

RCS3-RA4R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
30W

■型式項目

RCS3 - RA4R - WA - 30 - 2.5 - [] - T2 - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダー種類 (WA バッテリーレスアプソ) - モーター種類 (30 サーボモーター 30W) - リード (2.5, 2.5mm) - ストローク (110, 110mm / 410, 410mm (50mmごと)) - 適応コントローラー (T2, SCON) - 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。



- 連続押付け時間の制約はありません。デューティ比も100%で連続運転可能です。
- 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および背面取付け時、150ストローク以上の製品には、設置の際に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。
- 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。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-
360	-
410	-

■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	-
CE対応	CE	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フット金具 (注1)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注2)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注3)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注3)	MR	6-111	-

(注1) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 3
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 125
	定格加減速度 (G) 0.5
	最高加減速度 (G) 0.5
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 3
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 125
	定格加減速度 (G) 0.5
	最高加減速度 (G) 0.5
推力	定格推力 (N) 126
	最大押付力 (N) 200
	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) 3
	最小ストローク (mm) 110
ストローク	最大ストローク (mm) 410
	ストロークピッチ (mm) 50

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	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注4)	±0.5% F.S. (注5)
ロードセル定格容量	200N
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	φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注6)	±0.2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 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	バッテリーレスアプソリニア
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

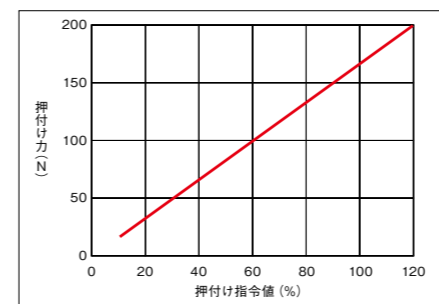
(注4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注5) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
110~410 (50mmごと)	125

(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、12%以上でご使用ください。

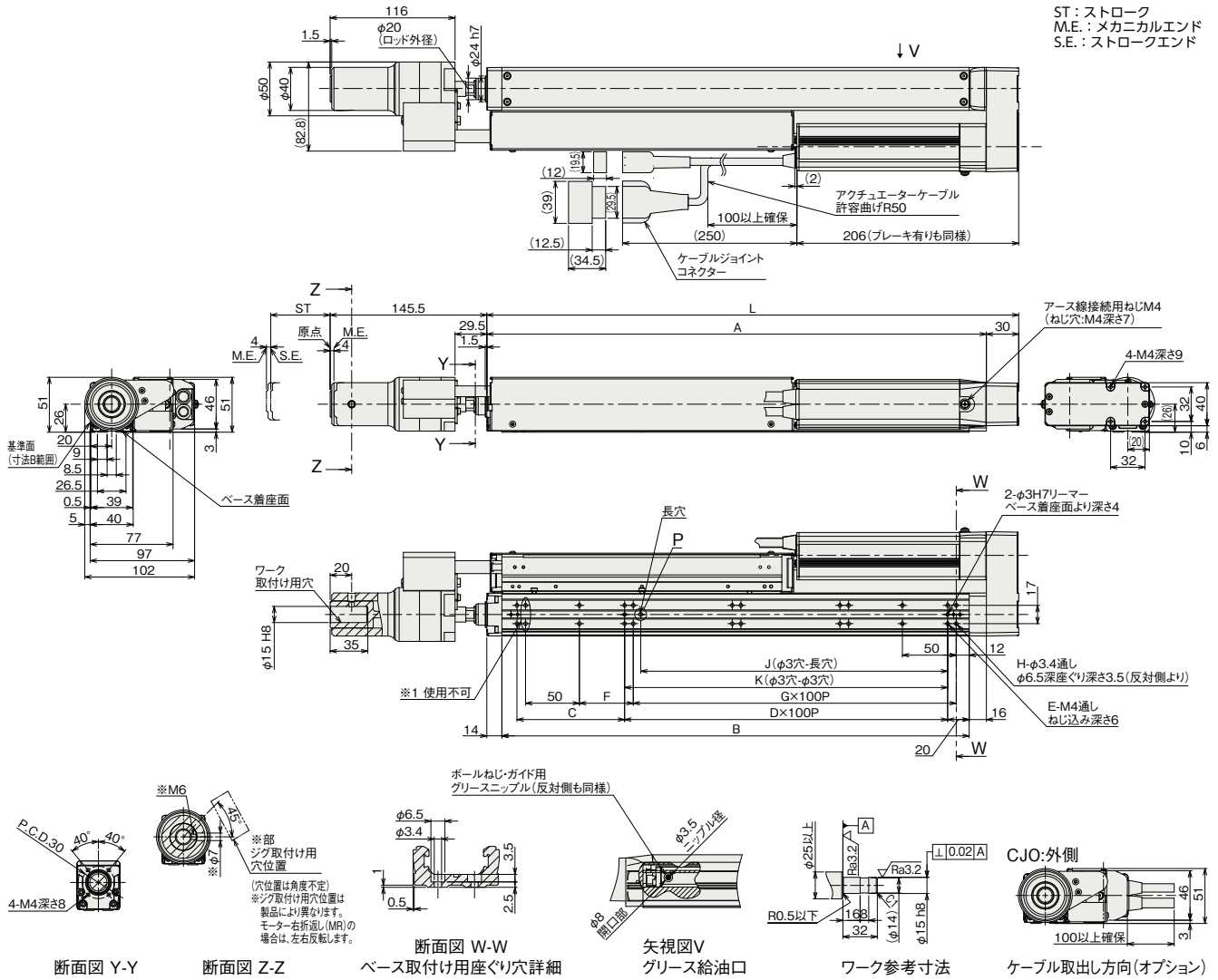
寸法図

※1 取付け用座ぐり穴2個は使用できません。
 (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) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。

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



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



断面図 Y-Y

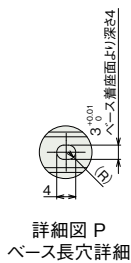
断面図 Z-Z

ベース取付け用座ぐり穴詳細

矢視図V
グリース給油口

ワーク参考寸法

ケーブル取出し方向(オプション)



110st~310stのペアカバー形状

■ストローク別寸法

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
L	244	294	344	394	444	494	544
A	214	264	314	364	414	464	514
B	184	234	284	334	384	434	484
C	50	100	50	100	50	100	50
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
F	100	50	100	50	100	50	100
G	0	1	1	2	2	3	3
H	8	10	10	12	12	14	14
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	120	100	75	50	25	-	-

■ストローク別質量

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1
	ブレーキ有り	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジションナ	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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	(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
 (注) プレスプログラムを使用する場合はプレスプログラム用のSCON、使用しない場合は標準のSCONを選択してください。プレスプログラムの詳細は8-303ページをご確認ください。