

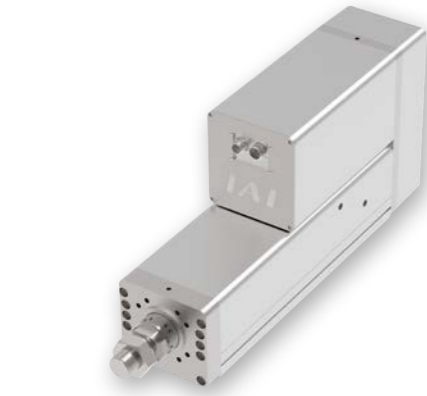
# RCS3-RA20R



■型式項目

**RCS3 - RA20R - WA - 3000 - 10 - T3**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA 電池レスアプソ	モーター種類 3000 サーマモーター 3000W	リード 10 リード10mm	ストローク 100 100mm ? 500mm 500 (100mmごと)	適応コントローラー T3 SCON-CGB	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	-------------------	--	--------------------------	---	---------------------------



- 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比の目安は変化します。詳細は 1-329 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 1-316 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 1-331 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 1-313 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	4-585	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	4-585	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	4-585	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	4-585	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	4-594	-

(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) 10
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1000
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 600
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
推力	最高加減速度 (G) 0.2
	定格推力 (N) 10361
	最大押付け力 (N) 20000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s) 10
ストローク	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) 600
	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 φ40mm 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	φ80mm 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	1-331参照
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/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	電池レスアプソリニア
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

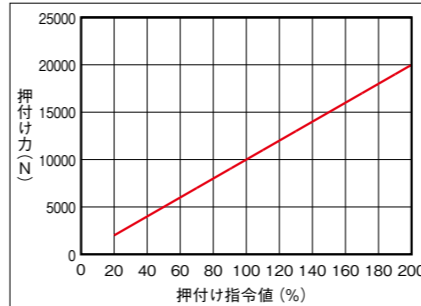
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

## ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
100	100~500 (100mmごと)
10	400

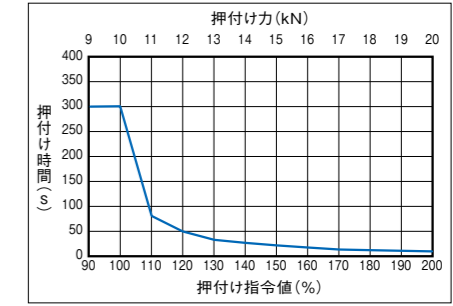
(単位はmm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図



(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。

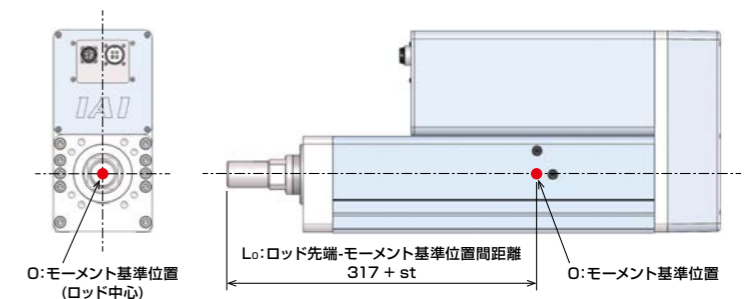
押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10



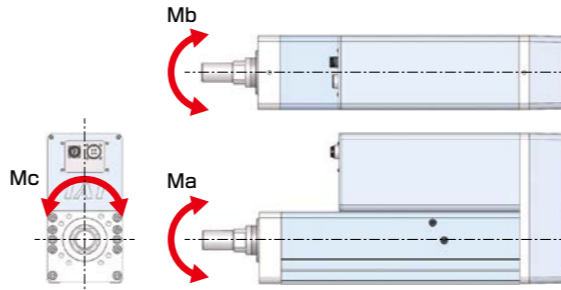
## 許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重 (N)	540				
許容モーメント (Nm)	230	220	210	200	190

(注) 作用するモーメントが許容モーメント内であることを確認する際は1-331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



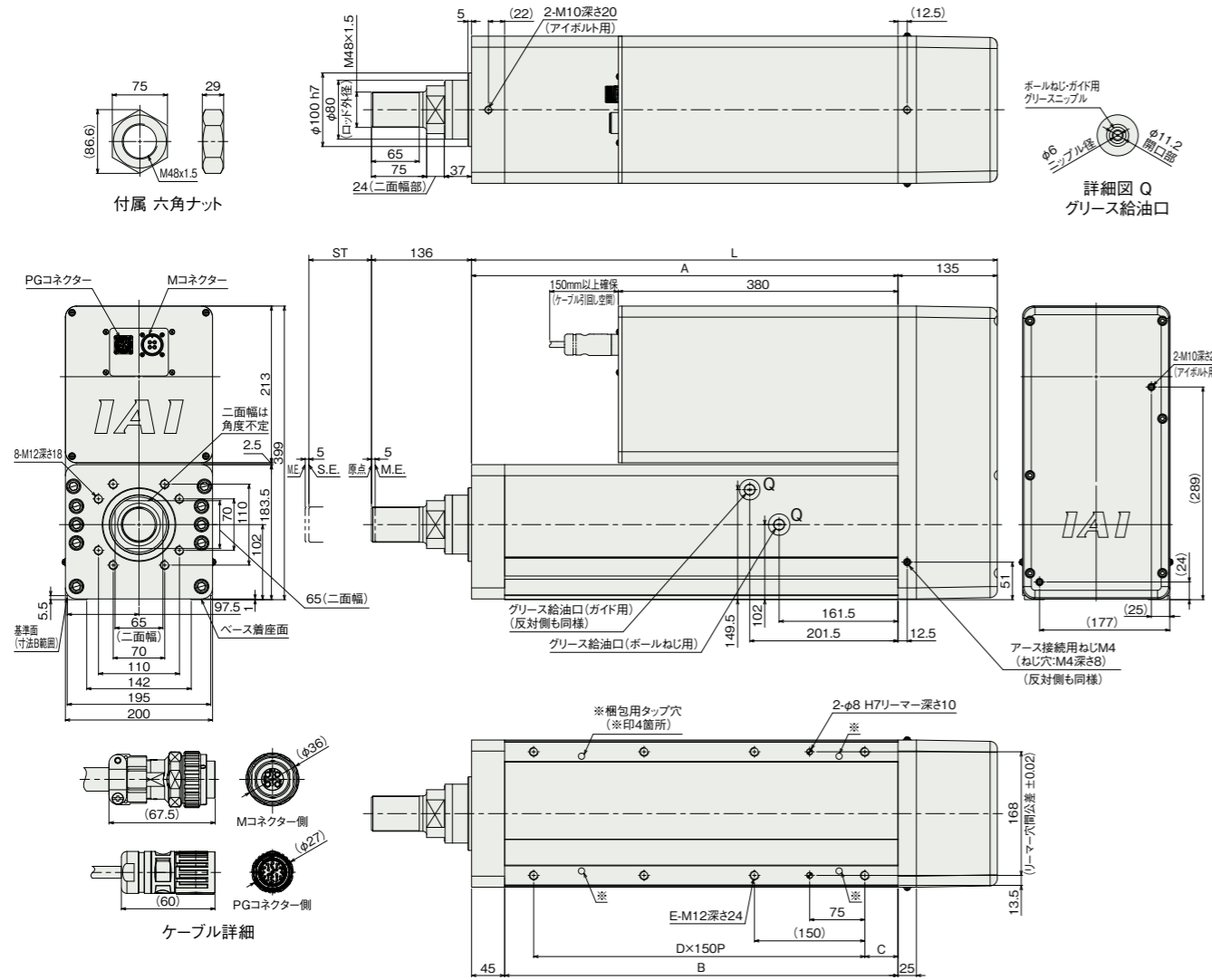
■寸法図

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コネクタおよびMコネクタにモーター・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) 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



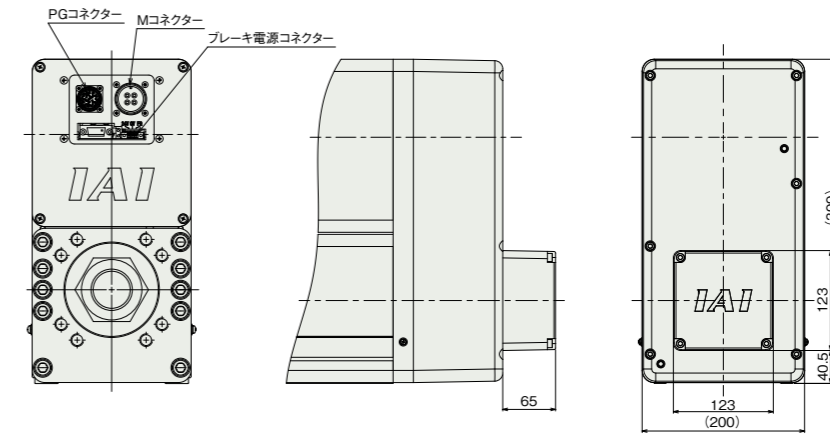
■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
A	479.5	579.5	679.5	779.5	879.5
B	434.5	534.5	634.5	734.5	834.5
C	70	45	100	70	120
D	2	3	3	4	4
E	6	8	8	10	10

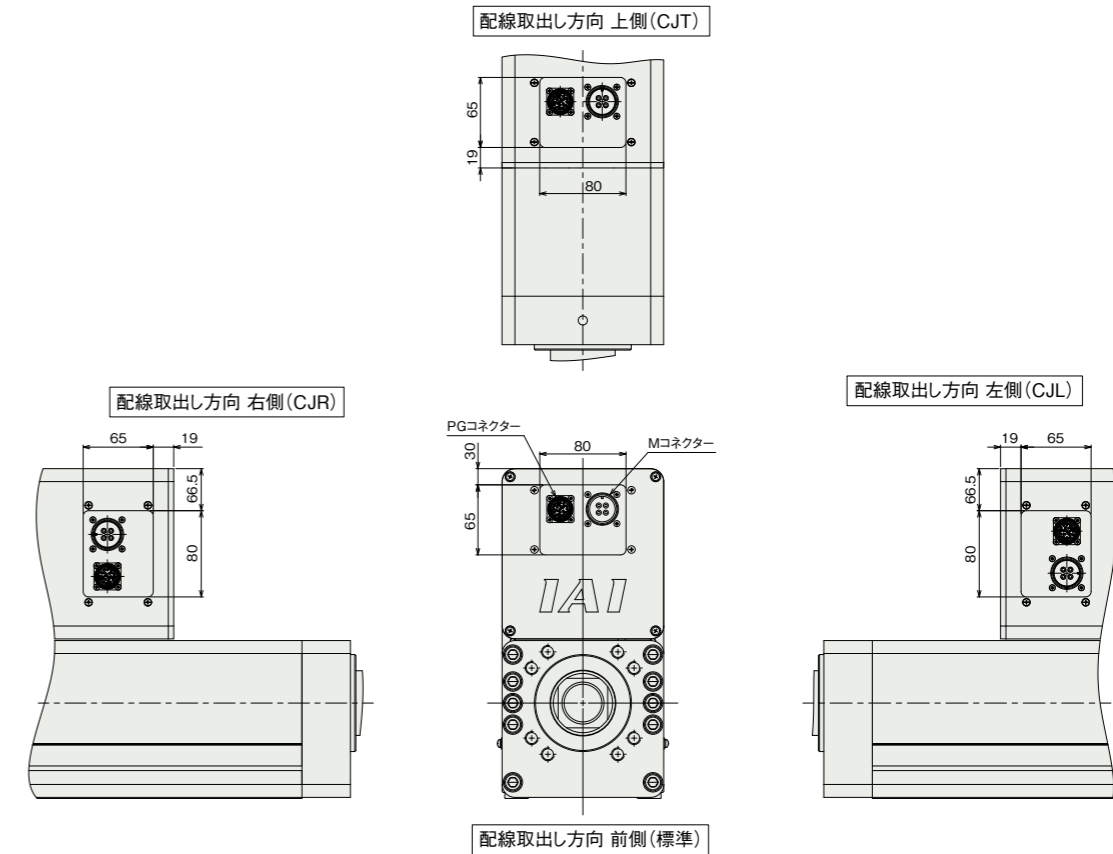
■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500
質量 (kg)					
ブレーキ無し	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

■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	ポジショナー	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	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、8-15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。

