

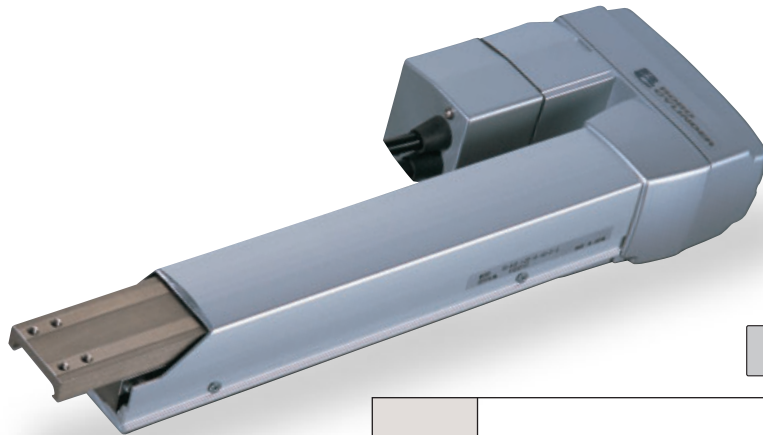
RCS2-A4R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 **RCS2 - A4R** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	B:ブレーキ(標準) NM:原点逆仕様 MB:モータ下折返し仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジ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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (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-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	-	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤		5	-	4.5		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~200 (50mm毎)	
10	330	
5	165	

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	A4R	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	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)	-
	-	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

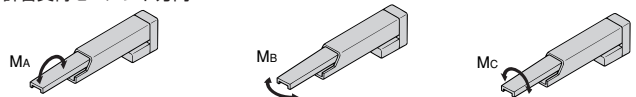
⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(標準)	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	
モータ下折返し仕様	MB	→P444	
モータ右折返し仕様	MR	→P444	
モータ左折返し仕様	ML	→P444	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N·m Mb: 3.1N·m Mc: 2.9N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	5000km

許容負荷モーメント方向



- 一体型 コントローラ
- タイプ スライダ
- タイプ ロッド
- タイプ テーブル
- タイプ 名義バ
- タイプ クリーン
- タイプ 防滴対応
- タイプ コントローラ
- タイプ カップリング
- タイプ ヒルトイン
- タイプ 折り返し
- タイプ バルスモータ 20P
- タイプ バルスモータ 28P
- タイプ バルスモータ 35P
- タイプ バルスモータ 42P
- タイプ バルスモータ 56P
- タイプ バルスモータ 86P
- タイプ サーボモータ 10W
- タイプ サーボモータ 20W
- タイプ サーボモータ 30W
- タイプ サーボモータ 60W
- タイプ サーボモータ 100W
- タイプ サーボモータ 150W
- タイプ サーボモータ 750W

寸法図

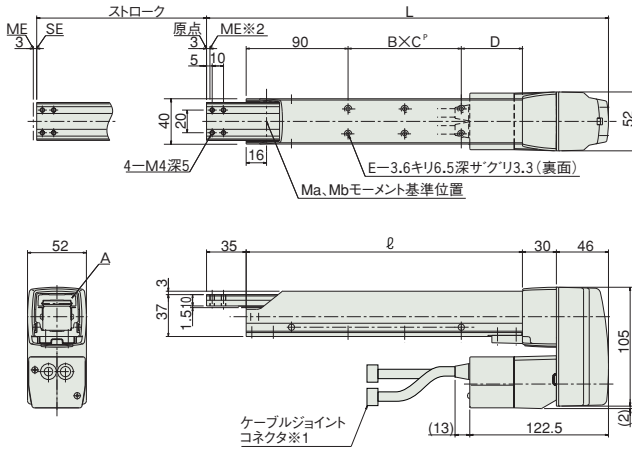
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

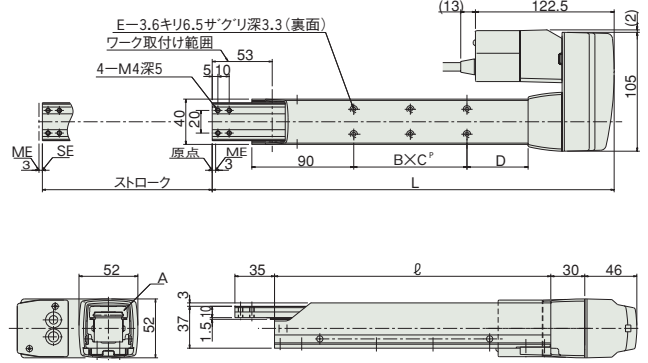


※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

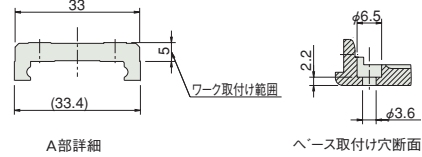
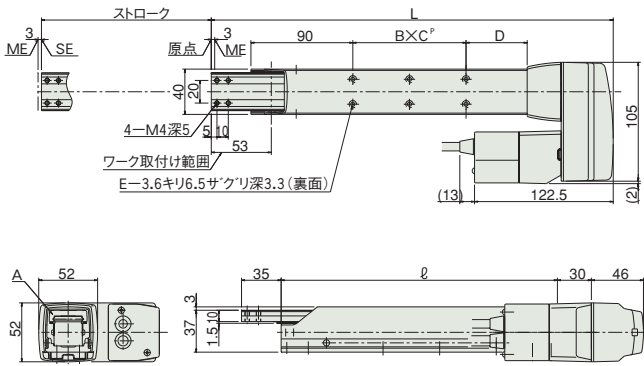
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)






■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
ℓ	144	194	244	294
B×C*	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量(kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

適応コントローラ

RCS2シリーズ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	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-③-1-20①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。