

RCS2-GS5N

小型 シングル
ガイド付 モーター
ストレート 本体幅
50mm 200V
ACサーボ
モーター 60W ボール
ねじ

■型式項目

RCS2 - GS5N - 60 - T2

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	インクリメンタル	60	サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	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	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。



- POINT**
選定上の
注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値(許容回転トルク)はガイド付タイプ資料(→1-510ページ)をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用できません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
 - 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 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 1-448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 1-379ページをご参照ください。

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	-	-
75	-	-

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	2-1073	-
CE対応仕様	CE	2-1074	-
コネクターケーブル左側取出	K1	2-1083	-
コネクターケーブル前側取出	K2	2-1083	-
コネクターケーブル右側取出	K3	2-1083	-

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm)	10 5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 5 10 20 最高速度(mm/s) 380 250 125
	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度(G) 0.3 0.3 0.2
	可搬質量	最大可搬質量(kg) 1.5 3 6 最高速度(mm/s) 330 250 125
垂直	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.2 0.2 0.2 最高加減速度(G) 0.2 0.2 0.2
	推力	定格推力(N) 89 178 356
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)	1.5 3 6
ストローク	最小ストローク(mm)	50 50 50
	最大ストローク(mm)	75 75 75
	ストロークピッチ(mm)	25 25 25

ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード	280<230>	380<330>
	5	250
	2.5	125

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

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)	-

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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
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	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

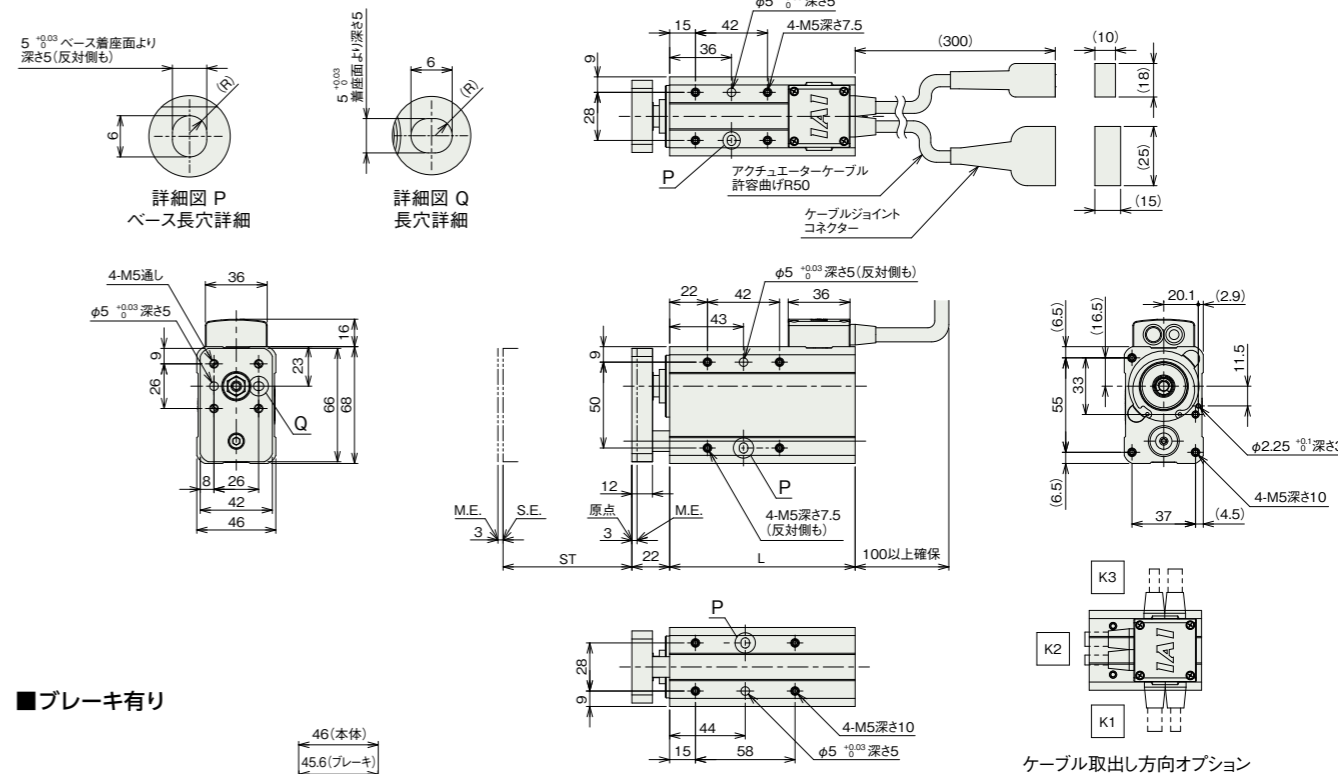
寸法図

■ブレーキ無し

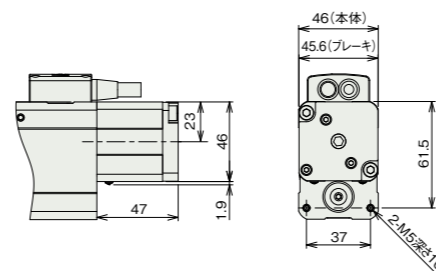
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-295ページをご参照ください。

(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。

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	50	75
質量(kg)	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.4
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.5
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.66
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.62

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	外觀	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						その他							
				DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	256	-	6-161			
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-147			
SCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-109			
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-137			
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	20000	-	6-191			
XSEL-P/Q		6		-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	20000	-	6-217			
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	6-217			

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、6-13ページをご確認ください。
(注) インクリのアクチュエーターは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

