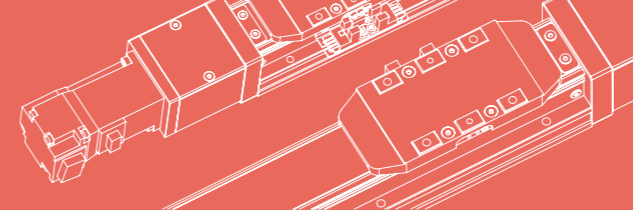


# RGC100 单轴 /1-axis

▶ 轨道内嵌  
Rail Built-in

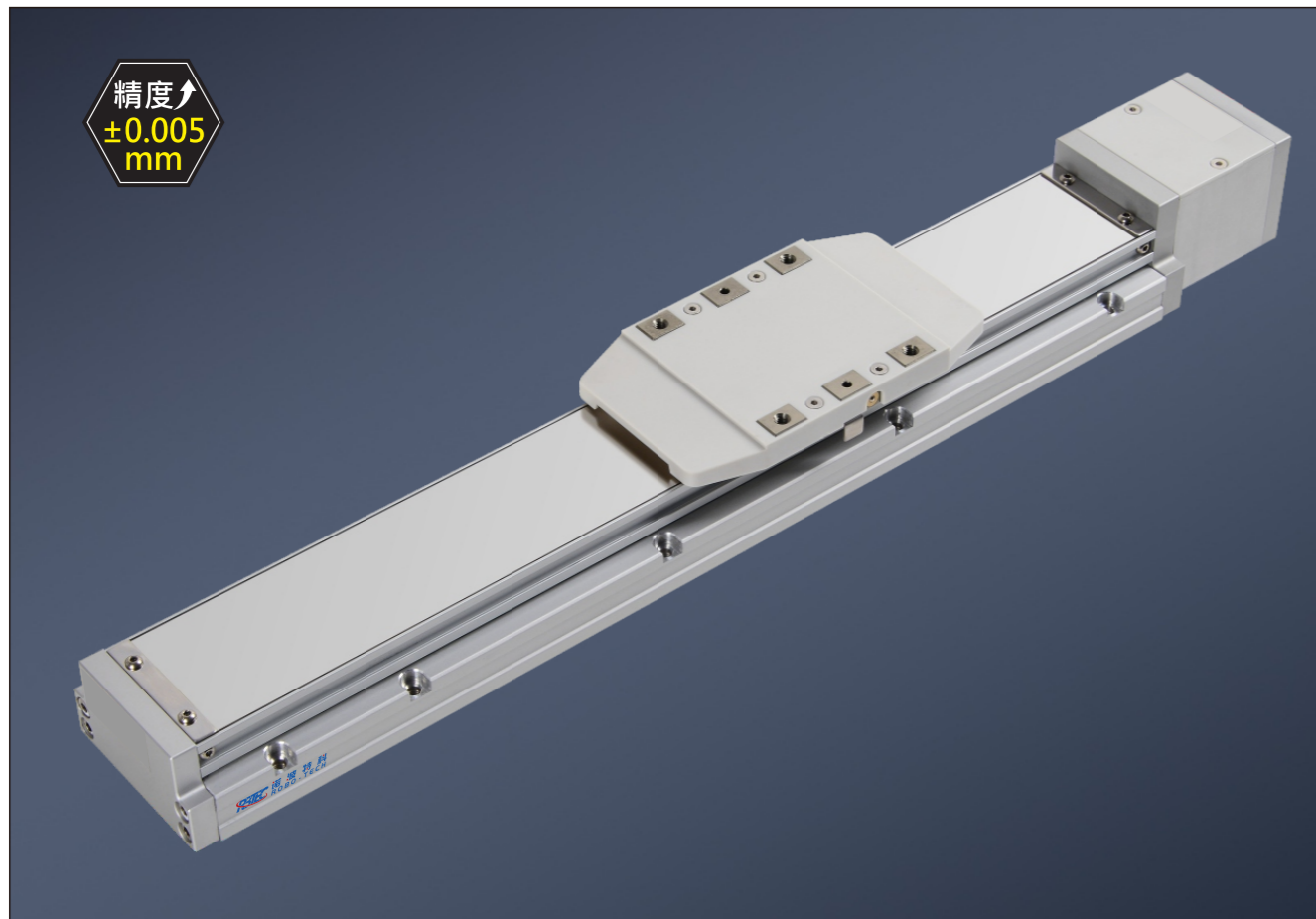
▶ 滚珠丝杆驱动  
Ball Screw Drive



应用列  
Application

一轴/滚珠丝杆样式  
RCH series

无尘/滚珠丝杆样式  
RGC



最大行程 Maximum Stroke **1100mm** | 最高速度 Maximum Speed **1200mm/s** | 电机容量 Motor Output **200W** | 最大可搬重量 Max Payload **90kg** | 滚珠丝杆 Ball Screw **ø16mm**

## 型号表示方式 Ordering Method

**RGC100-05-100-E-M20B\*-C4-01**

<b>本体型号</b> Model	<b>行程</b> Stroke	<b>电机位置</b> Motor Position	<b>电机厂牌、功率</b> Motor Brand · Power Output	<b>原点感应器</b> Origin Sensor	<b>限位传感器</b> Limit Sensor
05	转造级 Rolled Ballscrews 50-1100mm 研磨级 Grind Ballscrews 50-700mm *间隔50 Interval 50 mm	E 电机外露 Motor Exposed L 电机左折 Motor Left Side R 电机右折 Motor Right Side M 电机下折 Motor Bottom Side	M 三菱 Mitsubishi P 松下 Panasonic Y 安川 Yaskawa 20 200W B T 台达 Delta	外挂型 Outside C 电机侧 Motor Side D 反电机侧 Opposite Motor Side 无 SENSOR No Sensor E 无 SENSOR No Sensor	外挂型 Outside 3 1只 1 Pc 4 2只 2 Pc 无 SENSOR No Sensor 5 无 SENSOR No Sensor

\*选用G研磨级球丝杆，有行程限制，详见基本式样

\*若无刹车则B不表示

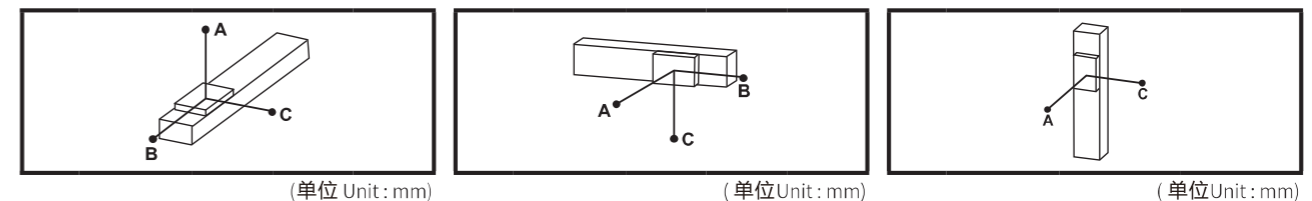
\*选择行程50时，有以下限制：  
When the stroke is 50mm, the sensor installation has the following restrictions:  
1. 原点与极限需放置与不同侧。  
2. 滑座左右两侧均需安装感应片。

## 基本式样 Specification

性能 Performance	滚珠丝杆等级代号 Ballscrew Accuracy Grade Code	—		G		
	滚珠丝杆等级 Ballscrew Accuracy Grade	C7 转造 C7 Rolled Ballscrew	C5 研磨 C5 Grind Ballscrew			
	位置重复精度 Repeatability	mm	±0.005			
	标准行程 Stroke Pitch	mm	50-1100mm / 50 间隔 Interval	50-700mm / 50 间隔 Interval		
	滚珠丝杆导程 Ball Screw Lead	mm	5	10	20	
	最高转速 Maximum Rotating Speed	rpm	3600	3600	3600	
	最高速度 Maximum Linear Speed ※1 ※2	mm/s	300	600	1200	
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	90	60	40
		垂直使用 Vertical	kg	20	15	6
	定格推力 Rated Thrust	N	683	341	174	
最大加速度 Maximum Acceleration	G	0.3	0.3	0.6		
部品 Parts	AC伺服电机容量 AC Servo Motor Output	W	200			
	滚珠丝杆外径 Ball Screw Ø	mm	Ø16			
	联轴器 Coupling	mm	Ø10-Ø11/14			
	原点及限位感应器 * 外挂 Outside		EE-SX911(NPN)			

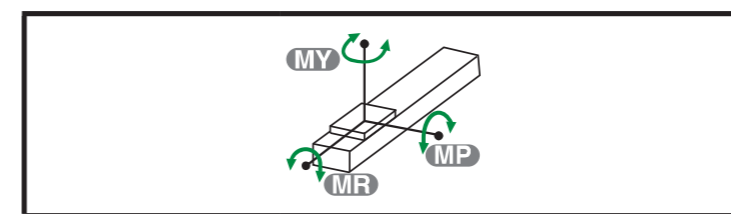
※1 电机加减速设定0.2秒，Acceleration and deceleration value is set 0.2 second.  
※2 长行程时，会产生滚珠丝杆偏摆，需将速调降（线速度请参阅尺寸图下文表格）  
During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)  
※3 有关传感器另外的选型，如有需求请咨询我司业务。  
For additional selection of sensors, please contact our business if you have any requirements.

## 容许负载悬矩表 Allowable Overhang



水平安装 Horizontal Installation				壁挂安装 Wall Installation				垂直安装 Vertical Installation					
导程 Lead	重量 Weight	A	B	C	导程 Lead	重量 Weight	A	B	C	导程 Lead	重量 Weight	A	C
5	30kg	1224	122	189	5	30kg	189	122	1224	5	5kg	931	931
	50kg	626	62	97		50kg	97	62	626		10kg	465	465
10	90kg	304	30	46	10	90kg	46	30	304	10	20kg	232	232
	20kg	913	177	248		20kg	248	177	913		3kg	1349	1349
20	30kg	564	100	142	20	30kg	142	100	564	20	8kg	504	504
	60kg	253	42	59		60kg	59	42	253		15kg	269	269
40	15kg	474	182	211	40	15kg	211	182	474	40	2kg	1425	1425
	25kg	271	100	117		25kg	117	100	271		4kg	712	712
	40kg	161	57	67		40kg	67	57	161		6kg	475	475

## 静态容许负载惯量 Static Allowable Load Inertia



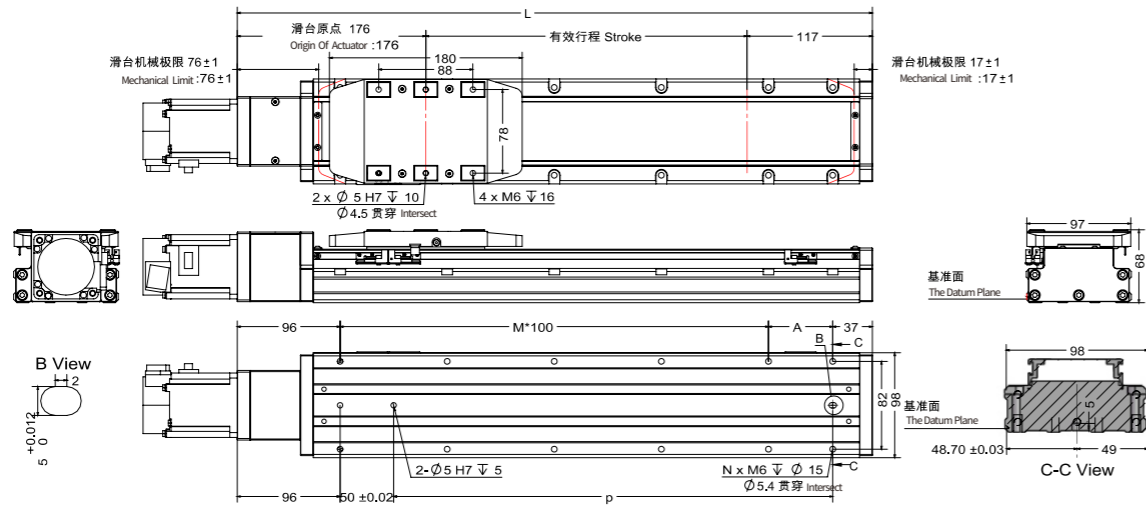
MY	457
MP	457
MR	901

\*力矩表所表示的数据，代表荷重的重心位置单一方向容许悬出的长度。  
The data represented by the moment table is the center of gravity of the load. The length of the overhang is allowed in a single direction.  
\*符合型录规范的正常使用时，保证寿命为10000公里。  
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.  
\*倒吊使用无法套用标准规范，如有需求请咨询我司业务。  
Data information is not for ceiling-mount inverse use.  
Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

(单位 Unit : N.m)

## E 电机外露 Motor Exposed

单位 Unit: mm

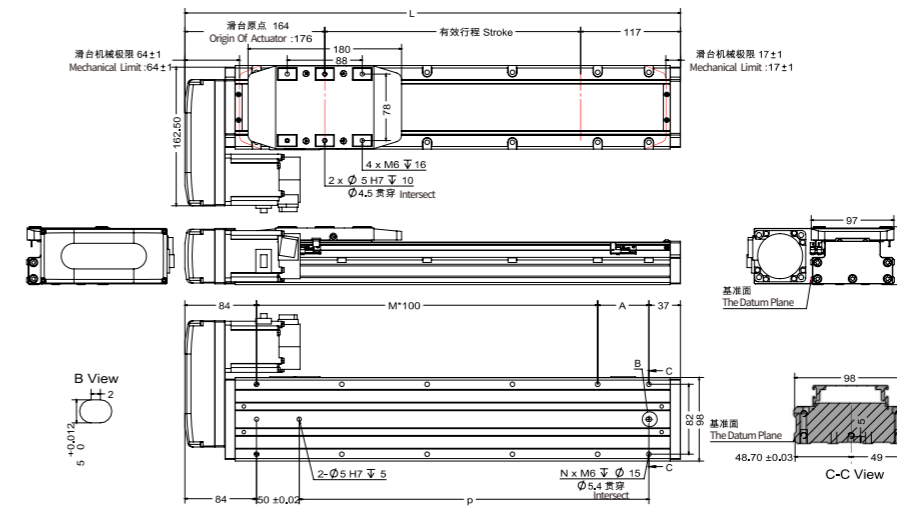


有效行程 Stroke	50 <sup>±2</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
极限行程 Limit Stroke (±1)	60	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110
L	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393
A	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28
P	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210
KG	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3
线速度 Linear Speed mm/s	导程 Lead 5	300																				
	导程 Lead 10	600																				
	导程 Lead 20	1200																				

※行程50时, 因本体上锁式固定孔会被滑座遮住, 仅能使用4支螺丝固定, 建议客户本体下锁式固定孔锁附。When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

## L 电机左折 Motor Left Side

单位 Unit: mm

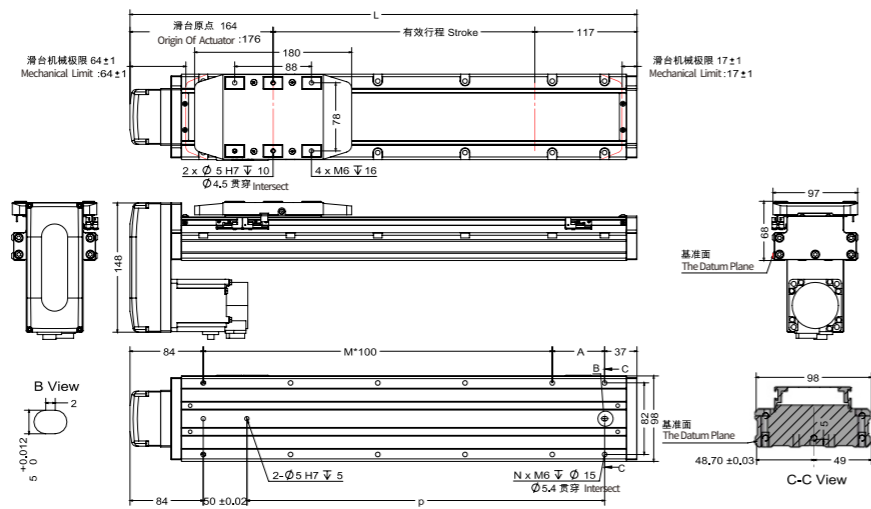


有效行程 Stroke	50 <sup>±2</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
极限行程 Limit Stroke (±1)	60	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110
L	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381
A	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28
P	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210
KG	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3
线速度 Linear Speed mm/s	导程 Lead 5	300																				
	导程 Lead 10	600																				
	导程 Lead 20	1200																				

※行程50时, 因本体上锁式固定孔会被滑座遮住, 仅能使用4支螺丝固定, 建议客户本体下锁式固定孔锁附。When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

## M 电机下折 Motor Bottom Side

单位 Unit: mm

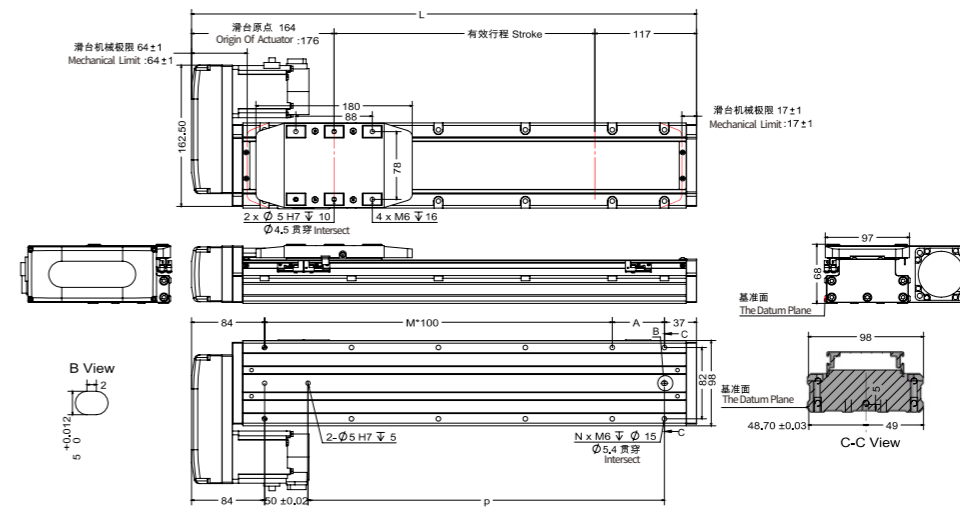


有效行程 Stroke	50 <sup>±2</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
极限行程 Limit Stroke (±1)	60	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110
L	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381
A	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28
P	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210
KG	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3
线速度 Linear Speed mm/s	导程 Lead 5	300																				
	导程 Lead 10	600																				
	导程 Lead 20	1200																				

※行程50时, 因本体上锁式固定孔会被滑座遮住, 仅能使用4支螺丝固定, 建议客户本体下锁式固定孔锁附。When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

## R 电机右折 Motor Right Side

单位 Unit: mm



有效行程 Stroke	50 <sup>±2</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
极限行程 Limit Stroke (±1)	60	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110
L	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381
A	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60	110	60
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28
P	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210
KG	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3
线速度 Linear Speed mm/s	导程 Lead 5	300																				
	导程 Lead 10	600																				
	导程 Lead 20	1200																				

※行程50时, 因本体上锁式固定孔会被滑座遮住, 仅能使用4支螺丝固定, 建议客户本体下锁式固定孔锁附。When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.