

RCS2-RGD4C

ダブルガイド付
モーターストレート
本体径の40mm
200V ACサーボモーター
20W
30W

型式項目		RCS2 - RGD4C		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
I	インクリメンタル	20	サーボモーター 20W	12 12mm	50 50mm
A	アブソリュート	30	サーボモーター 30W	6 6mm 3 3mm	300 300mm (50mmピッチ毎設定)
適応コントローラ		ケーブル長		オプション	
T2		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。



高加減速対応

(注) 20W全機種と30Wリード3は除く

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は標準仕様で0.3G (リード3は0.2G)、高加減速対応が1G (リード3は除く) 動作させた時の値です。加減速度を落としても最大可搬質量は「アクチュエータスペック」の数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1-448ページをご確認ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は1-515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ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~300 (50mm毎)	
12	600	
6	300	
3	150	

(単位はmm/s)

エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	エンコーダ種類		アブソリュート	
	インクリメンタル		モーターW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

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	-
フット金具	FT	2-1078	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	2-1082	-
高加減速対応 (注1)	HA	2-1082	-
原点確認センサー (注2)	HS	2-1082	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-
トラニオン金具 (後)	TRR	2-1093	-

(注1) 20W全機種と30Wリード3は使用できません。
(注2) 原点逆仕様では使用できません。

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)	-

アクチュエータ仕様

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

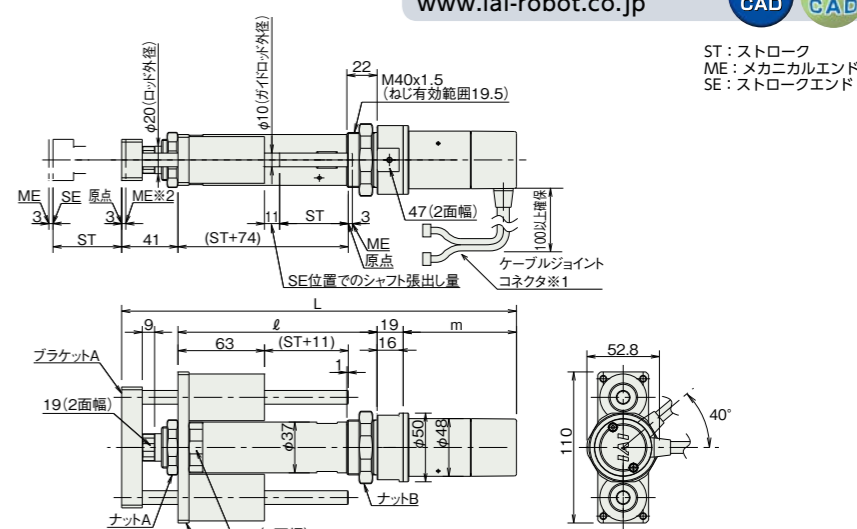
寸法図

※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1-295ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合はロッドが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。

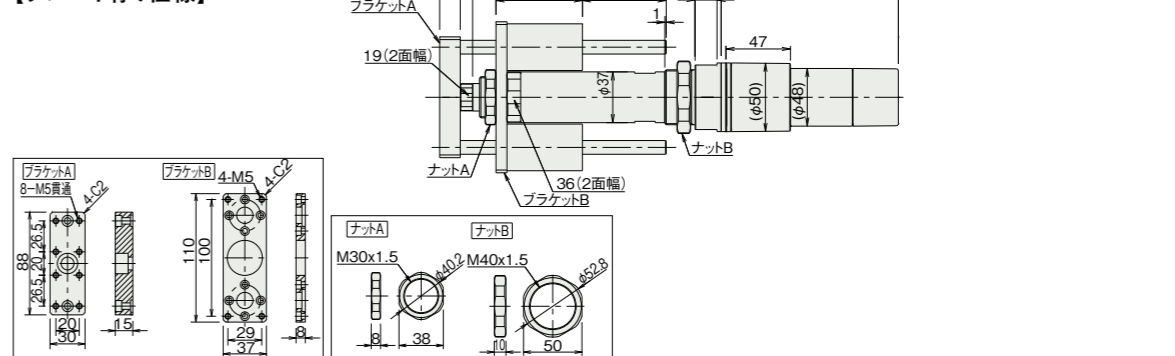
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD

【ブレーキ無し仕様】



【ブレーキ有り仕様】



ストローク別寸法・質量 RCS2-RGD4C (ブレーキ無し)

ストローク	質量 (kg)					
	50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
ℓ	20W	145	195	245	295	345
	30W				80.5	95.5
質量 (kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCS2-RGD4C (ブレーキ有り)

ストローク	質量 (kg)					
	50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
ℓ	20W	145	195	245	295	345
	30W				123.5	138.5
質量 (kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

適応コントローラ

本ページのアクチュエータ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						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		●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	6-191
XSEL-P/Q		6		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	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。

