

# RCS3-RA20R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

**RCS3 - RA20R - WA - 3000 - 4 - [ ] - 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	バッテリーレスアプソ	3000 サーボモーター 3000W	4 4mm	100 100mm 500 500mm (100mmごと)	T3 SCON-CGB (プレスプログラム用)	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



- 選定上の注意**
- 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、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-319 ページをご参照ください。
  - お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
  - 水平設置の正面取付け時は、支持台を設けてください。(1-310 ページ「取付け時の注意点」参照)
  - ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
  - 垂直設置時の可搬質量は、ロードセル先端の M5 タップ穴を使用した場合に、最大 220kg となります。ロードセル先端側面の M8 タップ穴を使用し止めねじで固定する場合、15kg 以下としてください。M8 タップ穴と M5 タップ穴は、どちらか一方のみ使用してください。
  - 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。

## 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。

## 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	6-107	-
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向(右側)	CJR	6-107	-
ケーブル取出し方向(左側)	CJL	6-107	-
ロードセル付き (標準装備) (注1)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向(上側) (注1)	MT	6-111	-

(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	ボールねじリード (mm)	4
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		定格加減速度 (G)
		最高加減速度 (G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		定格加減速度 (G)
		最高加減速度 (G)
推力	定格推力 (N)	25902
	最大押付け力 (N)	50000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10
	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)	220
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 φ40m 研削
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注2)	±0.5% F.S. (注3)
ロードセル定格容量	50000N
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	φ80mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	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	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

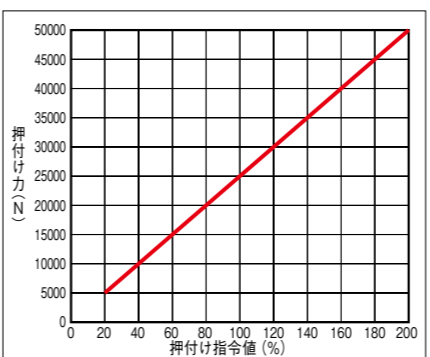
(注2) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
(注3) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。  
(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

## ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (100mmごと)	220

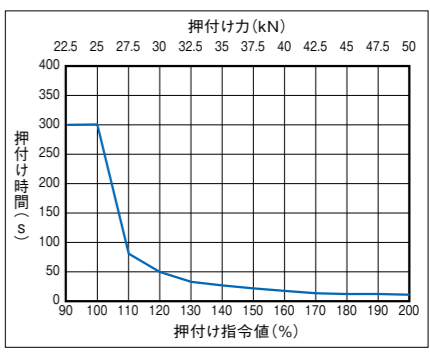
(単位はmm/s)

## 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値です。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。

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	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10



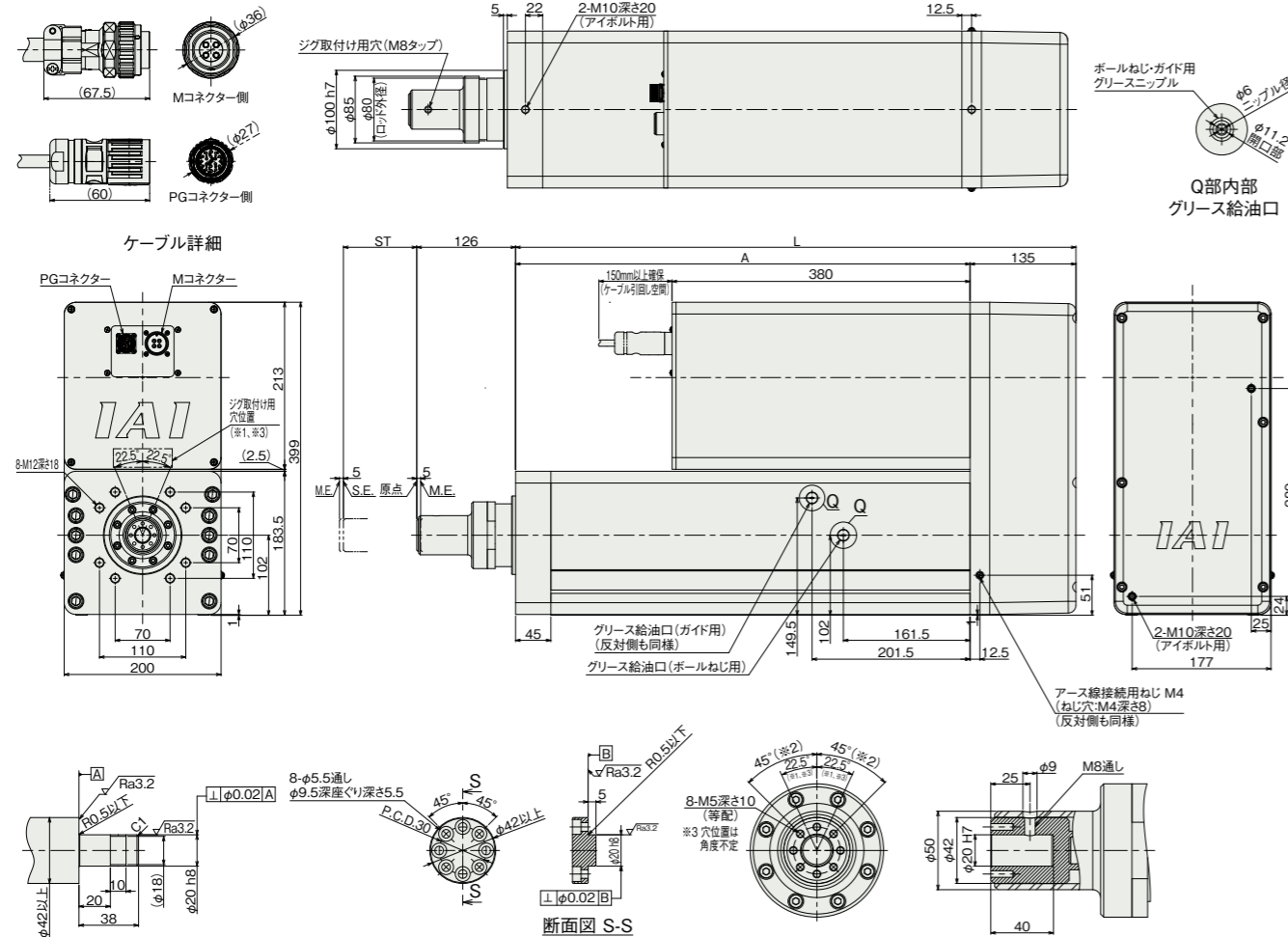
■寸法図

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 3次元 CAD

- ※1 ジグ取付け用穴(M8タップ)がある範囲です。
- ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
- ※3 ロードセル端面のM5タップ位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
- (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6-335ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はロードが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。

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

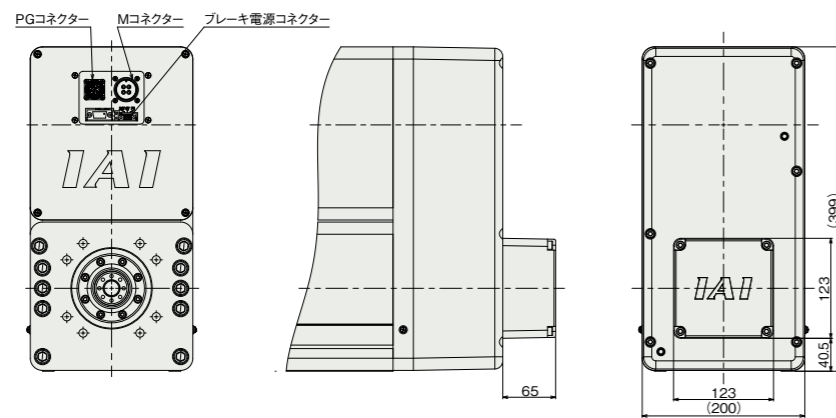


ロードセル先端取付けジグ 参考寸法  
(ジグ重量15kg以下の場合のみ有効)

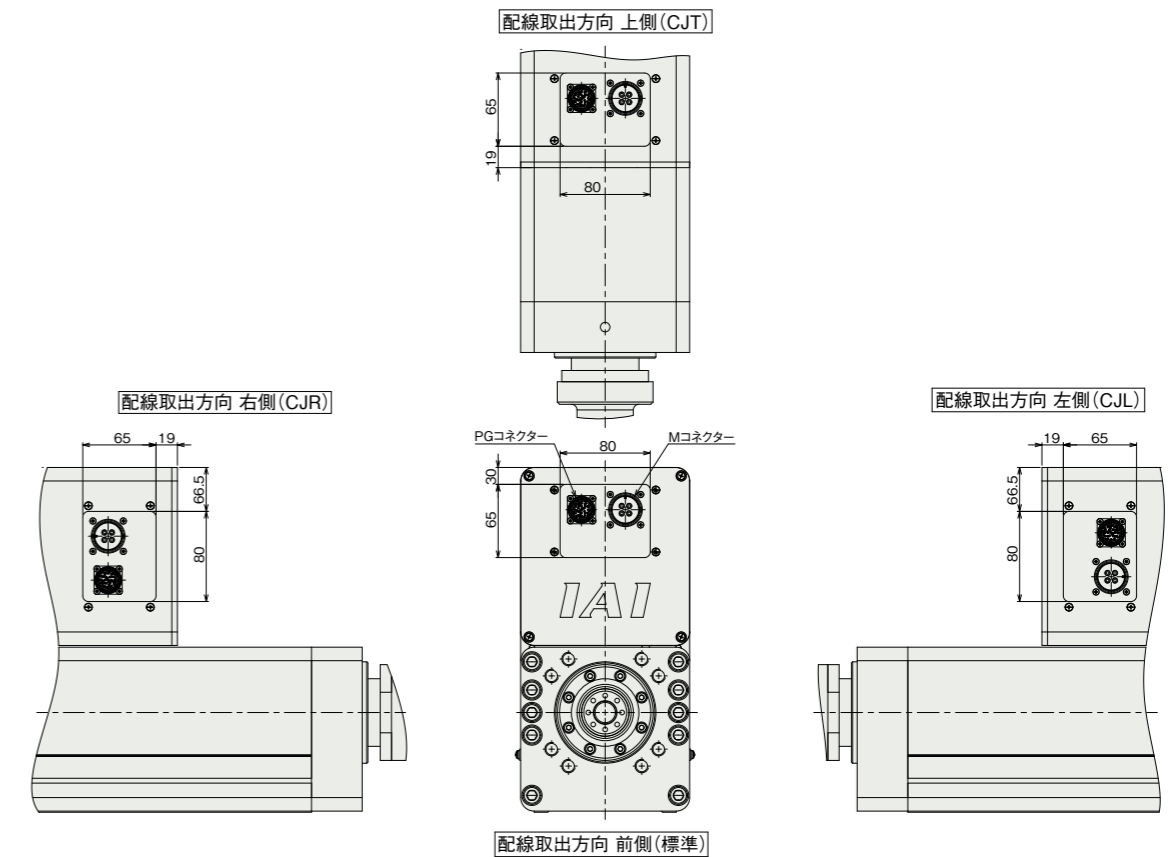
ロードセル先端取付けジグ 参考寸法

ロードセル先端取付け部寸法

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
A	479.5	579.5	679.5	779.5	879.5

■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	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
ブレーキ有り	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

■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	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
SCON-CGB (プレスプログラム用)		1	三相AC200V	-	-	● (プレスプログラム)	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	8-303

(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。

