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-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

POINT 選定上の注意

(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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
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		

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。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉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	標準価格 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
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。

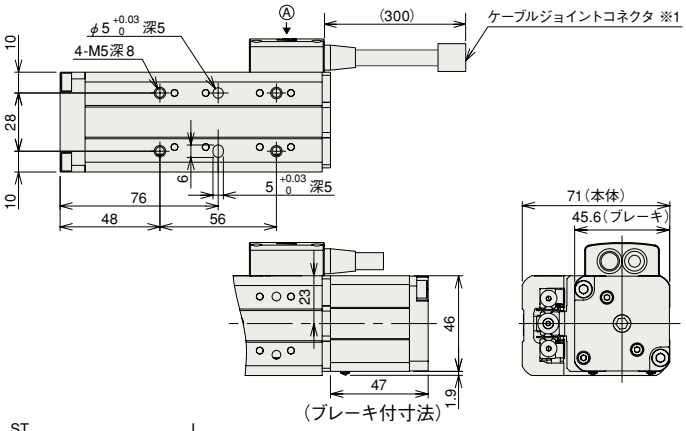
寸法図

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

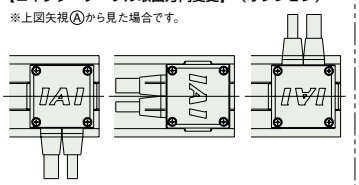
特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD

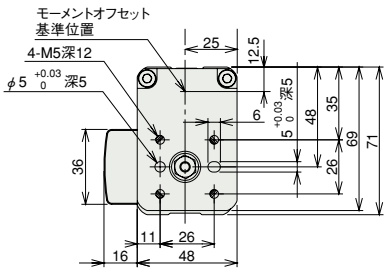
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

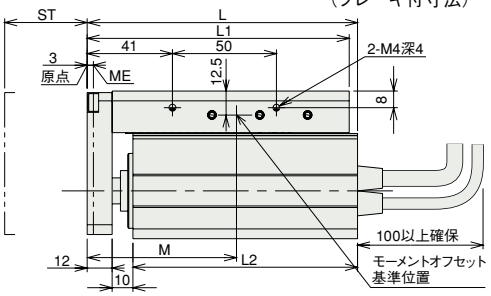


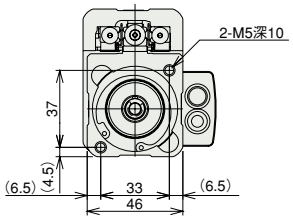
【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）
※上図矢視Ⓐから見た場合です。



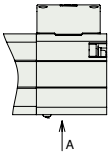
型式：K1（左側取出）　型式：K2（前側取出）　型式：K3（右側取出）

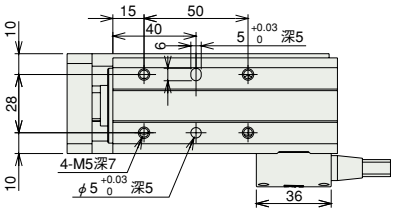


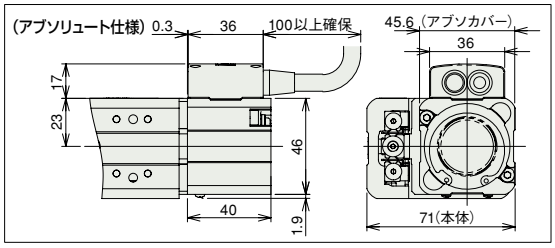




注意：
アブソリュート仕様の場合、この後の手順で確認するシャフト切欠き溝の確認窓が、右の図のA方向（コネクタカバーの反対側）となります。
確認窓から確認ができる向きで、アクチュエータをガイドに取付けてください。







※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)	1.3	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
ポジショナーモード		SCON-CA-60①-NP-2-Ⅲ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V (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-Ⅲ	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-Ⅲ-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。　※Ⅲは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⅲ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-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　RCS2 − TWA5N − □ − 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　RoHS
※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) 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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
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		

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。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈　〉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	標準価格 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
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。

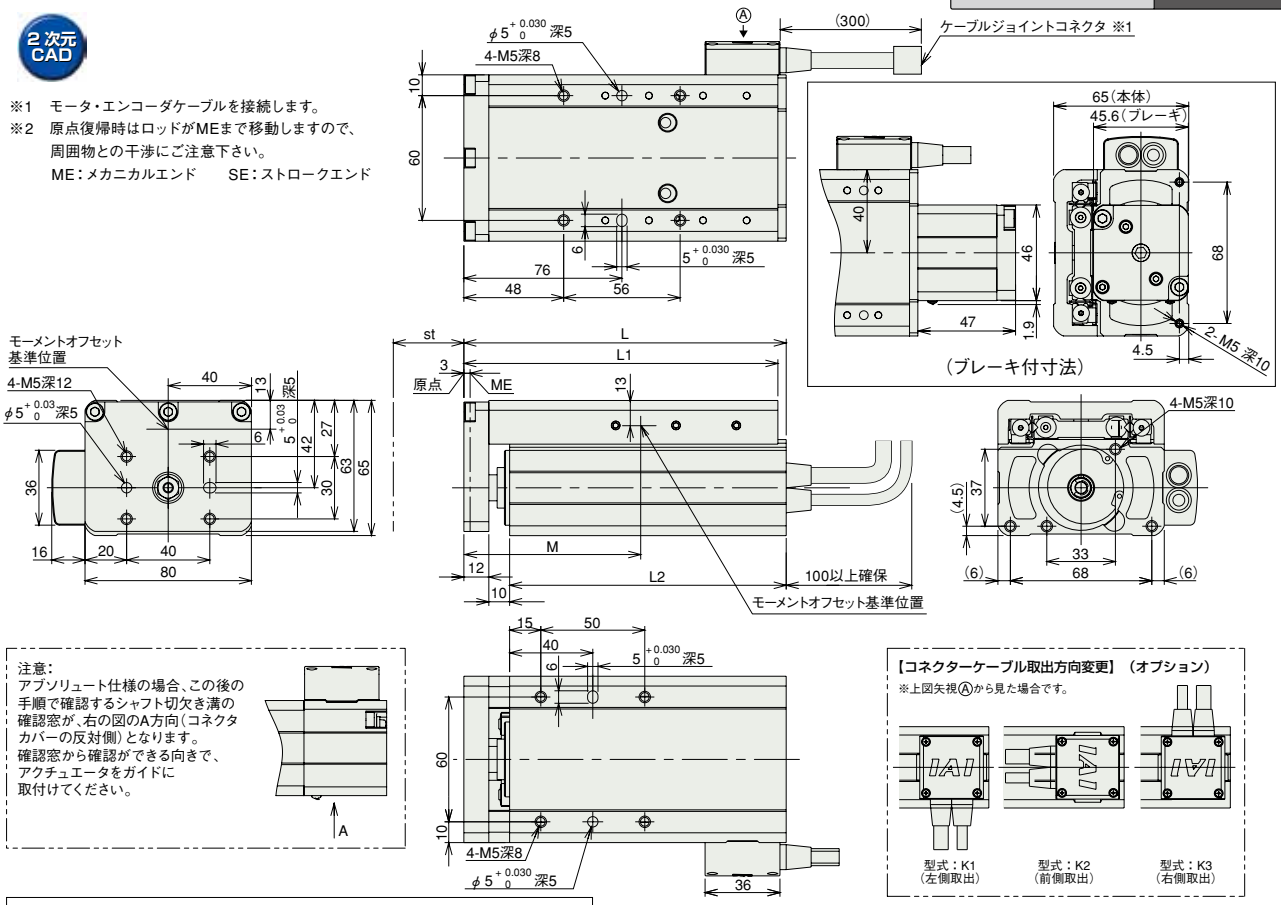
寸法図

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

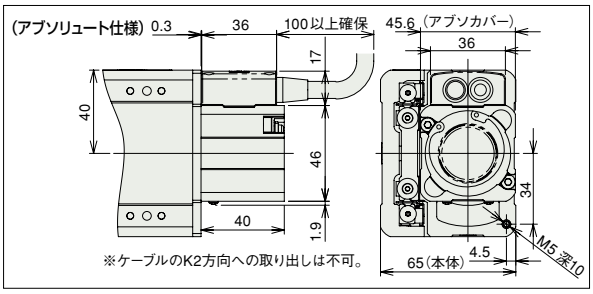
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド



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、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。

【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）
※上図矢視Ⓐから見た場合です。

型式：K1（左側取出）　型式：K2（前側取出）　型式：K3（右側取出）



※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
ポジショナーモード		SCON-CA-60①-NP-2-Ⅲ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V (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-Ⅲ	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-Ⅲ-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。　※Ⅲは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⅲ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-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　RCS2 － TFA5N － □ － 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 RoHS
※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) 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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
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		

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。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉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	標準価格 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
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。

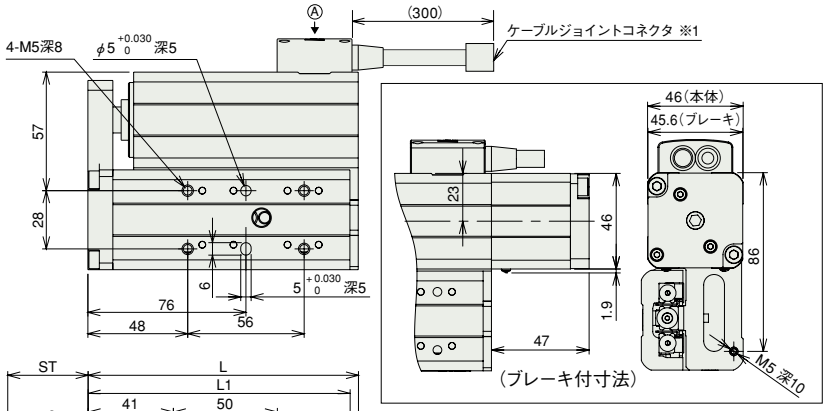
寸法図

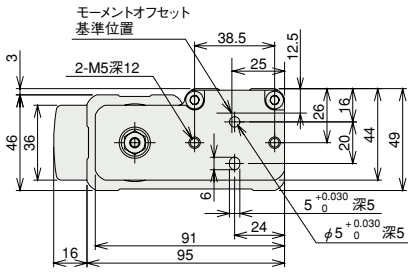
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

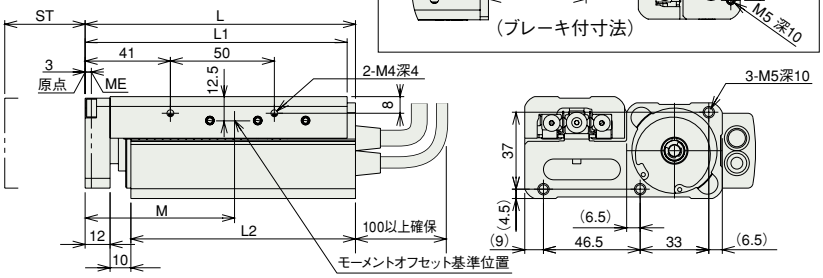
特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD

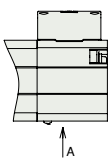
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

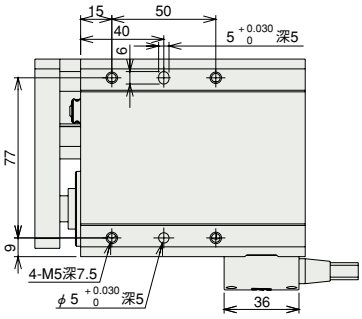




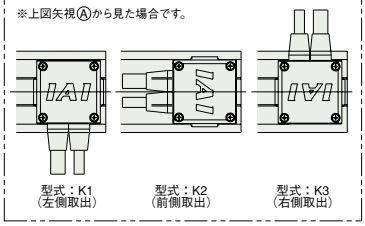


注意：
アブソリュート仕様の場合、この後の手順で確認するシャフト切欠き溝の確認窓が、右の図のA方向（コネクタカバーの反対側）となります。
確認窓から確認ができる向きで、アクチュエータをガイドに取付けてください。

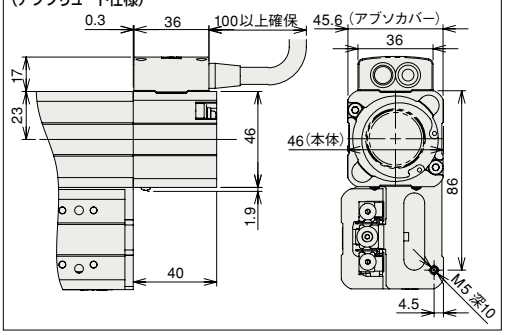




【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）
※上図矢視Ⓐから見た場合です。



（アブソリュート仕様）



※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）	1.4	1.6

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
ポジショナーモード		SCON-CA-60Ⓘ-NP-2-Ⅱ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V（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-1-60Ⓘ-NP-2-Ⅱ	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-Ⅲ-1-60Ⓘ-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。 ※Ⓘはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。 ※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⅲ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-A4R

ロボシリンダ　アームタイプ　本体幅 40mm　200V サーボモータ　モータ折り返し仕様

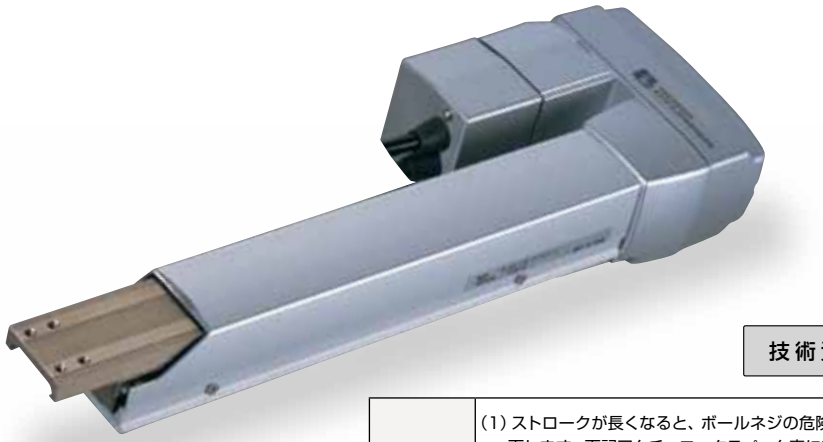
■型式項目　RCS2 — A4R — □ — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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	50:50mm ～ 200:200mm (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 ※モータ折返し方向は、MB/MR/ML いずれかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

※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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
(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。

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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	–	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤		5	–	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	330
5	165

(単位は mm/s)

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。

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	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—

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)	—
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。

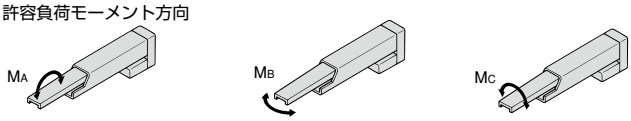
⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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（ボールネジはタイミングベルトで1/2減速）
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
許容負荷モーメント	Ma:2.7N·m　Mb:3.1N·m　Mc:2.9N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

許容負荷モーメント方向



寸法図

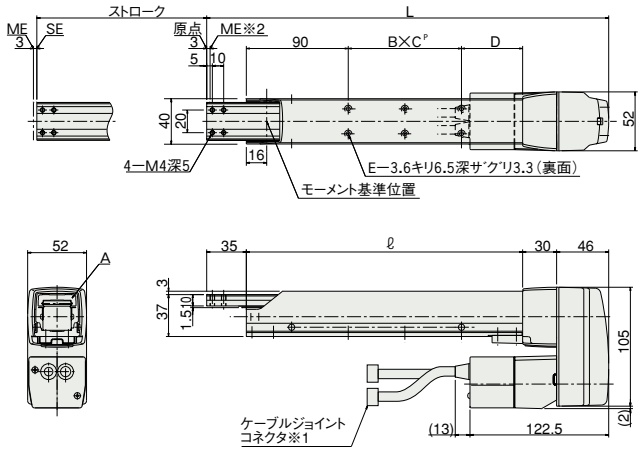
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

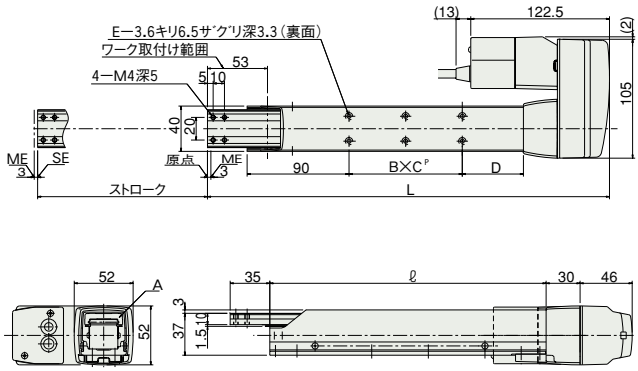
2次元CAD 3次元CAD

※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

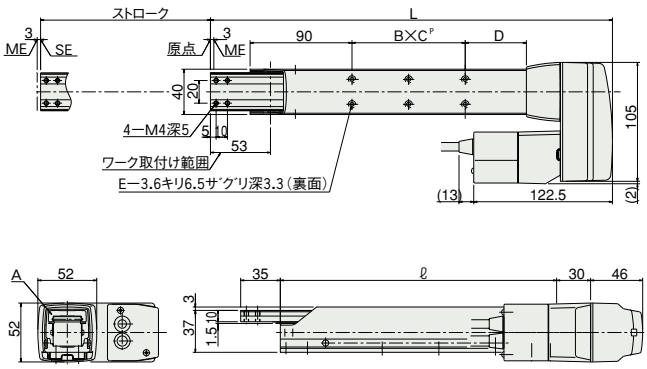
モーター下折返し（オプション記号：MB）

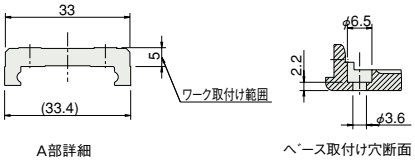


モーター右折返し（オプション記号：MR）



モーター左折返し（オプション記号：ML）





■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
ℓ	144	194	244	294
B×C	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量（kg）	1.7	1.8	2.0	2.1

③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
ポジショナモード		SCON-CA-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V（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	（−）			–	
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘⅱ	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-1-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘⅲ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	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。
※Ⓘⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。
※Ⓘはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⓘⅲはエンコーダの種類（J／K／P／Q／R／S）が入ります。
※Ⓥ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-A5R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅52mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

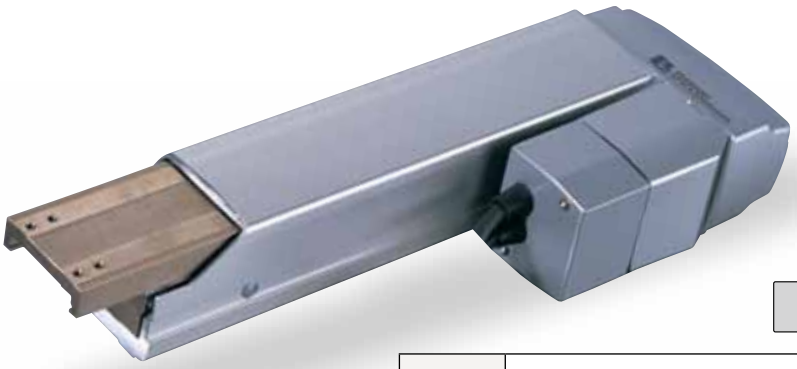
■型式項目 RCS2 — A5R — □ — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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	50:50mm ～ 200:200mm (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 ※モータ折返し方向は、MB/MR/ML いずれかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

※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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
(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。

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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	–	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCS2-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤		6	–	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50 ～ 200 (50mm 毎)
12	400
6	200

(単位は mm/s)

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。

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	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—

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)	—
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。

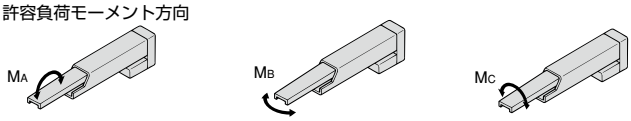
⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
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
許容負荷モーメント	Ma:4.5N·m Mb:5.4N·m Mc:4.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

許容負荷モーメント方向



寸法図

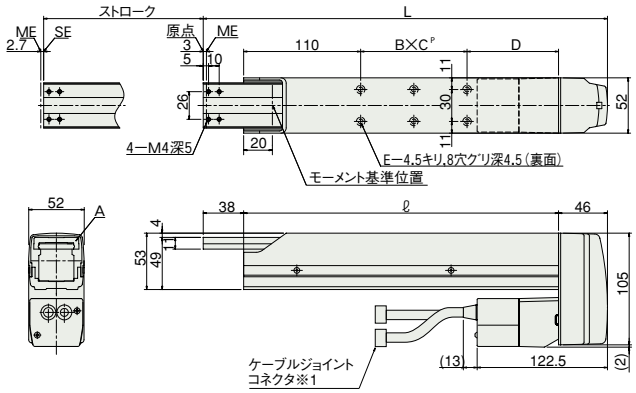
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

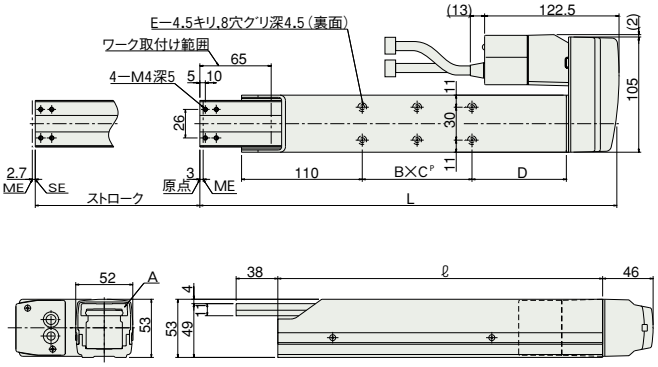
2次元CAD 3次元CAD

※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

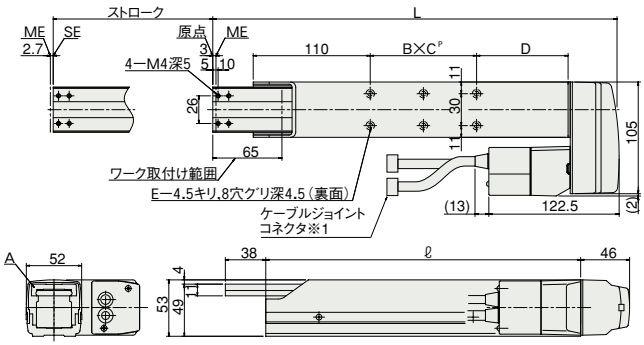
モーター下折返し（オプション記号：MB）

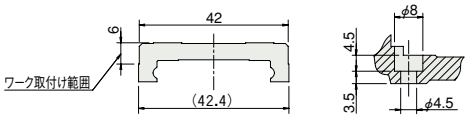


モーター右折返し（オプション記号：MR）



モーター左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細　　ベース取付け穴断面

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
ℓ	196	246	296	346
B×C^P	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量（kg）	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意　50ストロークはモータ右折返し、モータ左折返しのみの設定となります。標準仕様は 50 ストロークの設定がありませんので、ご注意下さい。

③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
ポジショナモード		SCON-CA-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ	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	（−）			–	
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘⅱ	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-1-20Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ	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-Ⓘⅲ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	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。
※ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⅴは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。
※Ⓘはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※ⅲはXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）が入ります。
※Ⓥ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-A6R

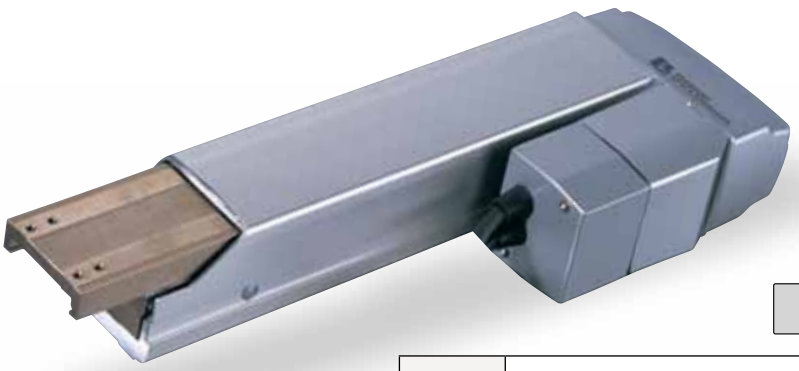
ロボシリンダ　アームタイプ　本体幅58mm　200V サーボモータ　モータ折り返し仕様

■型式項目　RCS2 — A6R — □ — 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	50:50mm ～ 200:200mm (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 ※モータ折返し方向は、MB/MR/ML いずれかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS
※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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
(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。

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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	–	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCS2-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	–	6	96.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 ～ 200 (50mm 毎)
12	400
6	200

(単位は mm/s)

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。

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	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—

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)	—
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。

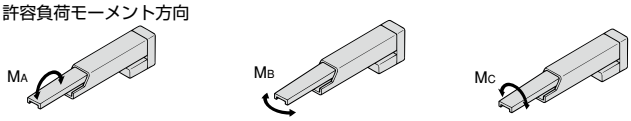
⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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（ボールネジはタイミングベルトで1/2減速）
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
許容負荷モーメント	Ma:8.1N·m　Mb:10.0N·m　Mc:6.5N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

許容負荷モーメント方向



寸法図

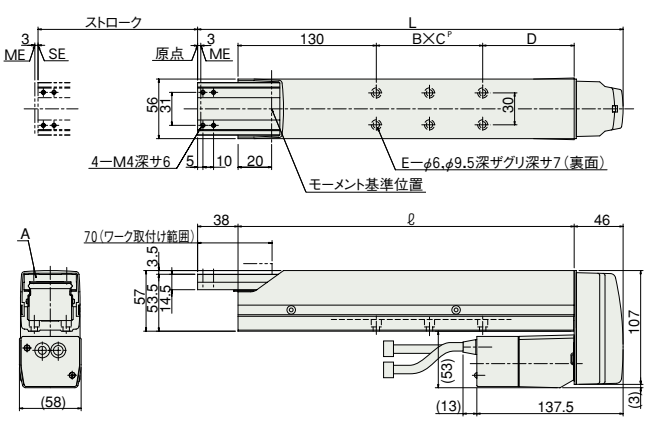
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

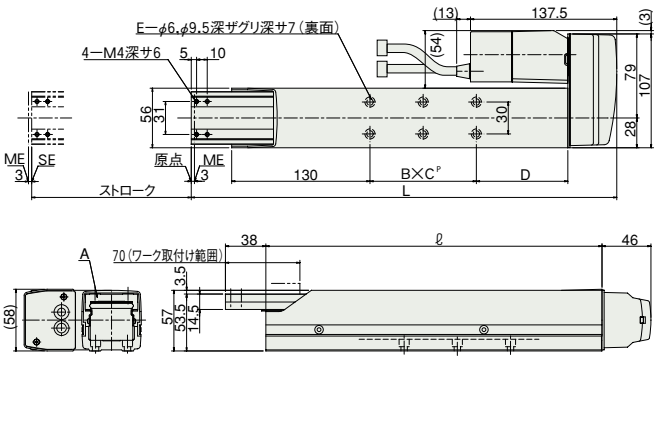
2次元CAD 3次元CAD

※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

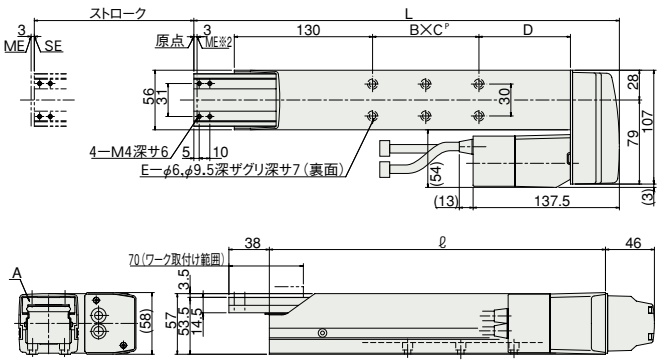
モーター下折返し（オプション記号：MB）

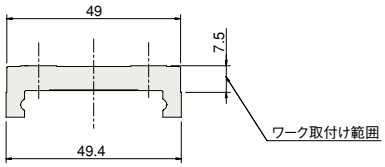


モーター右折返し（オプション記号：MR）

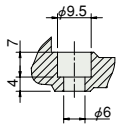


モーター左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細



ベース取付け穴断面

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ℓ	216	266	316	366
B×C^P	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量（kg）	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意　50ストロークはモータ右折返し、モータ左折返しのみの設定となります。標準仕様は 50 ストロークの設定がありませんので、ご注意下さい。

③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
ポジショナモード		SCON-CA-30Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ	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	（−）			–	
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘⅱ	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-1-30Ⓘ-NP-2-Ⓘⅱ	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-Ⅲ-1-30Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	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。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⅴは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。
※Ⅰはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅲは XSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）が入ります。
※Ⅴ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-F5D

ロボシリンダ　フラットタイプ　本体幅 55mm　200V サーボモータ　モータビルドイン（直結）仕様

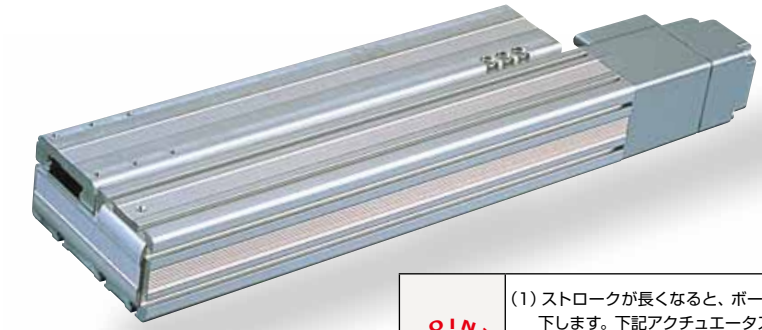
■型式項目　RCS2 — F5D — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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
RCS2	F5D	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 100：サーボモータ 100W	16:16mm 8：8mm 4：4mm	50:50mm ～ 300:300mm （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 RoHS

※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 4 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

(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。

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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-F5D-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	巻末 P120 参照	2.0	63.8	50～300 (50mm 毎)
RCS2-F5D-①-60-8-②-③-④-⑤		8		5.0	127.5	
RCS2-F5D-①-60-4-②-③-④-⑤		4		11.5	255.1	
RCS2-F5D-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16		3.5	105.8	
RCS2-F5D-①-100-8-②-③-④-⑤		8		9.0	212.7	
RCS2-F5D-①-100-4-②-③-④-⑤		4		18.0	424.3	

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。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
16	800
8	400
4	200

（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 モータ W 数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート モータ W 数 60W	アブソリュート 100W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

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)	—
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。

⑤オプション価格表（標準価格）

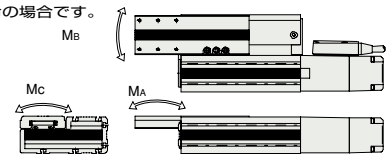
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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	0.05mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント（※）	Ma：4.5N·m　Mb：5.4N·m　Mc：4.1N·m
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



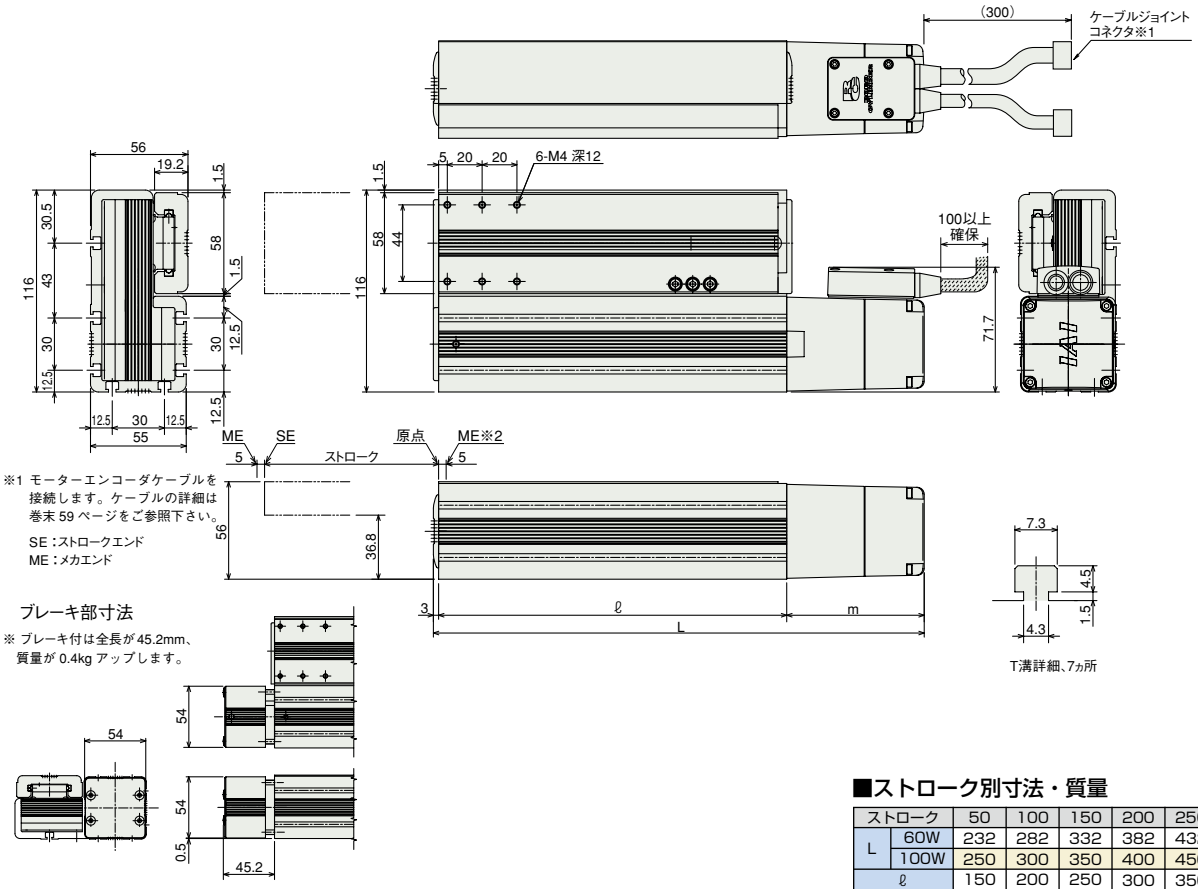
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3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下さい。

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。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が45.2mm、質量が0.4kg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
L	60W	232	282	332	382	432	482
	100W	250	300	350	400	450	500
ℓ		150	200	250	300	350	400
m	60W	79					
	100W	97					
質量(kg)	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3
	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5

③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
ポジショナモード		SCON-CA-60Ⓘ-NP-2-ⒾⅡ SCON-CA-100Ⓘ-NP-2-ⒾⅡ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	最大314VA ※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	(–)			–	
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-ⒾⅡ MSCON-C-1-100Ⓘ-Ⓥ-0-ⒾⅡ	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-1-60Ⓘ-NP-2-ⒾⅡ SSEL-CS-1-100Ⓘ-NP-2-ⒾⅡ	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-Ⅲ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⅲ-1-100Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	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。
※Ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)が入ります。
※Ⅴは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)が入ります。
※Ⓘはエンコーダの種類(I:インクリ／A:アブソ)が入ります。
※ⅢはXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。