

# RCS2-TCA5N

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 48mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

型式項目	RCS2	-	TCA5N	-		-	60	-		-		-	T2	-		-	
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									
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA 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											

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

### 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)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TCA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

#### ②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)	—
	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)	—
	※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。	

#### ③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	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:7.1N・m
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:17.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向 100mm以下 Mb-Mc方向 100mm以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

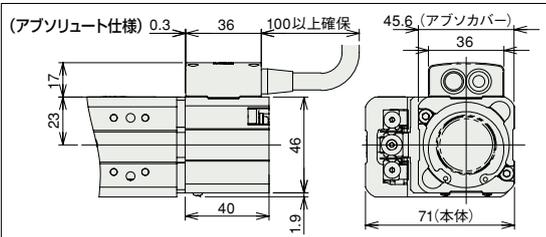
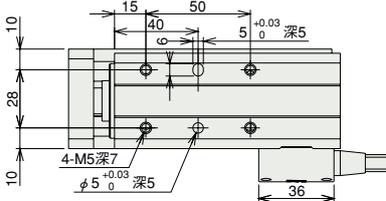
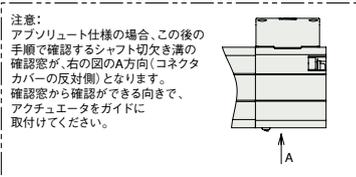
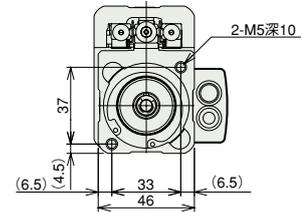
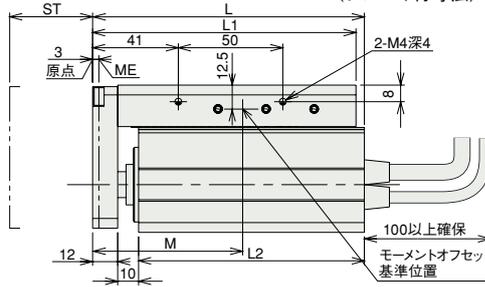
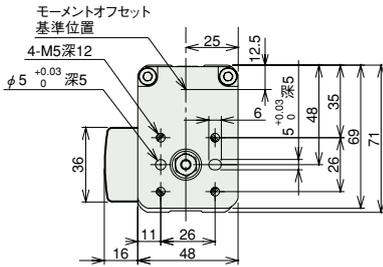
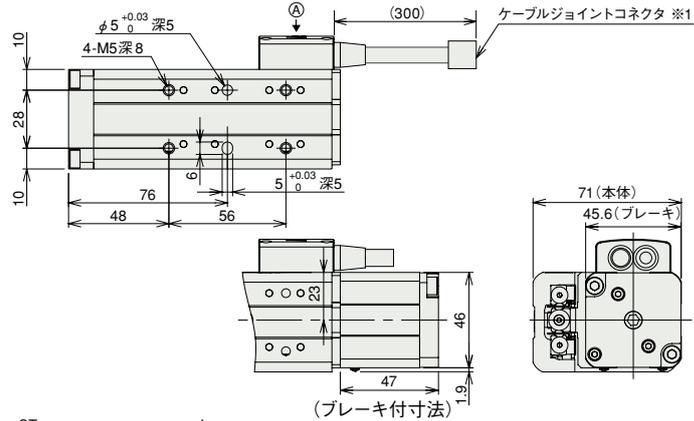
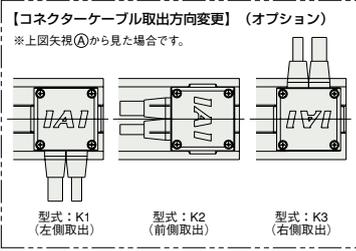
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元 CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.3	1.5

適応コントローラ

RCS2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-60①-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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P643
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
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			パルス列にて制御が可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60①-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			-	→ P685
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-②-1-60①-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			-	→ P695

※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 (P/Q)が入ります。

ご注意 ・TCA5NはXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続出来ません。

スライダタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
ロッドタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
テーブル/アーム/フラットタイプ  
細小型  
標準型  
グリッパ/ロータタイプ  
リアサーボタイプ  
クリーン対応  
防滴対応  
バルスモータ  
サーボモータ (24V)  
サーボモータ (200V)  
リアサーボモータ

# RCS2-TWA5N

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	<b>RCS2 - TWA5N</b>	—	□	—	<b>60</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
	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						
			I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:S/CON-CA 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						

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

## 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)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TWA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TWA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TWA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

### ②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)	—
	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)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

### ③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	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:25.5N・m
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:64.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向 100mm以下 Mb-Mc方向 100mm以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

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。

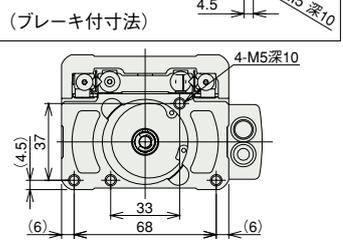
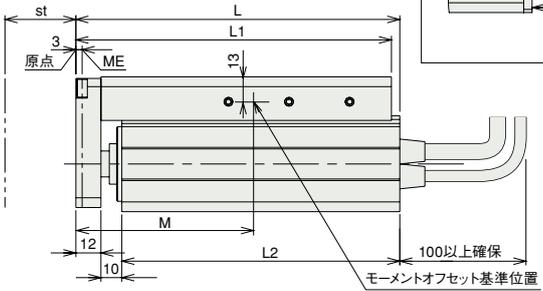
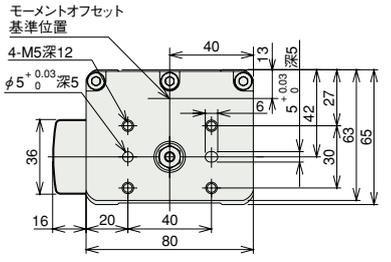
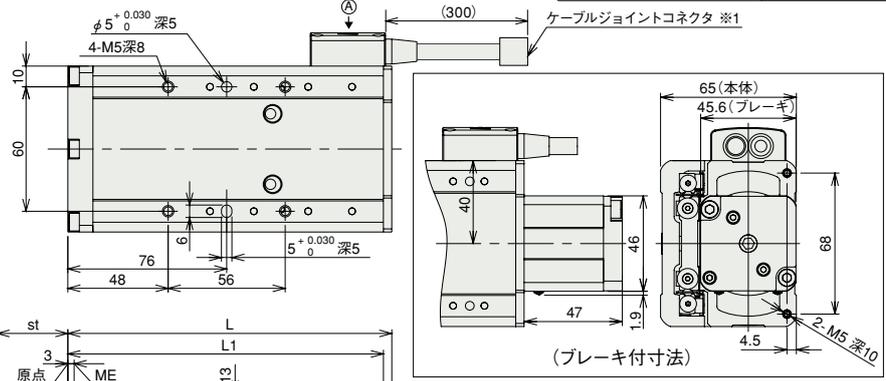
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

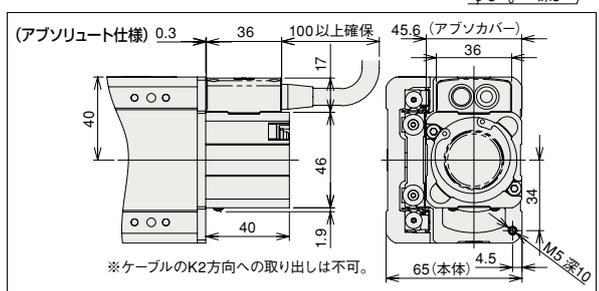
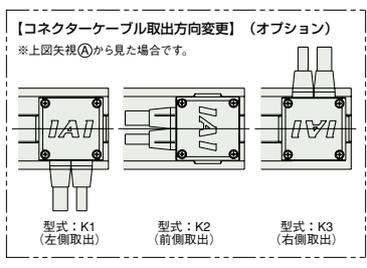
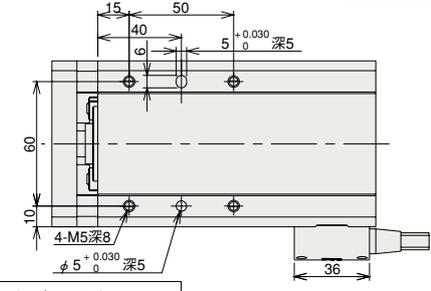
巻末P.15

2次元 CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



注意:  
アップリフト仕様の場合、この後の手順で確認するシャフト切欠き溝の確認窓が、右の図のA方向(コネクタカバーの反対側)となります。確認窓から確認ができる向きで、アクチュエータをガイドに取付けてください。



※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.7	2.0

適応コントローラ

RCS2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-60①-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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P643
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
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			パルス列にて制御が可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60①-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			-	→ P685
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-N-1-60①-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			-	→ P695

※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 (P/Q)が入ります。

ご注意 ・TWA5NはXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続出来ません。

スライダタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
ロッドタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
テーブル/アーム/フラットタイプ  
細小型  
標準型  
グリッパ/ロータタイプ  
リニアサーボタイプ  
クリーン対応  
防滴対応  
パルスモータ  
サーボモータ (24V)  
サーボモータ (200V)  
リニアサーボモータ

# RCS2-TFA5N

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅 95mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	<b>RCS2 - TFA5N</b>	—	□	—	<b>60</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
	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						
	I: インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	A: アブソリュート仕様	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm 75: 75mm	T2: SCON-CA 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							

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料

巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

## 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)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TFA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TFA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TFA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

### ②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)	—
	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)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

### ③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	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:7.1N・m
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:17.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向 100mm以下 Mb-Mc方向 100mm以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

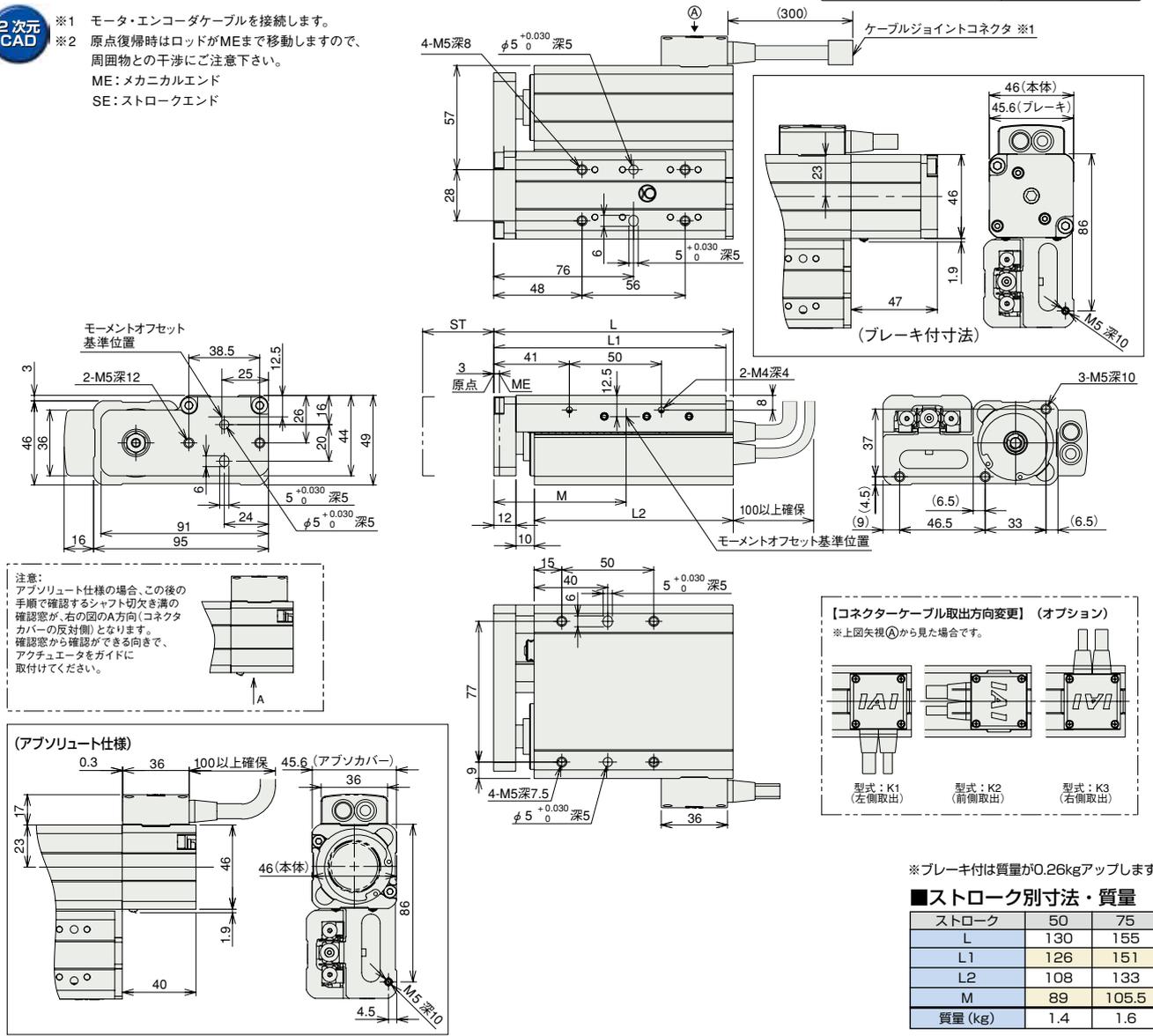
寸法図

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](http://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。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末P.15



適応コントローラ

RCS2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-60①-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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P643
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
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			パルス列にて制御が可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60①-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			-	→ P685
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			-	→ P695

※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。  
※④はXSELのタイプ名 (P/Q)が入ります。

ご注意 ・TFA5NはXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸 及び XSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続出来ません。

スライダタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
ロッドタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
テーブル/アーム/フラットタイプ  
細小型  
標準型  
グリッパ/ロータタイプ  
リニアサーボタイプ  
クリーン対応  
防滴対応  
パルスモータ  
サーボモータ (24V)  
サーボモータ (200V)  
リニアサーボモータ