

RCS2-RN5N

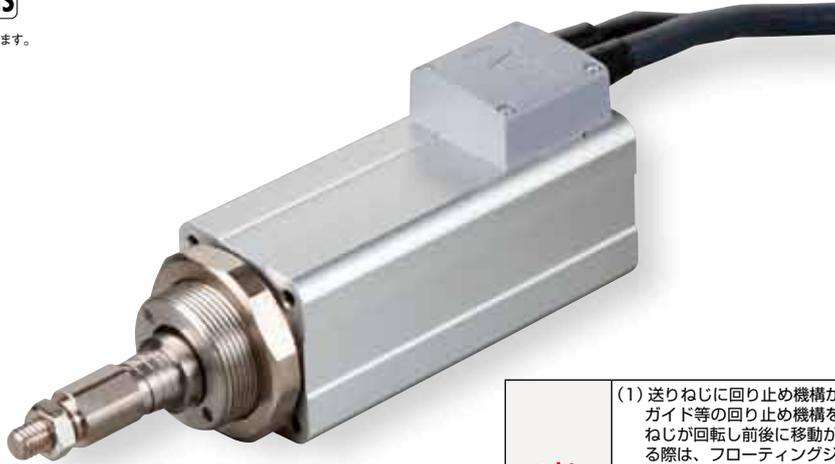
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅 46mm 200Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCS2	-	RN5N	-	□	-	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) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末 11 ページをご確認下さい。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- (3) 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。
- (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
- (5) 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。
- (6) 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-RN5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-RN5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-RN5N-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)	—
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	—
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
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

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

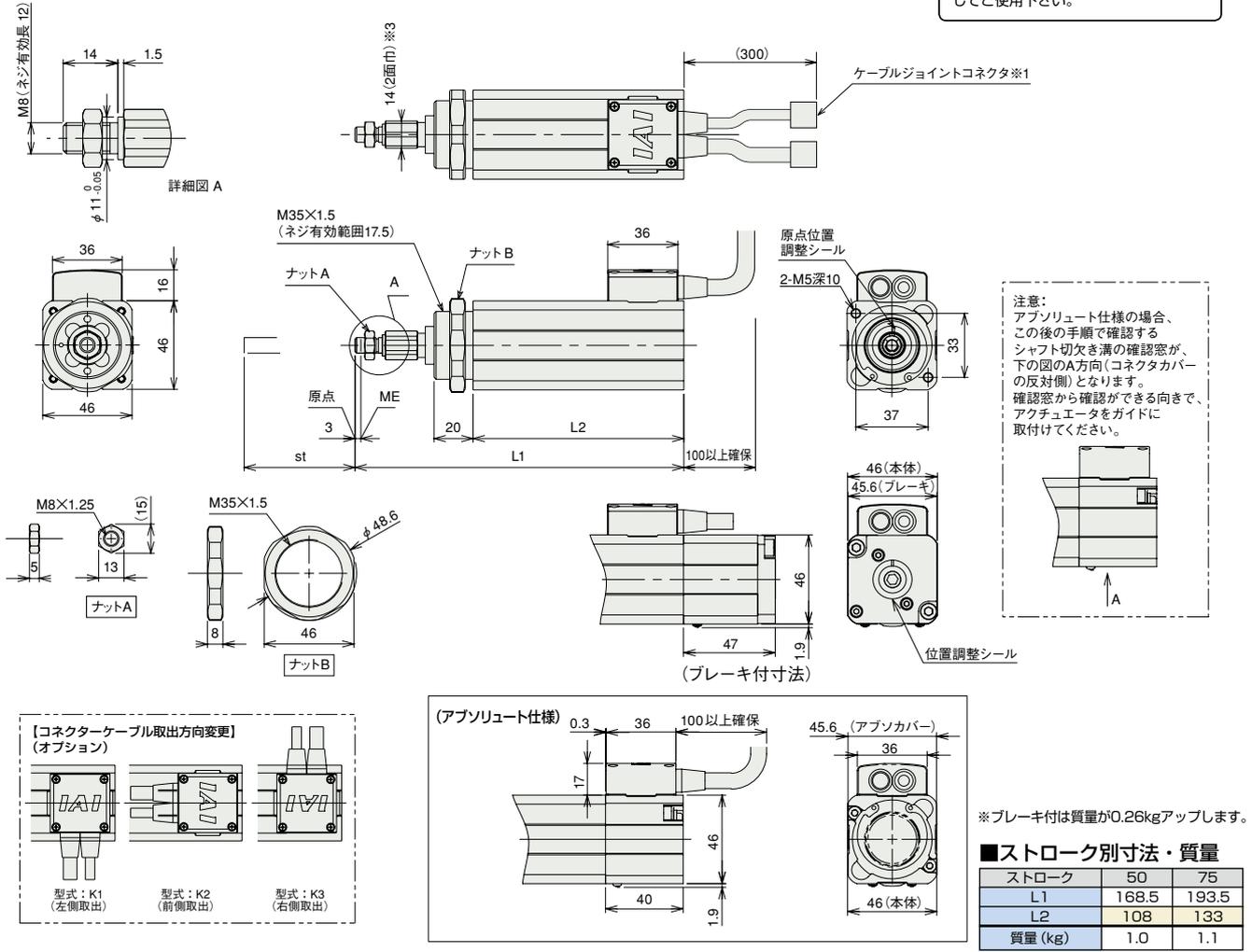
特注対応のご案内 巻末P.15



- ※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
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

ご注意

本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。



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			パルス列入力にて制御可能	(-)				
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。 ※④はXSELのタイプ名(P/Q)が入ります。

ご注意 本機種はXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続できませんのでご注意ください。

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

RCS2-RP5N

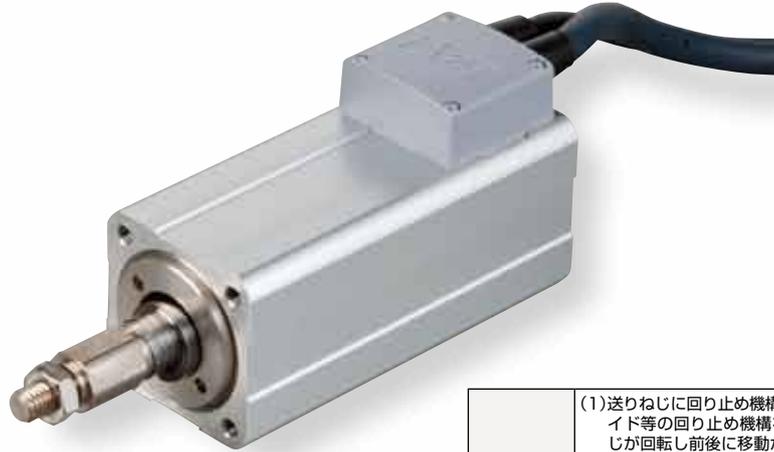
ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅 46mm 200V サーボモータ ポールネジ仕様

■型式項目	RCS2	-	RP5N	-	□	-	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) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末 11 ページをご確認下さい。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- (3) 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。加速度は上記値が条件となります。
- (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
- (5) 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。
- (6) 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-RP5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-RP5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-RP5N-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)	—
	—	—
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	—
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
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

寸法図

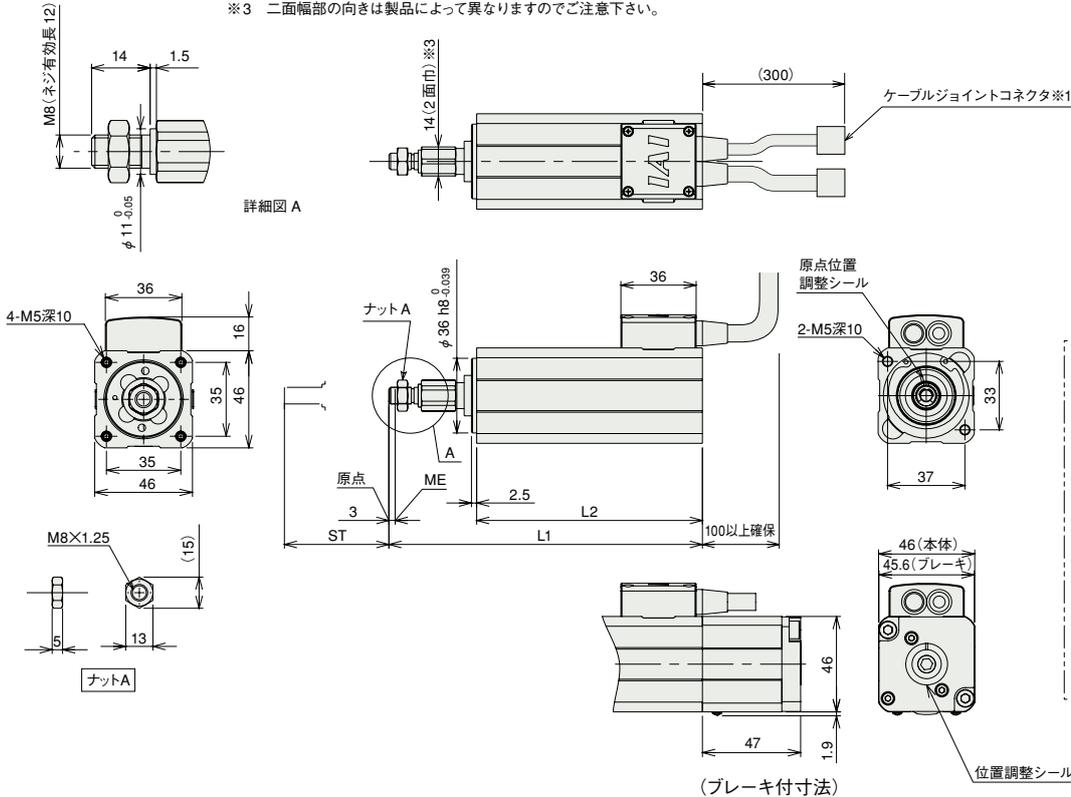
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

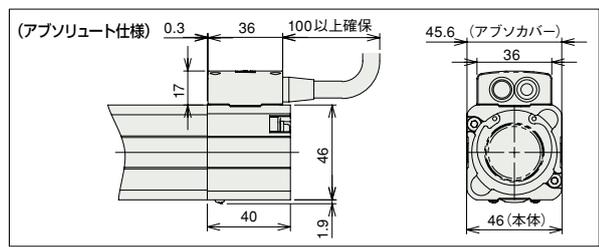
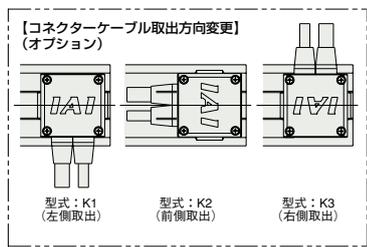
特注対応のご案内 巻末P.15



- ※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
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。



注意:
アブソリュート仕様の場合、この後の手順で確認するシャフト切欠き溝の確認窓が、下の図の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
L1	150 175
L2	108 133
質量 (kg)	0.85 1.0

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			パルス列入力にて制御可能	(-)				
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-③-1-60①-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 本機種はXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続できませんのでご注意ください。

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

RCS2-GS5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付タイプ 本体幅 46mm 200Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCS2	-	GS5N	-	□	-	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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末P110)をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
- (2) 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。
- (3) 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。
- (4) 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 (kg)		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平	垂直			
RCS2-GS5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-GS5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-GS5N-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
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

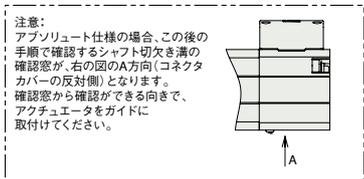
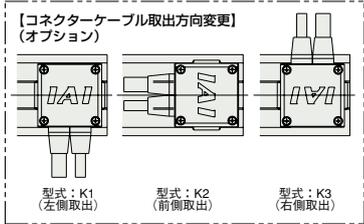
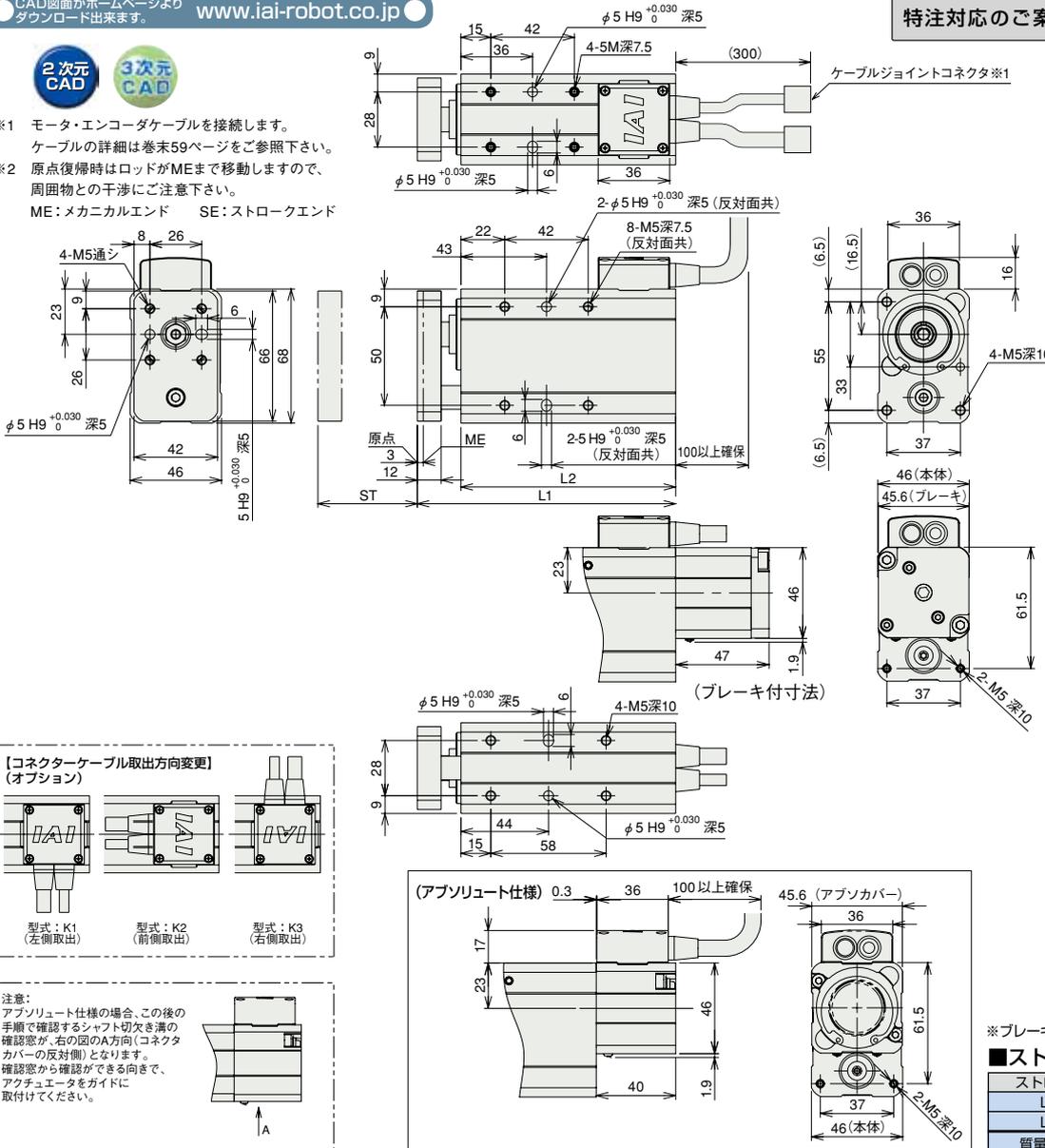
寸法図

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
L1	130 155
L2	108 133
質量 (kg)	1.3 1.4

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			パルス列入力にて制御可能	(-)				
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-X-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。 ※XはXSELのタイプ名(P/Q)が入ります。

ご注意 本機種はXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続できませんのでご注意ください。

- 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

RCS2-GD5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付タイプ 本体幅46mm 200Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCS2	-	GD5N	-	□	-	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

- POINT**
選定上の注意
- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末P111)をご参照下さい。
 - (2) 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。
 - (3) 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。
 - (4) 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-GD5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-GD5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-GD5N-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
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

寸法図

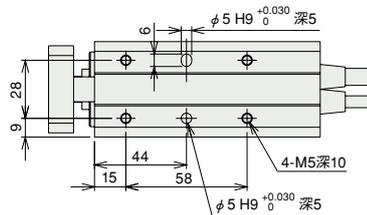
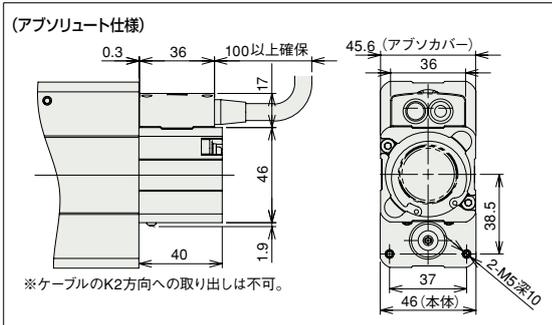
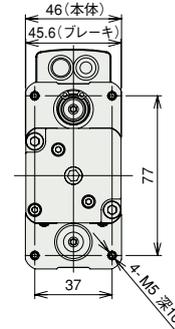
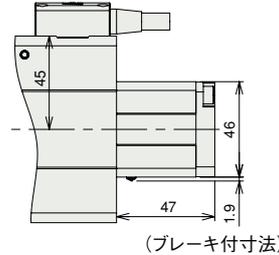
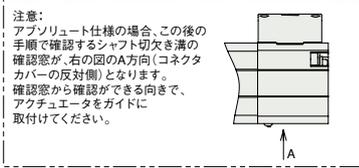
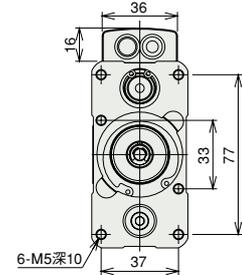
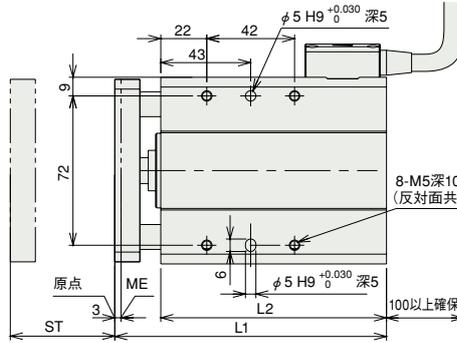
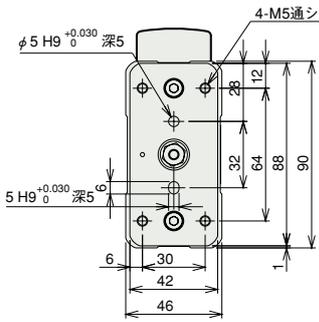
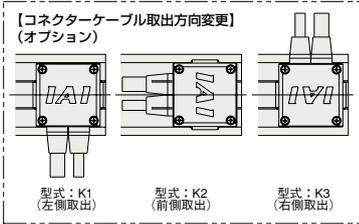
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



- ※1 モーター・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
L1	130	155
L2	108	133
質量(kg)	1.6	1.9

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			パルス列入力にて制御可能	(-)				
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。 ※④はXSELのタイプ名(P/Q)が入ります。

ご注意 本機種はXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続できませんのでご注意ください。

- 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
- 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