

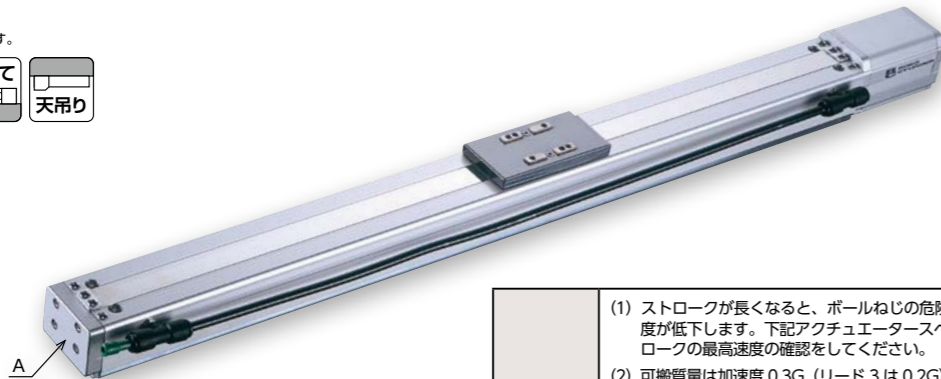
RCS2CR-SA5C

グリーン | バッテリーレスアプ | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 20W | アルミベース

型式項目		RCS2CR - SA5C - WA - 20		T2	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク
		WA バッテリーレスアプ	20 サーボモーター 20W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 500 500mm (50mmピッチ毎設定)
				適応コントローラ	ケーブル長
				T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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。



(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータースペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-452 ページをご確認ください。
 - 押し付け動作については 1-431 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361 ページをご確認ください。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。
 - 許容モーメント方向、張出し負荷長は 1-130 ページの図をご確認ください。

アクチュエータースペック

リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA5C-WA-20-20-①-T2-②-③	20	20	2 0.5	10.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-WA-20-12-①-T2-②-③		12	4 1	16.7	
RCS2CR-SA5C-WA-20-6-①-T2-②-③		6	8 2	33.3	
RCS2CR-SA5C-WA-20-3-①-T2-②-③		3	12 4	65.7	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
20	1300 <800>	1300 <800>	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
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)	-
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)	-

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	6-299	-
CE対応仕様	CE	6-299	-
フット金具	FT	6-301	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	6-301	-
原点確認センサー	HS	6-301	-
原点逆仕様	NM	6-302	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	6-305	-
ダブルスライダー仕様	W	6-305	-

アクチュエーター仕様

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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m Mb: 26.6N・m Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma: 5.81N・m Mb: 8.30N・m Mc: 14.8N・m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

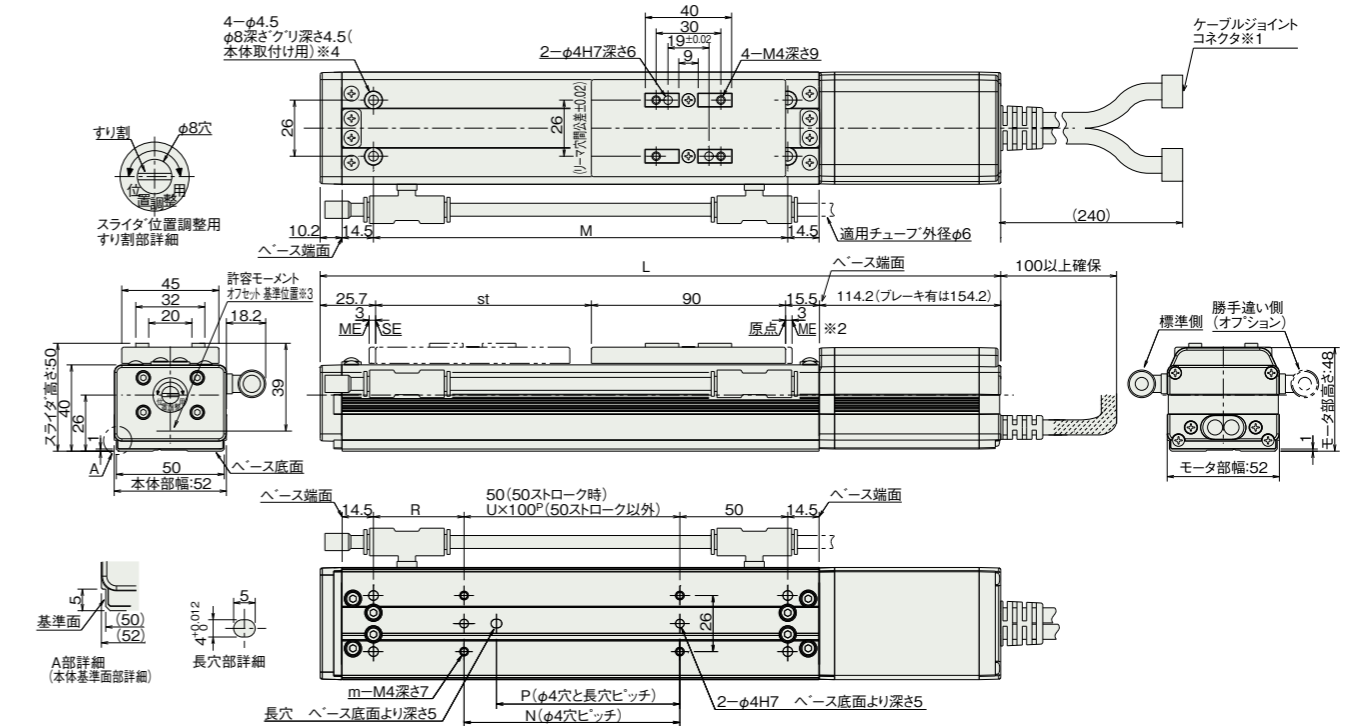
寸法図

- ※1 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1-257ページをご確認ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダーがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダーの振動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

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

st: ストローク
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド



ストローク別寸法・質量

ストローク (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
	ブレーキ有り	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	735.4	785.4
M	M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
	N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
	U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
	質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

(注) ブレーキ有りは質量が0.3kgアップします。

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	ポジションナー	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
							DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	256	-	7-199	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-185	
SCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-145	
SCON-LC/LCG		1		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-175	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	7-231		
XSEL-P/Q		6		-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	7-259		
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	7-259		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。