

# RCS2CR-SA4C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ アルミベース

型式項目	RCS2CR	-	SA4C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	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。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は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。
- (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。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり削(右ページ寸法図参照)が装着されます。

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)

リニアサーボモータ

## 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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2CR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2CR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

### ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~400 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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。(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	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
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

### ④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。

### ⑤オプション価格表(標準価格)

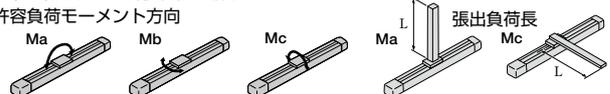
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ	B	→巻末 P42	-
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	-
フット金具	FT	→巻末 P48	-
原点確認センサ	HS	→巻末 P50	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-
スライダベース	SS	→巻末 P55	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P58	-

### 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
繰り返し位置決め精度	±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
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



479

RCS2CR-SA4C

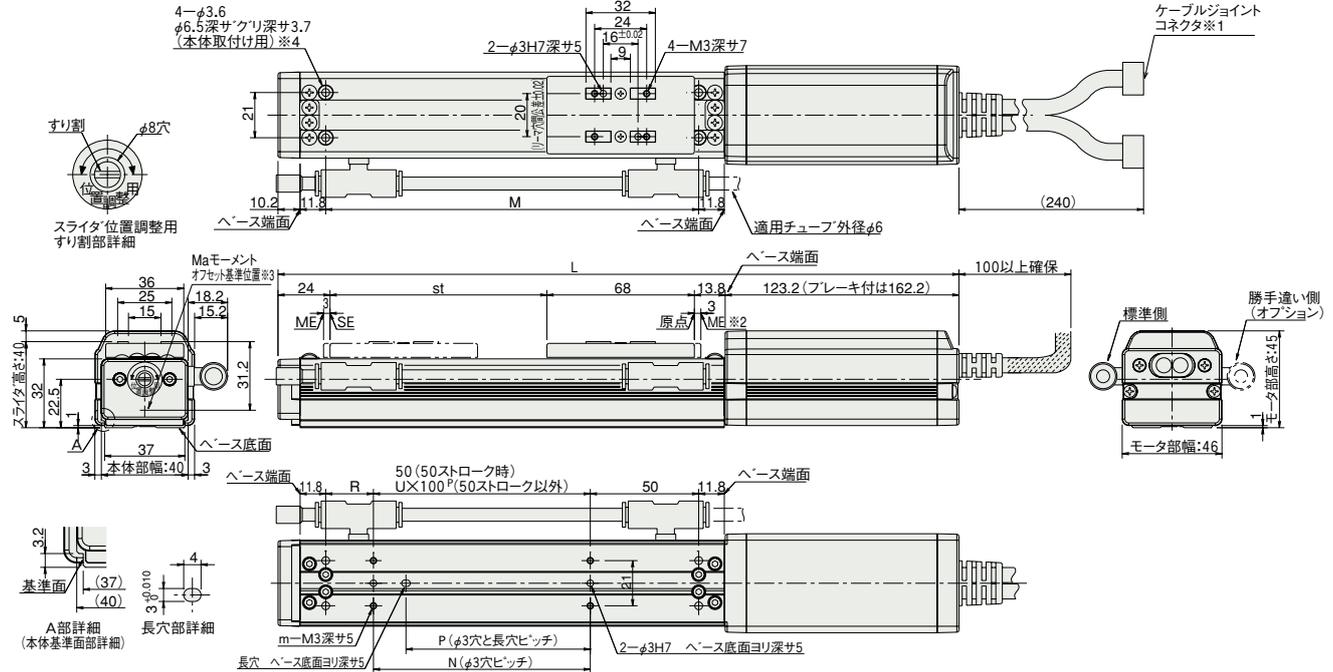
寸法図

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・エンコーダ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。
- ※2 原点復帰時はスライダが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
- ※3 Ma モーメントを計算する際の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579
	ブレーキ付	318	368	418	468	518	568	618
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

③適応コントローラ

RCS2CR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-20①-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 106VA ※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-1-20①-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-1-20①-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-③-1-20①-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 (J/K/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/ロッドタイプ
- 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

# RCS2CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ アルミベース

■型式項目	RCS2CR	-	SA5C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	20:サーボモータ20W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 12:12mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	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。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末P.5

**POINT**  
選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は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。

(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。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	2	4	65.7	

### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
	20	1300 <800>	
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	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
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

### ④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。

### ⑤オプション価格表(標準価格)

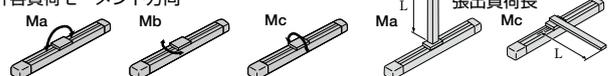
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	-
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	-
フット金具	FT	→巻末 P48	-
原点確認センサ	HS	→巻末 P50	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P58	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±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
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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/  
ロッドタイプ

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

寸法図

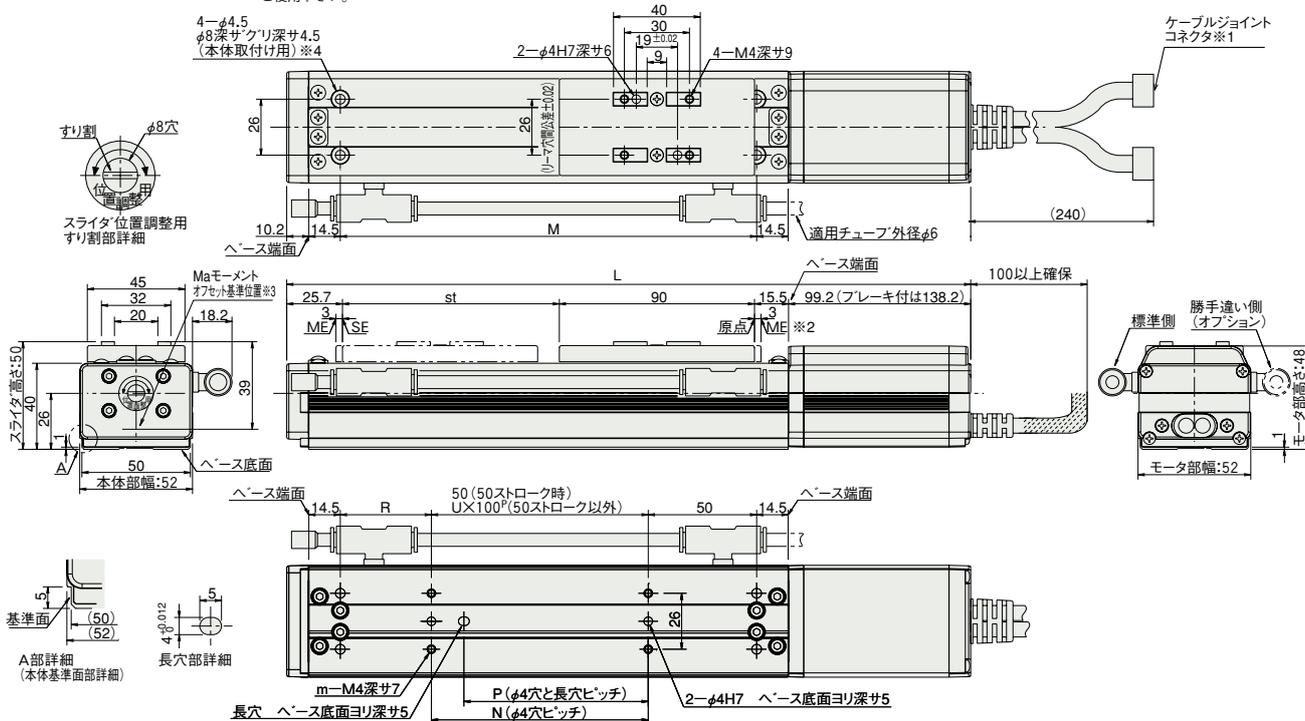
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



- ※1 モータ・エンコーダ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。
- ※2 原点復帰時はスライダが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
- ※3 Ma モーメントを計算する際の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4
	ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

③適応コントローラ

RCS2CR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-20①-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106VA ※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-1-20①-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-1-20①-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-③-1-20①-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。  
 ※③④はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アプソ)が入ります。  
 ※⑤はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。  
 ※⑥はフィールドネットワーク記号が入ります。

# RCS2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 58mm 200V サーボモータ アルミベース

■型式項目	RCS2CR	-	SA6C	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	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。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 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。

(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。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (50mm 毎)
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm 毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N <sub>z</sub> /min)
	20	1300 <800>	1160 <800>	990 <800>	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	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
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

### ④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。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

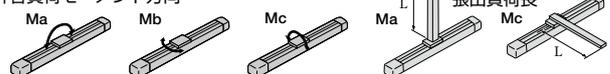
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
フット金具	FT	→巻末 P48	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P50	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P58	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

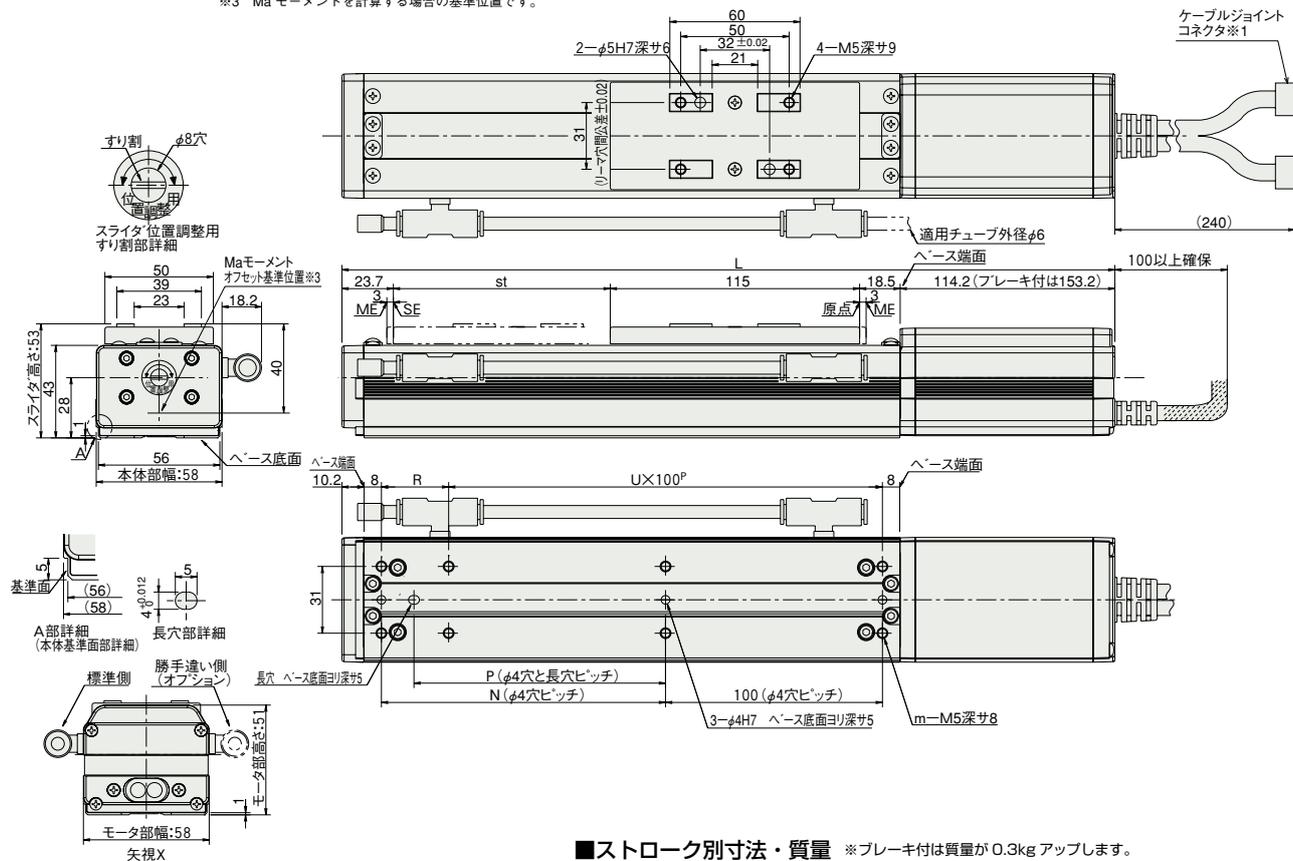
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



- ※1 モータ・エンコーダ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。
- ※2 原点復帰時はスライダが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
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
ブレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

③適応コントローラ

RCS2CR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-30D①-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 126VA  ※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-1-30D①-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-1-30D①-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-④-1-30D①-N1-EEE-2-⑤	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(J/K/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

# RCS2CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 73mm 200Vサーボモータ アルミベース

■型式項目	RCS2CR	- SA7C	-	60	-		-		-		-	
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	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	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。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 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。
- クリーン度クラス 10 対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス 10 に対応出来ない場合がありますので注意下さい。
- 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

- 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

- バルスモータ
- サーボモータ (24V)

- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

## 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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
16	800	640	480	50
8	400	320	240	30
4	200	160	120	10

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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。 (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	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
50/100	I	A
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

### ④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。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

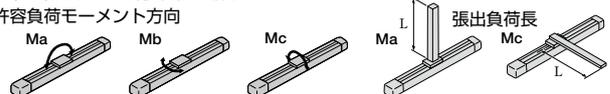
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P42	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P42	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P42	-
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P58	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±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
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:13.9N・m Mb:19.9N・m Mc:38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



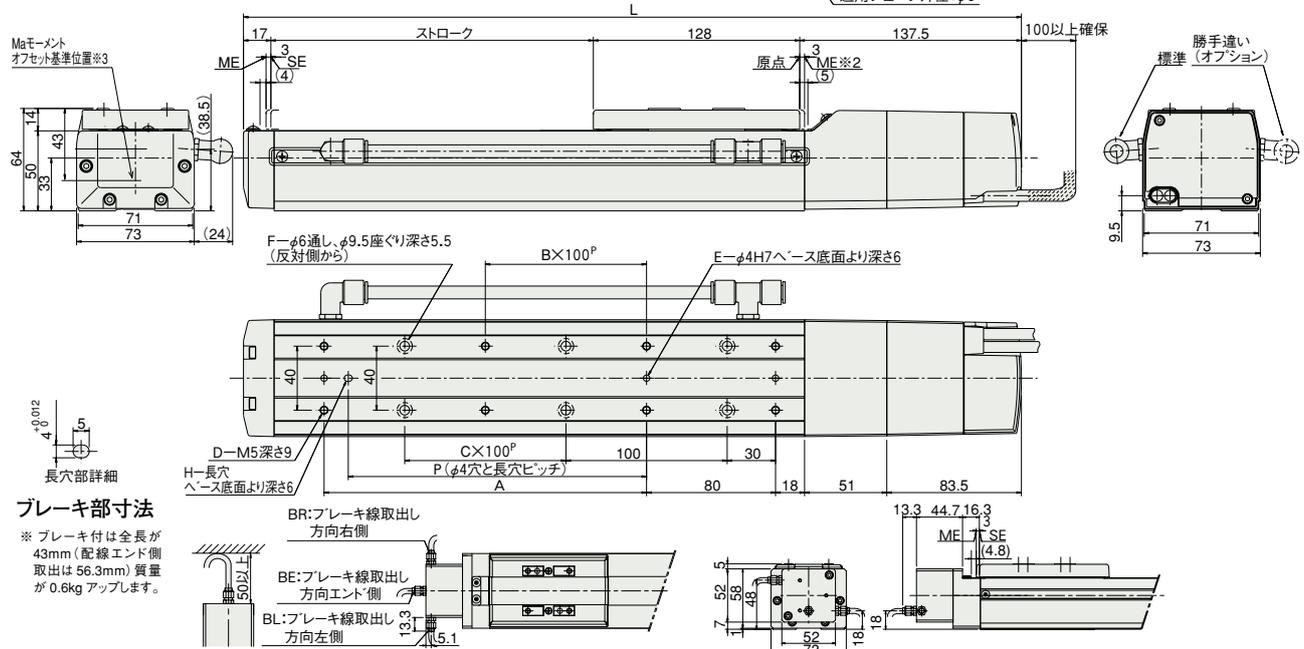
寸法図

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



※ 原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が43mm(配線エンド側取出は56.3mm)質量が0.6kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はスライダが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。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

③ 対応コントローラ

RCS2CR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-④-1-60①-N1-EEE-2-⑤	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。  
 ※④はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。  
 ※⑤はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。  
 ※⑥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

# RCS2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅 60mm 200V サーボモータ 鉄ベース

■型式項目	RCS2CR	-	SS7C	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	12:12mm 6:6mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	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。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G 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。
- (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。

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

バルス  
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

## 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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

### ■ストロークと最高速度/吸引力

ストローク リード	50~500 (50mm 毎)	~600 (mm)	吸引力 (N <sub>z</sub> /min)
12	600	470	50
6	300	230	30

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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。(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—

### ④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。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

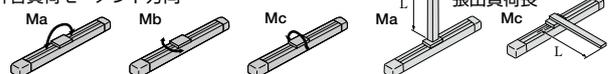
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P58	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N・m Mb:79.4N・m Mc:172.9N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:14.7N・m Mb:14.7N・m Mc:33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

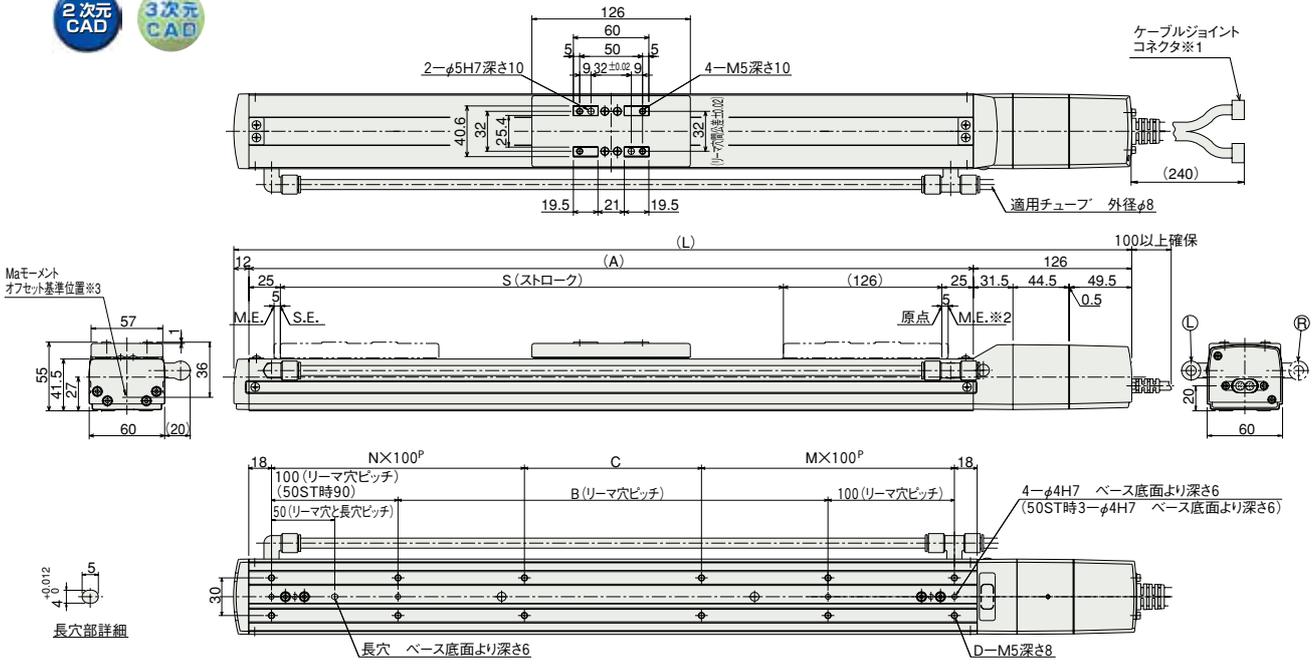
許容負荷モーメント方向



寸法図

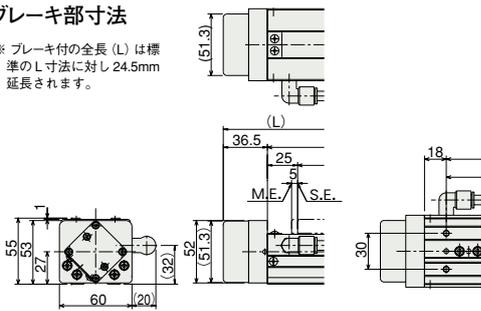
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末P.15



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法に対し24.5mm延長されます。



- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はスライダが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。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0	5.3	5.7	6.0	6.3	6.6

③適応コントローラ

RCS2CR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-④-1-60①-N1-EEE-2-⑤	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。  
 ※④はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。  
 ※⑤はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。  
 ※⑥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  
 コントロー一体型  
 ロッドタイプ  
 細小型  
 標準型  
 コントロー一体型  
 テーブル/アーム/フラットタイプ  
 細小型  
 標準型  
 グリッパ/ロッドタイプ  
 リニアサーボタイプ  
 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)  
 リニアサーボモータ

# RCS2CR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ スライドビルドインタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA5D** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

20:サーボモータ20W

12:12mm  
6:6mm  
3:3mm

50:50mm  
500:500mm  
(50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K  
T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

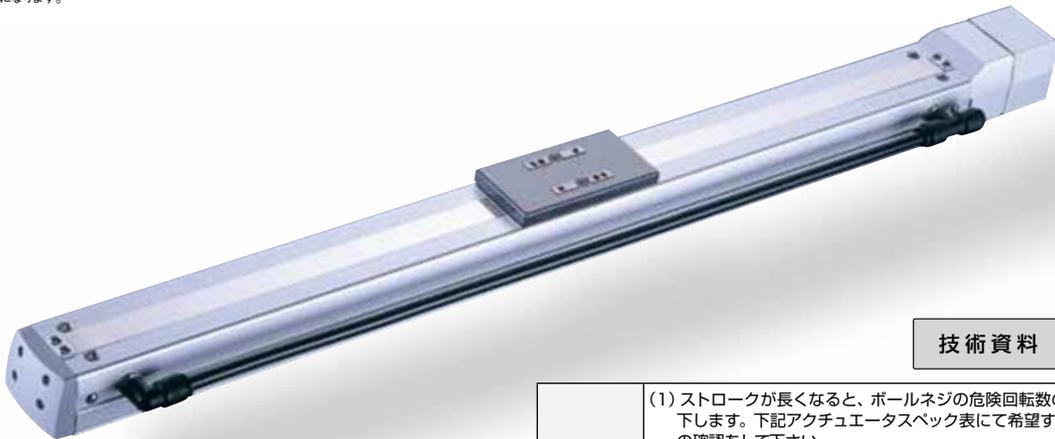
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

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。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は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。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。
- 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

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)

リニアサーボモータ

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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	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
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④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。

⑤オプション価格表(標準価格)

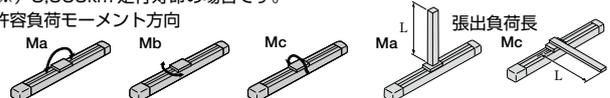
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→巻末 P42	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→巻末 P42	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→巻末 P42	-
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P58	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±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
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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

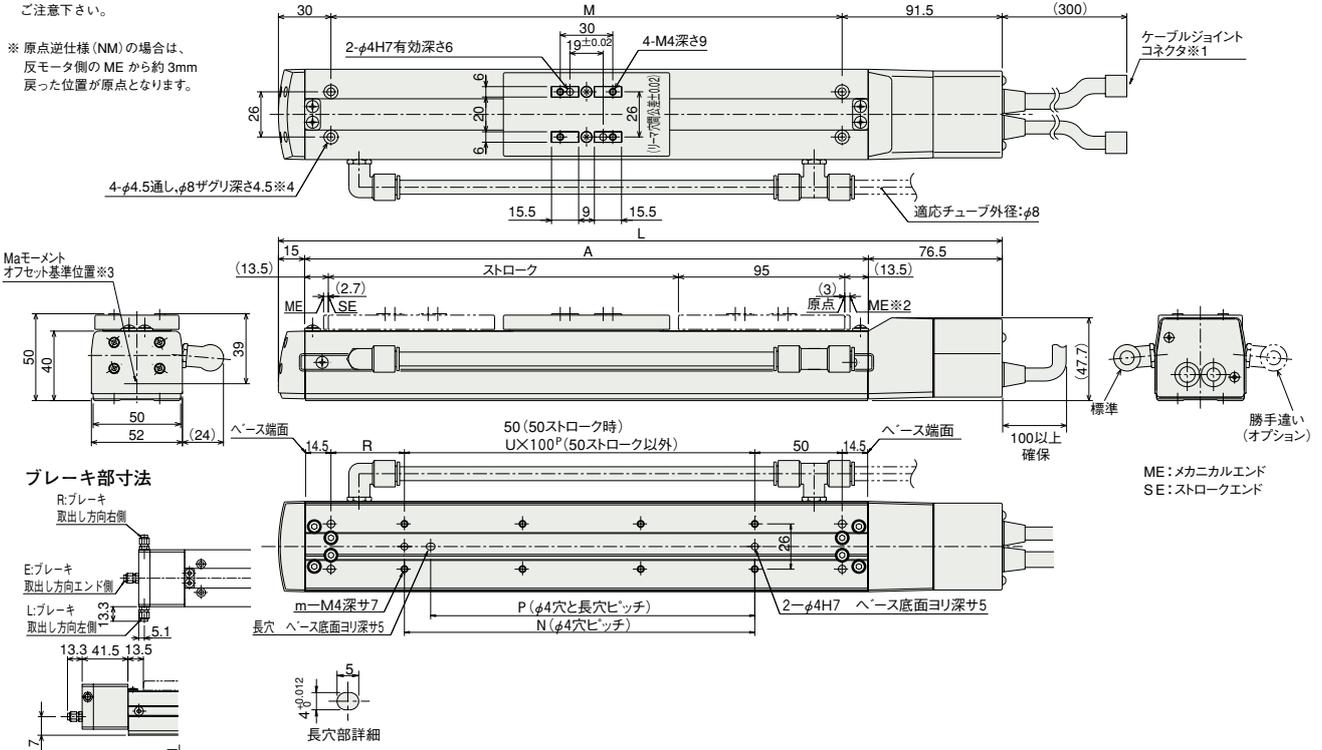


※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はスライダが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。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

- ※4. ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下で使用下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

※ブレーキ付は全長が26.5mm(配線エンド側取付は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

③適応コントローラ

RCS2CR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-20①-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106VA ※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-1-20①-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-1-20①-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-④-1-20①-N1-EEE-2-⑤	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。  
 ※④はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。  
 ※⑤はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。  
 ※⑥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

# RCS2CR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライダビルドインタイプ 本体幅58mm 200V サーボモータ アルミベース

■型式項目 **RCS2CR-SA6D** - [ ] - **30** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

30: サーボモータ 30W

12:12mm  
6: 6mm  
3: 3mm

50:50mm  
↓  
600:600mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K  
T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

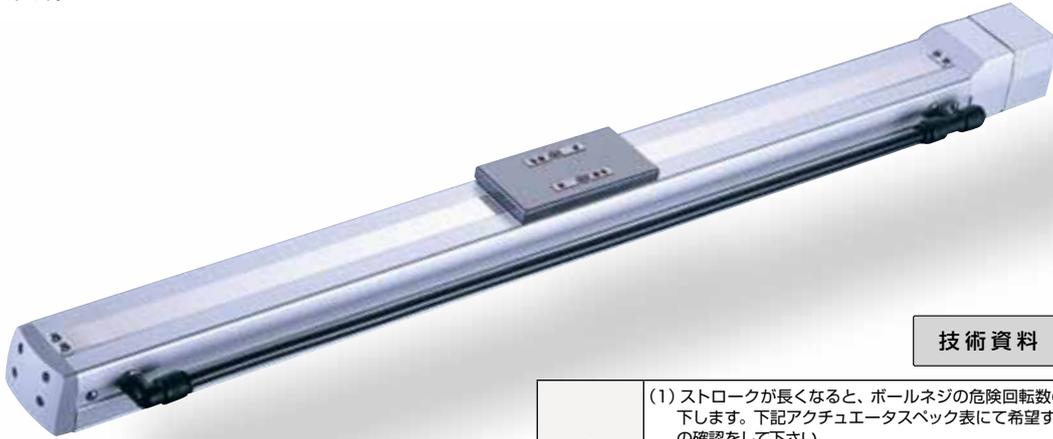
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

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。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は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。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

- 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

- バルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)

- リニアサーボモータ

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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N <sub>z</sub> /min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	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
50	I	A
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

⑤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(配線エンド側出し)	BE	→巻末 P42	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→巻末 P42	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→巻末 P58	—

④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)	—
	—	—

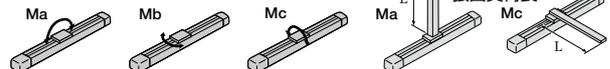
※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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。

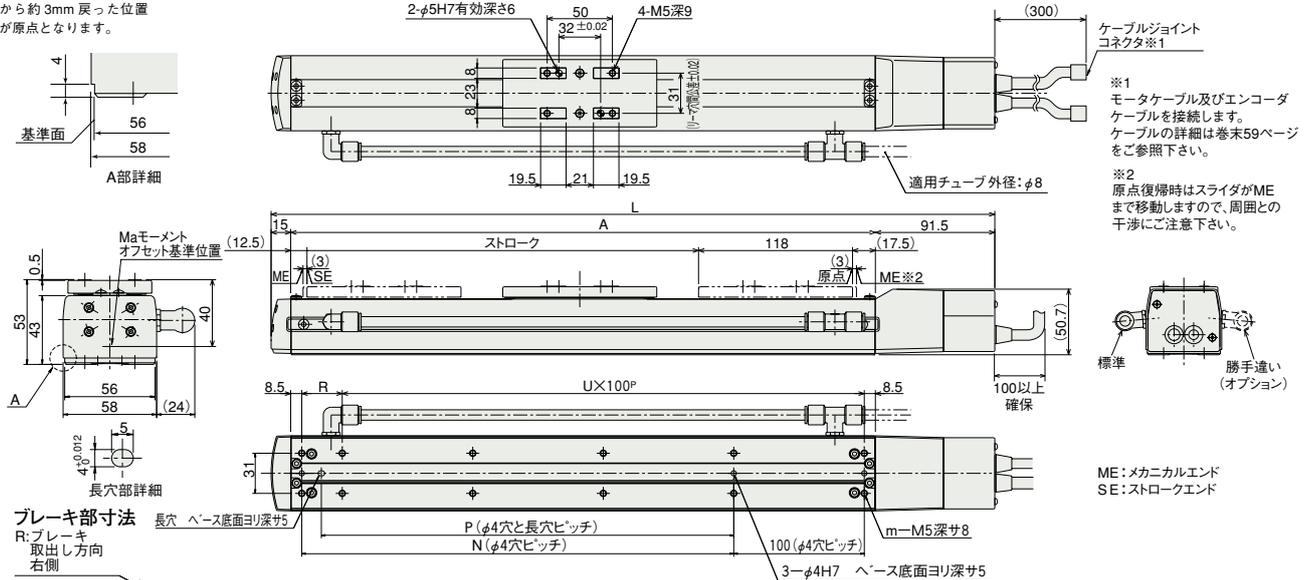
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

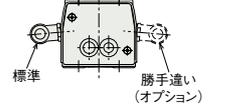
巻末P.15

2次元 CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。  
※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側の ME から約 3mm 戻った位置が原点となります。



ケーブルジョイントコネクタ※1  
※1 モータケーブル及びエンコーダ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。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲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

※ブレーキ付は全長が26.5mm(配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

※ブレーキ付は全長(L)が26.5mm(配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

③適応コントローラ

RCS2CR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-30D①-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 126VA ※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-1-30D①-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-1-30D①-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-③-1-30D①-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XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。  
 ※③は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。  
 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。  
 ※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XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)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/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- 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)
- リニアサーボモータ