

RCS2-RGS4D

シングル
ガイド付



モーター
スタート

本体径
ø40
mm

200V
ACサーボ

20
w

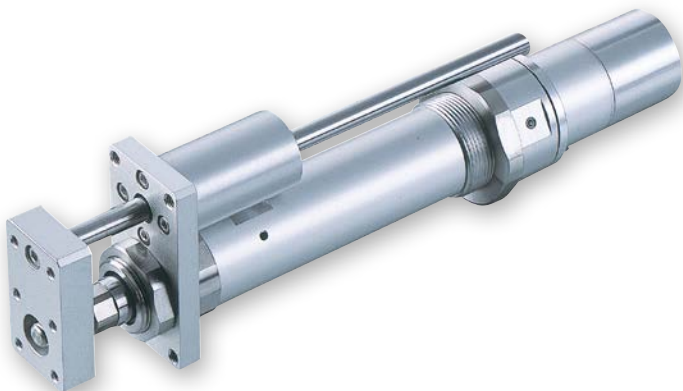
30
W

■型式項目

RCS2 - RGS4D					T2			
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル A アブソリュート	20 サーボモーター 20W 30 サーボモーター 30W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ↓ 300 50mm ↓ 300mm (50mmピッチ毎設定)	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	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。



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度の上限となります。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-452 ページをご確認ください。
- (3) 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。付属のガイド単体で使用可能な質量は 1-459 ページをご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361 ページをご参照ください。

アクチュエータースペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGS4D-1・20-12-2・T2-3・4	20	12	3.0 0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS4D-1・20-6-2・T2-3・4		6	6.0 1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-1・20-3-2・T2-3・4		3	12.0 3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-1・30-12-2・T2-3・4	30	12	4.0 1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-1・30-6-2・T2-3・4		6	9.0 2.5	56.6	
RCS2-RGS4D-1・30-3-2・T2-3・4		3	18.0 6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダー種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション

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			
	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モーターW数		モーターW数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

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
CE対応仕様	CE	3-551	—
フート金具	FT	3-556	—
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-561	—
原点確認センサー(注1)	HS	3-561	—
原点逆仕様	NM	3-567	—
トラニオン金具(後)	TRR	3-571	—

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

■ストロークと最高速度

リ-ド \ スロ-7	50~300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	—

■アクチュエーター仕様

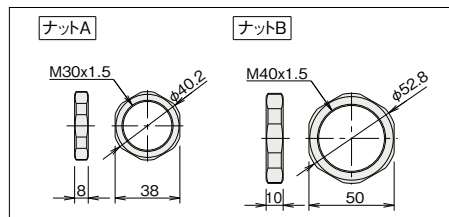
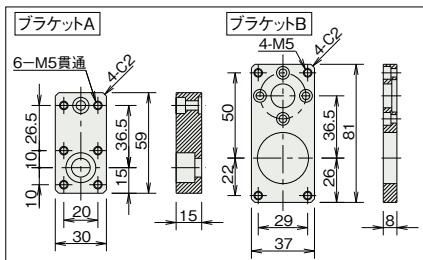
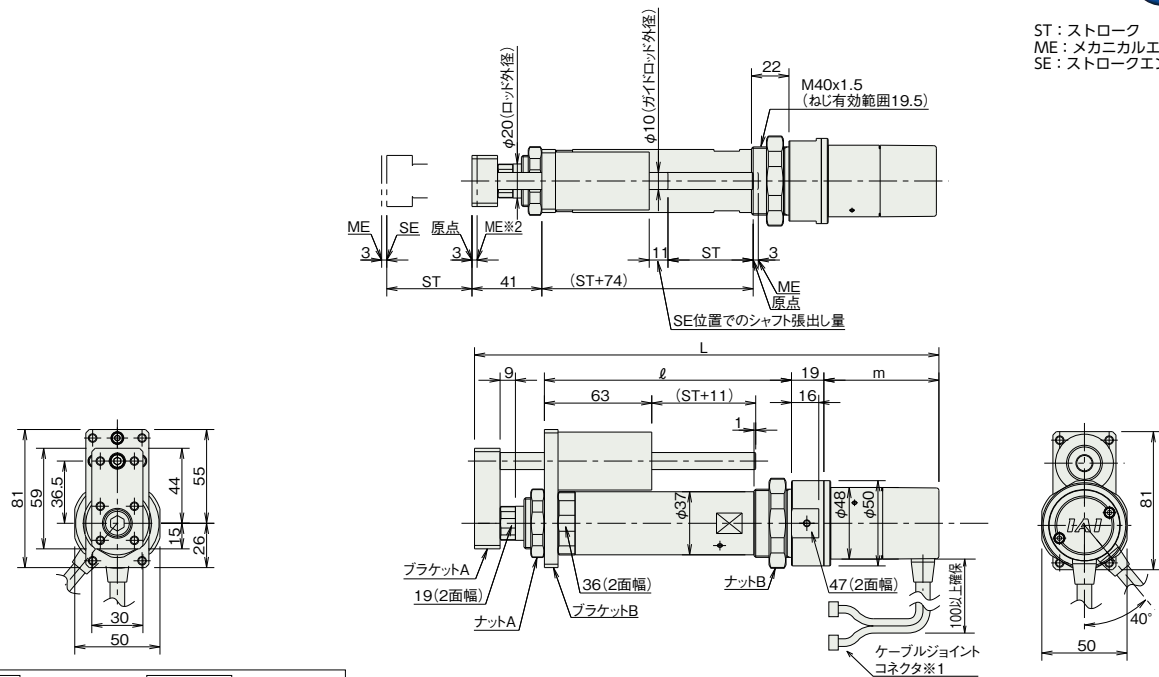
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※1 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1-257ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰を行った場合はロッドがME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) RCS2-RGS4Dタイプにはブレーキの設定がありません。

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・質量

RCS2-RGS4D (ブレーキ無し)

ストローフ		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
	ℓ	145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
	質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

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 可能機数	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
				ポジション	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						
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	—	—	—	●	●	—	●	●	—	—	●	●	—	—	256	—	7-199
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	●	●	—	●	●	—	●	●	—	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	7-185
SCON-CB/CGB		1		●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	7-145
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	●	●	—	●	●	—	●	●	—	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	7-175
SSEL-CS		2		●	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	7-231
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	7-259
XSEL-RA/SA		8		—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	7-259

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。