

## RCS3-SA8R

## RCS3P-SA8R

バッテリーレスアップ  
モーター折返し  
本体幅 80mm  
200V ACサーボモーター  
100W  
150W

型式項目

シリーズ RCS3 標準仕様 RCS3P 高精度仕様	タイプ WA	エンコーダー種類 WA	モーター種類 100Wサーボモーター 150Wサーボモーター	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 ~ 50mm 1100 ~ 1100mm (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。



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	RCS3-SA8R		RCS3P-SA8R	
	モーターW数		モーターW数	
	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-

**選定上の注意**

(1) 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。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(3) 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。

(4) 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。

(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 390mm 以下です。張出し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

(6) ダブルスライダ仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-293 ページをご参照ください。

### 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	3-619	-
CE対応	CE	3-620	-
モーター左折返しケーブル背面取出し(注1)	MLE	3-622	-
モーター左折返しケーブル側面取出し(注1)	MLS	3-622	-
モーター右折返しケーブル背面取出し(注1)	MRE	3-622	-
モーター右折返しケーブル側面取出し(注1)	MRS	3-622	-
原点逆仕様	NM	3-623	-
ダブルスライダ仕様	W	3-626	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### 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)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

### メインスペック

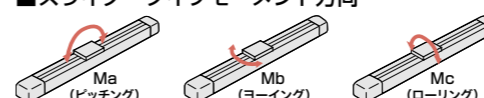
項目	内容	出力(W)							
		100				150			
モーター	出力(W)								
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	20	40	80	12	30	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5
		最大可搬質量(kg)	2	4	8	16	3	6	12
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	2	4	8	16	3	6	12	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロスモーション	0.1mm以下 【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: 113N・m
	Mb: 177N・m
	Mc: 266N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 26.9N・m
	Mb: 38.4N・m
	Mc: 63.1N・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	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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	バッテリーレスアップソリューション
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命10,000km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。1-276ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

### スライダタイプモーメント方向



### 速度・加速度別可搬質量表

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)	姿勢	リード (mm)	加速度(G)												
			水平					垂直							
			0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0			
100	水平	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1				
		20	20	20	10	5		4	4	2	1.5				
		10	40	40	20			8	8	4					
		5	80	65				16	12						
150	垂直	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5				
		20	30	30	15	7.5		6	6	3	2				
		10	60	60	30			12	12	6					

### ストロークと最高速度

ストローク	リード	50~650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460	
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230	
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110	

(単位は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

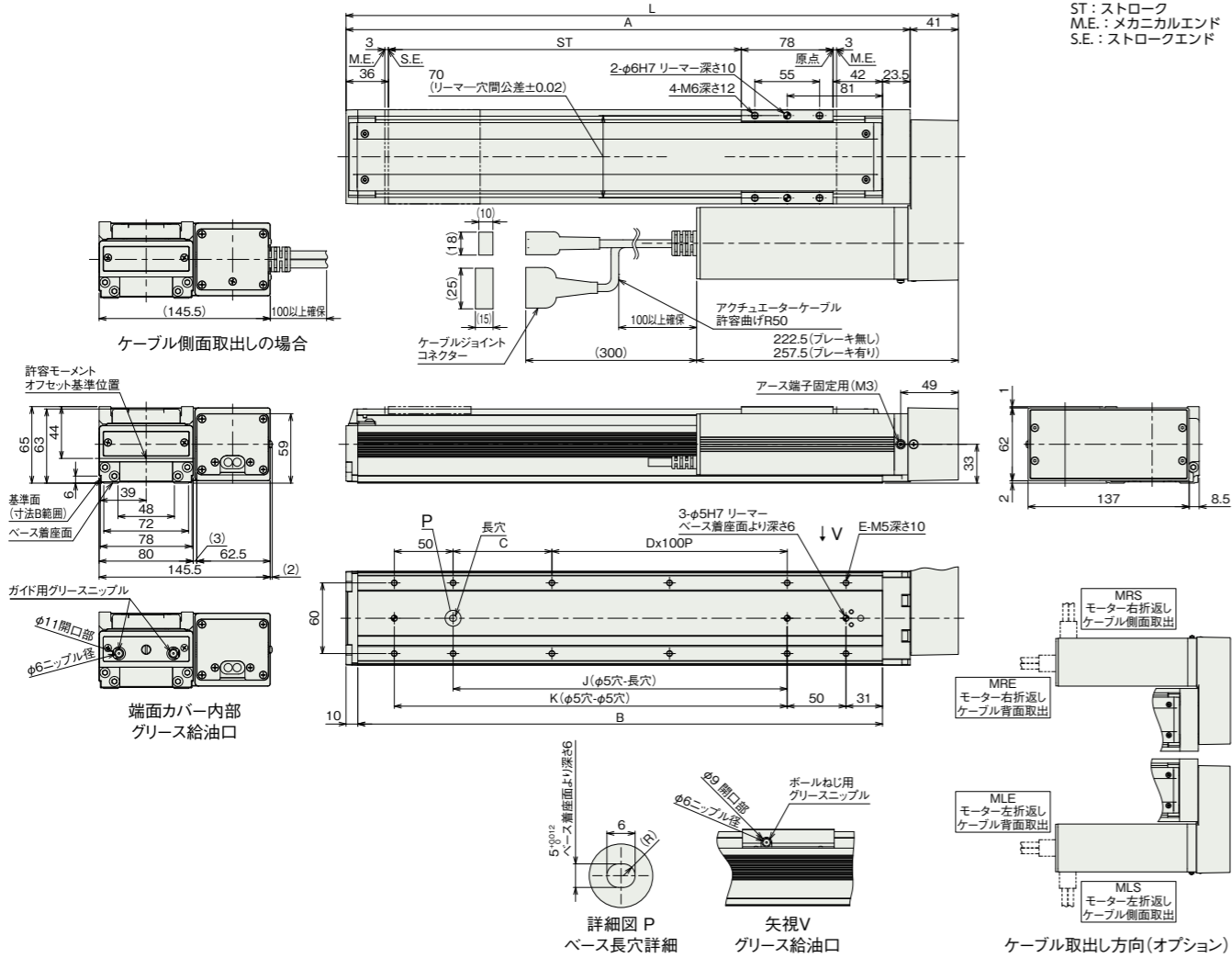
可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

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	100	30	10.5	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0.5	0.25									1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5	3	2.5	2											1200	1200
		10	52	46	40	28	20	10	5.5														600	600
		5	104	80	65																		300	300
		30	15.5	13.8	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.5	1									1800	1800
垂直	100	20	39	34.5	30	21	15	11	7.5	4.5	3.5	2.5										1200	1200	
		10	78	69	60	42	30	15	8													600	600	
		30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.7	0.5	0.4	0.3	0.2								1800	1800	
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1	0.75	0.5										1200	1200	
		10	8	8	8	5.5	4	2	1.5														600	600
150	5	16	16	12																		300	300	
		30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.1	0.8	0.6	0.5	0.4							1800	1800		
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.5	1	0.8									1200	1200		
		10	12	12	12	8.5	6	3	2													600	600	

■寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-711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) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp) **2次元 CAD** **3次元 CAD**



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5
A	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5
B	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
C	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
J	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084
K	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9
ブレーキ無し(100W)	3.8	4.1	4.4	4.7	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
ブレーキ有り(100W)	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3
ブレーキ有り(150W)	4.1	4.4	4.7	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

■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								ECM										
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM										
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/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 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-345
XSEL-RA/SA		8	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ECI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[ML]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。