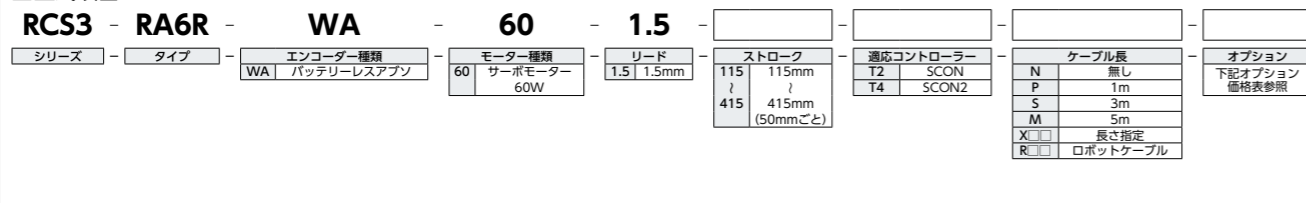


RCS3-RA6R

(サーボプレス仕様)



型式項目



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
115	-
165	-
215	-
265	-
315	-
365	-
415	-

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) (注1)	CJT	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フート金具 (注2、3)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	-

- (注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注2) ストローク365mm以下の場合、ケーブル取出し方向下側 (CJB) とフート金具 (FT) は、互いに干渉するため併用できません。
 (注3) 付属する金具の数値については、6-110ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 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)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	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)	1.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 75
		定格加減速度 (G) 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 75
		定格加減速度 (G) 0.3
推力	定格推力 (N)	566
	最大押付力 (N)	600
	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)	10
	最小ストローク (mm)	115
ストローク	最大ストローク (mm)	415
	ストロークピッチ (mm)	50

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ	φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)	
ロードセル定格容量	600N	
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	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理	
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1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	

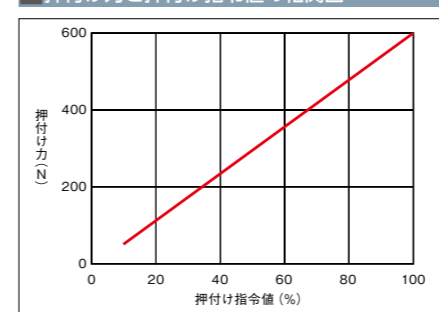
- (注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
115~415 (50mmごと)	75

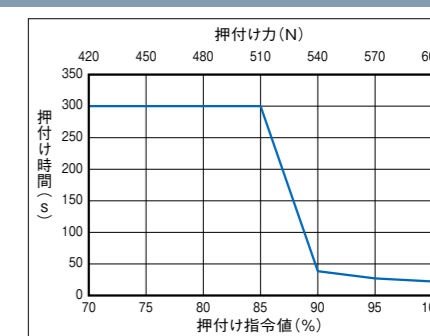
(単位はmm/s)

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、10%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~85	300
90	38
95	27
100	21



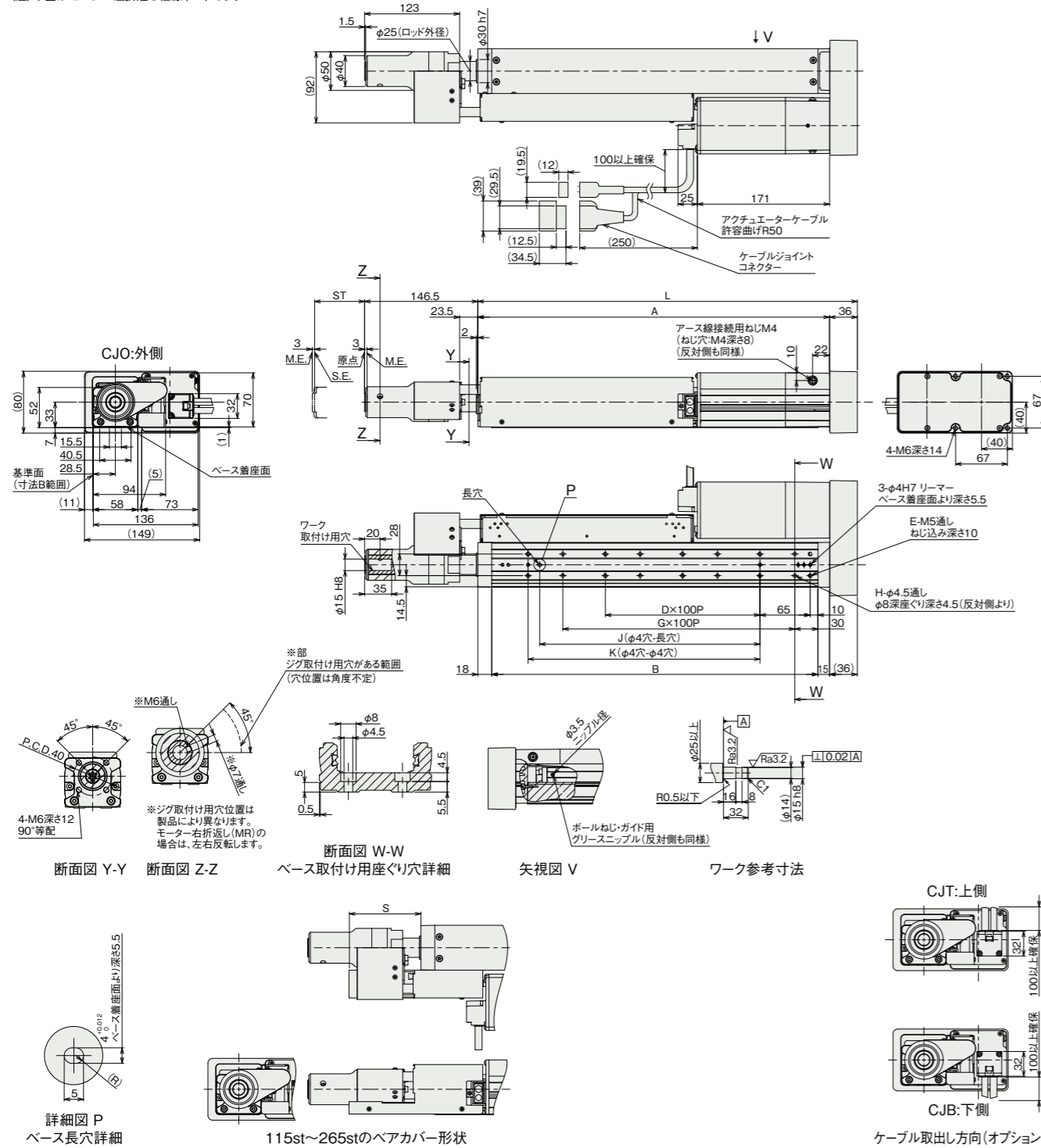
寸法図

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

(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。

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	115	165	215	265	315	365	415
L	291	341	391	441	491	541	591
A	255	305	355	405	455	505	555
B	222	272	322	372	422	472	522
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
G	1	2	2	3	3	4	4
H	4	6	6	8	8	10	10
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	93	70	49	27	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク		115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4
	ブレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

■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	外形	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	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)	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	384	-	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	384	-	8-257
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC100V	-	-	(プレスプログラム)	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	8-257
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC200V	-	-	(プレスプログラム)	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	8-257

(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/SCON2、使用しない場合は標準のSCON/SCON2を選択してください。プレスプログラムの詳細は各参照ページをご確認ください。