RCS3-RA15R

バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅150mm / 200V ACサーボモーター / 3300W

■型式項目

RCS3 - RA15R - WA - 3300 - 7.2 - [ ] - T3 - [ ] - [ ]

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
		WA：バッテリーレスアブソ	3300：サーボモーター 3300W	7.2：リード7.2mm	100～500：100mm～500mm（100mmごと）	T3：SCON-CGB	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

CE / RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、動作条件（搬送質量、速度）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 1-343 ページをご参照ください。
(2) 押付け動作については「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置の正面取付け時は支持台を設けてください。詳細は 1-328 ページの「取付け時の注意点」をご参照ください。
(4) ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-345 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-325 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
100	–
200	–
300	–
400	–
500	–

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T3
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)	–

(注) ロボットケーブルです。
(注) ケーブル型式は、1-81ページをご参照ください。

■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
ブレーキ	**B**	4-615	–
ケーブル取出し方向（上側）	**CJT**	4-615	–
ケーブル取出し方向（右側）	**CJR**	4-615	–
ケーブル取出し方向（左側）	**CJL**	4-615	–
モーター折返し方向（上側）（注1）	**MT**	4-624	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

■メインスペック

項目		内容
リード	リード（mm）	7.2
水平 可搬質量	最大可搬質量（kg）	700
水平 速度/加減速度	最高速度（mm/s）	400
	定格加減速度（G）	0.2
	最高加減速度（G）	0.2
垂直 可搬質量	最大可搬質量（kg）	400
垂直 速度/加減速度	最高速度（mm/s）	400
	定格加減速度（G）	0.2
	最高加減速度（G）	0.2
推力	定格推力（N）	7789
	最大押付力（N）	15000
	押付け最高速度（mm/s）	10
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）	400
ストローク	最小ストローク（mm）	100
	最大ストローク（mm）	500
	ストロークピッチ（mm）	100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ36mm　研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ60mm　材質：ステンレス
ロッド不回転精度（注2）	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-345参照
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/s²
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	16384pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

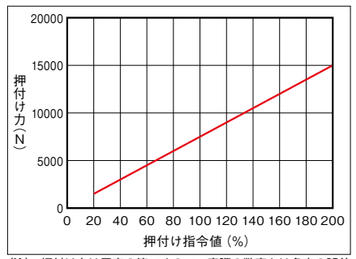
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

■ストロークと最高速度

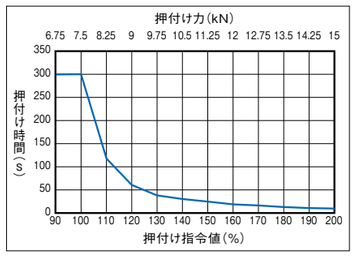
リード（mm） ＼ ストローク（mm）	100～500（100mmごと）
7.2	400

（単位はmm/s）

■押付け力と電流制限値の相関図



押付け指令値（%）	最大押付け時間（s）
90以下	連続押付け可能
91～100	300
110	118
120	58
130	40
140	30
150	25
160	20
170	16
180	13
190	10
200	9

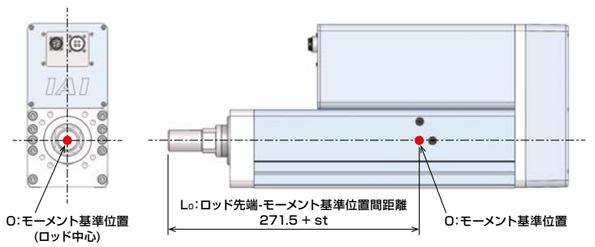


（注） 押付け力は目安の値ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

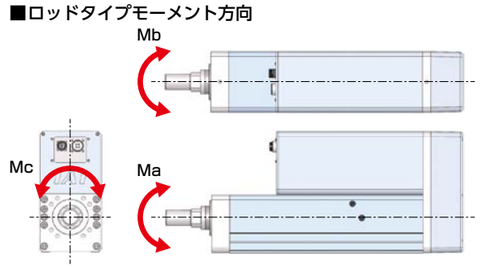
■許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク（mm）	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重（N）	392				
許容モーメント（Nm）	140	135	130	125	120

（注） 作用するモーメントが許容モーメント内であるかを確認する際は1-345ページ記載の計算式に従って計算してください。



■ロッドタイプモーメント方向



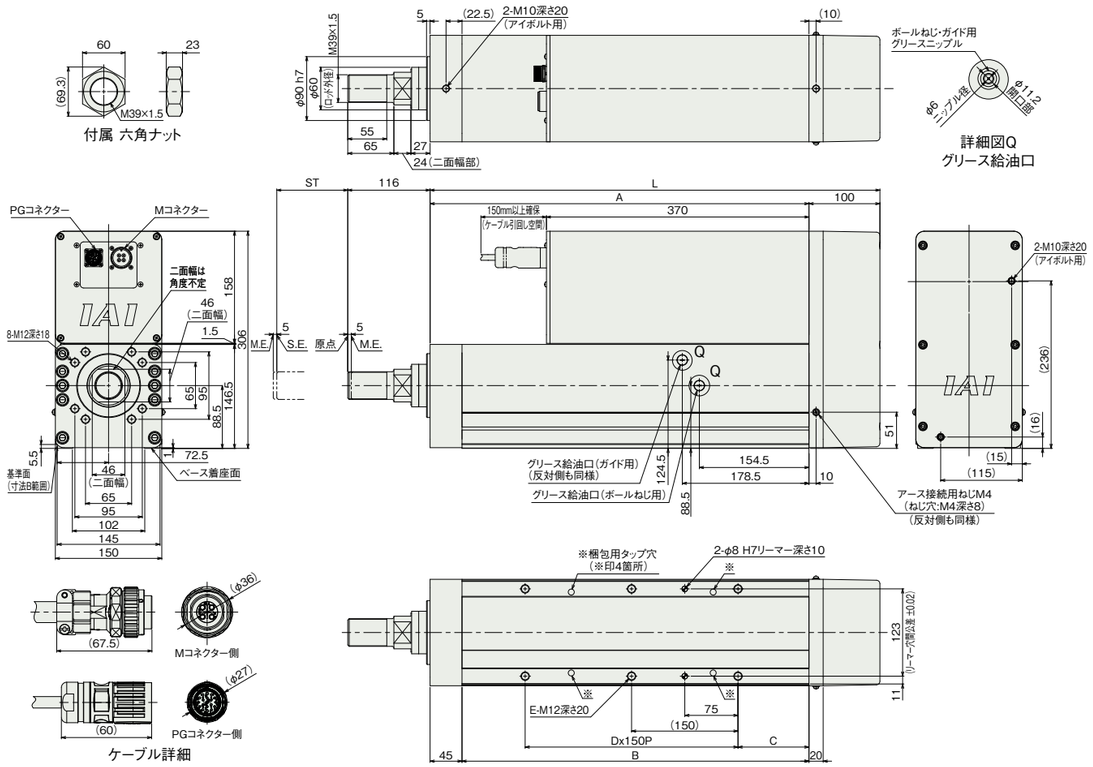
IAI

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

(注) PGコネクターおよびMコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-85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) 二面幅の向きは製品により異なりますのでご注意ください。また、二面幅の向きは変更できません。

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



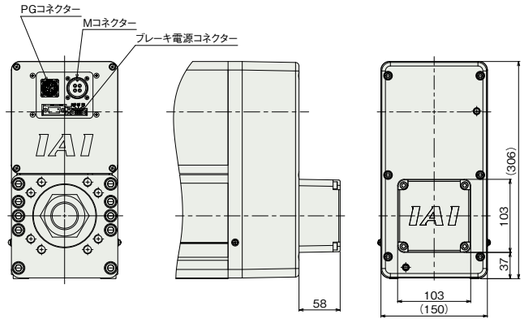
■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	534	634	734	834	934
A	434	534	634	734	834
B	389	489	589	689	789
C	50	100	70	50	100
D	2	2	3	4	4
E	6	6	8	10	10

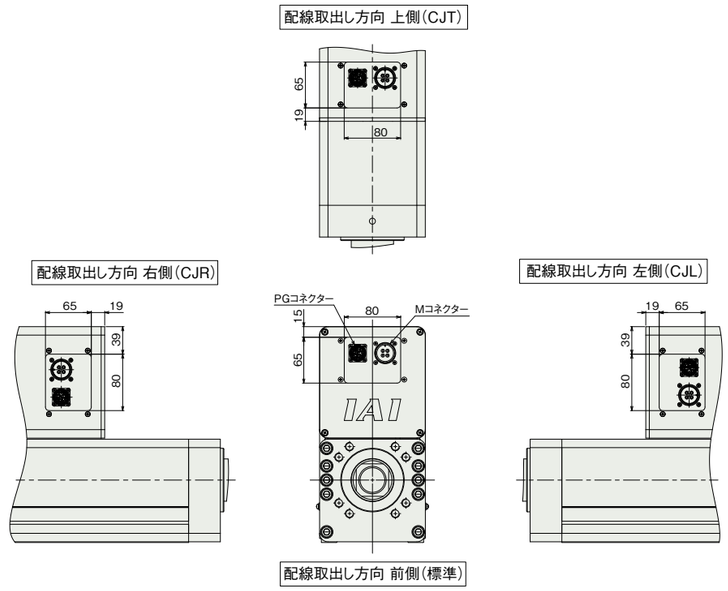
■ストローク別質量

ストローク		100	200	300	400	500
質量(kg)	ブレーキ無し	60.0	63.9	67.7	71.6	75.5
	ブレーキ有り	62.0	65.9	69.7	73.6	77.5

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	–	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-13ページをご確認ください。
(注) R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。