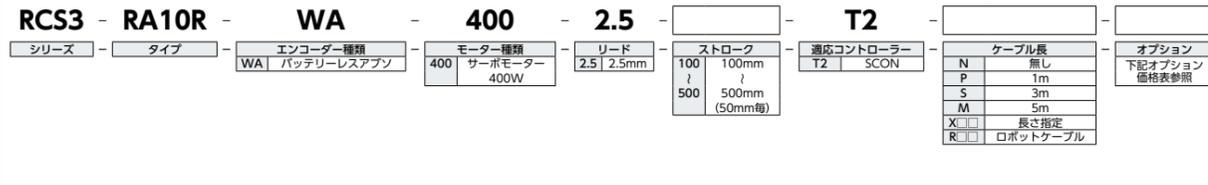


RCS3-RA10R

(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。



- POINT**
選定上の注意
- 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」及び 1-269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、外部にガイド等を設けてください。
 - 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。(1-264ページ「取付時の注意点」参照)
 - ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261ページをご参照ください。
 - 押付け動作については 1-269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
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	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-83	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-87	-

- (注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ストローク100mmの場合は、フット金具と一緒に選択できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-86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) 最高速度 (mm/s)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 最高加減速度 (G)
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 最高速度 (mm/s)
垂直	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 最高加減速度 (G)
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 定格推力 (N)
	推力	最大押付力 (N) 押付け最高速度 (mm/s)
ブレーキ	ブレーキ仕様 ブレーキ保持力 (kgf)	無励磁作動電磁ブレーキ 50
ストローク	最小ストローク (mm)	100
	最大ストローク (mm) ストロークピッチ (mm)	500 50

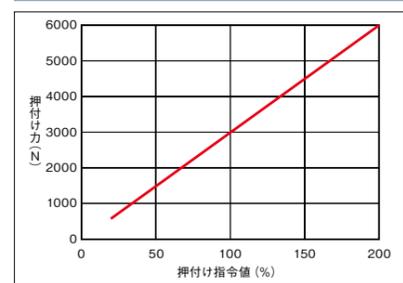
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)
ロードセル定格容量	6000N
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
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

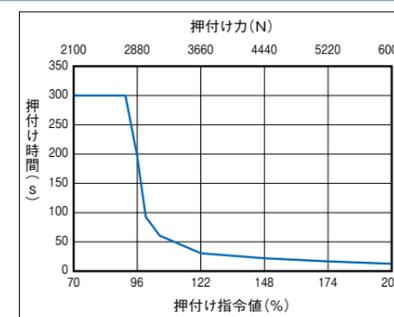
ストローク	最高速度
100~500	125
リード 2.5	(単位はmm/s)

■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、20%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
71~90	300
95	210
100	95
105	70
110	56
115	46
120	39
125	34
130	30
135	26
140	24
145	21
150	19
155	17
160	16
165	14
170	13
175	12
180	11
185	10
190	9
195	9
200	8



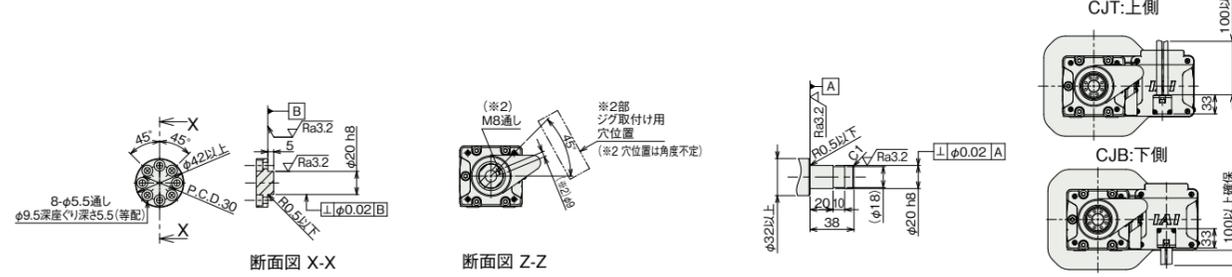
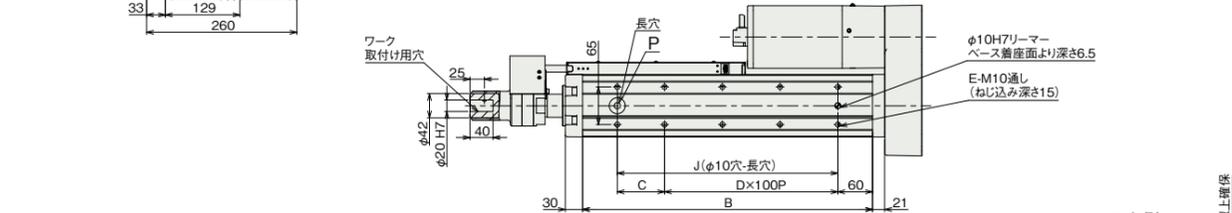
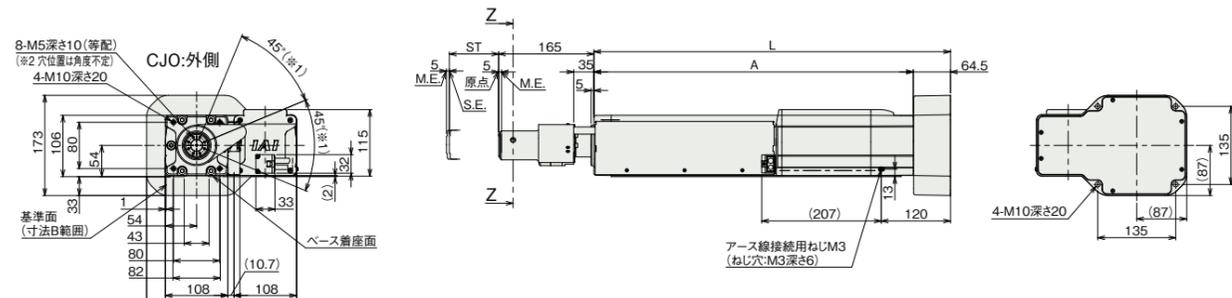
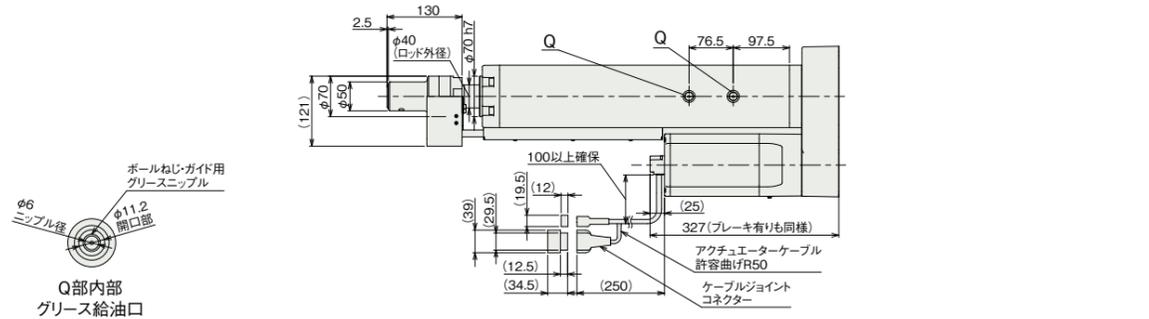
寸法図

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



※1 ジグ取付け穴からの角度です。
※2 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
(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1-113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。

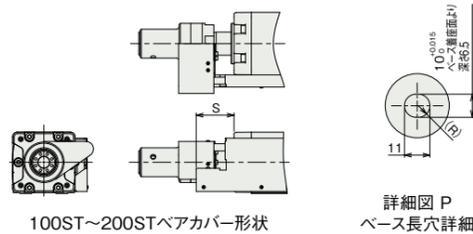
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ロードセル先端取付け治具 参考寸法

ロードセル先端取付け治具 参考寸法
(治具重量15kg以下の場合のみ有効)

ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5
A	353	403	453	503	553	603	653	703	753
B	302	352	402	452	502	552	602	652	702
C	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	182	232	282	332	382	432	482	532	582
S	65.5	41.5	11.5	-	-	-	-	-	-

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	17.1	17.9	18.7	19.5	20.4	21.2	22.0	22.9	23.7
			17.6	18.4	19.2	20.0	20.9	21.7	22.5	23.4	24.2

■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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	(プレスプログラム)	●	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	-	-	8-231

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

