

# RCS2-SRGD7BD

ダブルガイド付  
モーターストレート  
本体幅 80mm  
200V ACサーボモーター  
60W 100W 150W

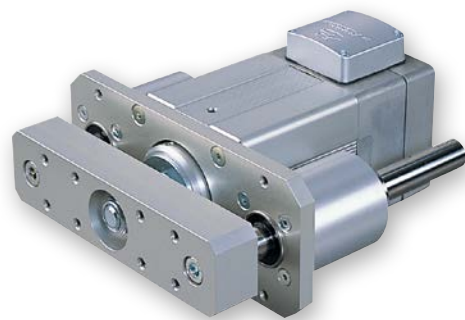
■型式項目

RCS2 - SRGD7BD - I

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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I  インクリメンタル	60 サーマモーター 100 サーマモーター 150 サーマモーター	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCN 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

RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り



- 選定上の注意**
- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
  - 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、1-328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。付属のガイド単体で使用可能な質量は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
  - 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。
  - 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		
	モーターW数		
	60W	100W	150W
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
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
フット金具	FT	4-588	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-598	-

■メインスペック

項目	内容	出力(W)		
		60W	100W	150W
モーター	出力(W)	60	100	150
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
	可搬質量	5	10	20
	最高速度 (mm/s)	800	400	200
	最高加減速度 (G)	0.25	0.15	0.05
水平	速度/加減速度	0.25	0.15	0.05
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15
	最大可搬質量 (kg)	1	4	9
	最高速度 (mm/s)	800	400	200
垂直	速度/加減速度	0.25	0.15	0.05
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15
	最大可搬質量 (kg)	1	4	9
	最高速度 (mm/s)	800	400	200
推力	定格推力 (N)	63.4	126.8	253.7
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1	4	9
	最小ストローク (mm)	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

■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)	-	-

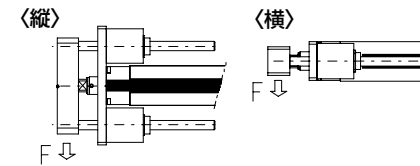
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

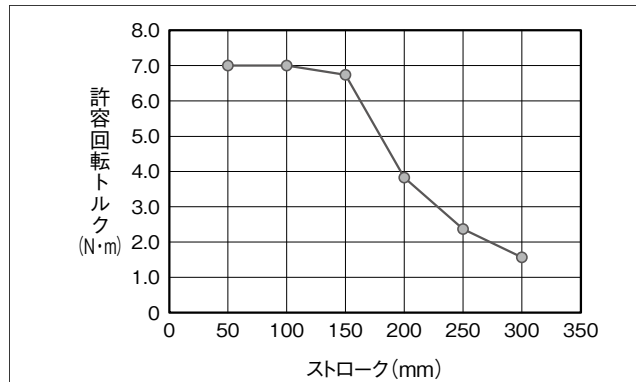
ストローク	最高速度
50~300 (50mmごと)	800
16	400
8	200

(単位はmm/s)

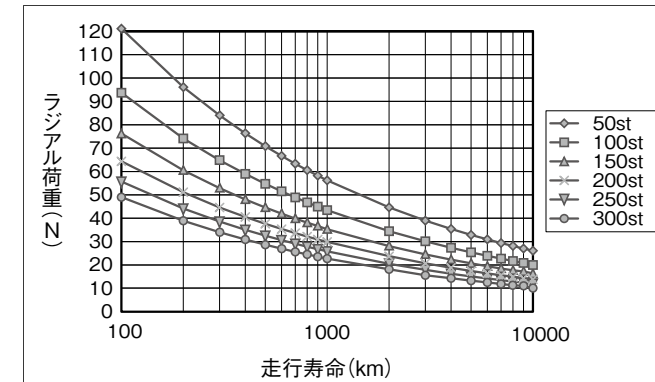
■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



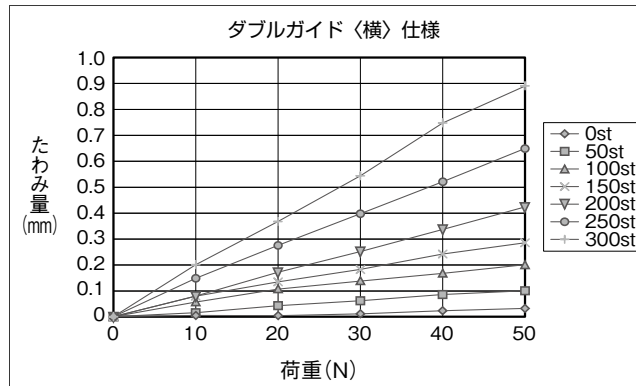
■ロッド先端静的許容トルク



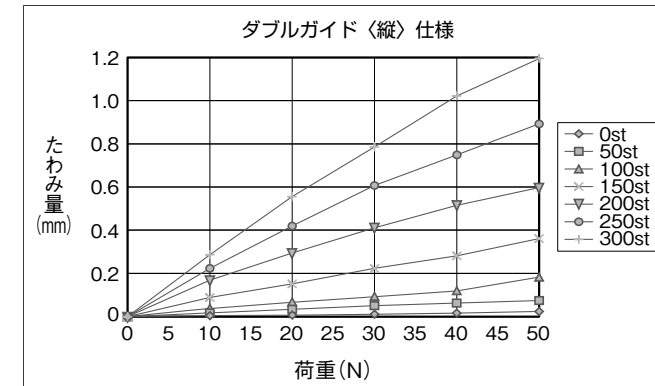
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■寸法図

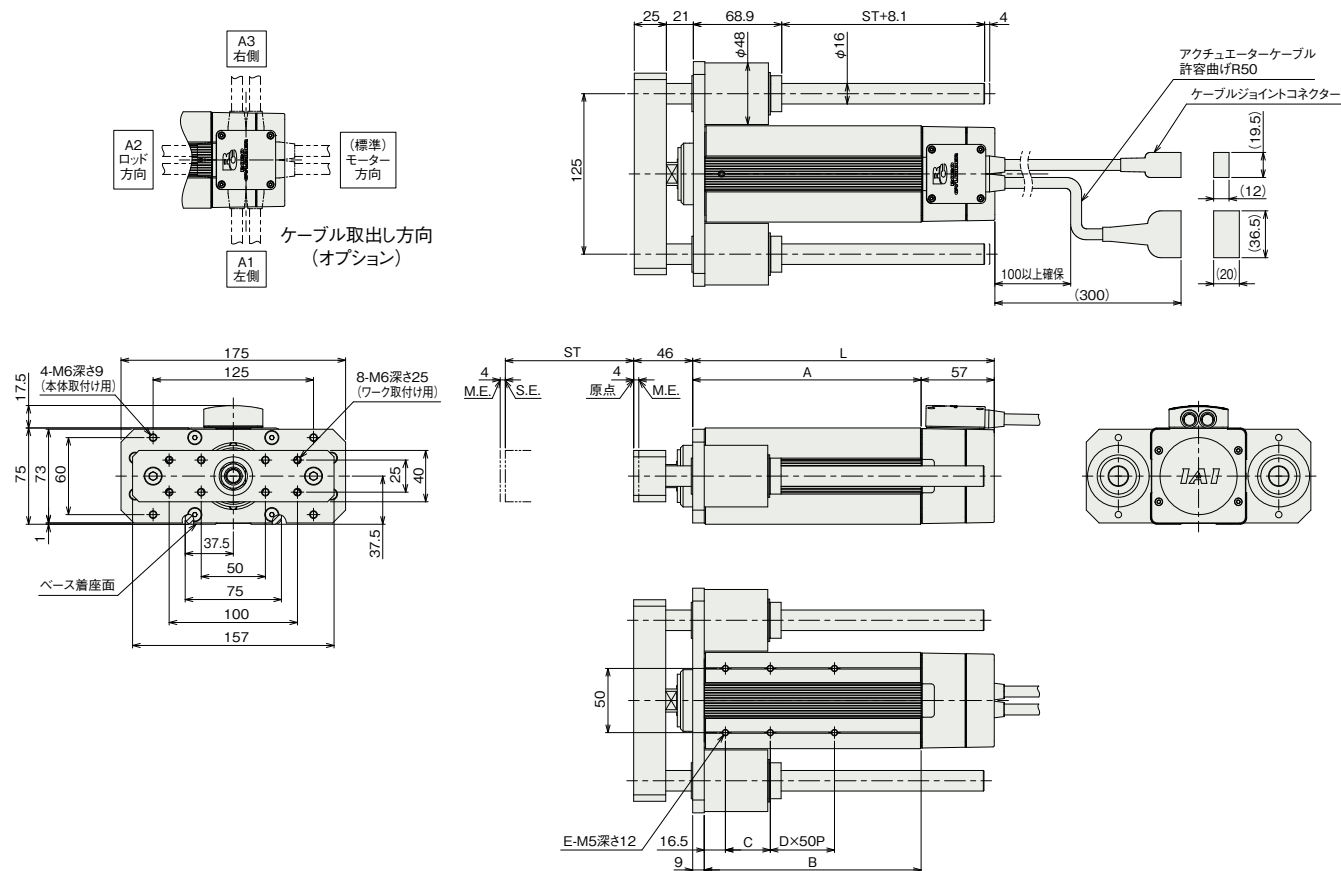
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

■標準仕様

(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) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

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



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

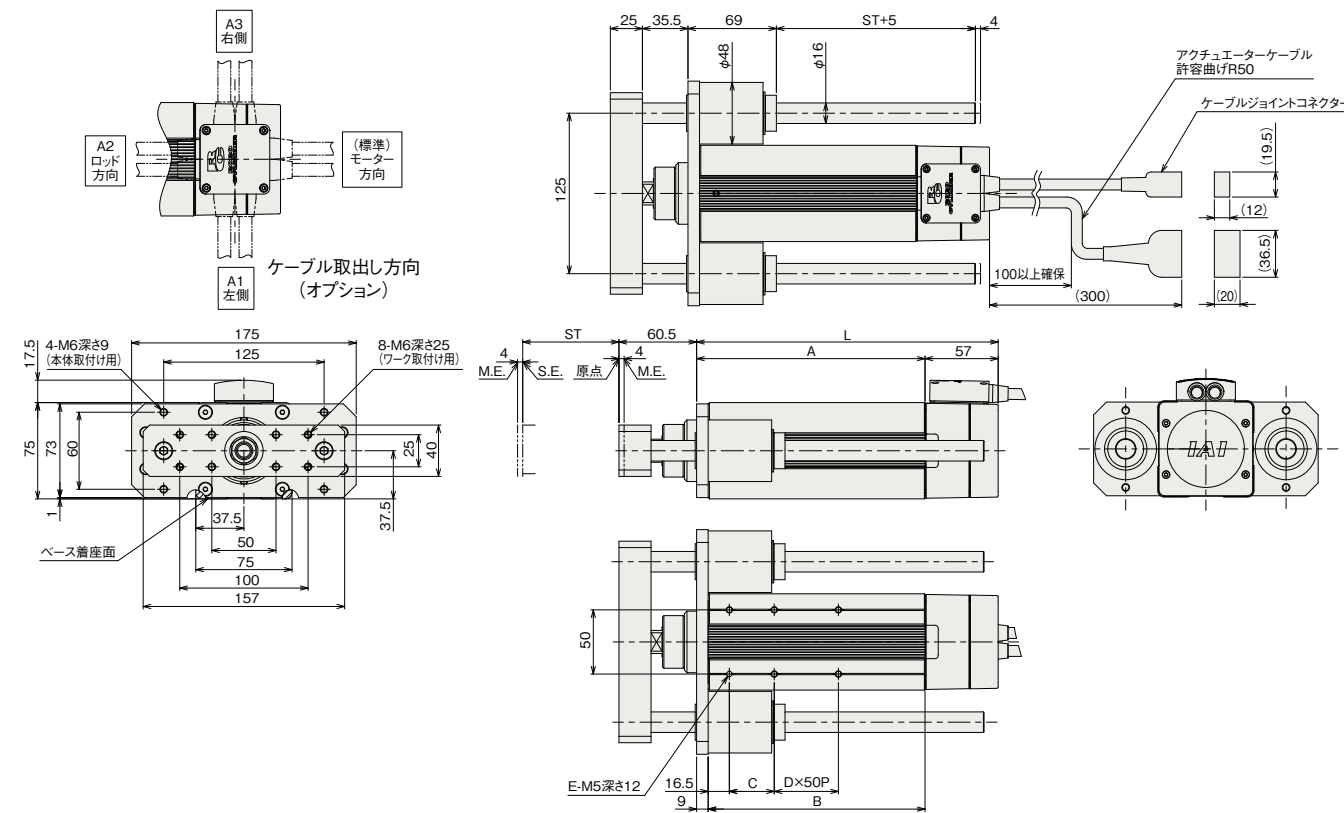
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	ブレーキ有り(60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	ブレーキ有り(100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	ブレーキ有り(150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

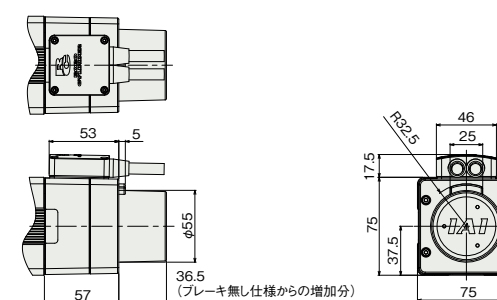
■ロッド先端延長仕様

(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) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■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(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	ブレーキ有り(60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	ブレーキ有り(100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	ブレーキ有り(150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

■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	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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	

(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) XSEL-P/Qの5, 6軸目は接続できません。  
(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[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。