RCS3-CT8C

モーターストレート　本体幅 80mm　200V ACサーボモーター　400W

■型式項目

RCS3 － CT8C － ［エンコーダー種類］ － 400 ［モーター種類］ － 30 ［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］

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	400：サーボモーター 400W		100～500：100mm～500mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

水平　天吊り　垂直　横立て

■メインスペック

項目			内容
リード		ボールねじリード（mm）	30
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）	5
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	2500
		定格加減速度（G）（注1）	3.2（瞬時最大4.8G）
		最高加減速度（G）（注1）	3.2（瞬時最大4.8G）
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）	－
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	－
		定格加減速度（G）	－
		最高加減速度（G）	－
推力		定格推力（N）	226
ストローク		最小ストローク（mm）	100
		最大ストローク（mm）	500
		ストロークピッチ（mm）	50

（注1）S字モーション種別Bを使用した値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：144N·m Mb：206N·m Mc：302N·m
動的許容モーメント（注2）	Ma：23.2N·m Mb：33.1N·m Mc：48.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下（結露なきこと）
保護等級	ー
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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	16384 pulse/rev
質量（kg）	寸法図に記載
納期	ホームページ［納期照会］に記載

（注2）基準定格寿命20,000km、標準荷重係数1.35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。1-292ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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	100～500（50mmごと）
30	2500

（単位はmm/s）

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格 アブソリュート／インクリメンタル
100	－
150	－
200	－
250	－
300	－
350	－
400	－
450	－
500	－

■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
原点逆仕様	**NM**	3-605	－

■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)	－	－

（注）　ケーブル型式は、1-81ページをご参照ください。

選定上の注意

(1) 水平設置限定です。水平横立て及び垂直設置はできませんのでご注意ください。取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-325 ページをご参照ください。

(2) S 字モーションによる加減速設定と制振制御をプログラム中で指定していただく必要があります。

(3) 移動量が 250mm より短い場合は、1 サイクルの動作に 0.05 秒の停止時間を設けてください。250mm 以上のストロークはデューティー比 100%で使用できます。

(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 445mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

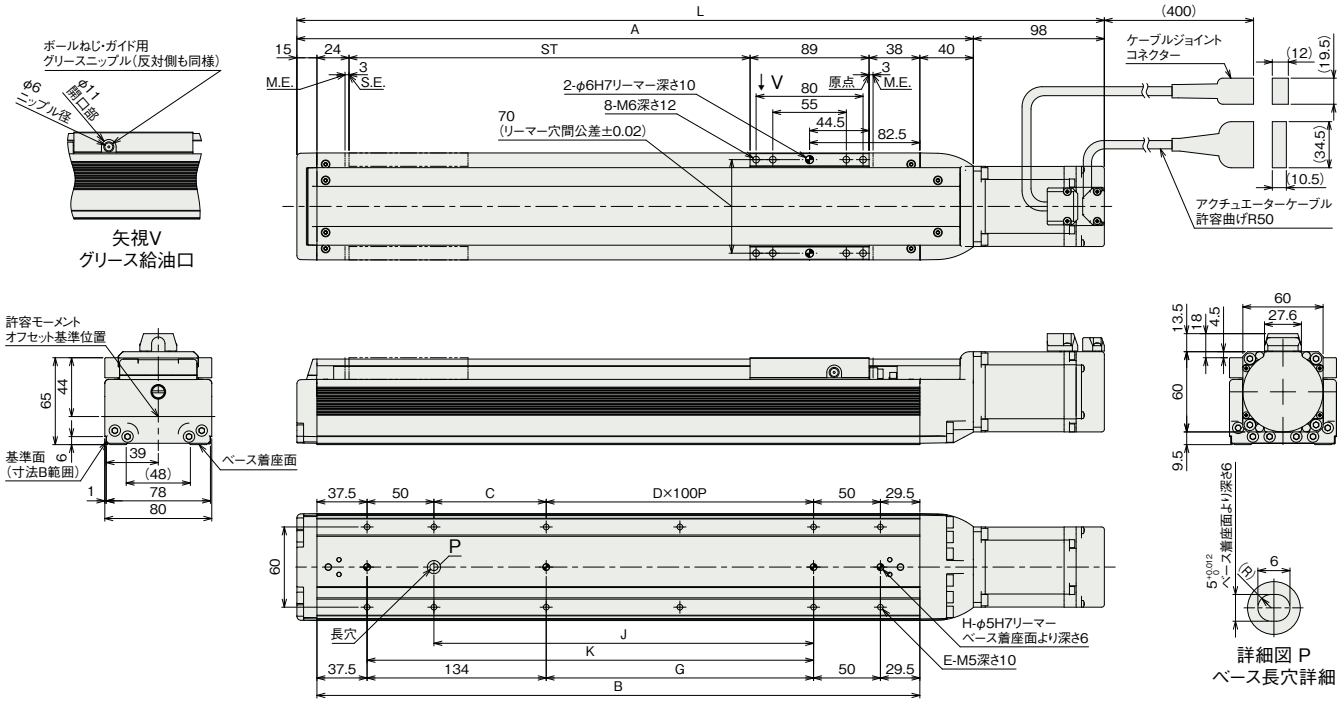
007_RCS3-CT8C_JPN_2.28.indd　2-3　　6/25/2026　3:18:35 PM

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
2D/3D CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-85ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーが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。

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	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	404	454	504	554	604	654	704	754	804
A	306	356	406	456	506	556	606	656	706
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651
C	84	34	84	34	84	34	84	34	84
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	0	50	100	150	200	250	300	350	400
H	3	4	4	4	4	4	4	4	4
J	84	134	184	234	284	334	384	434	484
K	134	184	234	284	334	384	434	484	534

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-55
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-13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)と接続するためには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) 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。