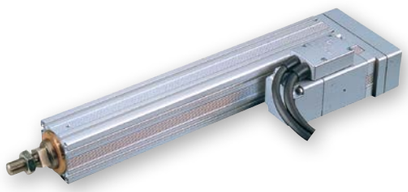
RCS2-RA5R

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



CE RoHS 10
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 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。
(2) 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。
(3) 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ー比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
(4) 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。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
(6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■エンコーダー種類／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)	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–
	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
コネクターケーブル取出方向変更	**A2**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	4-592	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	4-592	–

(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	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	25	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	5	11.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
推力		定格推力(N)	63.8	127.5	255.1
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	2	5	11.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

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
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

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

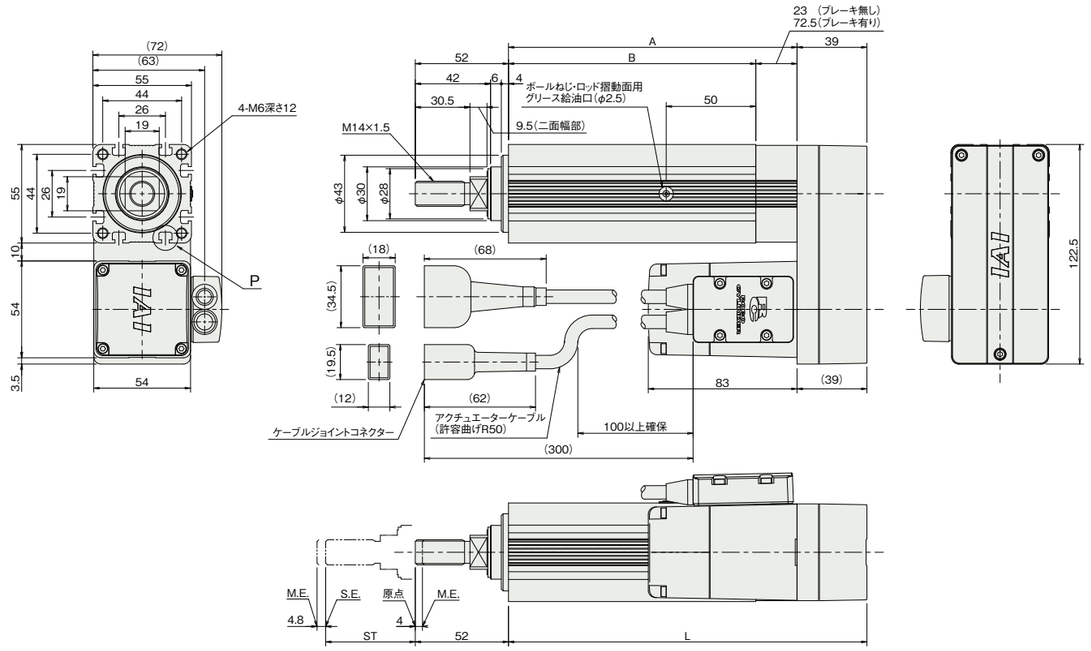
(単位はmm/s)

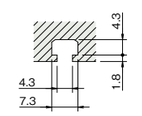
■寸法図

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

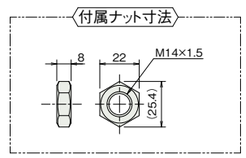
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

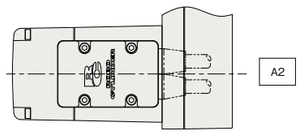
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





詳細図P　Tスロット





ケーブル取出し方向オプション

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	200	250	300	350	400	450
	ブレーキ有り	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5
A	ブレーキ無し	161	211	261	311	361	411
	ブレーキ有り	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5
B		138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8
	ブレーキ有り	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外観	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	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はポジションデータなし)	–	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-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	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、コントローラー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「M」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。

IAI