RCS2CR-SA6C

クリーン | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモーター | 30W | アルミベース

■型式項目

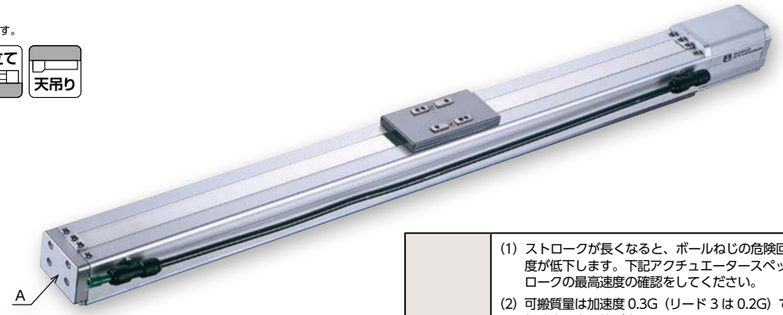
RCS2CR - SA6C - WA - 30 - □ - □ - T2 - □ - □

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
		WA バッテリーレスアブソ	30 サーボモーター 30W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ～ 600 50mm ～ 600mm (50mmピッチ毎設定)	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

CE RoHS

(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータースペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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ーの目安は変化します。詳細は 1-452ページをご確認ください。
(4) 押付け動作については 1-431ページをご参照ください。
(5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361ページをご確認ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。
(7) 許容モーメント方向、張出し負荷長は 1-130ページの図をご確認ください。

アクチュエータースペック

■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 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA6C-WA-30-20-①-T2-②-③	30	20	3	0.5	15.8	50～600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-WA-30-12-①-T2-②-③		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6C-WA-30-6-①-T2-②-③		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-WA-30-3-①-T2-②-③		3	18	6	96.8	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度／吸引量

ストローク / リード	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N ℓ / min)
20	1300 <800>		1160 <800>	990 <800>	80
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
50	–
100	–
150	–
200	–
250	–
300	–
350	–
400	–
450	–
500	–
550	–
600	–

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)	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–
	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**	6-299	–
CE対応仕様	**CE**	6-299	–
フート金具	**FT**	6-301	–
指定グリース塗布仕様	**G3/G4**	6-301	–
原点確認センサー	**HS**	6-301	–
原点逆仕様	**NM**	6-302	–
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	6-305	–
ダブルスライダー仕様	**W**	6-305	–

アクチュエーター仕様

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
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma：38.3N·m Mb：54.7N·m Mc：81.0N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma：11.6N·m Mb：16.6N·m Mc：24.6N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

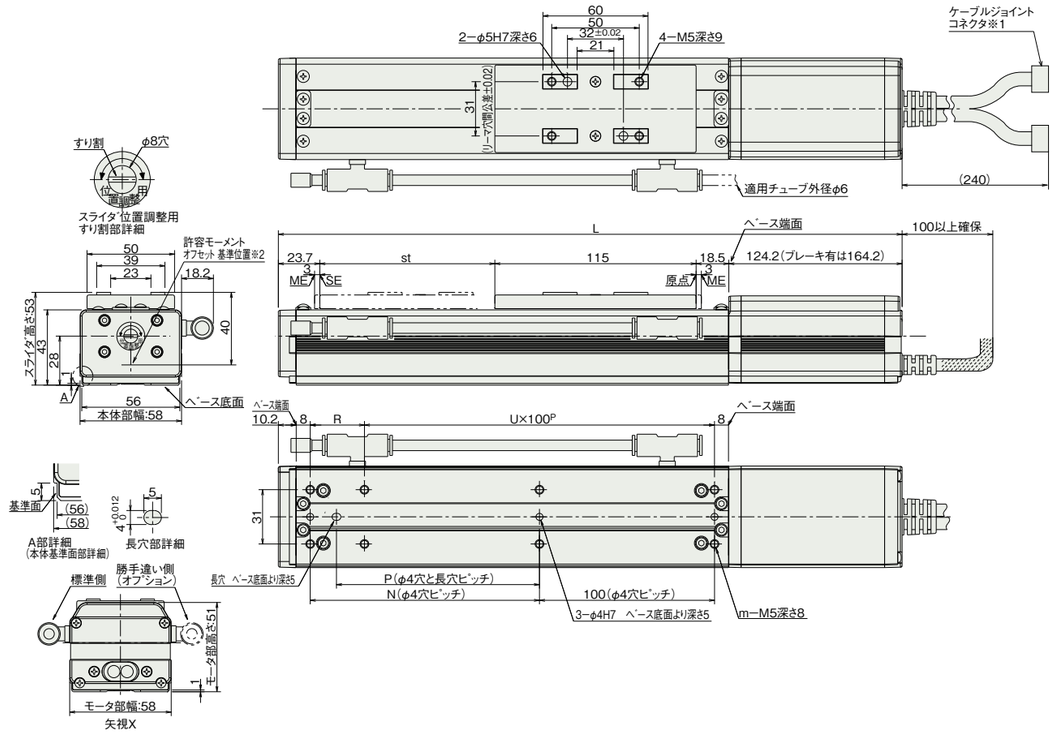
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

※1 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1-257 ページをご参照ください。
※2 許容モーメントを計算する場合の基準位置です。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーが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

st：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
	ブレーキ有り	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
N		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P		66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R		81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)		1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

(注) ブレーキ有りは質量が0.3kg アップします。

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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 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	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	–	–	–	256	–	7-199
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–	●	●	●	●	●	–	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	7-185
SCON-CB/CGB		1		●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	7-145
SCON-LC/LCG		1		–	–	●	●	●	●	●	●	–	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	7-175
SSEL-CS		2		●	–	●	●	●	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	7-231
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	7-259
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	7-259

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。

IAI