

# RCS2-RTC8L

ロボシリンダ 中空ロータリー 小型標準タイプ 本体幅85mm 200Vサーボモータ

# RCS2-RTC8HL

ロボシリンダ 中空ロータリー 小型高出力タイプ 本体幅85mm 200Vサーボモータ

型式項目	RCS2	—	□	—	□	—	□	—	□	—	360	—	T2	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	減速比	—	揺動角度 (多回転)	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
	RTC8L	: 小型標準タイプ		I: インクリメンタル仕様		12: サーボモータ 12W		15: 減速比 1/15		360: 360度 (多回転)		T2: SCON MSCON SSEL		N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m			下記オプション 価格表参照
	RTC8HL	: 小型高出力タイプ		A: アプソリュート仕様		20: サーボモータ 20W		24: 減速比 1/24				XSEL-P/Q XSEL-R/S		X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル			

※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



- 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0°~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0°~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。  
※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0°~7670.99度となりますのでご注意ください。
- 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用下さい。

### 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)	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> )	揺動角度 (度)
RCS2-RTC8L-①-12-24-360-T2-②-③	12	1/24	0.55	0.011	360 (※)
RCS2-RTC8HL-①-20-15-360-T2-②-③	20	1/15	0.53	0.01	
RCS2-RTC8HL-①-20-24-360-T2-②-③		1/24	0.85	0.017	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

#### 減速比と最高速度 (単位は 度/s)

減速比	ストローク	360 (度)
1/15		1200
1/24		750

#### ①エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アプソリュート
RTC8L	—	—
RTC8HL	—	—

#### 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)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	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	—
リミットスイッチ (標準装備)	L	→巻末 P51	—
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
バックラッシュ	±0.05度以下
許容スラスト荷重	400N
許容負荷モーメント	5N·m
ブレーキ保持トルク	0.42N·m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)



# RCS2-RTC10L

ロボシリンダ 中空ロータリー 中型タイプ 本体幅99mm 200Vサーボモータ

■型式項目	RCS2	-	RTC10L	-	□	-	60	-	□	-	360	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	揺動角度	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
	RTC10L : 中型タイプ		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		15: 減速比 1/15 24: 減速比 1/24		360: 360度 (多回転)		T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		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) 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- (2) 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。  
※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
- (3) 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用下さい。

## 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)	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> )	揺動角度 (度)
RCS2-RTC10L-①-60-15-360-T2-②-③	60	1/15	1.7	0.033	360 (※)
RCS2-RTC10L-①-60-24-360-T2-②-③		1/24	2.8	0.054	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

### 減速比と最高速度 (単位は度/s)

減速比	ストローク	
	360 (度)	360 (度)
1/15	1200	
1/24	750	

### ①エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC10L	-	-

### 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)	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	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	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	→巻末 P51	-
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
バックラッシュ	±0.05度以下
許容スラスト荷重	600N
許容負荷モーメント	10N·m
ブレーキ保持トルク	0.45N·m
質量	3.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

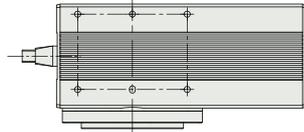
寸法図

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)

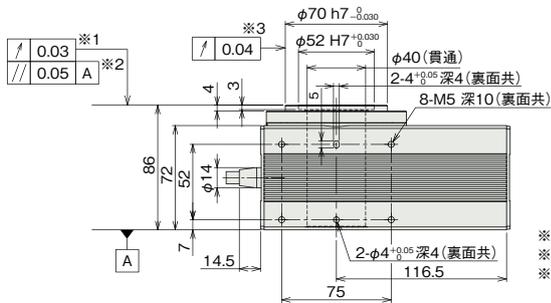
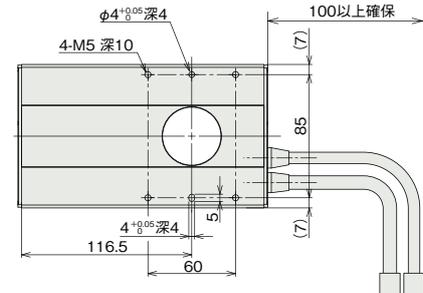
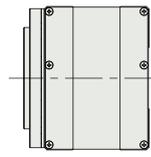
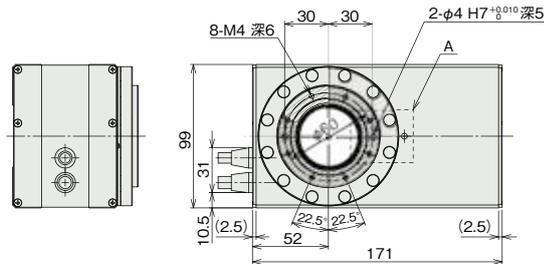


特注対応のご案内 巻末P.15

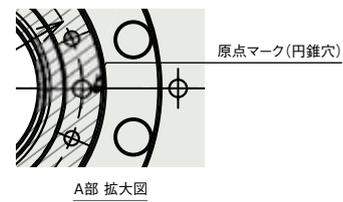
(側面取付穴の寸法は左右対称です)



ご注意  
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ  
※2 テーブル平行度  
※3 テーブル外径振れ



ご注意  
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも上記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。

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/R/S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			パルス列入力にて制御可能	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60①-V-0-②	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			-	→ P655
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1-8軸タイプ		XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			-	→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。  
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。  
 ※③はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。  
 ※④はXSELのタイプ名(P/Q/R/S)が入ります。  
 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- 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-RTC12L

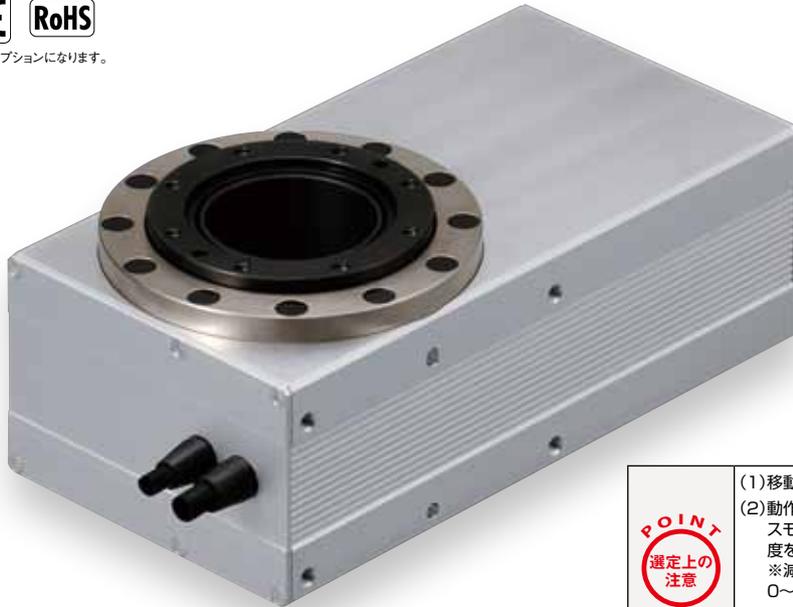
ロボシリンダ 中空ロータリー 大型タイプ 本体幅123mm 200Vサーボモータ

■型式項目	RCS2	-	RTC12L	-	□	-	150	-	□	-	360	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	揺動角度	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
	RTC12L : 大型タイプ		I: インクリメンタル仕様 A: アブソリュート仕様		150: サーボモータ 150W		18: 減速比 1/18 30: 減速比 1/30		360: 360度 (多回転)		T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		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) 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- (2) 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を越えると0に戻ってカウント)になります。  
※減速比が1/30の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~6140.99度となりますのでご注意ください。
- (3) 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用下さい。

## 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)	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> )	揺動角度 (度)
RCS2-RTC12L-①-150-18-360-T2-②-③	150	1/18	5.2	0.1	360 (※)
RCS2-RTC12L-①-150-30-360-T2-②-③		1/30	8.6	0.17	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

### 減速比と最高速度 (単位は度/s)

減速比	ストローク	
	360 (度)	360 (度)
1/18	800	800
1/30	600	600

### ①エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	標準価格	
	①エンコーダ種類	
RTC12L	インクリメンタル	アブソリュート
	-	-

### 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)	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	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	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	→巻末 P51	-
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
バックラッシュ	±0.05度以下
許容スラスト荷重	800N
許容負荷モーメント	25N·m
ブレーキ保持トルク	1.0N·m
質量	6.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

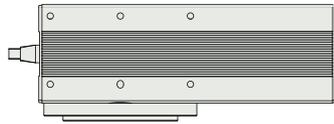
寸法図

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)

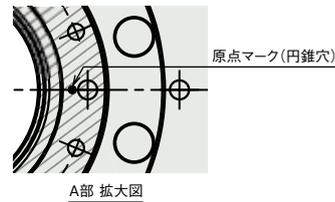
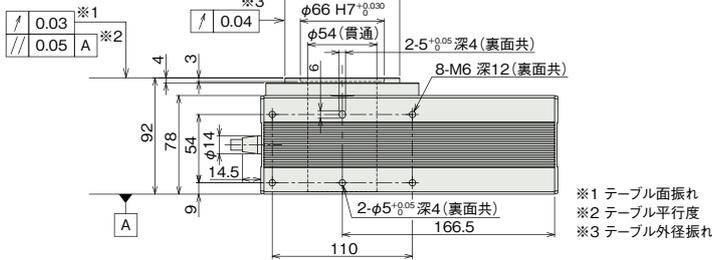
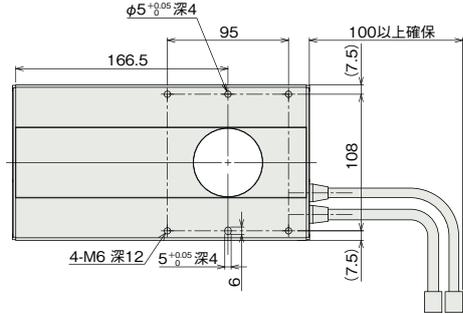
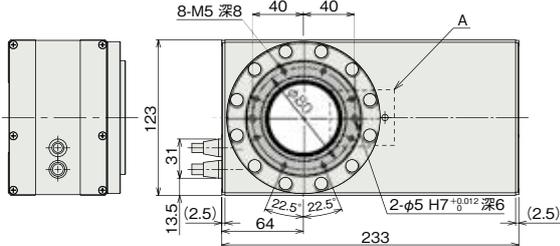


特注対応のご案内 巻末P.15

(側面取付穴の寸法は左右対称です)



ご注意  
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



ご注意  
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも上記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。

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-150①-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-PP/Q/R/Sのみ)	最大 408VA ※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			パルス列入力にて制御可能	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-150①-V①-0-②	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			-	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-150①-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1-8軸タイプ		XSEL-③-1-150④-N1-EEE-2-V⑤	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			-	→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。  
 ※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。  
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。  
 ※③はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。  
 ※④はXSELのタイプ名(P/Q/R/S)が入ります。  
 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。

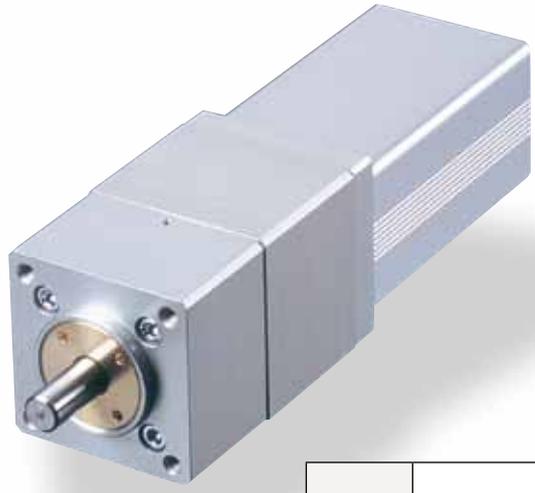
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

# RCS2-RT6

ロボシリンダ ロータリー モータストレートタイプ 本体幅 64mm 200V サーボモータ

■型式項目	<b>RCS2</b>	-	<b>RT6</b>	-	<b>I</b>	-	<b>60</b>	-	<b>18</b>	-	<b>300</b>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<b>L</b>
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		減速比		揺動角度		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		18:1/18		300:300度		T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		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。



技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

(1) スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。

(2) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

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)	減速比	定格トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> )	揺動角度 (度)
RCS2-RT6-I-60-18-300-①-②-③-L	60	1/18	2.4	2.5×10 <sup>-2</sup> 以下	300

■ストロークと最高速度

減速比	揺動角度	
	300 (度)	500 (度)
1/18	300	500

(単位は度/s)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	標準価格
300	—

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
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
リミットスイッチ (標準装備)	L	→巻末 P51	—

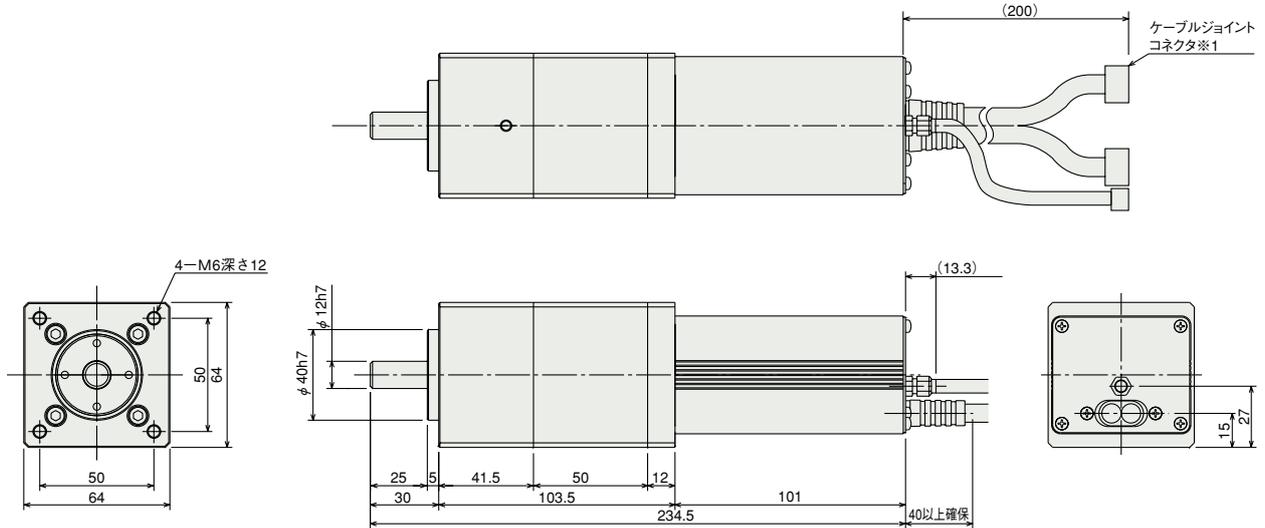
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボール減速器
繰り返し位置決め精度	±0.02 度
ロストモーション	0.1 度以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	6.8N・m 以下
スラスト荷重	100N 以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

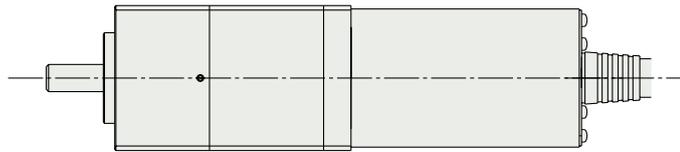
寸法図

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



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



質量 (kg) 1.9

①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-60I-NP-2-①	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/R/S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			パルス列入力にて制御可能	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60-⑩-0-①	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			-	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60I-NP-2-①	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1-8軸タイプ		XSEL-⑩-1-60I-N1-EEE-2-⑩	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			-	→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。 ※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。  
 ※⑩はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。  
 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リアサーボタイプ
- 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)
- リアサーボモータ