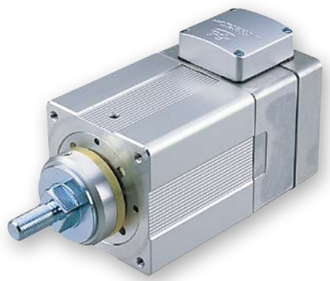
RCS2-SRA7BD

モーターストレート | 本体幅 80 mm | 200v ACサーボモーター | 60 W | 100 W | 150 W

■型式項目

RCS2 - SRA7BD - I -

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
		I インクリメンタル	60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 ～ 300 50mm ～ 300mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL SCON2	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



RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
(2) 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ー比の目安は変化します。詳細は 1-308ページをご確認ください。
(3) 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
(4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-287ページをご参照ください。
(6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■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	150W
50	–	–	–
100	–	–	–
150	–	–	–
200	–	–	–
250	–	–	–
300	–	–	–

■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)	–	–
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
コネクターケーブル取出方向変更	**A1～A3**	4-583	–
ブレーキ	**B**	4-583	–
フランジ	**FL**	4-585	–
フート金具	**FT**	4-588	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	4-591	–
ロッド先端延長仕様	**RE**	4-598	–

■メインスペック

項目			内容								
モーター		出力(W)	60W			100W			150W		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20	10	22	40	15	35	55
	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)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5
	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)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
推力		定格推力(N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
		ブレーキ保持力(kgf)	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50
		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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ12mm　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	φ35mm　材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストローク と最高速度

リード \ ストローク	50～300 (50mmごと)
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

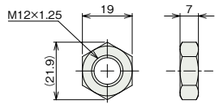
■寸法図

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
2次元CAD

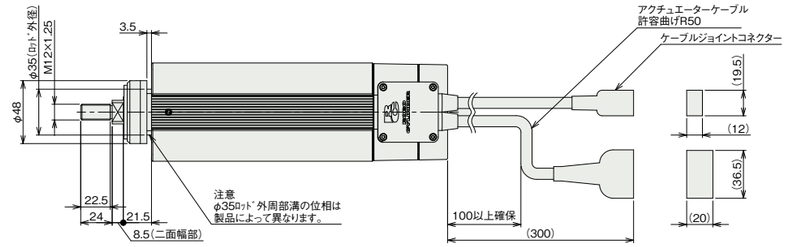
■標準仕様

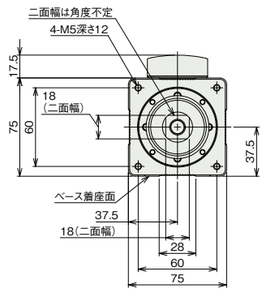
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
(注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

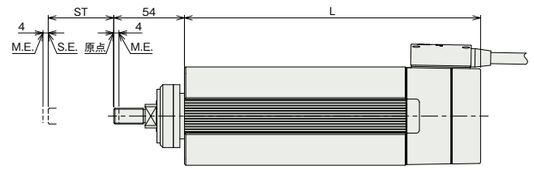
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

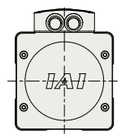


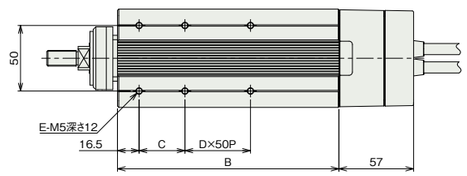
付属六角ナット

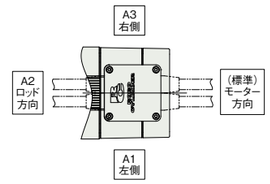












ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

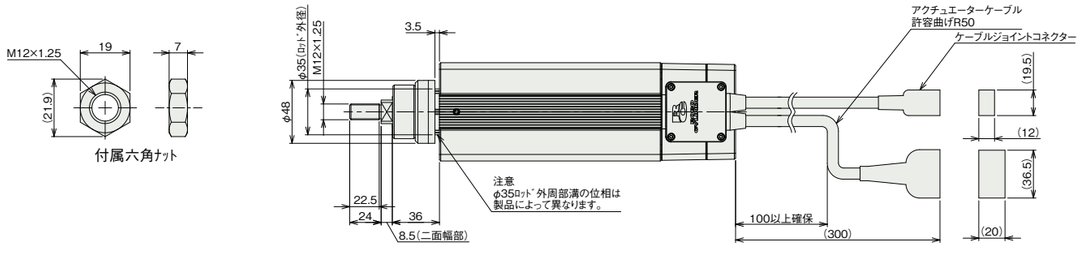
■ストローク別質量

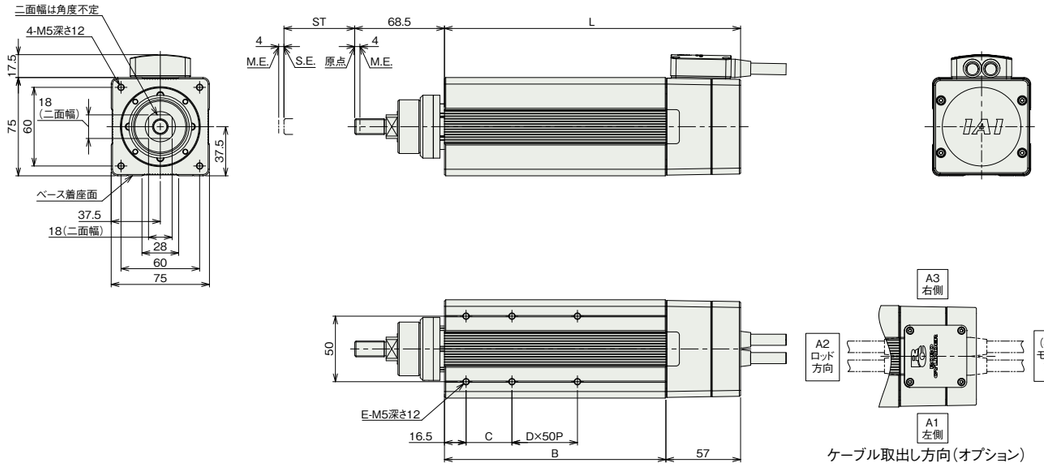
ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
(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。
(注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

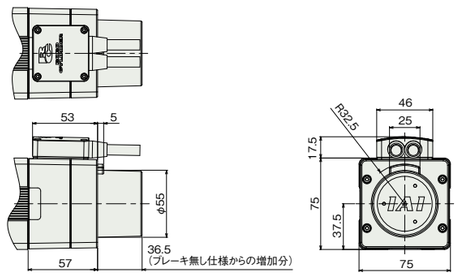
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向(オプション)

■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■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(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

■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														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		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-277
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-253
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-305
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345

(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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/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。