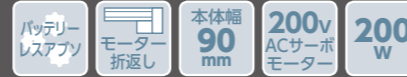
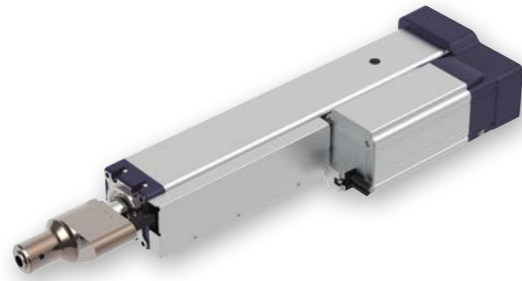
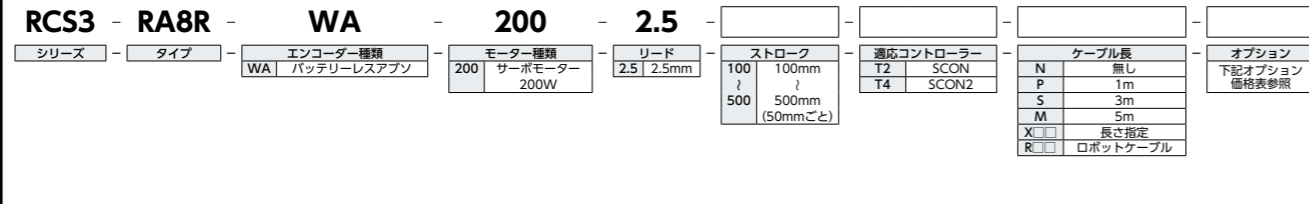


RCS3-RA8R

(サーボプレス仕様)



■型式項目



- 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ー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。

(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
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

■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)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

■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100mm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) 付属する金具の数量については、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。

■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) 10
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 125
	定格加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量 最高加減速度 (G) 0.2
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 125
	定格加減速度 (G) 0.2
推力	定格推力 (N) 1367
	最大押付力 (N) 2000
	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
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) 50

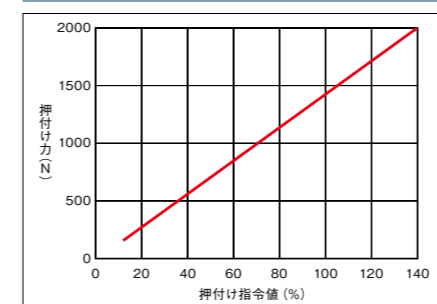
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)
ロードセル定格容量	2000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	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

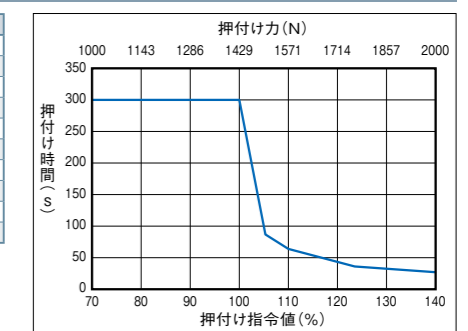
リード	ストローク	最高速度
2.5	100~500 (50mmごと)	125
		(単位はmm/s)

■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、14%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
71~100	300
105	92
110	67
115	54
120	44
125	38
130	33
135	29
140	25



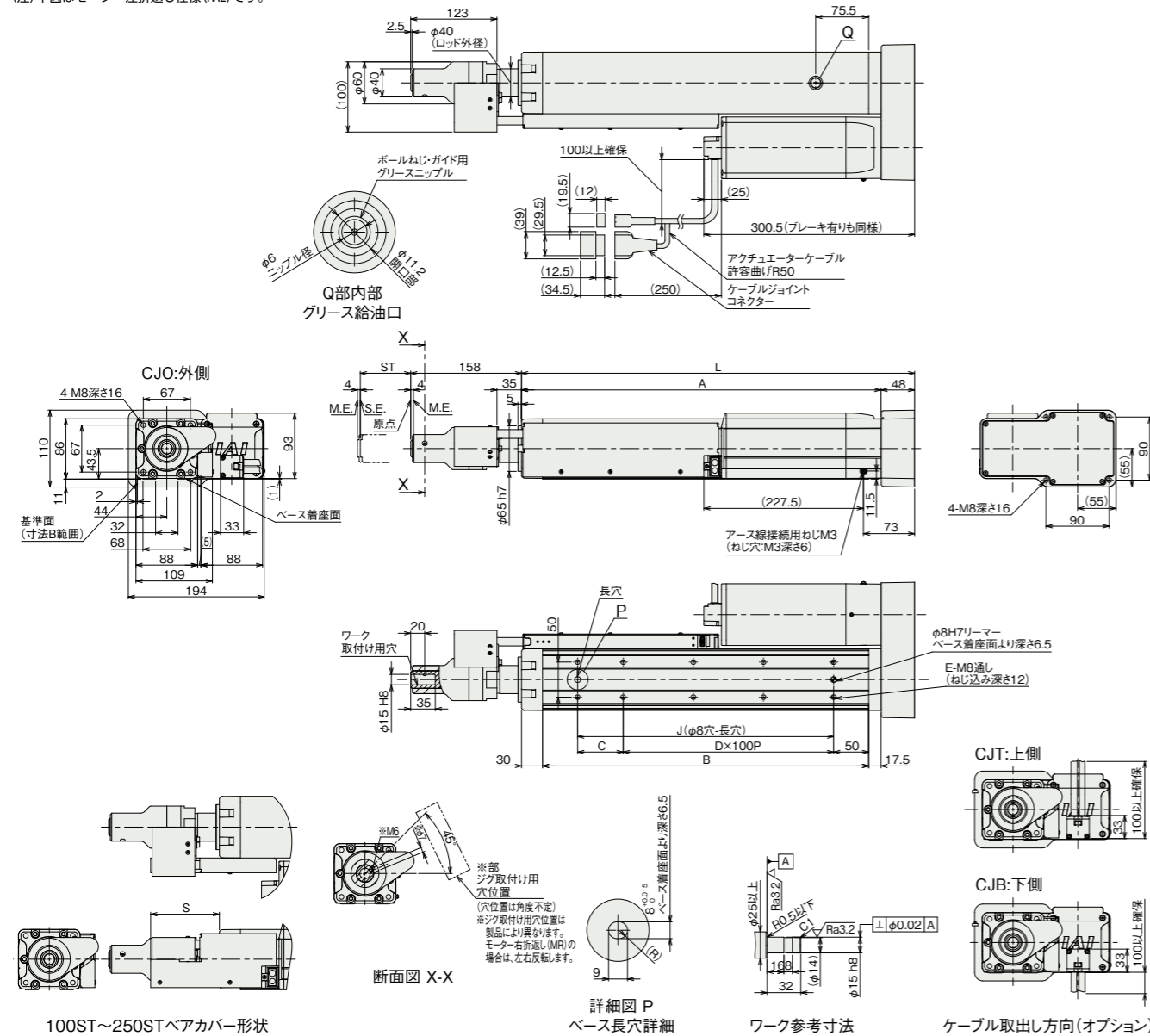
寸法図

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) 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ページをご確認ください。
(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	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5
A	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
B	265	315	365	415	465	515	565	615	665
C	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	165	215	265	315	365	415	465	515	565
S	98	63	42	21	-	-	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)									
ブレーキ無し	10.2	10.8	11.3	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7
ブレーキ有り	10.7	11.3	11.8	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2

■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 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	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		
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。