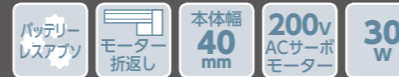
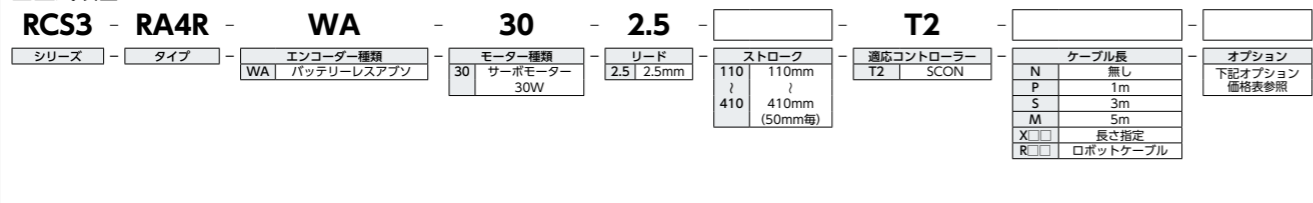


# RCS3-RA4R

(サーボプレス仕様)



## 型式項目



(注) CEはオプションになります。



(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
- 連続押付け時間の制約はありません。デューティ比も100%で連続運転可能です。
  - 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「取付け時の注意点」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。
  - 取付け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
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-
360	-
410	-

## 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	-
CE対応	CE	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注1)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注2)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注3)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注3)	MR	6-87	-

(注1) 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2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
(注3) 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。

## 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)	-

## 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) 3
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 125
	定格加減速度 (G) 0.5
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 3
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 125
	定格加減速度 (G) 0.5
推力	定格推力 (N) 126
	最大押付力 (N) 200
	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
	ブレーキ保持力 (kgf) 3
ストローク	最小ストローク (mm) 110
	最大ストローク (mm) 410
	ストロークピッチ (mm) 50

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	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注4)	±0.5% F.S. (注5)
ロードセル定格容量	200N
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注6)	±0.2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 <sup>2</sup>
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
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

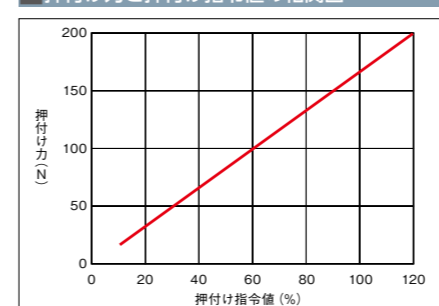
(注4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
(注5) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。  
(注6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

## ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
110~410	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、12%以上でご使用ください。

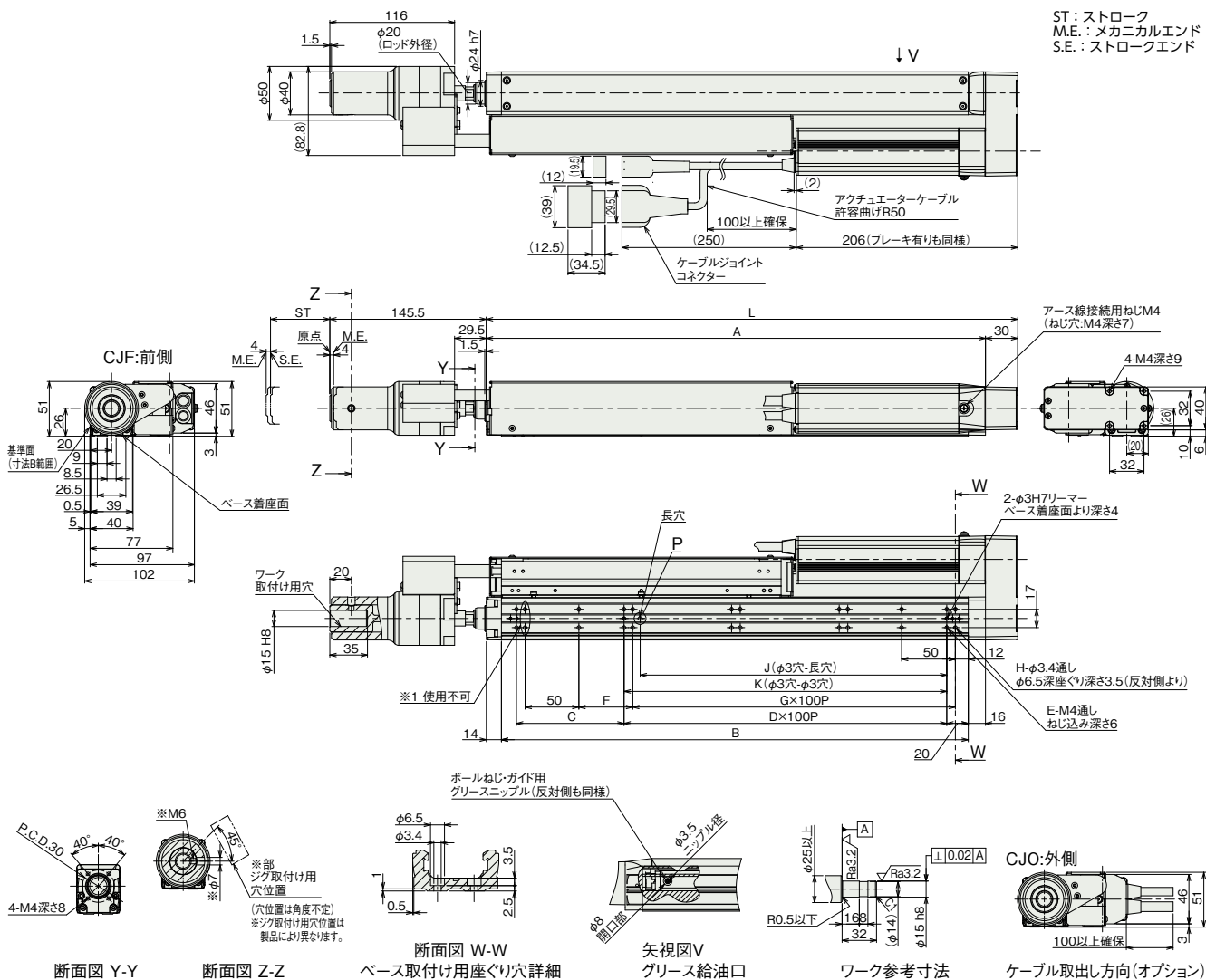
寸法図

※1 取付け用座ぐり穴2個は使用できません。  
 (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。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



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	110	160	210	260	310	360	410
L	244	294	344	394	444	494	544
A	214	264	314	364	414	464	514
B	184	234	284	334	384	434	484
C	50	100	50	100	50	100	50
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
F	100	50	100	50	100	50	100
G	0	1	1	2	2	3	3
H	8	10	10	12	12	14	14
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	120	100	75	50	25	-	-

■ストローク別質量

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1
	ブレーキ有り	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4

詳細図 P  
ベース長穴詳細

110st~310stのベアカバー形状

■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	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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。