

RCS2-RA5C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
60W
100W

■型式項目

RCS2 - RA5C - WA

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 100 サーボモーター	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 100 300 (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 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) 60W全機種と100Wリード4は除く



選定上の注意



- 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。「ストロークと最高速度」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。
- 可搬質量は標準仕様で0.3G(リード4は0.2G)、高加減速仕様は1G(リード4は0.2G)で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「メインスベック」の数値が上限となります。)
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-328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、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

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 モーターW数	
	60W	100W
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
コネクタケーブル取出方向変更	A2	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
高加減速対応(注1)	HA	4-591	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

メインスペック

項目	内容	60W				100W					
		16	8	4	16	8	4	16	8	4	
モーター	出力(W)	60W				100W					
水平	ボールねじリード(mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	25	50	15	30	60	12	25	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	5	11.5	3.5	9	18	2	5	11.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力(N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	63.8	127.5	255.1	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ									
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	2	5	11.5	3.5	9	18	2	5	11.5	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

ストロークと最高速度

リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位:mm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーターW数	リード	加減速度別可搬質量(kg)																最高速度(mm/s)							
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後		
水平	60	16	15.5	14.4	12	9	7	5.9	5	4.4	3.9	3.5	3.1	2.75	2.45	2.2	2							800	800
		8	32.5	30	25	20	15	12.2	10	7.5	5.5	4	3.2	2.5										400	400
	100	4	65	50	25	10	3																	200	200
		16	19.5	18	15	11	8.6	7.1	6	5	4.4	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5							800	800
垂直	60	8	39	36	30	22	17	13.5	11	8.5	6.5	5	4	3										400	400
		4	78	60	30	15	5																	200	200
	100	16	2	2	2	1.5	1	0.7	0.5	0.3	0.15	0.1												800	800
		8	5	5	5	3.5	2.5	1.9	1.5	1.1	0.8	0.5												400	400
100	4	11.5	11.5	6	4	3																		200	200
		16	3.5	3.5	3.5	2.4	1.75	1.3	1	0.8	0.65	0.5	0.35	0.25										800	800
	8	9	9	9	6	4.5	3.5	2.5	2	1.5	1													400	400
		4	18	18	10	7	5																		200

寸法図

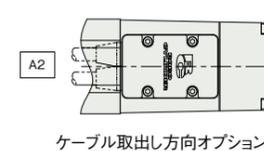
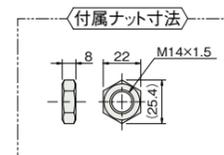
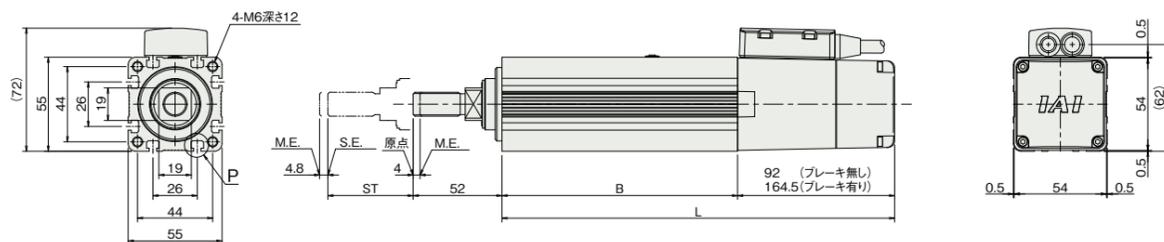
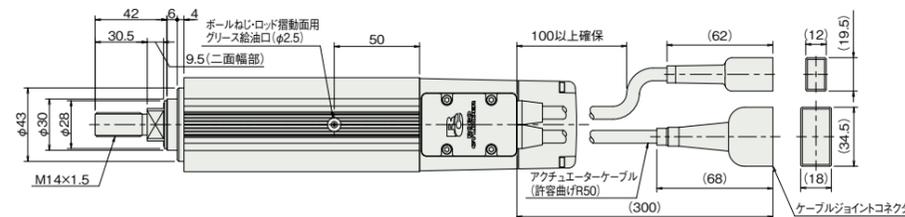
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



60W

- (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4-607ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドが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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	230	280	330	380	430	480
ブレーキ有り	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	
B	138	188	238	288	338	388	

ストローク別質量

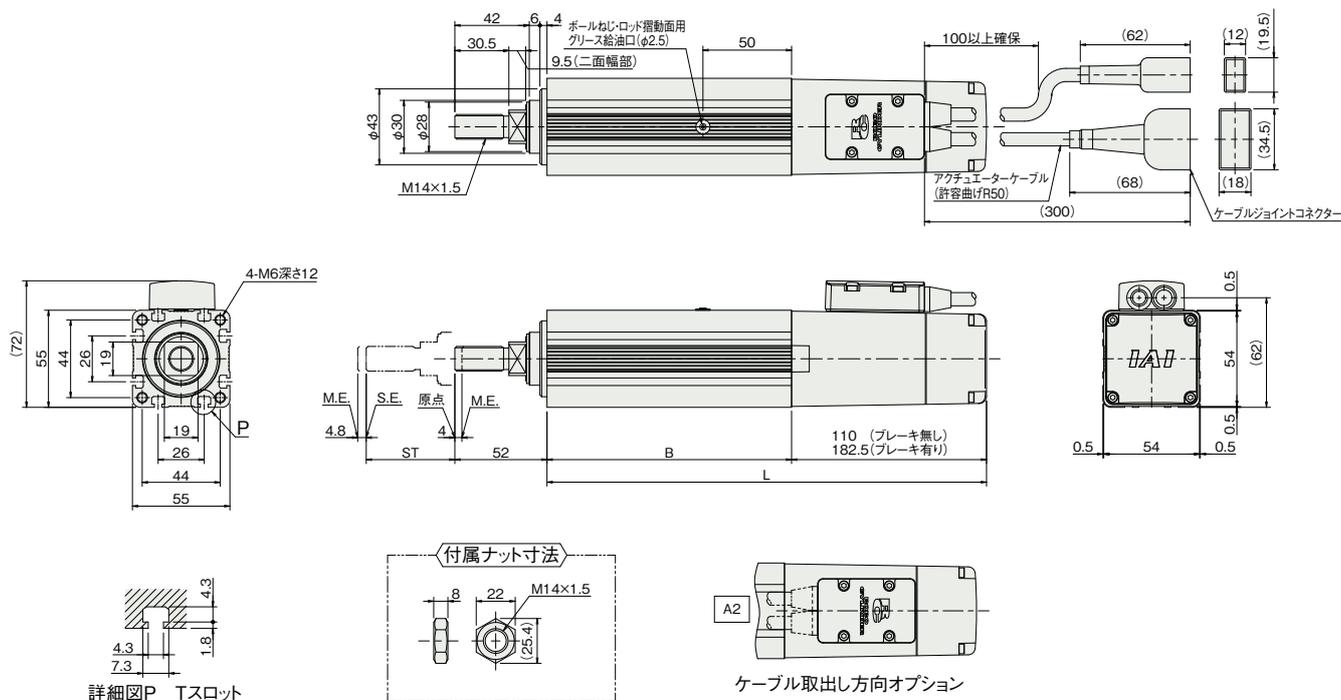
質量(kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4
ブレーキ有り	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	



■100W

(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4-607ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドが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。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかけるとまわり止めが破損する場合があります。

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		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	248	298	348	398	448	498
	ブレーキ有り	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5
B		138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6
	ブレーキ有り	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6	3.9

■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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	384	-	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	384	-	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-345
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-331

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) SCON2のML3とECは、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモート/O仕様となり、機能オプションに[M]が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。