

ロボシリンダ

RCS3(P)-SA8/SS8

RCS3(P)CR-SA8/SS8



代理店

最高速度が1.8倍、可搬質量が1.3倍にアップ(※)

(※)RCS2-SS8Cと比較

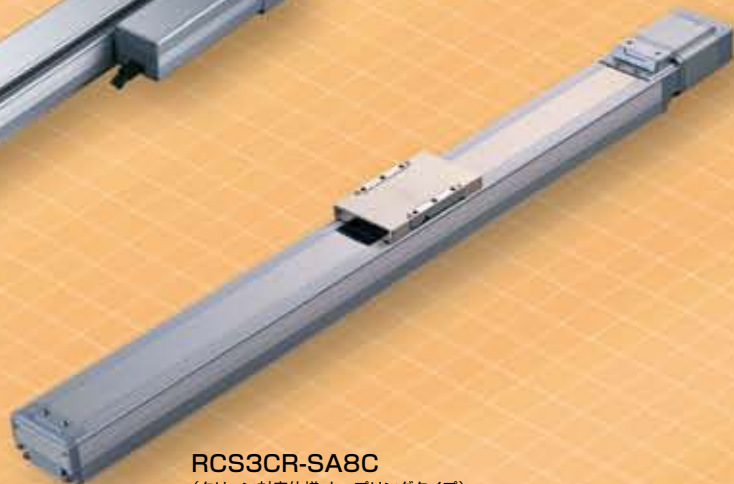
ロボシリンダスライダタイプの最上位機種がリニューアル。
走行性能と繰返し位置決め精度が大幅に向上しました。



RCS3-SA8C
(標準仕様・カップリングタイプ)



RCS3-SA8R
(標準仕様・モータ折返しタイプ)



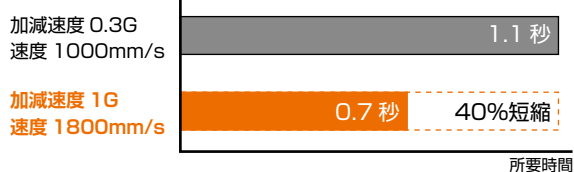
RCS3CR-SA8C
(クリーン対応仕様・カップリングタイプ)

軽量、低価格なアルミベース **SA8タイプ**

1 高速・高加減速対応

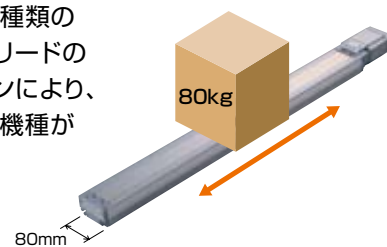
最高速度1800mm/s、最大加減速度1Gの高速性能により装置のサイクルタイムの短縮に貢献します。

【移動距離 600mm の所要時間比較】



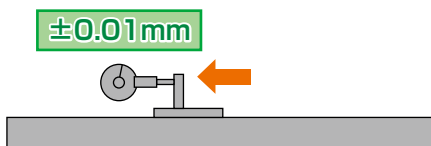
2 高可搬性能

幅80mmのコンパクトなボディながら最大80kgの水平搬送が可能です。100W/150Wの2種類のモータとボールネジリードの豊富なバリエーションにより、用途に応じた最適な機種が選択可能です。



3 高精度

繰返し位置決め精度 $\pm 0.01\text{mm}$ の高精度タイプ(RCS3P/RCS3PCR)をシリーズ追加。精密な位置決めにもご使用が可能です。



4 クリーン対応仕様が選択可能

SA8/SS8のカップリングタイプにクリーン対応仕様を設定しました。少ない吸引量でクラス10のクリーン度に対応可能です。

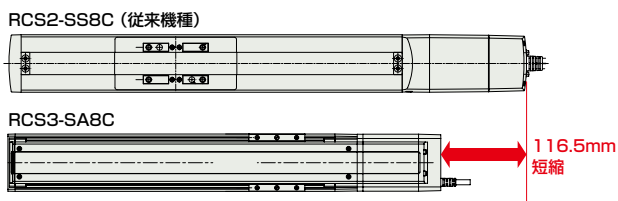


コンパクトで高性能な電動アクチュエータ誕生 装置の小型化／高速化に貢献します。



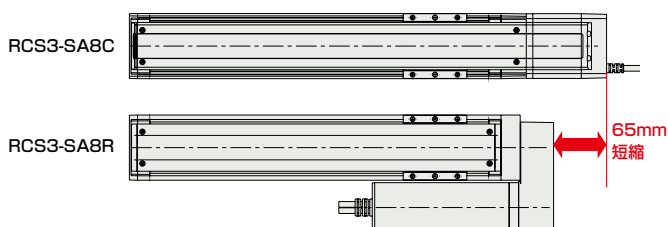
5 コンパクト・高剛性

コンパクトなモータユニット設計により、従来機種と比べて全長を116.5mm短縮しました。また軽量なアルミベースと剛性の高い鉄ベースが選択可能です。



7 モータ折返しタイプが選択可能

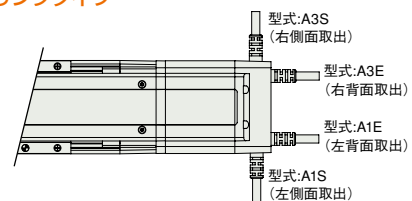
製品ラインナップにモータ折返しタイプを追加しました。カップリングタイプと比べ、全長が65mm短縮され、省スペース化が可能となりました。また、モータ折返し方向は右／左の2方向から選択が可能です。



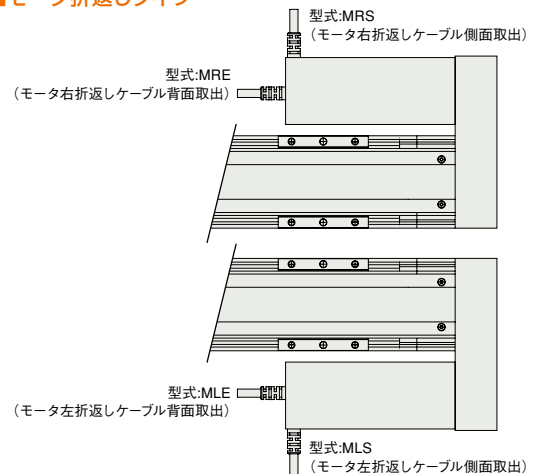
6 ケーブル取出方向

モータ・エンコーダケーブルの取出方向を、設置スペースに合わせて4方向から選択が可能です。

■カップリングタイプ



■モータ折返しタイプ



スペック一覧

種類	シリーズ名	タイプ名	ベース材質	モータ出力 (W)	ボールネジリード (mm)	最高速度 (mm/sec) (注1)	最大可搬質量 (kg)		加速度 (G)		ストローク (mm)	動的許容モーメント (N-m) (注2)			掲載ページ					
							水平	垂直	定格	最大		Ma	Mb	Mc						
標準仕様	RCS3 (標準仕様)	SA8C	アルミベース	100	30	1800	8	2	0.3	1	50 ~ 1100 (50mm 毎)	23.1	32.9	54.1	P.5					
					20	1200	20	4	0.3	0.7										
					10	600	40	8	0.3	0.5										
				5	300	80	16	0.2	0.3											
				150	30	1800	12	3	0.3	1										
					20	1200	30	6	0.3	0.7										
		10	600		60	12	0.3	0.5												
		SS8C	鉄ベース	100	30	1800	8	2	0.3	1										
					20	1200	20	4	0.3	0.7										
					10	600	40	8	0.3	0.5										
				150	30	1800	12	3	0.3	1										
					20	1200	30	6	0.3	0.7										
	10				600	60	12	0.3	0.5											
	RCS3P (高精度仕様)	SA8R	アルミベース	100	30	1800	8	2	0.3	1	50 ~ 1100 (50mm 毎)	23.1	32.9	54.1	P.9					
					20	1200	20	4	0.3	0.7										
					10	600	40	8	0.3	0.5										
				5	300	80	16	0.2	0.3											
				150	30	1800	12	3	0.3	1										
					20	1200	30	6	0.3	0.7										
		10	600		60	12	0.3	0.5												
		SS8R	鉄ベース	100	30	1800	8	2	0.3	1										
					20	1200	20	4	0.3	0.7										
					10	600	40	8	0.3	0.5										
				150	30	1800	12	3	0.3	1										
20					1200	30	6	0.3	0.7											
10	600				60	12	0.3	0.5												
クリーン対応仕様	RCS3CR (標準仕様)	SA8C	アルミベース	100	30	1800	8	2	0.3	1	50 ~ 1100 (50mm 毎)	23.1	32.9	54.1	P.13					
					20	1200	20	4	0.3	0.7										
					10	600	40	8	0.3	0.5										
				5	300	80	16	0.2	0.3											
				150	30	1800	12	3	0.3	1										
					20	1200	30	6	0.3	0.7										
	10	600	60		12	0.3	0.5													
	RCS3PCR (高精度仕様)	SS8C	鉄ベース	100	30	1800	8	2	0.3	1						50 ~ 1000 (50mm 毎)	36.3	36.3	77.4	P.15
					20	1200	20	4	0.3	0.7										
					10	600	40	8	0.3	0.5										
				5	300	80	16	0.2	0.3											
				150	30	1800	12	3	0.3	1										
20					1200	30	6	0.3	0.7											
10	600	60	12		0.3	0.5														

(注1) ストロークが短い場合は最高速度に達しない場合があります。またストロークが長くなると危険回転数の影響から最高速度が低下します。
 詳細は各機種の仕様のページをご覧ください。
 (注2) 10,000km走行寿命の場合になります。

加速度別可搬質量一覧表

下記一覧表は、RCS3/RCS3P/RCS3CR/RCS3PCRの各シリーズ共通です。

タイプ名	モータW数	ボールネジリード	取付姿勢	加速度別可搬質量				
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G
SA8C SS8C SA8R SS8R	100W	30	水平	8	8	6	4	1
			垂直	2	2	1.5	1	-
		20	水平	20	20	10	5	-
			垂直	4	4	2	1.5	-
		10	水平	40	40	20	-	-
			垂直	8	8	4	-	-
	150W	5	水平	80	65	-	-	-
			垂直	16	12	-	-	-
		30	水平	12	12	10	6	2
			垂直	3	3	2	1.5	-
		20	水平	30	30	15	7.5	-
			垂直	6	6	3	2	-
10	水平	60	60	30	-	-		
	垂直	12	12	6	-	-		

型式項目説明

※各項目の選択可能範囲はタイプによって異なりますので、詳細は各タイプのページでご確認下さい。

例) **RCS3** — **SA8C** — **I** — **150** — **30** — **1100** — **T2** — **S** — **A1E**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル種類 — オプション

RCS3	サーボモータ搭載標準仕様	100	100W	T1	XSEL-J/K	A1E	ケーブル左背面取出
RCS3P	サーボモータ搭載高精度仕様	150	150W	T2	SCON	A1S	ケーブル左側面取出
RCS3CR	サーボモータ搭載クリーン仕様	30	30mm		SSEL	A3E	ケーブル右背面取出
RCS3PCR	サーボモータ搭載クリーン高精度仕様	20	20mm		XSEL-P/Q	A3S	ケーブル右側面取出
		10	10mm			B	ブレーキ
		5	5mm			MLE	モータ左折返しケーブル背面取出
SA8C	カップリング幅80mmアルミベースタイプ	50	50mm	N	ケーブルなし	MLS	モータ左折返しケーブル側面取出
SS8C	カップリング幅80mm鉄ベースタイプ	∫	∫	P	1m	MRE	モータ右折返しケーブル背面取出
SA8R	モータ折り返し幅80mmアルミベースタイプ	1100	1100mm	S	3m	MRS	モータ右折返しケーブル側面取出
SS8R	モータ折り返し幅80mm鉄ベースタイプ			M	5m	NM	原点逆仕様
				X□	長さ指定	SR	スライダ部ローラー仕様
				R□	ロボットケーブル	VL	吸引用継手L字仕様
						VN	吸引用継手なし

※SS8C/SS8Rは最大1000mm

※モータ折り返しタイプは、RCS3/RCS3Pのみ選択可能。

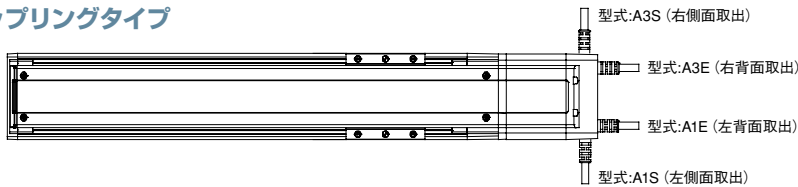
A アブソリュートタイプ
I インクリメンタルタイプ

オプション説明

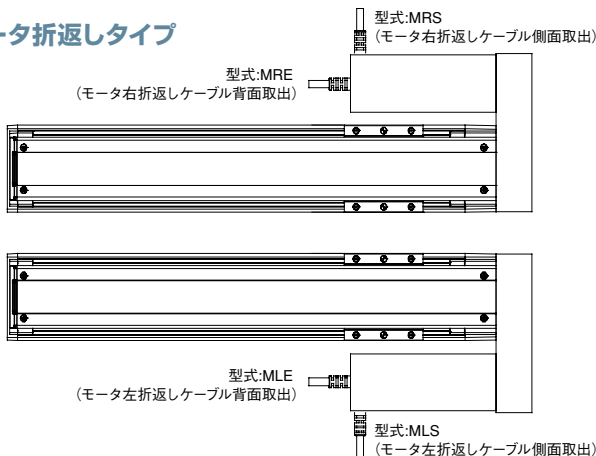
オプション記号	名称	内容	対応機種					
			RCS3 / RCS3P		RCS3CR / RCS3PCR			
			SA8C	SS8C	SA8R	SS8R	SA8C	SS8C
A1E	ケーブル左背面取出し	アクチュエータケーブルの取出し方向を選択する記号です。						
A1S	ケーブル左側面取出し		○	○			○	○
A3E	ケーブル右背面取出し							
A3S	ケーブル右側面取出し							
B	ブレーキ	アクチュエータを垂直で使用した場合、電源OFFでスライダが落下するのを防止するためのものです。	○	○	○	○	○	○
MLE	モータ左折返しケーブル背面取出し	モータ折返しタイプのモータ折返し方向とアクチュエータケーブルの取出し方向を指定する記号です。						
MLS	モータ左折返しケーブル側面取出し				○	○		
MRE	モータ右折返しケーブル背面取出し							
MRS	モータ右折返しケーブル側面取出し							
NM	原点逆仕様	原点方向を変更する場合の記号です。(標準:モータ側、原点逆:反モータ側)	○	○	○	○	○	○
SR	スライダ部ローラー仕様	スライダに装着されたスクレーバを、クリーン仕様と同じローラーに変更するものです。		○		○		
VL	吸引用継手L字仕様	クリーン仕様の吸引用継手を、ストレートタイプからL字タイプに変更するものです。					○	○
VN	吸引用継手なし	クリーン仕様から吸引用継手を取り外した仕様のものです。					○	

■ケーブル取出方向

カップリングタイプ



モータ折返しタイプ



RCS3-SA8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ アルミベースカップリング仕様

RCS3P-SA8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ アルミベースカップリング
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ仕様 100W 150:サーボモータ仕様 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1100:1100mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は4ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- (3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は3ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1100 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50-650 (50mm毎)	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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3-SA8C				RCS3P-SA8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
	100W	150W	100W	150W	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	—	—	—	—	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	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)	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

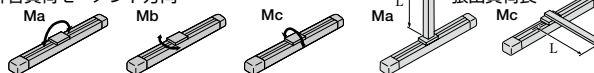
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→ P4	—
ケーブル左側面取出し	A1S	→ P4	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→ P4	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→ P4	—
ブレーキ	B	→ P4	—
原点逆仕様	NM	→ P4	—

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰り返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.1mm [0.05mm] 以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N·m Mb:177N·m Mc:266N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:23.1N·m Mb:32.9N·m Mc:54.1N·m
張り出し負荷長	Ma方向390mm以下 Mb·Mc方向390mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



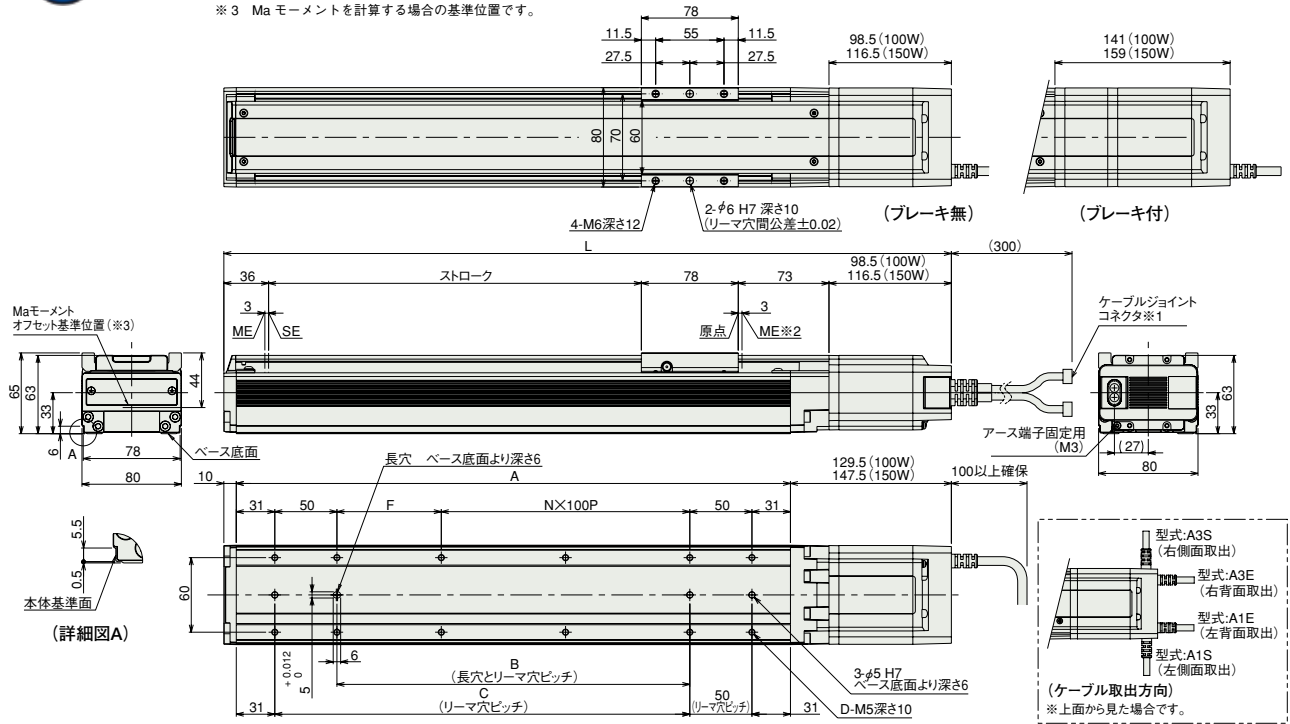
寸法図

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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・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	
L	100W	ブレーキ無	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5
		ブレーキ付	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428
	150W	ブレーキ無	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5	1253.5	1303.5	1353.5	1403.5
		ブレーキ付	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446
A		196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	
B		34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
C		84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
D		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
F		34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
N		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
質量 (kg)	100W	ブレーキ無	2.9	3.2	3.5	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
		ブレーキ付	3.3	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
	150W	ブレーキ無	3.0	3.3	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
		ブレーキ付	3.5	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

③適応コントローラ

RCS3 シリーズ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	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-CA-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 388VA ※1軸仕様 150W 動作の場合	-	→ P17
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
フィールドネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-100①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-150①-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※⑤は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

RCS3-SS8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング仕様

RCS3P-SS8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	SS8C	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様		I: インクリメンタル仕様 A: アbsolute仕様	100: サーボモータ仕様 150: サーボモータ仕様	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1000: 1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	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 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は4ページをご参照ください。



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G (リード 5は0.2G)、垂直が 0.2G で動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は3ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1000 (50mm毎)	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9		
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8		
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7		
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤		150	30	12 3		85.1
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤			20	30 6		127.6
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤	10		60 12	255.3		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3-SS8C				RCS3P-SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アbsolute	インクリメンタル	アbsolute	インクリメンタル	アbsolute	インクリメンタル	アbsolute
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	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)	-

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

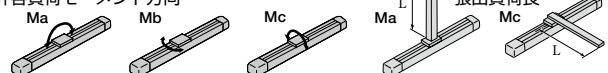
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→ P4	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ P4	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ P4	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ P4	-
ブレーキ	B	→ P4	-
原点逆仕様	NM	→ P4	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→ P4	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰り返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.1mm [0.05mm] 以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb-Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



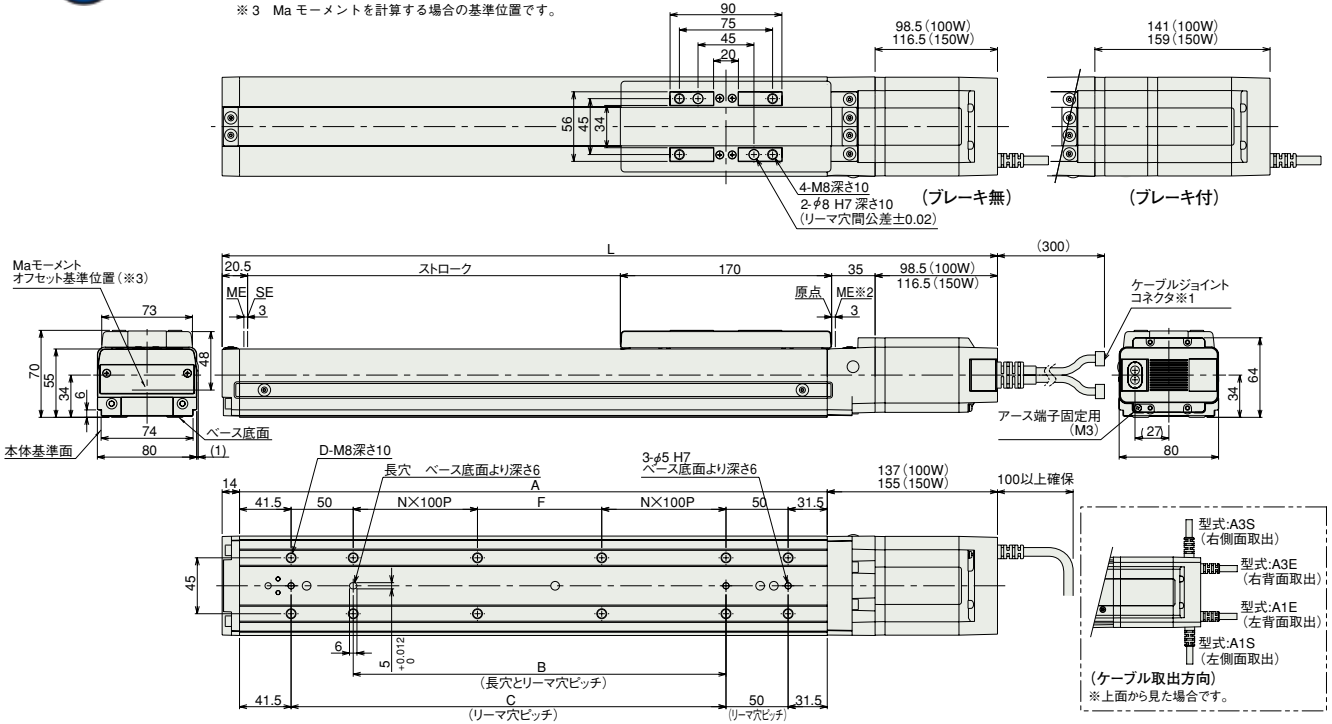
寸法図

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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・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		
L	100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26		
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0		
N	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5		
質量 (kg)	100W	ブレーキ無	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7.8	8.4	8.9	9.5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12.8	13.3	13.9	14.4	15.0	15.5
		ブレーキ付	5.5	6.0	6.6	7.1	7.7	8.2	8.8	9.3	9.9	10.4	11.0	11.5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14.8	15.4	15.9
	150W	ブレーキ無	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6
		ブレーキ付	5.6	6.1	6.7	7.2	7.8	8.3	8.9	9.4	10.0	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.5	16.0

③適応コントローラ

RCS3 シリーズ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	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 388VA ※1軸仕様 150W 動作の場合	-	→ P17
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
フィールドネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-100①-N1-EEE-2-② XSEL-①-1-150①-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

RCS3-SA8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ アルミベースモータ折り返し仕様

RCS3P-SA8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ アルミベースモータ折り返し
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様	SA8R	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1100:1100mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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 ※モータ折返方向、 ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は4ページをご参照ください。



POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は3ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1100 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50-650 (50mm毎)	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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3-SA8R				RCS3P-SA8R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
	100W	150W	100W	150W	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	—	—	—	—	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	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)	—
	—	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

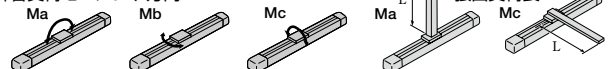
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→ P4	—
モータ左折返しケーブル背面取出し	MLE	→ P4	—
モータ左折返しケーブル側面取出し	MLS	→ P4	—
モータ右折返しケーブル背面取出し	MRE	→ P4	—
モータ右折返しケーブル側面取出し	MRS	→ P4	—
原点逆仕様	NM	→ P4	—

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰り返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:23.1N・m Mb:32.9N・m Mc:54.1N・m
張り出し負荷長	Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

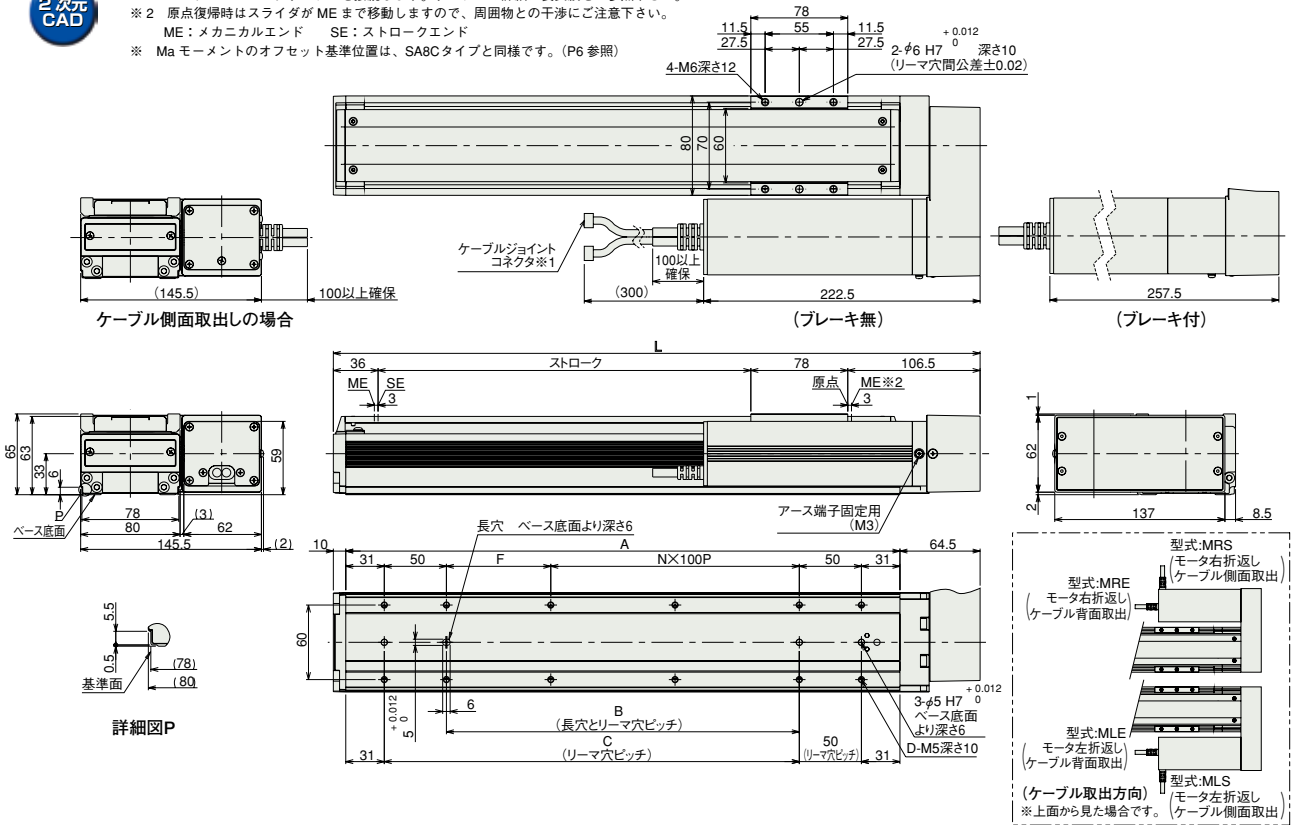


寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。
 - ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※ Ma モーメントのオフセット基準位置は、SA8Cタイプと同様です。(P6 参照)



■ストローク別寸法・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	
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	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	
B	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
N	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
質量(kg)	100W	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
	150W	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

③適応コントローラ

RCS3 シリーズ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	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 388VA ※1軸仕様 150W 動作の場合	-	→ P17
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
フィールドネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-100①-N1-EEE-2-② XSEL-①-1-150①-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

RCS3-SS8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースモータ折り返し仕様

RCS3P-SS8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースモータ折り返し
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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 ※モータ折返方向、 ケーブル取出し方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は4ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- (3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は3ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1000 (50mm毎)	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9		
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8		
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7		
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-30-②-③-④-⑤		150	30	12 3		85.1
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤			20	30 6		127.6
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-10-②-③-④-⑤	10		60 12	255.3		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565
10	600	550	485	430	385	345	310	280
5	300	275	240	215	190	170	150	140

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3-SS8R				RCS3P-SS8R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	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)	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

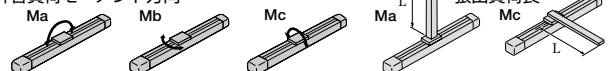
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→ P4	—
モータ折返しケーブル背面取出し	MLE	→ P4	—
モータ折返しケーブル側面取出し	MLS	→ P4	—
モータ右折返しケーブル背面取出し	MRE	→ P4	—
モータ右折返しケーブル側面取出し	MRS	→ P4	—
原点逆仕様	NM	→ P4	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→ P4	—

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰り返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロスモーション	0.1mm [0.05mm] 以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

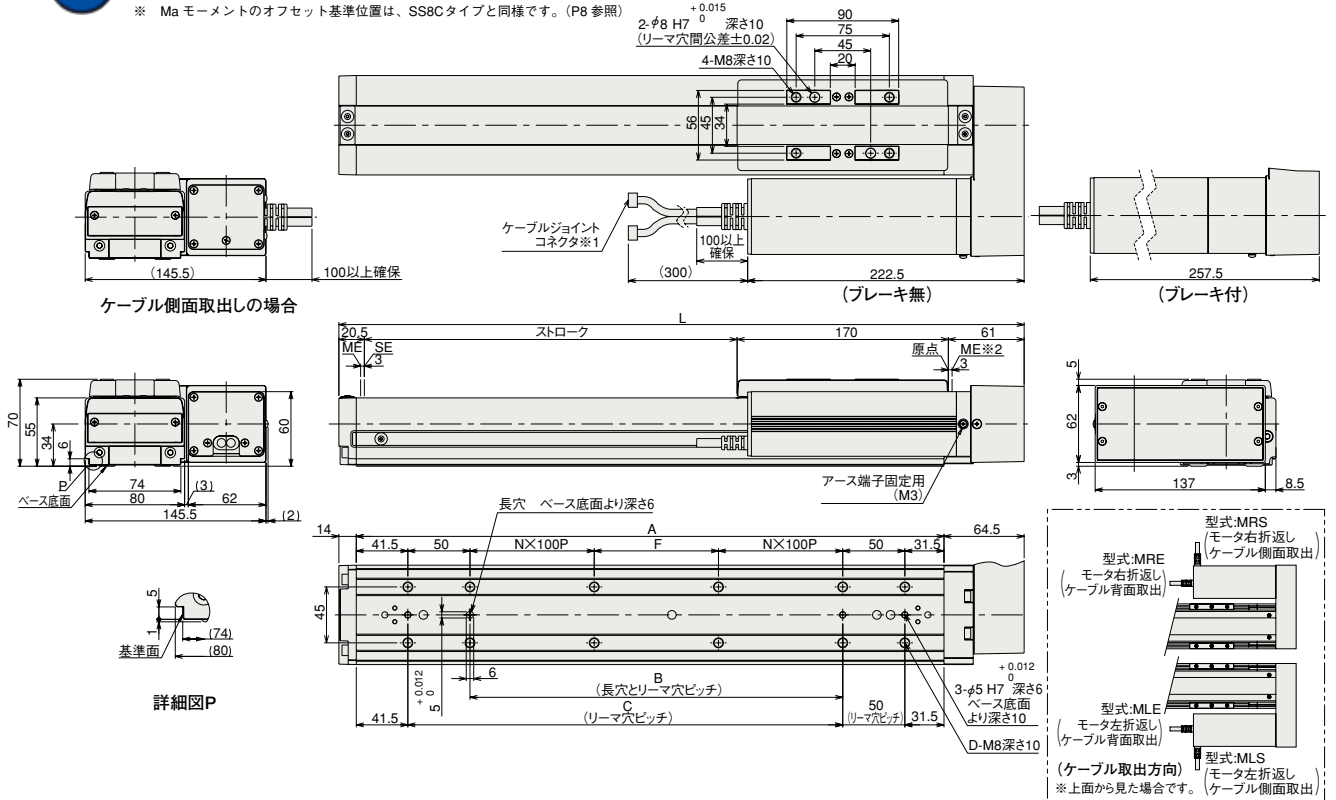


寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※ Ma モーメントのオフセット基準位置は、SS8Cタイプと同様です。(P8 参照)



■ストローク別寸法・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	
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5	1151.5	1201.5	1251.5	
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26	
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
N	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
質量(kg)	100W	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4
	150W	6.3	6.8	7.4	7.9	8.5	9.0	9.6	10.1	10.7	11.2	11.8	12.3	12.9	13.4	14.0	14.5	15.1	15.6	16.2	16.7
	100W	6.1	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	11.0	11.6	12.1	12.7	13.2	13.8	14.3	14.9	15.4	16.0	16.5
	150W	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7	16.3	16.8

③適応コントローラ

RCS3 シリーズ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	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-CA-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 388VA ※1軸仕様 150W 動作の場合	-	→ P17
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
フィールドネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-100①-N1-EEE-2-② XSEL-①-1-150①-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

RCS3CR-SA8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm 200Vサーボモータ アルミベースカップリング仕様

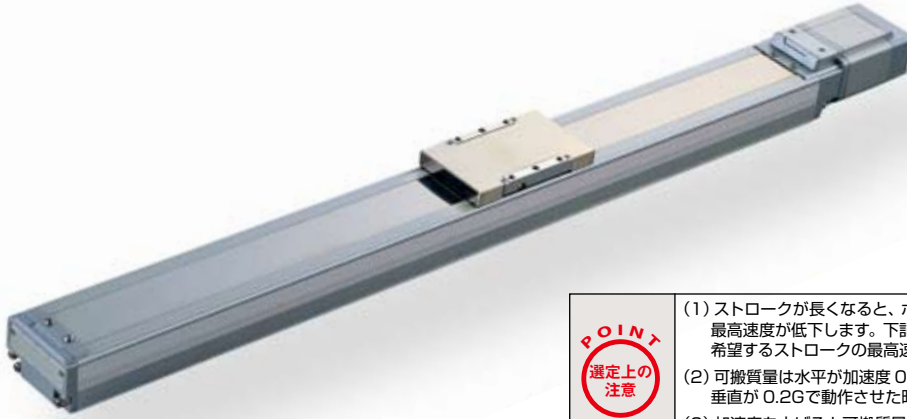
RCS3PCR-SA8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm 200Vサーボモータ アルミベースカップリング
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1100:1100mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は4ページをご参照ください。



POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- (3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は3ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1100 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50-650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸引量 (Nℓ/min)
30	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	130 (160) (※)
20	1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	110
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	60
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合には130Nℓ/min、それを超えた速度の場合には160Nℓ/minとなります。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SA8C				RCS3PCR-SA8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
モータW数		モータW数		モータW数		モータW数		
100W	150W	100W	150W	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	-	-	-	-	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	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)	-

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

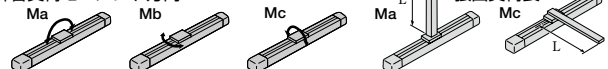
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→ P4	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ P4	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ P4	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ P4	-
ブレーキ	B	→ P4	-
原点逆仕様	NM	→ P4	-
吸引用継手L字仕様	VL	→ P4	-
吸引用継手なし	VN	→ P4	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰り返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロスモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:23.1N・m Mb:32.9N・m Mc:54.1N・m
張り出し負荷長	Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



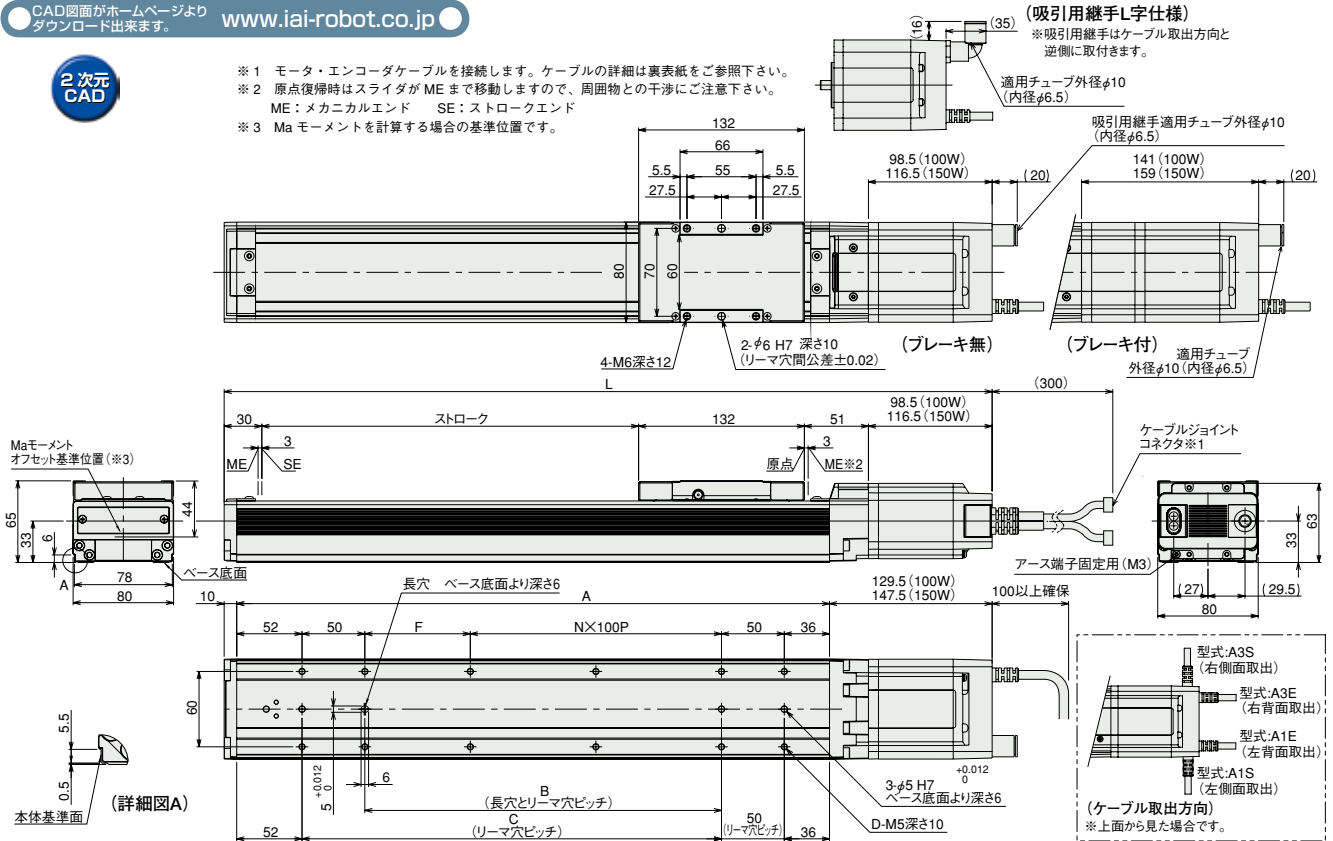
寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・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		
L	100W	ブレーキ無	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
		ブレーキ付	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	150W	ブレーキ無	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	1329.5	1379.5	1429.5
		ブレーキ付	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472
A	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	
B	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	
D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	
F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	
N	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
質量(kg)	100W	ブレーキ無	2.8	3.1	3.4	3.7	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
		ブレーキ付	3.2	3.5	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
	150W	ブレーキ無	2.9	3.2	3.5	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
		ブレーキ付	3.4	3.7	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

③適応コントローラ

RCS3CR シリーズ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	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-CA-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 388VA ※1軸仕様 150W 動作の場合	-	→ P17
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
フィールドネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-100①-N1-EEE-2-② XSEL-①-1-150①-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アプソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

RCS3CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング仕様

RCS3PCR-SS8C

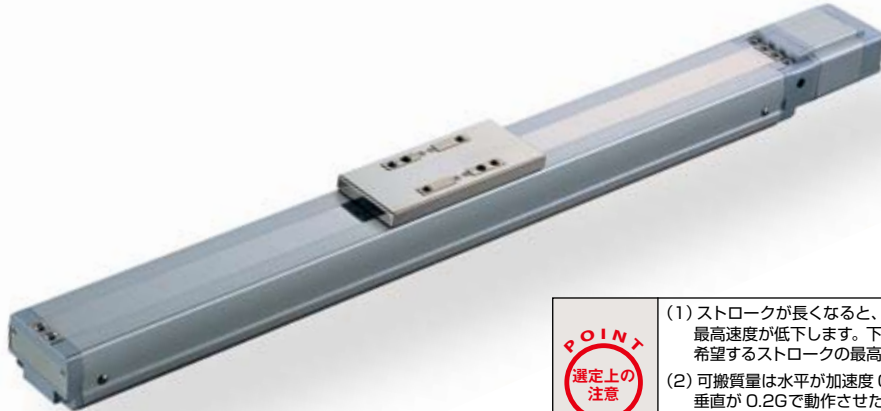
クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング

高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は4ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- (3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は3ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50~1000 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50-600 (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000	吸引量 (Nℓ/min)
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	160 (190) (※)
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	120
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	80
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合には160Nℓ/min、それを超えた速度の場合には190Nℓ/minとなります。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SS8C				RCS3PCR-SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	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)	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

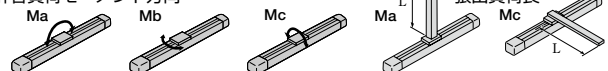
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→ P4	—
ケーブル左側面取出し	A1S	→ P4	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→ P4	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→ P4	—
ブレーキ	B	→ P4	—
原点逆仕様	NM	→ P4	—
吸引用継手L字仕様	VL	→ P4	—

■アクチュエータ仕様 []内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰り返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロスモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



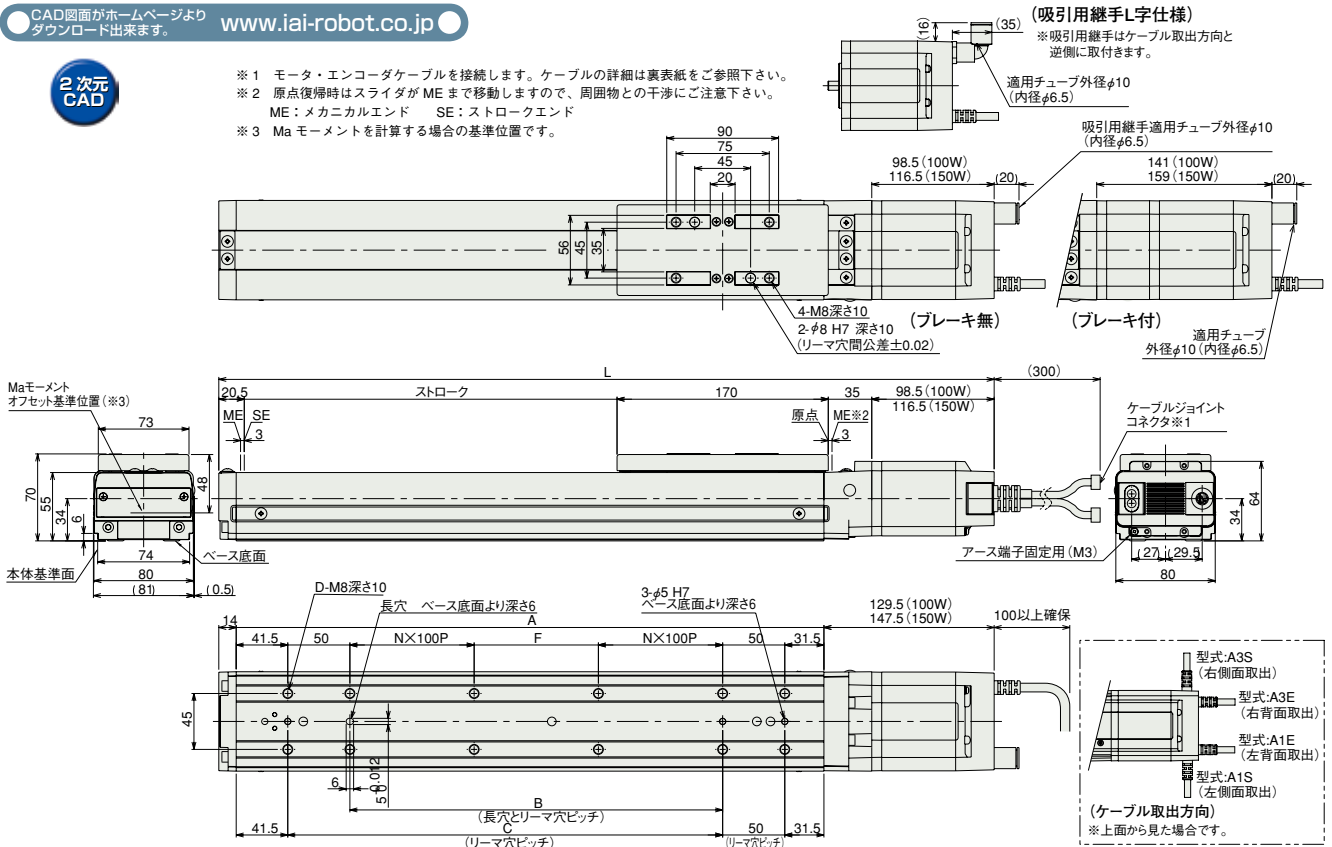
寸法図

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

- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・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		
L	100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	24	26	
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	
N	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	
質量(kg)	100W	ブレーキ無	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
		ブレーキ付	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	ブレーキ無	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
		ブレーキ付	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

③適応コントローラ

RCS3CR シリーズ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	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-CA-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 388VA ※1軸仕様 150W 動作の場合	-	→ P17
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
フィールドネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-100①-N1-EEE-2-② XSEL-①-1-150①-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				





※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

対応コントローラ

RCS3 / RCS3P / RCS3CR / RCS3PCRは下記のコントローラで動作が可能です。

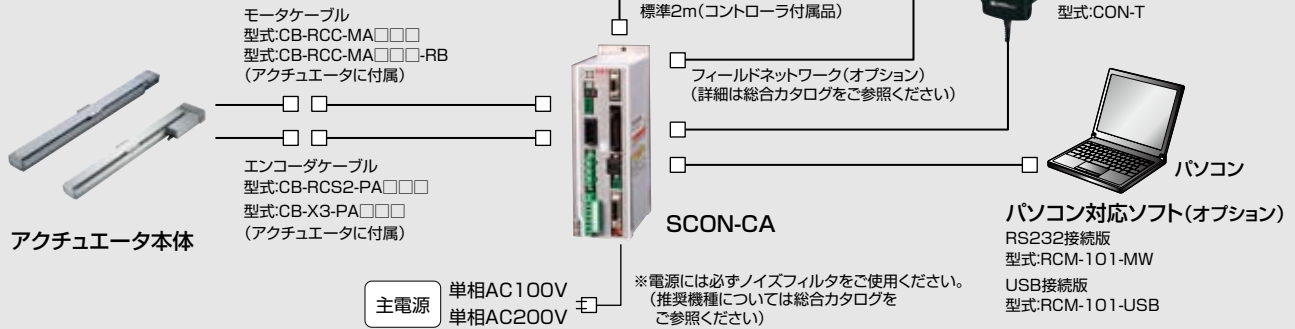
お客様の装置の仕様にあったコントローラをご選択ください。

※各コントローラの詳細は総合カタログをご参照ください。

	コントローラ シリーズ・タイプ	SCON	SSEL	XSEL	
				J/Kタイプ	P/Qタイプ
基本仕様	外観				
	特長	<ul style="list-style-type: none"> 最大768点の位置決めが可能なポジションです。 ポジション以外にもパルス列入力での制御が可能です。 	<ul style="list-style-type: none"> 2軸の補間動作が可能なプログラムコントローラです。 拡張性はXSELコントローラに劣りますが、コストパフォーマンスに優れたタイプです。 	<ul style="list-style-type: none"> 最大4軸の補間動作が可能な高機能コントローラです。 AC100Vでの動作が可能です。 	<ul style="list-style-type: none"> 最大6軸の補間動作が可能な高機能コントローラです。 最大2400Wまでアクチュエータの接続が可能です。
	電源容量	100W / 282VA 150W / 376VA	100W / 294VA 150W / 388VA (上記は1軸仕様の場合)	仕様によって異なります。 詳細はお問い合わせ下さい。	
	入力電源	単相 AC100V 単相 AC200V	単相 AC100V 単相 AC200V	単相 AC100V 単相 AC200V	単相 AC200V 三相 AC200V
	動作電源電圧範囲	± 10%			
制御仕様	最大接続軸出力合計(W)	200W (100V 電源仕様) 750W (200V 電源仕様)	400W (100V 電源仕様) 800W (200V 電源仕様)	400W (XSEL-J 単相 100V) 800W (XSEL-K 単相 100V)	1600W (単相 200Vの場合) 2400W (三相 200Vの場合)
	最大制御軸数	1軸	2軸	4軸	6軸
	位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ / アブソリュートエンコーダ			
	動作方式	ポジショナー動作 パルス列制御	プログラム動作 ポジショナー動作 (切替可能)	プログラム動作	
プログラム	プログラム言語	スーパー SEL 言語			
	プログラム数	—	128	64	128
	プログラムステップ数	—	9999	6000	9999
	マルチタスクプログラム数	—	8	16	16
	ポジション数	512 (PIO仕様) 768 (フィールドネットワーク仕様)	20000	3000	20000
	データ入力機器 (オプション)	ティーチングボックス 型式: CON-PTA-C/CON-T パソコン対応ソフト 型式: RCM-101-MW (RS232 通信用) RCM-101-USB (USB 通信用)	ティーチングボックス 型式: SEL-T-J SEL-TD-J パソコン対応ソフト 型式: IA-101-X-MW-J (RS232 通信用) IA-101-X-USB (USB 通信用)	ティーチングボックス 型式: IA-T-X/XD (XSEL-J/K 共用) SEL-T/TD/TG (XSEL-K 用) パソコン対応ソフト 型式: IA-101-X-MW (RS232 通信用) IA-101-X-USBMW (USB 通信用)	ティーチングボックス 型式: SEL-T/TD/TG パソコン対応ソフト 型式: IA-101-X-MW IA-101-X-USBMW (XSEL-P 用) 型式: IA-101-XA-MW (XSEL-Q 用)
入出力・通信	標準入出力	入力16点 / 出力16点 (NPN / PNP 選択可能)	入力24点 / 出力8点 (NPN / PNP 選択可能)	入力32点 / 出力16点 (NPN / PNP 選択可能)	
	拡張入出力	不可		入出力合計80点 (XSEL-J) 入出力合計336点 (XSEL-K)	入出力合計384点
	フィールドネットワーク	DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS-DP, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EthernNet/IP	DeviceNet, CC-Link, Profibus	DeviceNet, CC-Link, Profibus, Ethernet	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃ 10 ~ 95% (結露なきこと)				
使用周囲雰囲気	腐食性ガスがないこと 特に粉塵がひどくないこと				
外形寸法	58(W) × 200.5(H) × 121(D) (200W 以下の場合) 72(W) × 200.5(H) × 121(D) (400W 以上の場合)	100(W) × 202.6(H) × 126(D) (アブソリュートバッテリー 装着時の場合)	159.4(W) × 195(H) × 125.3(D) (XSEL-J 1軸仕様の場合) 369.4(W) × 195(H) × 125.3(D) (XSEL-K 1軸仕様の場合)	265(W) × 195(H) × 125.3(D) (XSEL-P 1軸仕様の場合) 222(W) × 195(H) × 125.3(D) (XSEL-Q 1軸仕様の場合)	
質量	1.2kg	1.4kg	2.6kg (XSEL-J) 6.0kg (XSEL-K)	5.2kg (XSEL-P) 4.5kg (XSEL-Q)	
付属品	I/O フラットケーブル (40芯)	I/O フラットケーブル (34芯)	I/O フラットケーブル (50芯)		

■SCONコントローラ接続の場合

ご注意 動作するアクチュエータによって
回生抵抗ユニットが必要となる場合があります。
詳細は総合カタログをご参照ください。



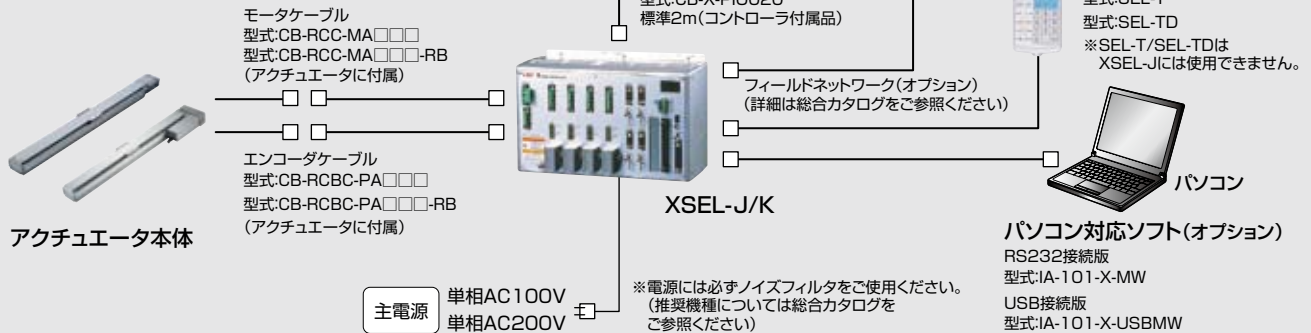
■SSELコントローラ接続の場合

ご注意 動作するアクチュエータによって
回生抵抗ユニットが必要となる場合があります。
詳細は総合カタログをご参照ください。



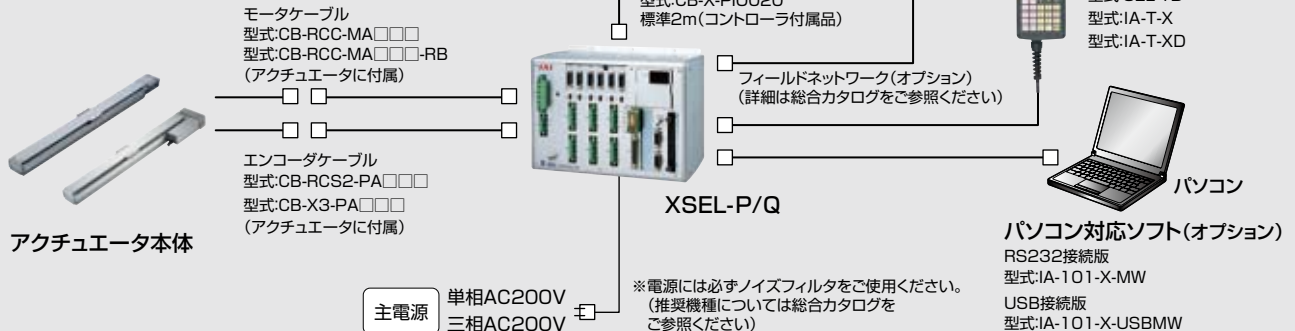
■XSEL-J/Kコントローラ接続の場合

ご注意 動作するアクチュエータによって
回生抵抗ユニットが必要となる場合があります。
詳細は総合カタログをご参照ください。



■XSEL-P/Qコントローラ接続の場合

ご注意 動作するアクチュエータによって
回生抵抗ユニットが必要となる場合があります。
詳細は総合カタログをご参照ください。



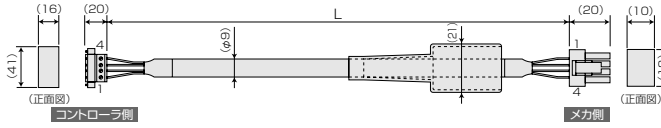
メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

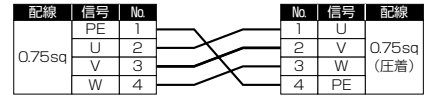
モータケーブル/モーターロボットケーブル

型式 **CB-RCC-MA** □□□ / **CB-RCC-MA** □□□ **-RB**

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 20m まで対応例) 080=8m



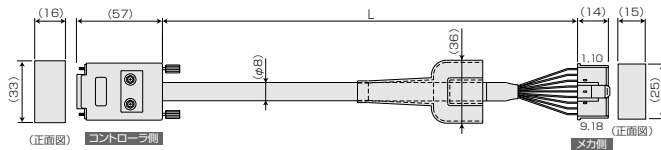
最小曲げ R r=50mm 以上
(可動使用の場合)
※ケーブルペア内では
ロボットケーブルのみ
使用可能



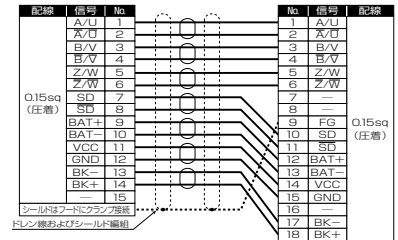
エンコーダケーブル/エンコーダロボットケーブル (XSEL-J/K 用)

型式 **CB-RCBC-PA** □□□ / **CB-RCBC-PA** □□□ **-RB**

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 15m まで対応例) 080=8m



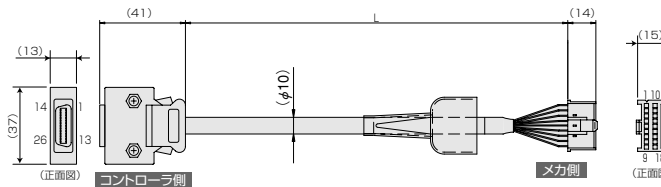
最小曲げ R r=50mm 以上 (可動使用の場合)
※ケーブルペア内ではロボットケーブルのみ使用可能



エンコーダケーブル/エンコーダロボットケーブル (SCON / SSEL / XSEL-P / Q タイプ用)

型式 **CB-RCS2-PA** □□□ / **CB-X3-PA** □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 20m まで対応例) 080=8m



最小曲げ R r=50mm 以上 (可動使用の場合)
※ケーブルペア内ではロボットケーブルのみ使用可能

