

# RCS3-RA20R



■型式項目

**RCS3 - RA20R - WA - 3000 - 10 - T3**

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
RCS3	RA20R	WA バッテリーレスアプソ	3000 サーボモーター 3000W	10 リード10mm	100 100mm 500 500mm (100mm毎)	T3 SCON-CGB	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



- 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、動作条件（搬送質量、速度）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 1-444ページをご参照ください。
  - 押付け動作については「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
  - 水平設置の正面取付時は支持台を設けてください。詳細は 1-382ページの「取付時の注意点」をご参照ください。
  - ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-446ページをご参照ください。
  - 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。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	-

(注) ロボットケーブルです。

## 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	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	2-1074	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	2-1074	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	2-1074	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	2-1084	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

## メインスペック

項目	内容
リード	リード (mm) 10
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1000
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 600
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
推力	最大加減速度 (G) 0.2
	定格推力 (N) 10361
	最大押付け力 (N) 20000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s) 10 ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 400
	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) 100

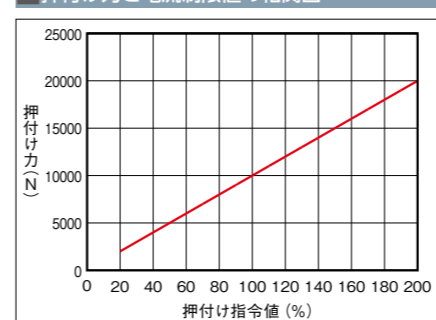
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ40mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ80mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-446参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup> 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	16384pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

## ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
100	100~500 (100mm毎)
10	400

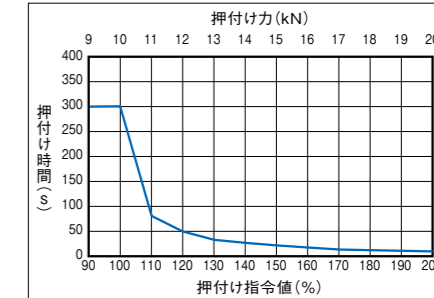
(単位はmm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図



(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、20%以上でご使用ください。

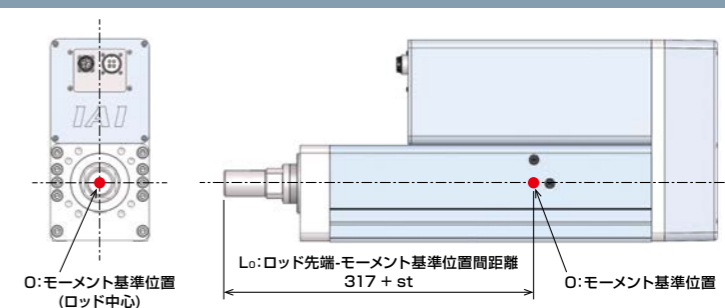
押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10



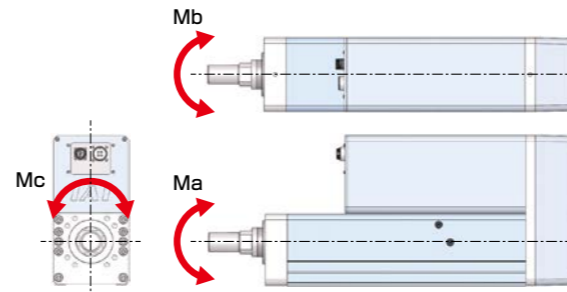
## 許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重 (N)	540				
許容モーメント (Nm)	230	220	210	200	190

(注) 作用するモーメントが許容モーメント内であることを確認する際は 1-446ページ記載の計算式に従って計算してください。



## ロッドタイプモーメント方向



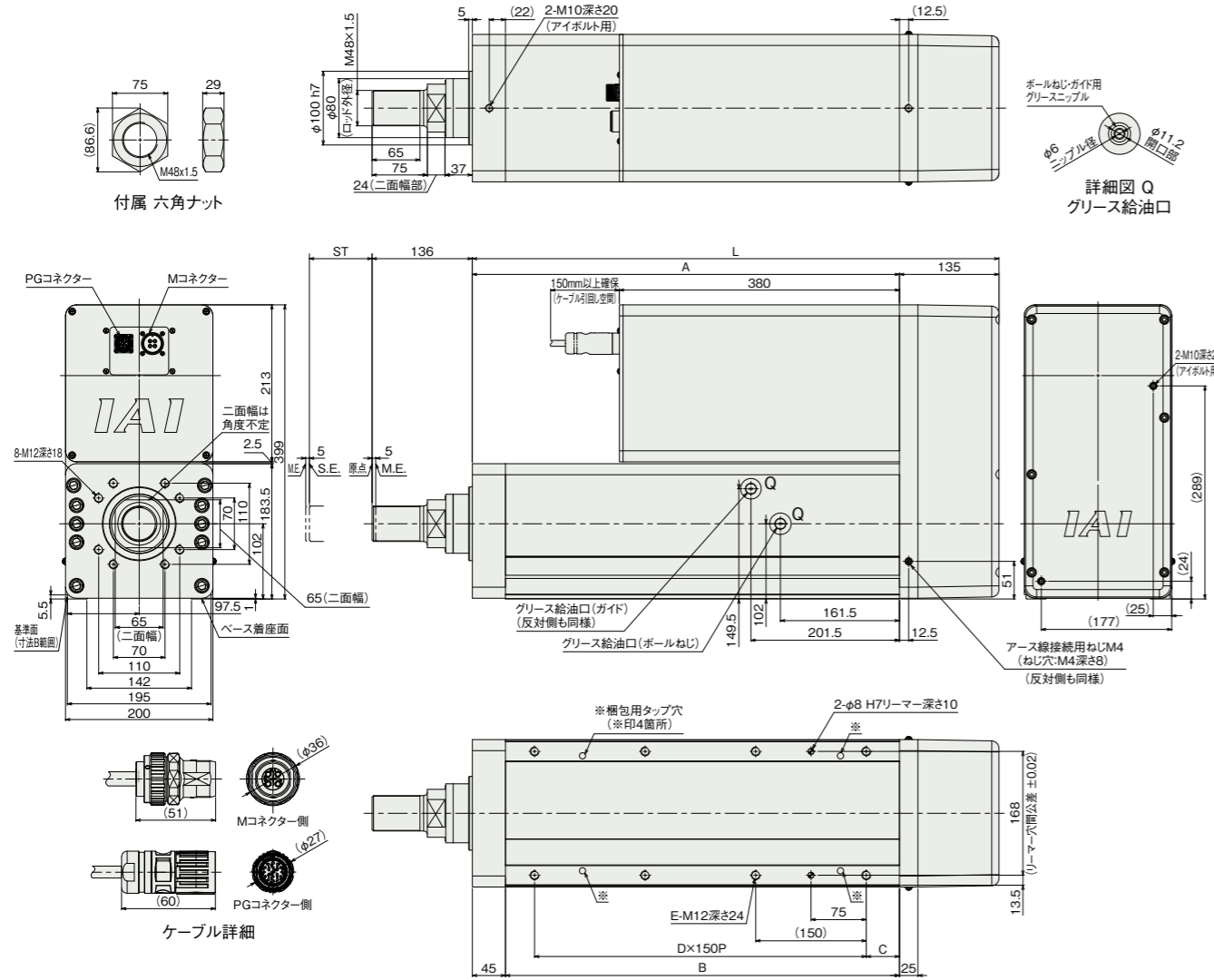
■寸法図

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) PGコネクタおよびMコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-295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。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

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



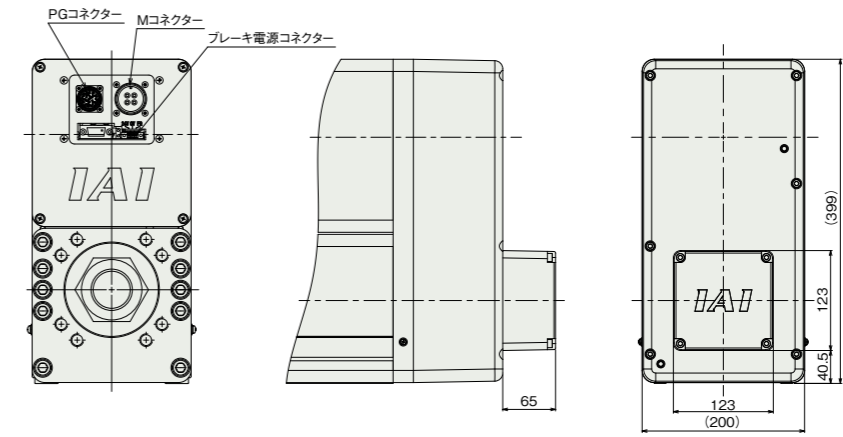
■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
A	479.5	579.5	679.5	779.5	879.5
B	434.5	534.5	634.5	734.5	834.5
C	70	45	100	70	120
D	2	3	3	4	4
E	6	8	8	10	10

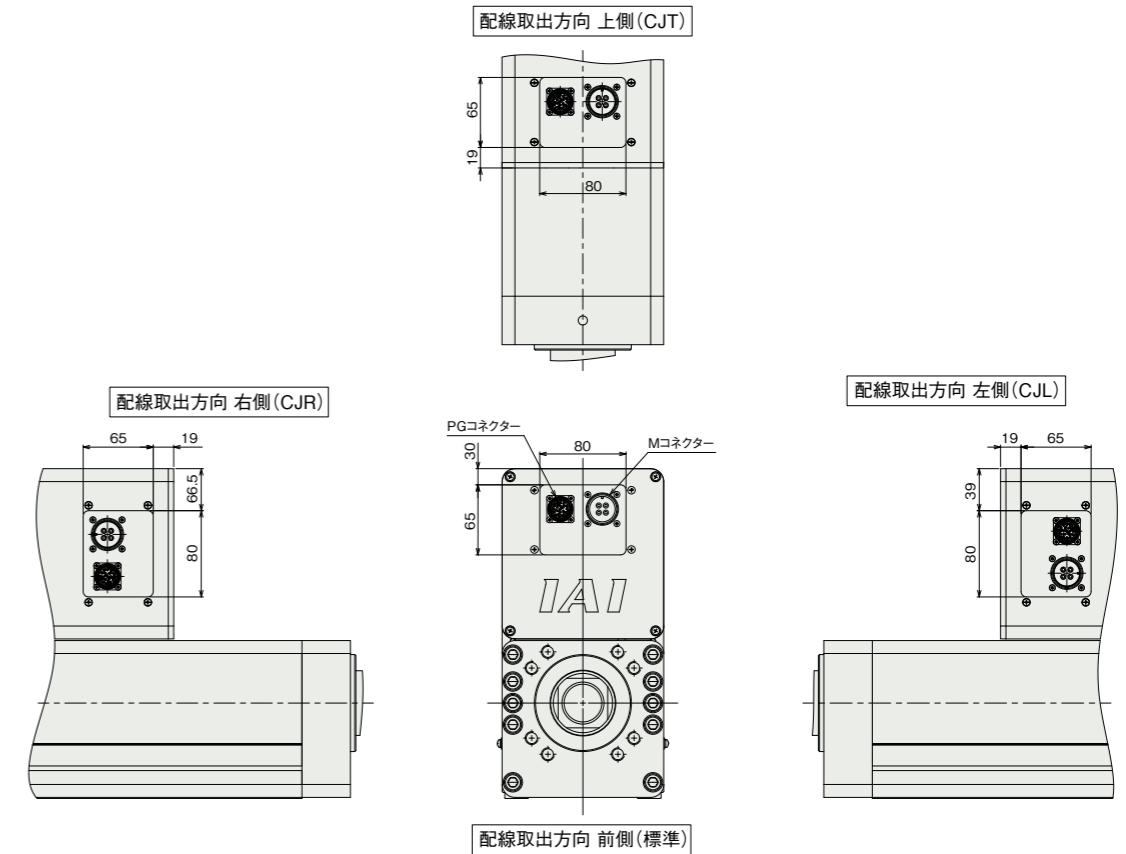
■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
	ブレーキ有り	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



■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			
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						ECM							
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	-	-	DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-125

(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。

