

# RCS2-SRA7BD

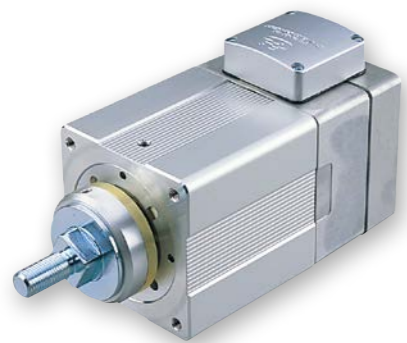
モーター  
ストローク  
本体幅  
80mm  
200V  
ACサーボ  
モーター  
60W  
100W  
150W

■型式項目

RCS2 - SRA7BD - I - [ ] - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

シリーズ - タイプ - エンコーダー種類 II インクリメンタル

モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラー	ケーブル長	オプション
60 サーマモーター 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 ? 300 50mm ? (50mmピッチ毎設定)	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	オプション 下記オプション 価格表参照
100 サーマモーター 100W					
150 サーマモーター 150W					



RoHS



- POINT**  
選定上の注意
- 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
  - 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
  - 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。
  - 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。
  - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-379ページをご確認ください。
  - 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
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
コネクタケーブル取出方向変更	A2	2-1073	-
ブレーキ	B	2-1073	-
フランジ	FL	2-1075	-
フード金具	FT	2-1078	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	2-1082	-
ロッド先端延長仕様	RE	2-1089	-

## メインスペック

項目	内容								
	60W		100W		150W				
モーター	出力(W)								
リード	ボールねじリード(mm)								
	16	8	4	16	8	4			
水平	可搬質量								
	最大可搬質量(kg)								
	5	10	20	10	22	40	15	35	55
	最高速度(mm/s)								
速度/加減速度									
定格加減速度(G)									
最高加減速度(G)									
垂直	可搬質量								
	最大可搬質量(kg)								
	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5
	最高速度(mm/s)								
速度/加減速度									
定格加減速度(G)									
最高加減速度(G)									
推力	定格推力(N)								
	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5
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	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5
	最小ストローク(mm)								
最大ストローク(mm)									
ストロークピッチ(mm)									

## 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)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	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	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
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	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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	3072 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	ストローク	最高速度
16	50~300 (50mm毎)	800
8		400
4		200

(単位はmm/s)

## 寸法図

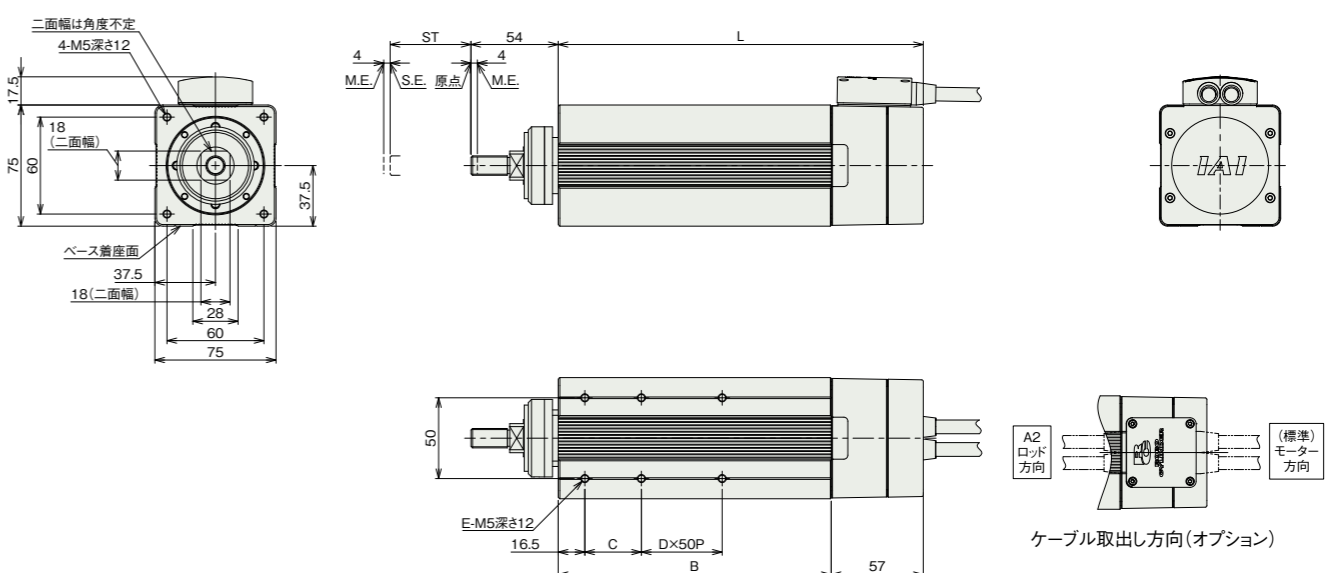
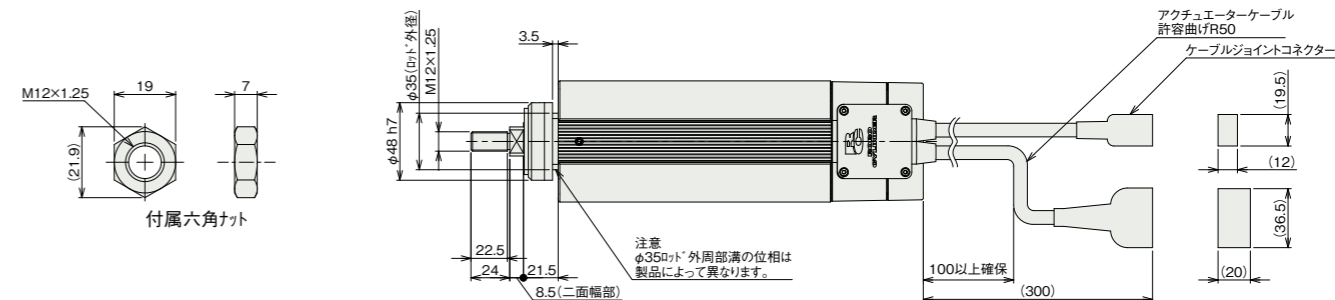
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

## 標準仕様

- (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ページをご確認ください。
- (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りが発生する場合があります。
- (注) 前進・後退作業による思慮防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

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

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
		60W	126	176	226	276	326
B	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
C	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
D		25	35	35	35	35	35
E		0	0	1	2	3	4
		4	4	6	8	10	12

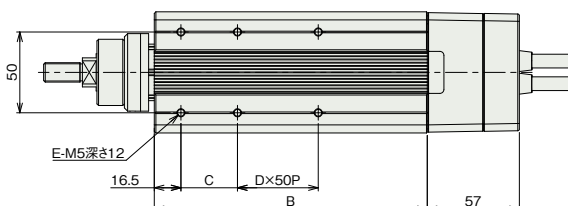
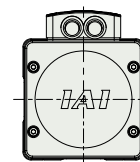
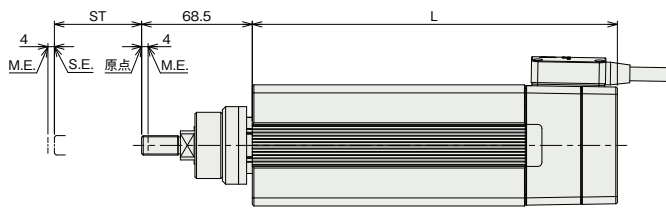
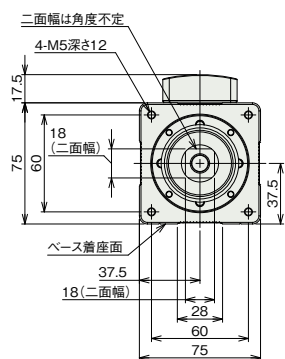
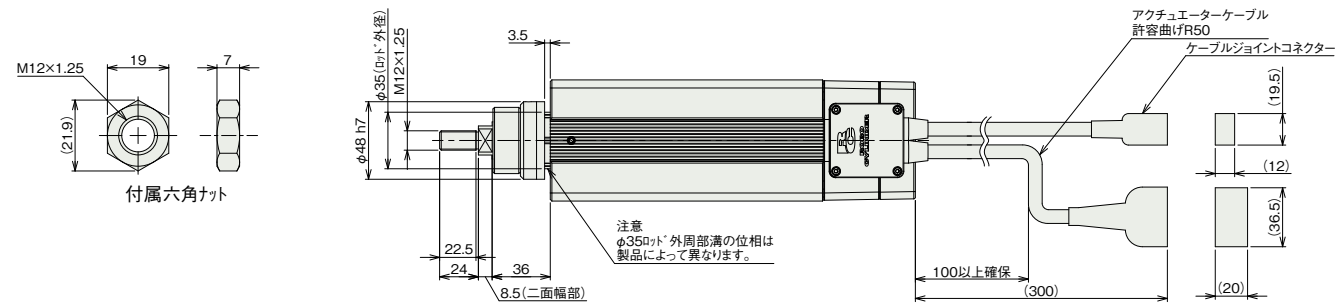
## ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6
ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4	
ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6	
ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5	
ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7	
ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9	

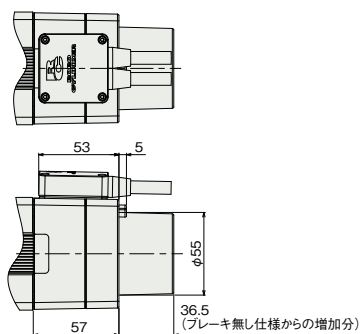
## ■ロッド先端延長仕様

(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。  
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

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



## ■ブレーキ有り



## ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

## ■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(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

## ■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	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
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		-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	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	

(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。  
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。