

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

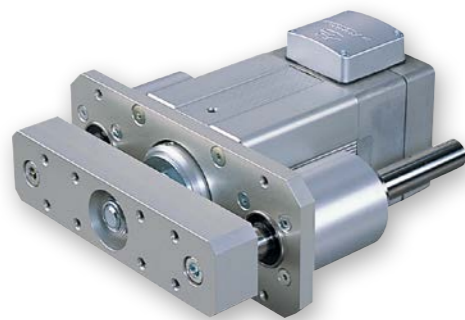
■型式項目

RCS2 - SRGD7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 60 サーマモーター 60W 100 サーマモーター 100W 150 サーマモーター 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	ケーブル長 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
------	-----	-------------------------	---	----------------------------------	---	---	---	---------------------------

RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り



- 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、1-336 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。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 1-313 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。

■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	4-585	-
ブレーキ	B	4-585	-
フット金具	FT	4-590	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-593	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-600	-

■メインスペック

項目	内容	60W			100W			150W		
		16	8	4	16	8	4	16	8	4
モーター	出力(W)									
水平	ボールねじリード(mm)									
	可搬質量	5	10	20	10	22	40	15	35	55
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
	定格推力 (N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

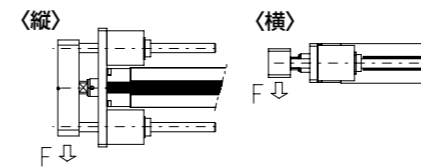
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

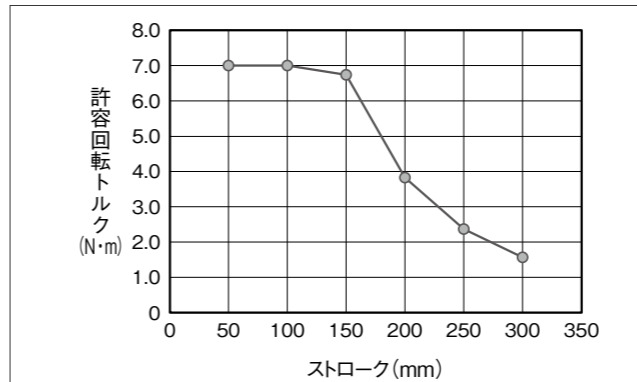
ストローク	最高速度
50~300 (50mmごと)	800
16	400
8	200
4	200

(単位はmm/s)

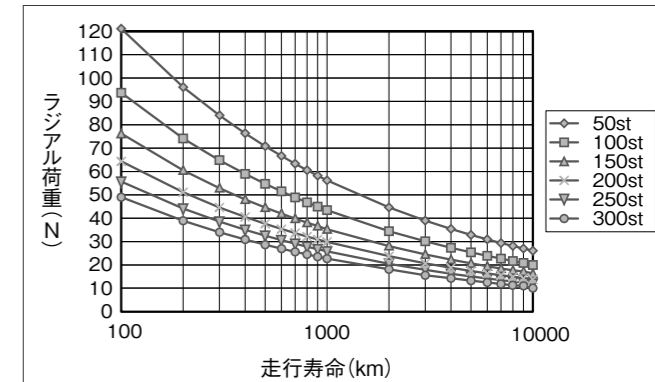
■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



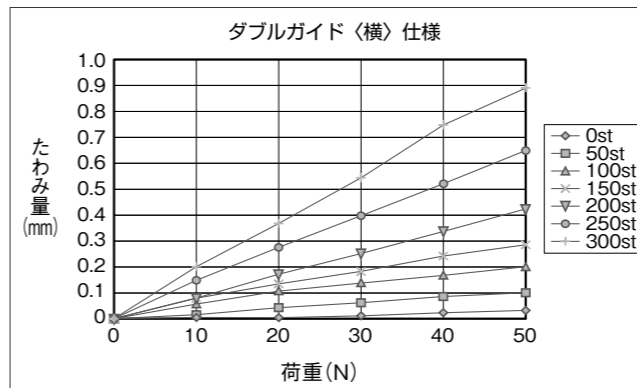
■ロッド先端静的許容トルク



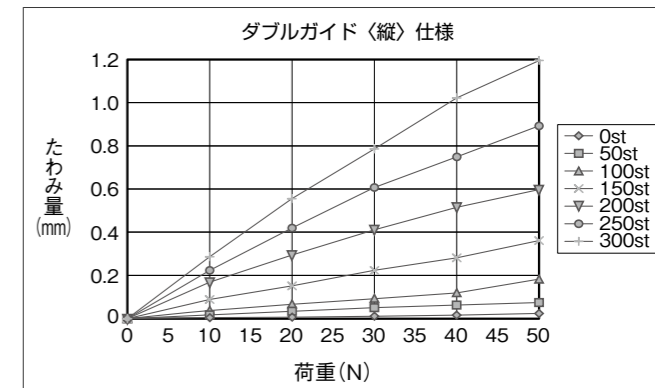
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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



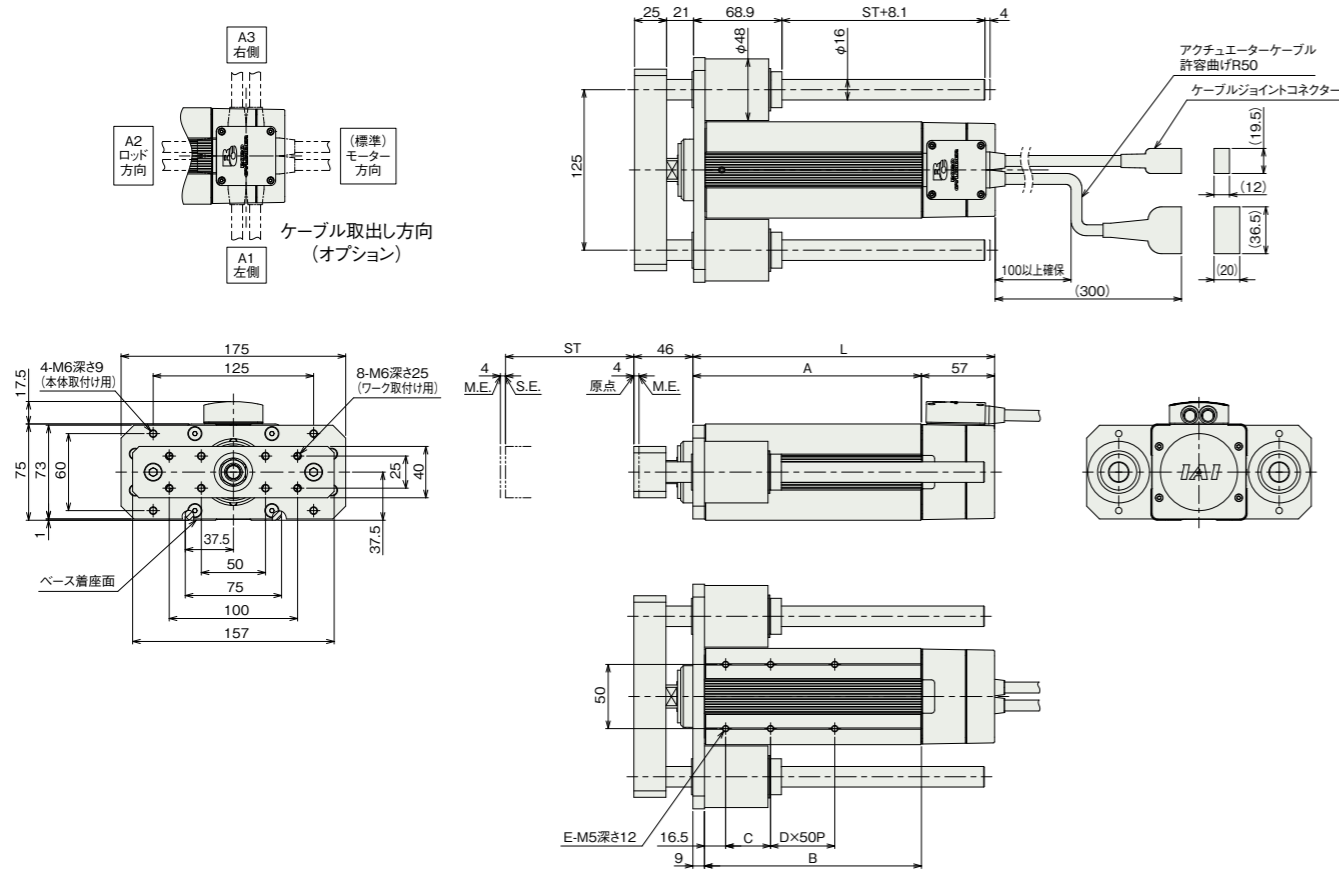
■寸法図

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) 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。



■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

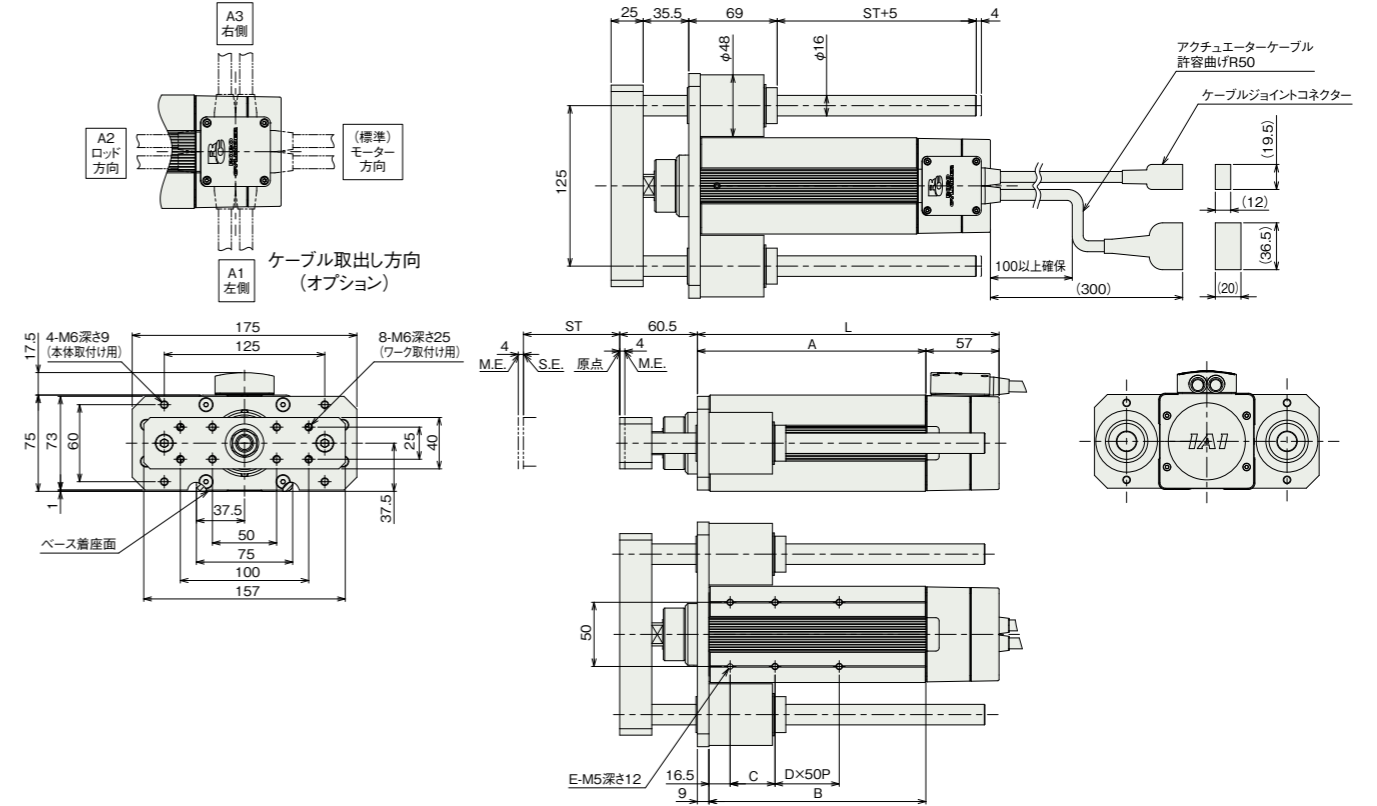
■ストローク別質量

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

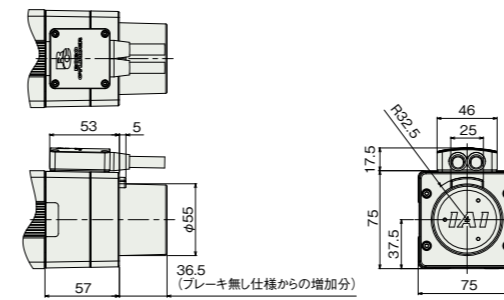
■ロッド先端延長仕様

(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) 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

■適用コントローラー

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	外觀	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はポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287	
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257	
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257	
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[ML]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。