

# RCS2-RA4C

モーター  
ストレート

本体径  
φ40  
mm

200V  
ACサーボ  
モーター

20  
W

30  
W

型式項目				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	選定コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS2	RA4C	1 インクリメンタル A 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) 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「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 水平 (kg)	垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.5	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

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
50~300 (50mm毎)	600
50	300
300	150

(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	アブソリュート	20W	30W
50	20W	30W	20W	30W
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	-
フート金具	FT	2-1078	-
フランジ金具 (前)	FL	2-1075	-
フランジ金具 (後)	FLR	2-1078	-
指定グリース塗布仕様	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	-
ナックルジョイント	NJ	2-1086	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-
トラニオン金具 (前)	TRF	2-1093	-
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
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

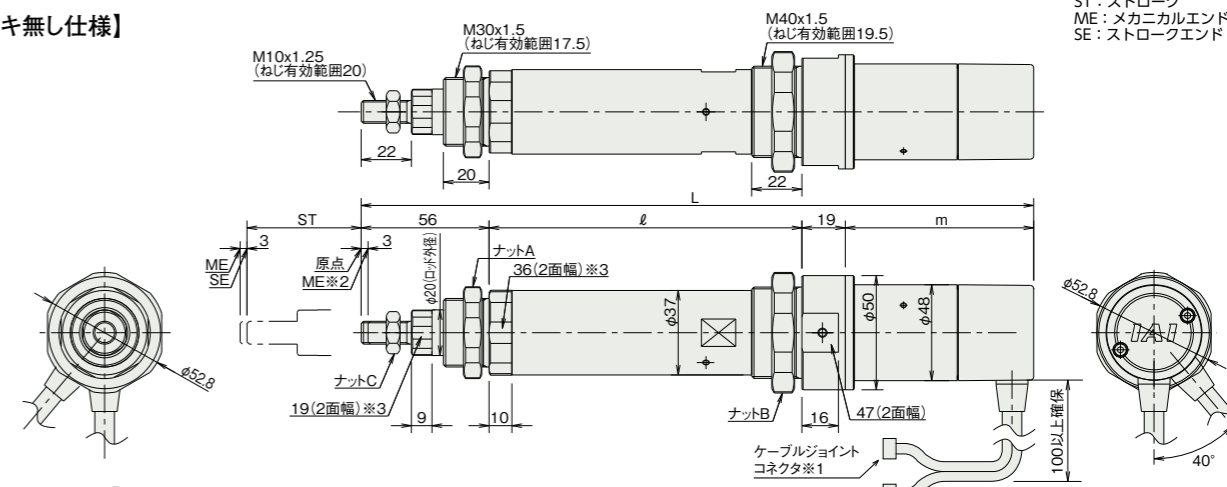
## 寸法図

- ※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。
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。

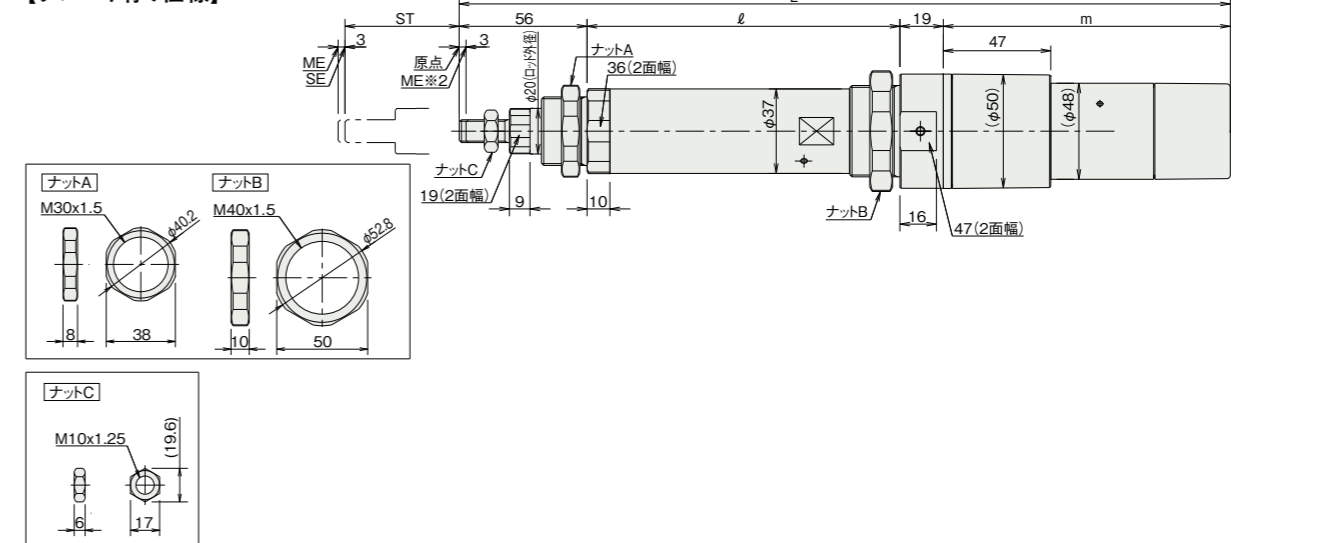
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

### 【ブレーキ無し仕様】



### 【ブレーキ有り仕様】



### ストローク別寸法・質量 RCS2-RA4C (ブレーキ無し)








ストローク	L	質量 (kg)					
		50	100	150	200	250	300
20W	ℓ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	m	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
30W	ℓ	137	187	237	287	337	387
	m	80.5	95.5	110.5	125.5	140.5	155.5
質量 (kg)		1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

### RCS2-RA4C (ブレーキ有り)

ストローク	L	質量 (kg)					
		50	100	150	200	250	300
20W	ℓ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	m	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
30W	ℓ	137	187	237	287	337	387
	m	123.5	138.5	153.5	168.5	183.5	198.5
質量 (kg)		1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

## 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						
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。