

# RCS2-RA5C

バッテリーレスアプ  
モーターストレート  
本体幅 60mm  
200V ACサーボモーター  
60W  
100W

■型式項目

**RCS2 - RA5C - WA** - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

シリーズ - タイプ - エンコーダー種類 [WA] バッテリーレスアプ

モーター種類  
60 サーボモーター  
100 サーボモーター

リード  
16 16mm  
8 8mm  
4 4mm

ストローク  
50 50mm  
100 100mm  
300 300mm  
(50mmピッチ毎設定)

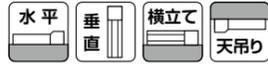
適応コントローラー  
T2  
SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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。



## 高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



- 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。
- 可搬質量は標準仕様で0.3G(リード4は0.2G)、高加減速仕様は1G(リード4は0.2G)で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「メインスベック」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ー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ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-379ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

## 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	
	60W	100W
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
コネクターケーブル取出方向変更	A2	2-1073	-
ブレーキ	B	2-1073	-
CE対応仕様	CE	2-1074	-
フランジ	FL	2-1075	-
フート金具	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	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

## メインスペック

項目	内容	60W				100W					
		16	8	4	16	8	4	16	8	4	
モーター	出力(W)	60W				100W					
水平	リード	16	8	4	16	8	4	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	25	50	15	30	60	12	25	50
	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高速度(mm/s)	2	5	11.5	3.5	9	18	800	400	200	800
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力(N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	63.8	127.5	255.1	
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)	2	5	11.5	3.5	9	18	2	5	11.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

## 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)	-

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 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	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup> 100Hz以下
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	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

## ストロークと最高速度

リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

## オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

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	60	16	15.5	14.4	12	9	7	5.9	5	4.4	3.9	3.5	3.1	2.75	2.45	2.2								800	800	
		8	32.5	30	25	20	15	12.2	10	7.5	5.5	4	3.2	2.5										400	400	
	100	4	65	50	25	10	3																	200	200	
		16	19.5	18	15	11	8.6	7.1	6	5	4.4	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5								800	800
垂直	60	8	39	36	30	22	17	13.5	11	8.5	6.5	5	4	3										400	400	
		4	78	60	30	15	5																	200	200	
	100	16	2	2	2	1.5	1	0.7	0.5	0.3	0.15	0.1													800	800
		8	5	5	5	3.5	2.5	1.9	1.5	1.1	0.8	0.5													400	400
100	16	4	11.5	11.5	6	4	3																	200	200	
		8	3.5	3.5	3.5	2.4	1.75	1.3	1	0.8	0.65	0.5	0.35	0.25										800	800	
	4	8	9	9	9	6	4.5	3.5	2.5	2	1.5	1													400	400
		4	18	18	10	7	5																		200	200

## 寸法図

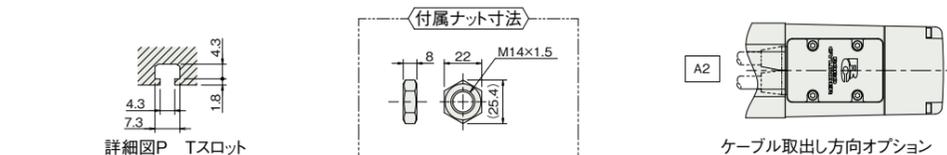
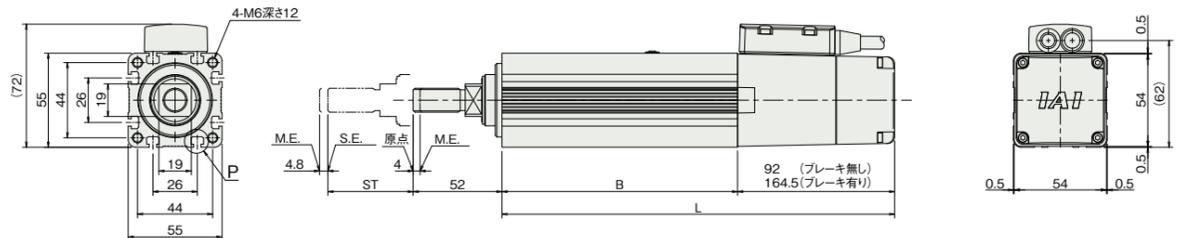
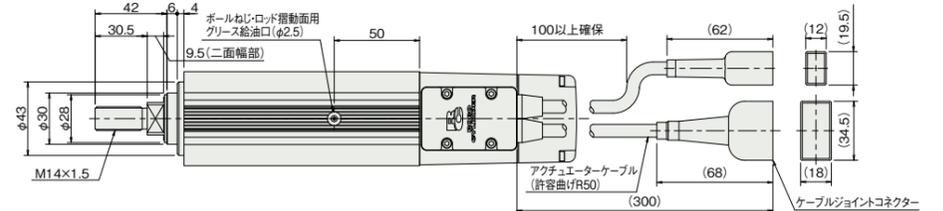
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



## 60W

- (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。ケーブルの詳細は1-295ページをご参照ください。
- (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) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	230	280	330	380	430	480
ブレーキ有り	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	
B		138	188	238	288	338	388

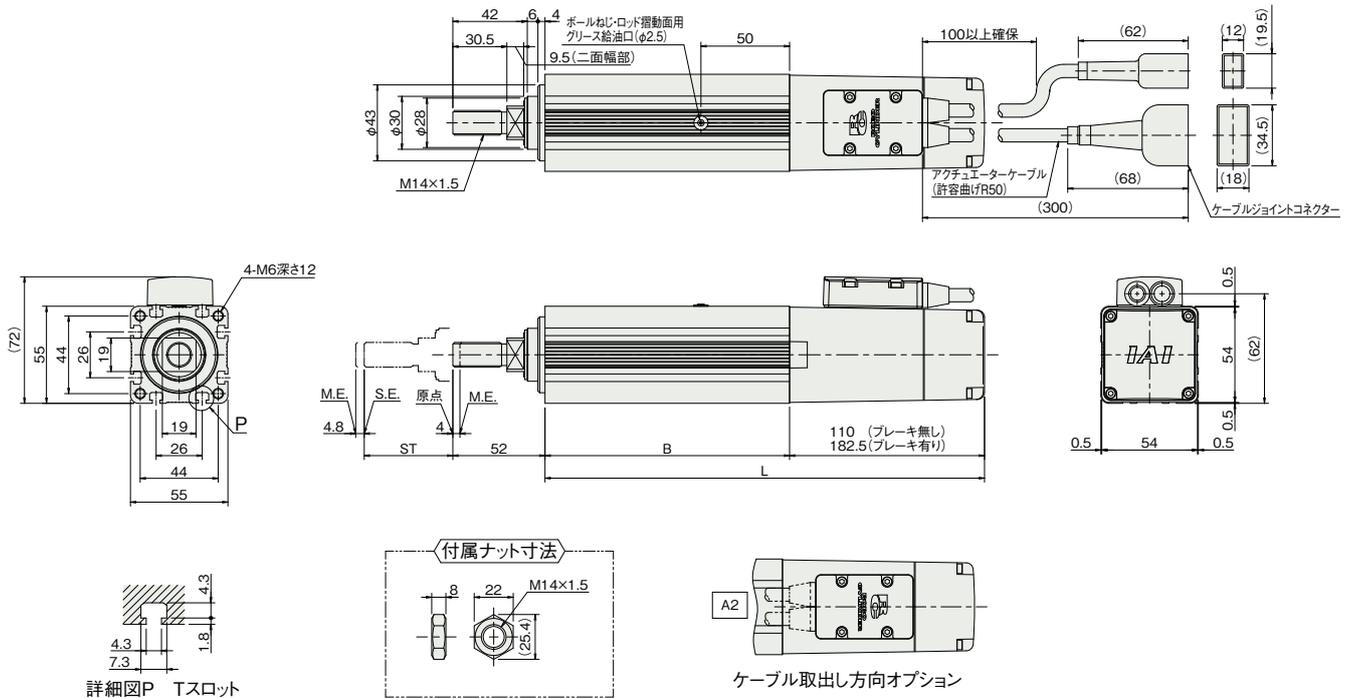
## ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4
ブレーキ有り	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	

## ■100W

(注)ケーブルジョイントコネクタには、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。  
 (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)二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。  
 (注)ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	248	298	348	398	448	498
	ブレーキ有り	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5
B		138	188	238	288	338	388

## ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6
	ブレーキ有り	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6	3.9

## ■適応コントローラ

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						ECM						
				DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN						
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	256	-	6-161
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-147
SCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-109
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-137
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	6-191
XSEL-P/Q		6		-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	6-217
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	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。