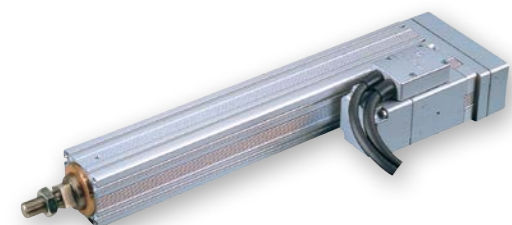


RCS2-RA5R

バッテリーレスアプ
モーター折返し
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
60W

型式項目		RCS2 - RA5R - WA - 60	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類
		WA バッテリーレスアプ	60 サーボモーター 60W
リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ? 300 300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル
オプション		下記オプション価格表参照	



(注) CEはオプションになります。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度が0.3G（リード4は0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-336ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
CE対応仕様	CE	4-585	-
フランジ	FL	4-587	-
フット金具	FT	4-590	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-594	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容		
モーター	出力(W) 60W		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8
	最大可搬質量(kg)	12	25
水平	可搬質量	800	400
	最高速度(mm/s)	200	200
	速度/加減速度	0.3	0.3
	定格加減速度(G)	0.3	0.2
垂直	可搬質量	2	5
	最高速度(mm/s)	11.5	11.5
	速度/加減速度	0.3	0.3
	定格加減速度(G)	0.3	0.2
推力	最高加減速度(G)	0.3	0.2
	定格推力(N)	63.8	127.5
ブレーキ	定格推力(N)	255.1	255.1
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	2	5
	最小ストローク(mm)	50	50
	最大ストローク(mm)	300	300
	ストロークピッチ(mm)	50	50

ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
リード		
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

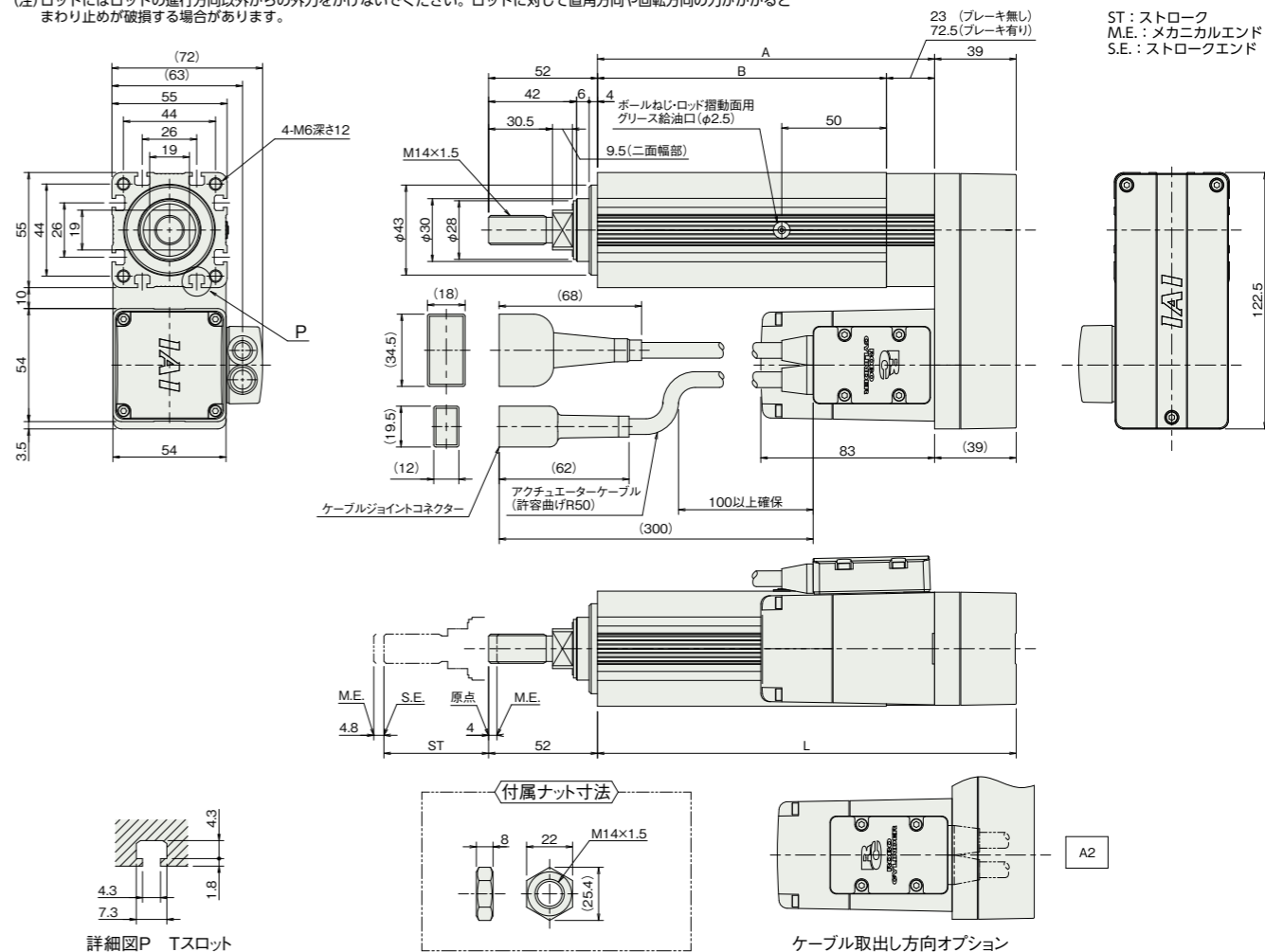
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-609ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD



ストローク別寸法

L	ストローク					
	50	100	150	200	250	300
A	ブレーキ無し	200	250	300	350	400
	ブレーキ有り	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5
B	ブレーキ無し	161	211	261	311	361
	ブレーキ有り	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5
		138	188	238	288	338

ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク					
	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5
	ブレーキ有り	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON	16 (ML3.SSN.ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3.SSN.ECMはポジショナーなし)	-	8-57	
RSEL	8	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105	
SCON/CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287	
SCON2-CG	1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257	
SCON2-CG	1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257	
XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361	
XSEL2-TS/TL	8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-331	

- (注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
- (注) SCON2のML3とECは、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに[IM]が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。