

RCS2CR-GD5NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

■型式項目

RCS2CR

-

GD5NB

-

I

-

60

-

-

-

-

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

サーボモーター

60W

-

リード

10

10mm

5

5mm

2.5

2.5mm

-

ストローク

50

50mm

75

75mm

-

適応コントローラー

T2

SCON

XSEL-P/Q

T4

RCON

RSEL

SCON2

-

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



(注) CEはオプションになります。



- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合の値は「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。
- (2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干涉にご注意ください。
- (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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

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	7-395	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-397	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-397	-
吸引用継手L仕様	VL	7-401	-

メインスペック

項目		内容		
水平	リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10 20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250 125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3 0.2
垂直	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.3	0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2 0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3 6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250 125
推力	定格推力 (N)		89	178 356
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)		1	1 1
ストローク	最小ストローク (mm)		50	50 50
	最大ストローク (mm)		75	75 75
	ストロークピッチ (mm)		25	25 25

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)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	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)	-	-

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 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
フレーム	材質：アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

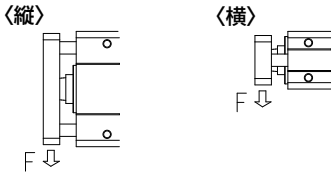
ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

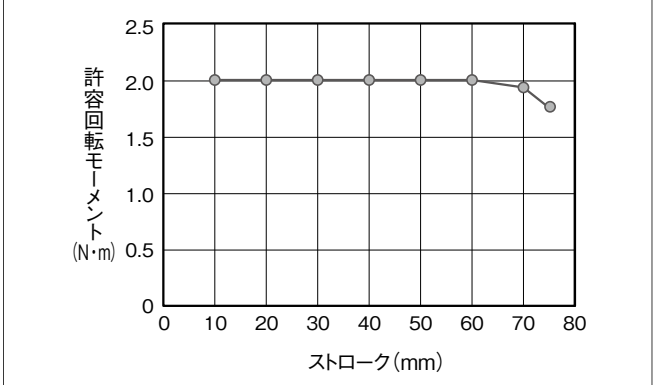
(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

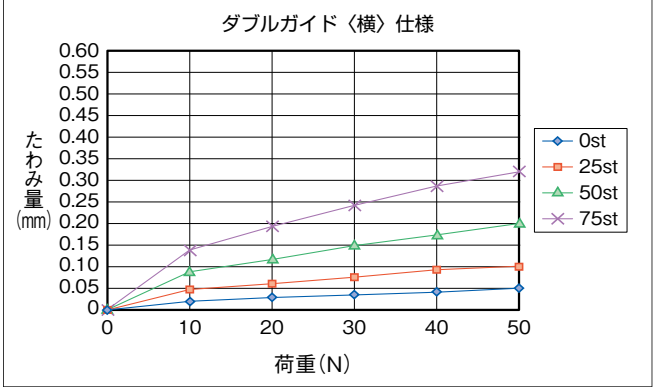
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



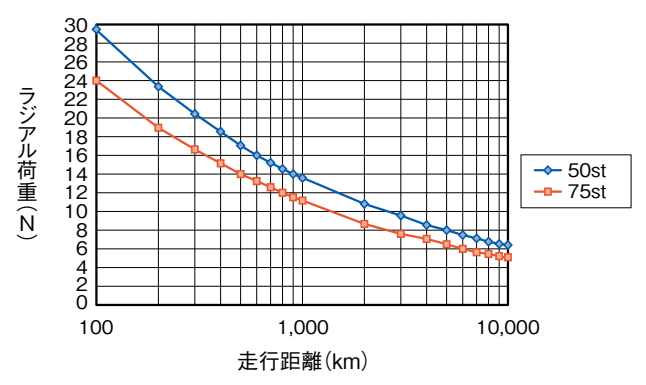
■ロッド先端静的許容トルク



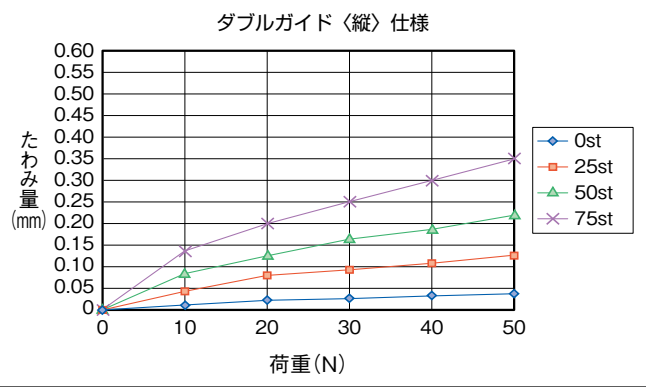
■ラジアル荷重と先端たわみ量



■先端許容荷重と走行寿命の関係



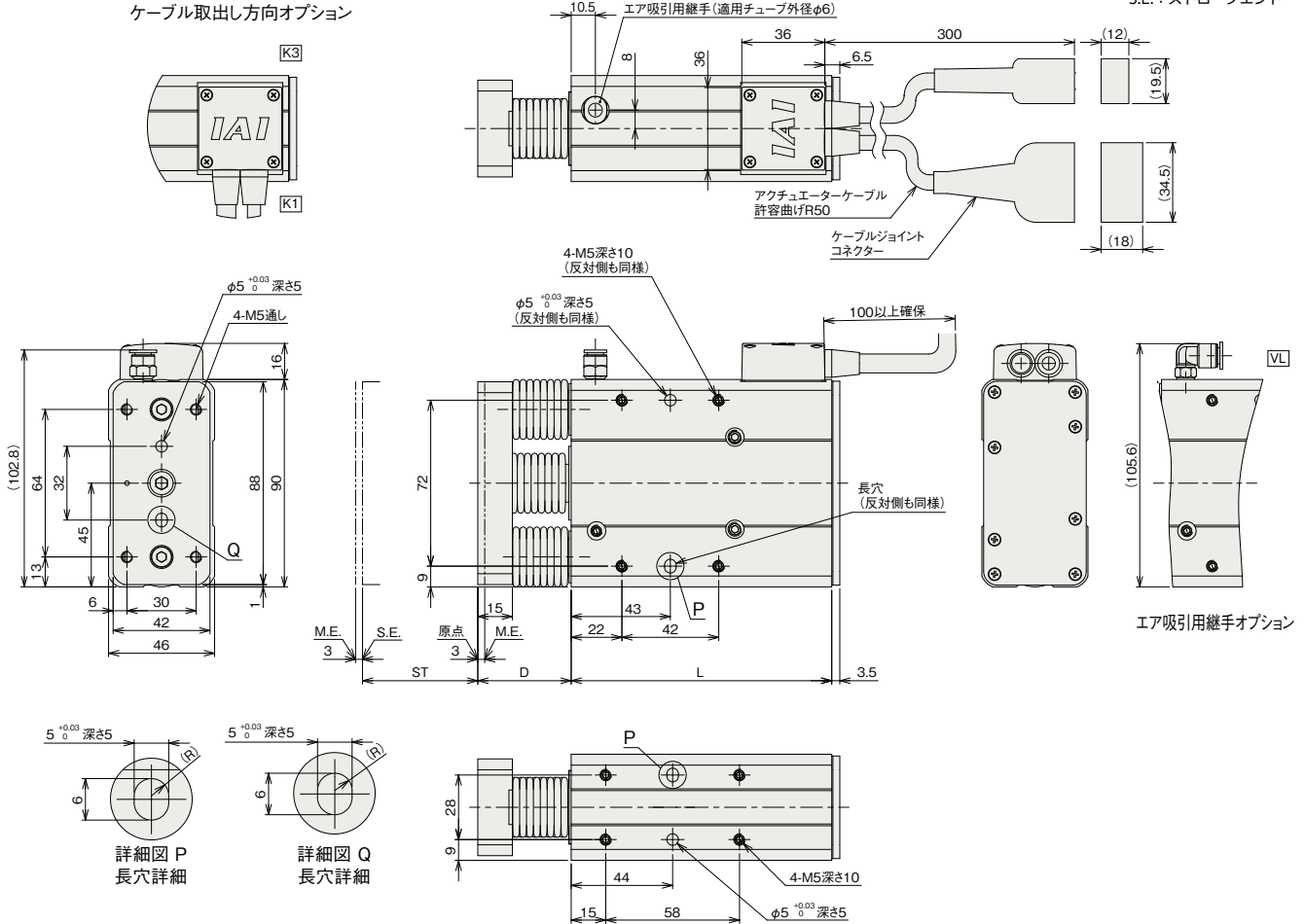
■ラジアル荷重と先端たわみ量



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

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	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.80	2.06

■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					
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「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。