RCS2-TCA5N

細小型 / テーブル / モーターストレート / 本体幅 50mm / 200V ACサーボモーター / 60W

■型式項目

RCS2 – TCA5N – [ ] – 60 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

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 A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL 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

CE RoHS 10
(注) CEはオプションになります。

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(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) 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。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56ページの説明をご確認ください。

■エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	–	–
75	–	–

■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
ブレーキ	**B**	4-583	–
CE対応仕様	**CE**	4-583	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	4-592	–
コネクターケーブル前側取出	**K2**	4-592	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	4-592	–

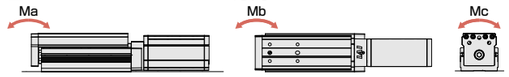
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平 可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
水平 速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380	250	125
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直 可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6
垂直 速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	250	125
	定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力(N)	89	178	356
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)	1.5	3	6
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50
	最大ストローク(mm)	75	75	75
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ8mm　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
静的許容モーメント	Ma：38.6N·m Mb：38.6N·m Mc：17.9N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma：15N·m Mb：15N·m Mc：7.1N·m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、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／アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル：1600 pulse/rev アブソリュート：16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(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。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

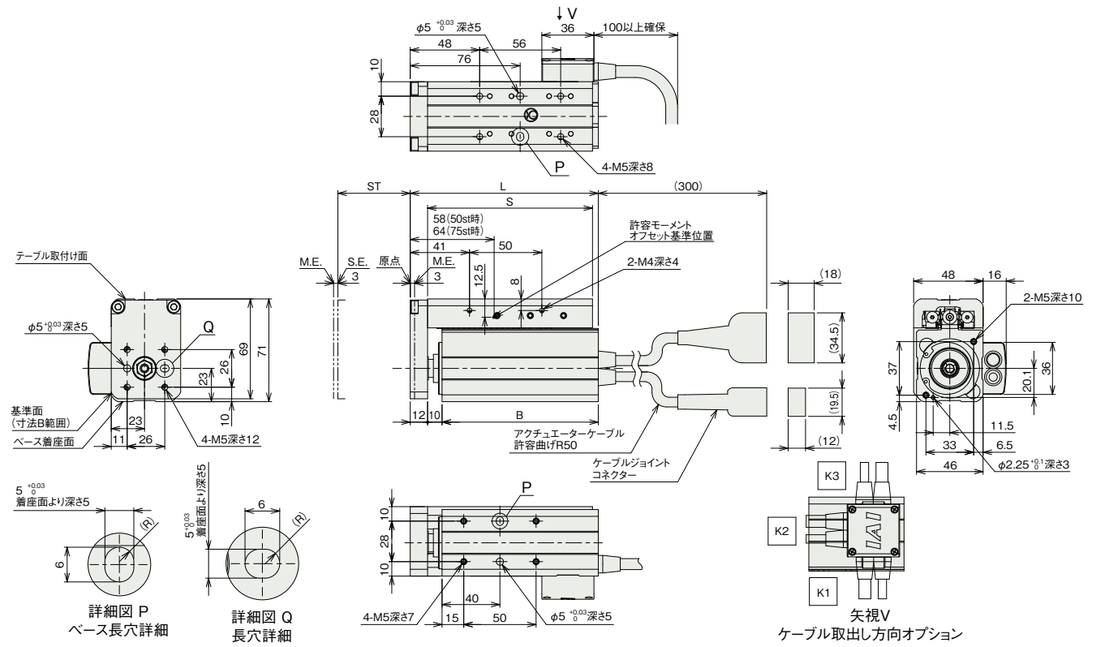
■寸法図

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　3次元CAD

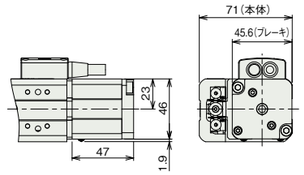
■ブレーキ無し

(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。
(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) 本体取付け面(底面)のセンターと、テーブル上の取付け面のセンターは同位置ではありませんのでご注意ください。

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

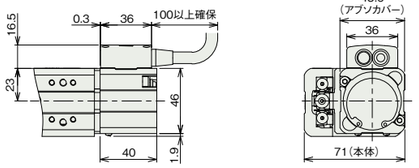


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量 (kg)	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.5
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.6
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.76
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.72

■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
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	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) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。
(注) SCON2のML3とECには、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。