

# RCS2-RGS4C

シングルガイド付  
モーターストレート  
本体径の40mm  
200V ACサーボモーター  
20W  
30W

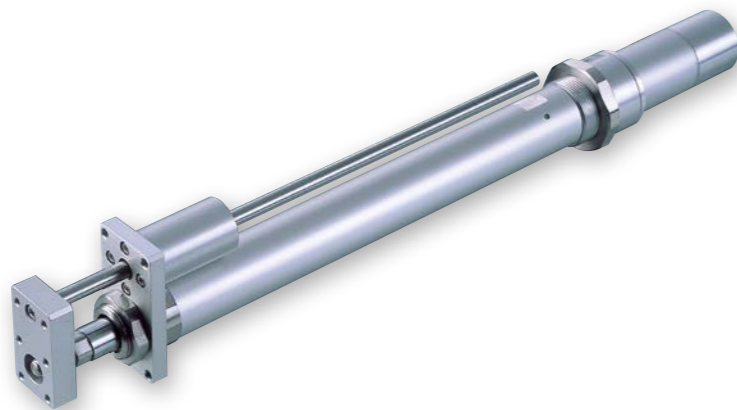
■型式項目

**RCS2 - RGS4C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
1	A	1 インクリメンタル 2 アブソリュート	20 サーボモーター 30 サーボモーター	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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



(注) CEはオプションになります。



## 高加減速対応

(注) 20W全機種と30Wリード3は除く

**POINT**  
選定上の注意

- 可搬質量は標準仕様が0.3G (リード3は0.2G)、高加減速対応が1G (リード3は除く) 動作させた時の値です。加減速度を落としても最大可搬質量は「アクチュエータスペック」の数値が上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-448ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は1-515ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-379ページをご確認ください。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

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

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~300 (50mm毎)	最高速度 (mm/s)
12	600	120
6	300	60
3	150	30

(単位はmm/s)

### エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格				
	エンコーダ種類		アブソリュート		
	インクリメンタル		モーターW数		
		20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-	-
100	-	-	-	-	-
150	-	-	-	-	-
200	-	-	-	-	-
250	-	-	-	-	-
300	-	-	-	-	-

### 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	2-1073	-
CE対応仕様	CE	2-1074	-
フット金具	FT	2-1078	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	2-1082	-
高加減速対応 (注1)	HA	2-1082	-
原点確認センサー (注2)	HS	2-1082	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-
トラニオン金具 (後)	TRR	2-1093	-

(注1) 20W全機種と30Wリード3は使用できません。  
(注2) 原点逆仕様では使用できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

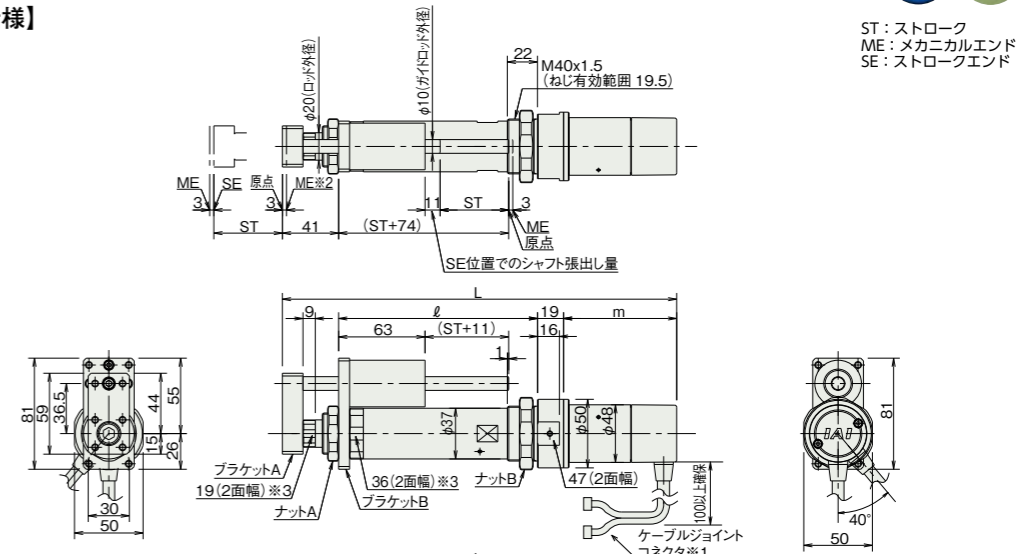
## 寸法図

※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1-295ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合はロッドがME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) 二面幅の向きは製品によって異なります。

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)

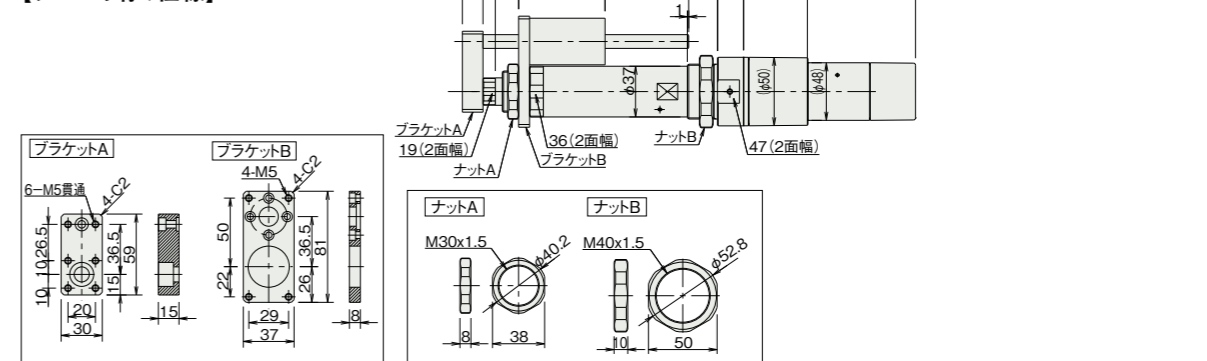
2次元 CAD  
3次元 CAD

### 【ブレーキ無し仕様】



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

### 【ブレーキ有り仕様】



## ストローク別寸法・質量 RCS2-RGS4C (ブレーキ無し)

ストローク	モーター出力 (W)	質量 (kg)					
		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395
	30W				80.5		
質量 (kg)		1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

## RCS2-RGS4C (ブレーキ有り)

ストローク	モーター出力 (W)	質量 (kg)					
		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395
	30W				123.5		
質量 (kg)		1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

## 適応コントローラ

本ページ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									
				DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	256	-	6-161
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-147
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-109
SCON-LC/LCG		1	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-137
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	6-191
XSEL-P/Q		6	単相AC 200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	6-217
XSEL-RA/SA		8	三相AC 200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	6-217

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、6-13ページをご確認ください。

