

グリッパタイプ / ロータリタイプ

RCP2

RCS2

RCP2 series 24V サーボモータ タイプ	2爪グリッパタイプ		幅60mm	RCP2-GRS	205
			幅74mm	RCP2-GRM	207
	3爪グリッパタイプ	レバータイプ	幅62mm	RCP2-GR3LS	209
			幅80mm	RCP2-GR3LM	211
		スライドタイプ	幅62mm	RCP2-GR3SS	213
		幅80mm	RCP2-GR3SM	215	

RCS2 series 200V サーボモータ タイプ	2爪グリッパタイプ	ロングストロークタイプ	幅104mm }		
			284mm	RCS2-GR8	217

RCP2 series 24V サーボモータ タイプ	ロータリタイプ	縦型		RCP2-RTB	219
		扁平型		RCP2-RTC	221

RCS2 series 200V サーボモータ タイプ	ロータリタイプ	モータストレートタイプ	幅64mm	RCS2-RT6	223
		モータ折返しタイプ	幅64mm	RCS2-RT6R	225
		モータ折返し中空軸タイプ	幅68mm	RCS2-RT7R	227

「一體」
 コントローラ
 スライダ
 タイプ
 ロッド
 タイプ
 インテリ
 ジェント
 タイプ
 クリー
 ン
 防滴
 対応
 コント
 ローラ

50
mm
 62
mm
 64
mm
 68
mm
 69
mm
 74
mm
 80
mm
 88
mm
 104-284
mm

パルスモータ
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

RCP2-GRS

ロボシリンダ グリッパタイプ 本体幅69mm パルスモータ

型式項目	RCP2	GRS	I	20P	1	10	P1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	20P:パルスモータ 20 サイズ	1:減速比 1/1	10:10mm (片側5mm)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット	

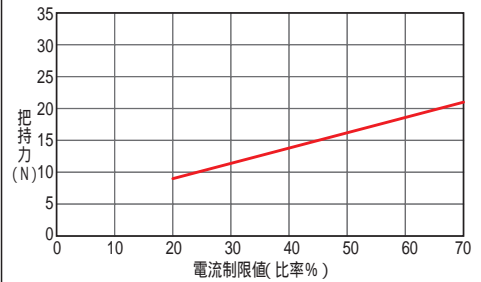
型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



把持力の調整

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で自由に調整が可能です。

下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



POINT (選定上のポイント)

- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(大きな加減速度、衝撃が加わる場合は更に余裕を見て下さい)

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2-GRS-I-20P-1-10-P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	1	21	10

記号説明 ケーブル長 オプション

ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	10(mm)
	10(mm)	
1	33.3	

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	タイプ記号
	エンコーダ種類
10	GRS インクリメンタル -

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトブラケット	SB	P387	-
フランジブラケット	FB	P381	-

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+台形ネジ(リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:7.0N・m
質量	0.36kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

一体型
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アマシット
タイプ
5ピン
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

50mm
62mm
64mm
68mm
69mm
74mm
80mm
88mm
104-284mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

- 「直」コントローラ
- スライダタイプ
- ロードタイプ
- インテリジェントタイプ
- 省スペースタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 「直」コントローラ

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

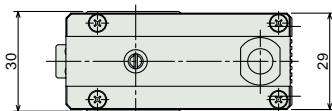
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

寸法図

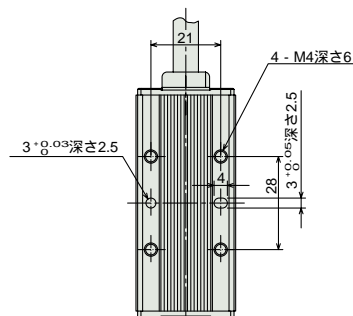
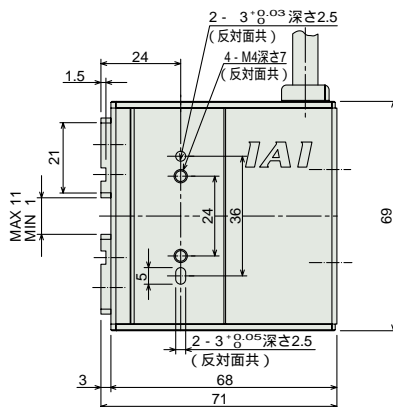
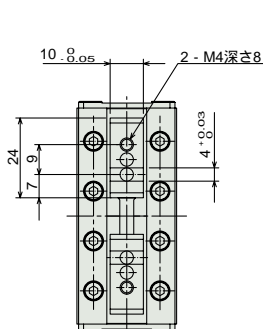
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



スライダは開側が原点になります。

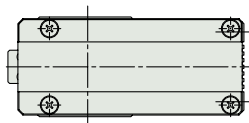


ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。



質量(kg) 0.36

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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
ポジションナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	

RCP2-GRM

ロボシリンダ グリッパタイプ 本体幅74mm パルスモータ

型式項目	RCP2	- GRM	- I	- 28P	- 1	- 14	- P1	- <input type="checkbox"/>	- <input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	28P:パルスモータ 28 サイズ	1:減速比 1/1	14:14mm (片側7mm)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット	

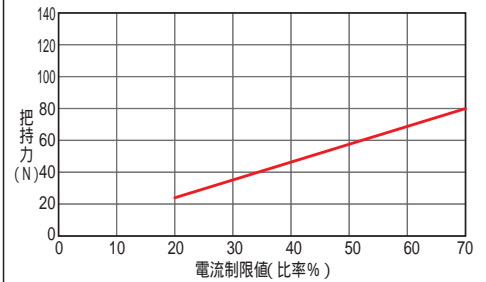
型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



把持力の調整

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で自由に調整が可能です。

下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



- POINT** (選定上のポイント)
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(大きな加減速度、衝撃が加わる場合は更に余裕を見て下さい)

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14-P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	1	80	14

記号説明 ケーブル長 オプション

ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	14 (mm)
	1	36.7

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	タイプ記号
	GRM
14	エンコーダ種類
	インクリメンタル

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトブラケット	SB	P387	-
フランジブラケット	FB	P381	-

アクチュエータ仕様

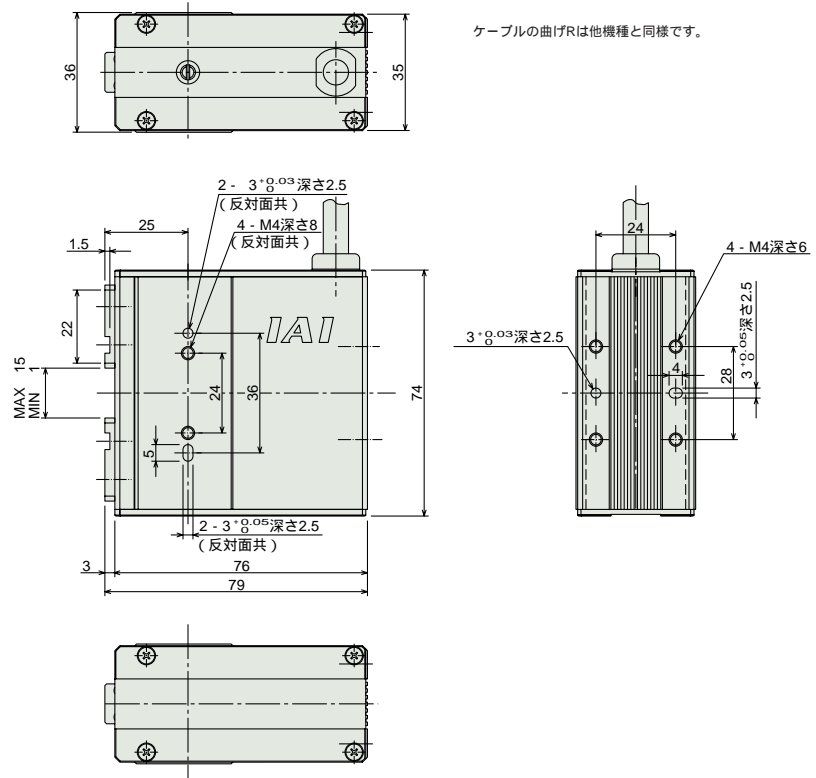
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:8.3N・m
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

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

2次元
CAD

スライダは開側が原点になります。



ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガの位置決め穴には使用出来ません。フィンガの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量(kg) 0.5

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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
ポジションナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	

「歯」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アクチュエータ
タイプ
モーター
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「歯」
コントローラ

50 mm
62 mm
64 mm
68 mm
69 mm
74 mm
80 mm
88 mm
104-284 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCP2-GR3LS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅62mm パルスモータ

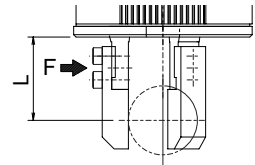
型式項目	RCP2	-	GR3LS	-	I	-	28P	-	30	-	19	-	P1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種別		モータ種類		減速比		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					1インクリメンタル仕様		28P:パルスモータ 28 サイズ		30:減速比 1/30		19:19度		P1:PCON PSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X: :長さ指定 R: :ロボットケーブル		SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



把持力と電流制限値の相関図

レバータイプ (GR3LS/GR3LM)



下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。

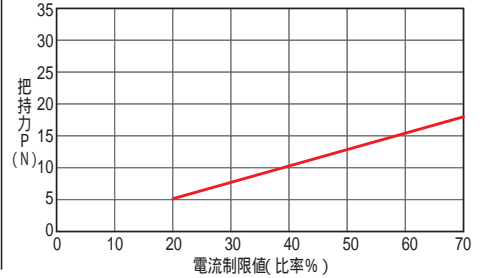
実質把持力は以下の計算式より計算してください。

$$\text{実効把持力 (Sタイプ)} = P \times 2.4 / (L + 14)$$

$$\text{実効把持力 (Mタイプ)} = P \times 28.5 / (L + 18.5)$$

P = グラフの把持力

L = フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離



POINT
選定上のポイント

- (1) 閉閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	30	18	19

記号説明 ケーブル長 オプション

ストロークと閉閉最高速度

減速比	ストローク	19 (度)
	30	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号
	GR3LS
10	エンコーダ種類
	インクリメンタル

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトブラケット	SB	P387	-
フランジブラケット	FB	P381	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アダプタ
タイプ
5ピン
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

50mm
62mm
64mm
68mm
69mm
74mm
80mm
88mm
104-284mm

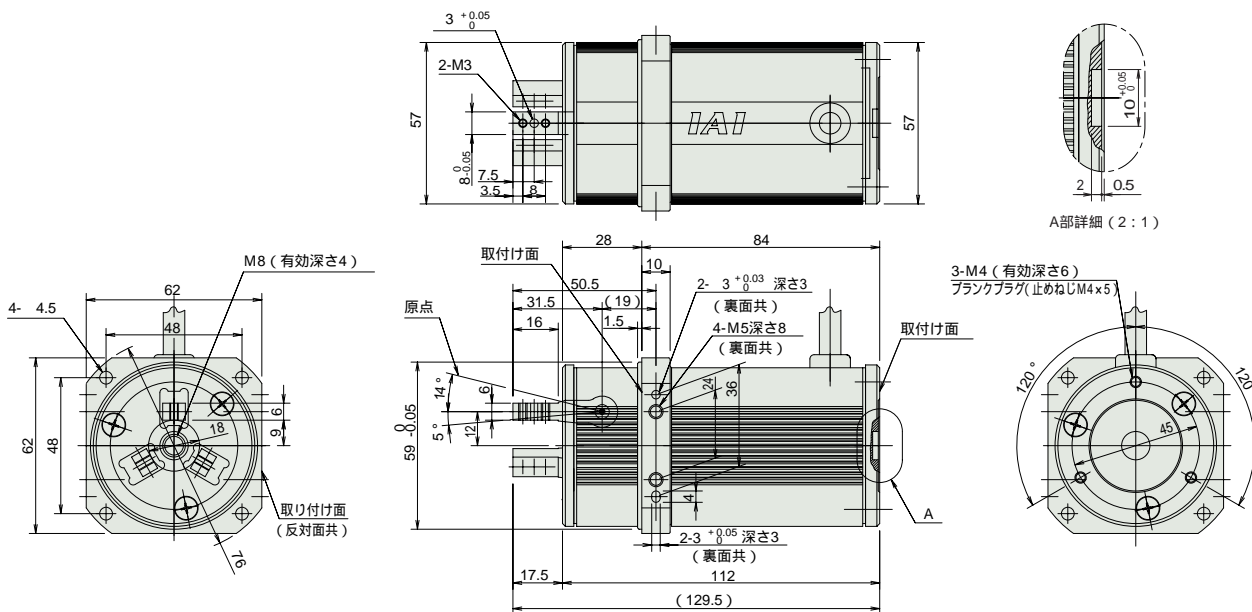
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

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



原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



質量(kg) 0.6

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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	外觀	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
ポジショナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCP2-GR3LM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅80mm パルスモータ

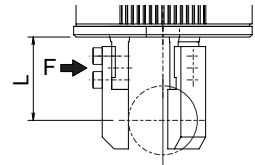
型式項目	RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-P1-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42サイズ	30:減速比 1/30	19:19度	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



把持力と電流制限値の相関図

レバータイプ (GR3LS/GR3LM)



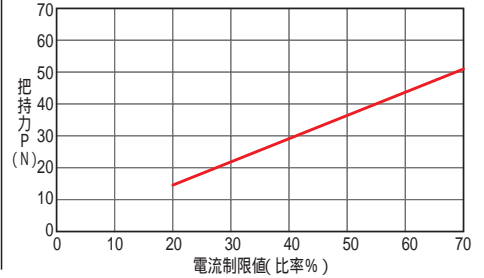
下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実質把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力 (Sタイプ) = $P \times 2.4 / (L + 14)$

実効把持力 (Mタイプ) = $P \times 28.5 / (L + 18.5)$

P = グラフの把持力

L = フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離



POINT
選定上のポイント

- (1) 閉閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-P1-□-□	30	51	19

記号説明 □ケーブル長 □オプション

ストロークと閉閉最高速度

減速比	ストローク	19 (度)
	30	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号
	GR3LM
10	エンコーダ種類
	インクリメンタル

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトブラケット	SB	P387	-
フランジブラケット	FB	P381	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
質量	1.1kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アダプタ
タイプ
各種
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

50mm
62mm
64mm
68mm
69mm
74mm
80mm
88mm
104-284mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

- コントローラ
- スライダタイプ
- ロードタイプ
- イムリットタイプ
- パイプタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

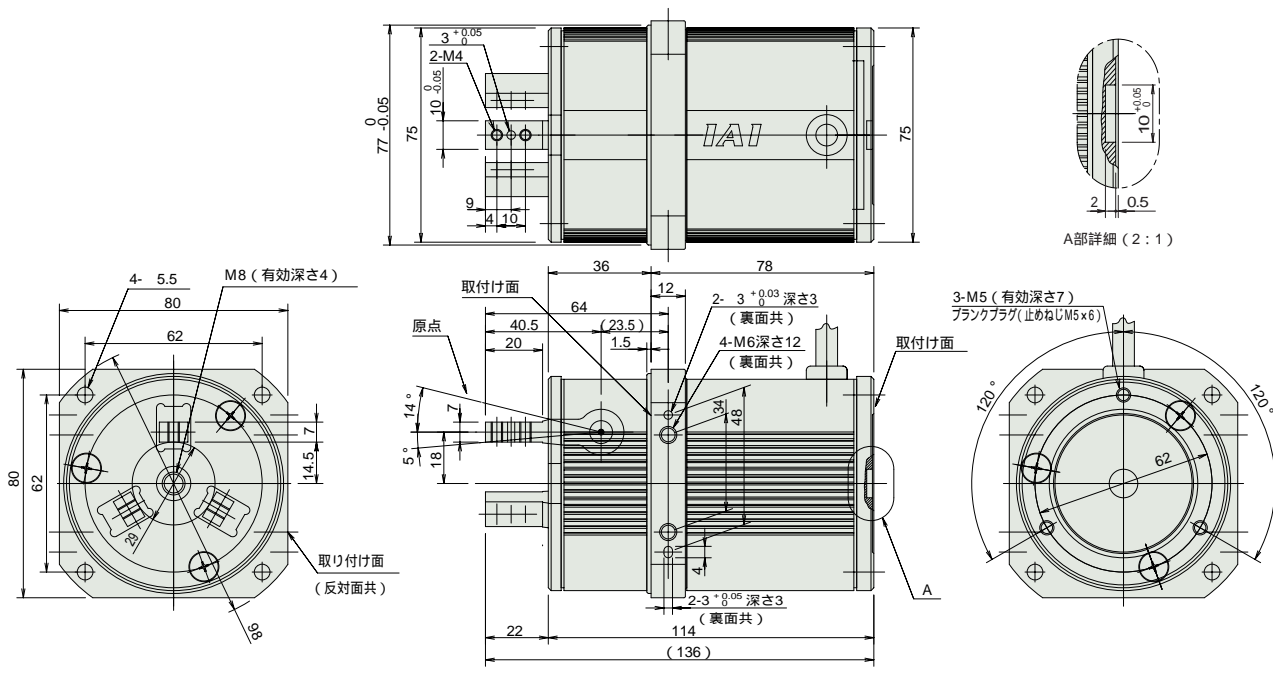
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

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



原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



質量(kg) 1.1

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	

RCP2-GR3SS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅62mm パルスモータ

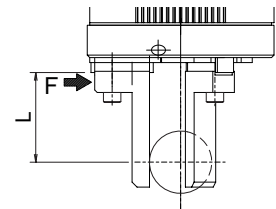
型式項目	RCP2	-	GR3SS	-	I	-	28P	-	30	-	10	-	P1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種別		モータ種類		減速比		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
			インクリメンタル仕様		28P:パルスモータ		30:減速比		10:10mm (片側5mm)		P1:PCON PSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル		SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



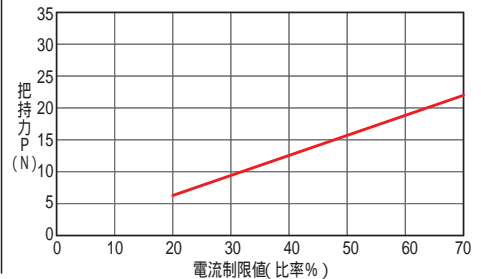
把持力と電流制限値の相関図

スライドタイプ (GR3SS/GR3SM)



フィンガ(爪)取付面から把持ポイントまでの距離(L)は、下記の寸法以下としてください。

- GR3SS 50mm以下
- GR3SM 80mm以下



POINT (選定上のポイント)

- (1) 閉閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	30	22	10

記号説明 ケーブル長 オプション

ストロークと閉閉最高速度

減速比	ストローク	10 (mm)
	30	40

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号
	GR3SS
10	エンコーダ種類
	インクリメンタル

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトブラケット	SB	P387	-
フランジブラケット	FB	P381	-

アクチュエータ仕様

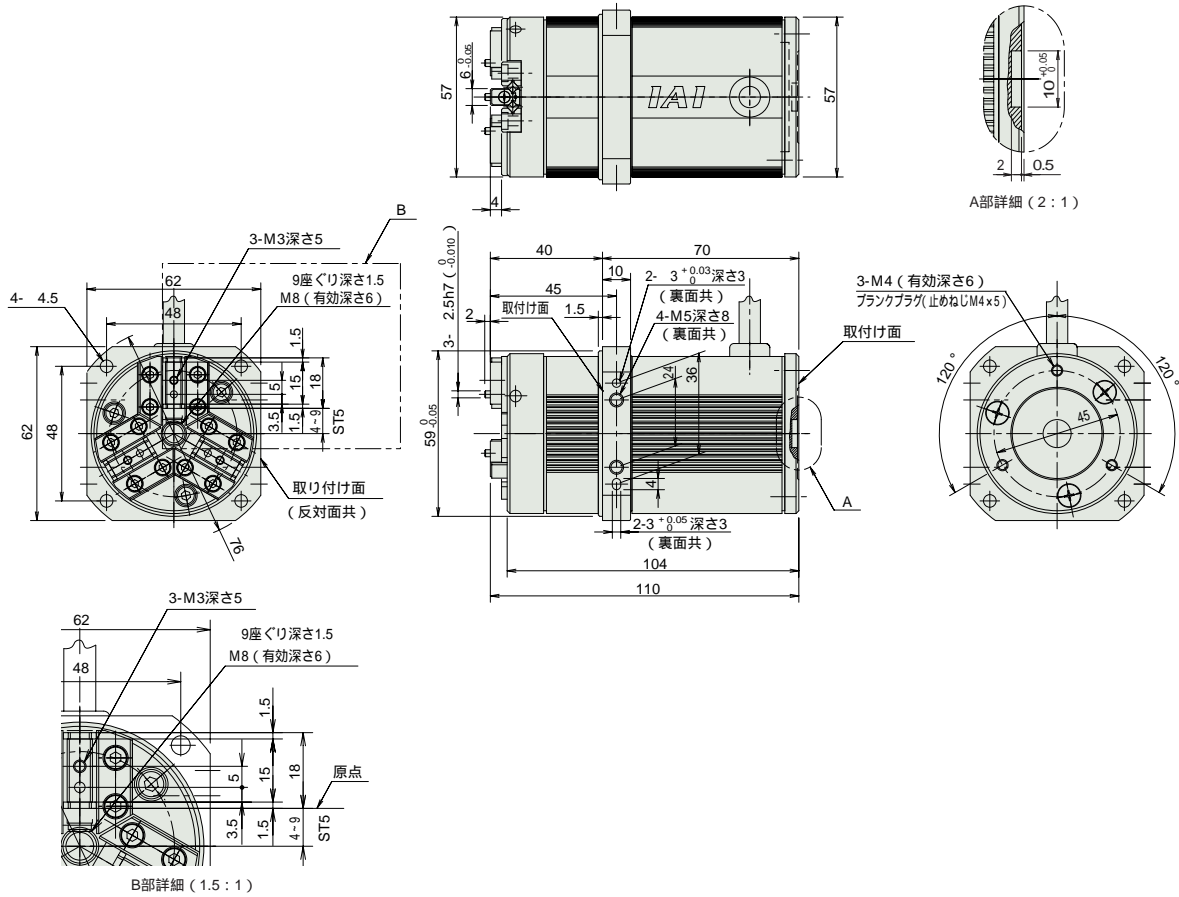
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開閉に加重)
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma: 3.8N・m Mb: 3.8N・m Mc: 3.0N・m
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

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

2次元 CAD

原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



質量(kg) 0.6

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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	外觀	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 タイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	

- 1軸
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- カムシフト
タイプ
- ギヤ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴
対応
- コントローラ

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

- パルスモータ
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

RCP2-GR3SM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅80mm パルスモータ

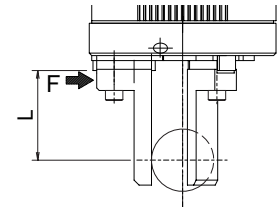
型式項目	RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ
		減速比	30:減速比 1/30
		ストローク	14:14mm (片側7mm)
		適応コントローラ	P1:PCON PSEL
		ケーブル長	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル
		オプション	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



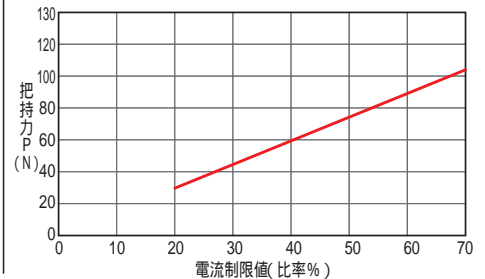
把持力と電流制限値の相関図

スライドタイプ (GR3SS/GR3SM)



フィンガ(爪)取付面から把持ポイントまでの距離(L)は、下記の寸法以下としてください。

- GR3SS 50mm以下
- GR3SM 80mm以下



POINT 選定上のポイント

- (1) 閉閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-P1-□-□	30	102	14

記号説明 □ケーブル長 □オプション

ストロークと閉閉最高速度

減速比	ストローク	14 (mm)
	30	50

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号
	GR3SM
14	エンコーダ種類
	インクリメンタル

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトブラケット	SB	P387	-
フランジブラケット	FB	P381	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開閉に加圧)
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:5.7N・m
質量	1.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロボット
タイプ
インクリメンタル
タイプ
5ピンタイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

50mm
62mm
64mm
68mm
69mm
74mm
80mm
88mm
104-284mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

- 「楕」
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- イムリット
タイプ
- パイプ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- 「円」
コントローラ

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

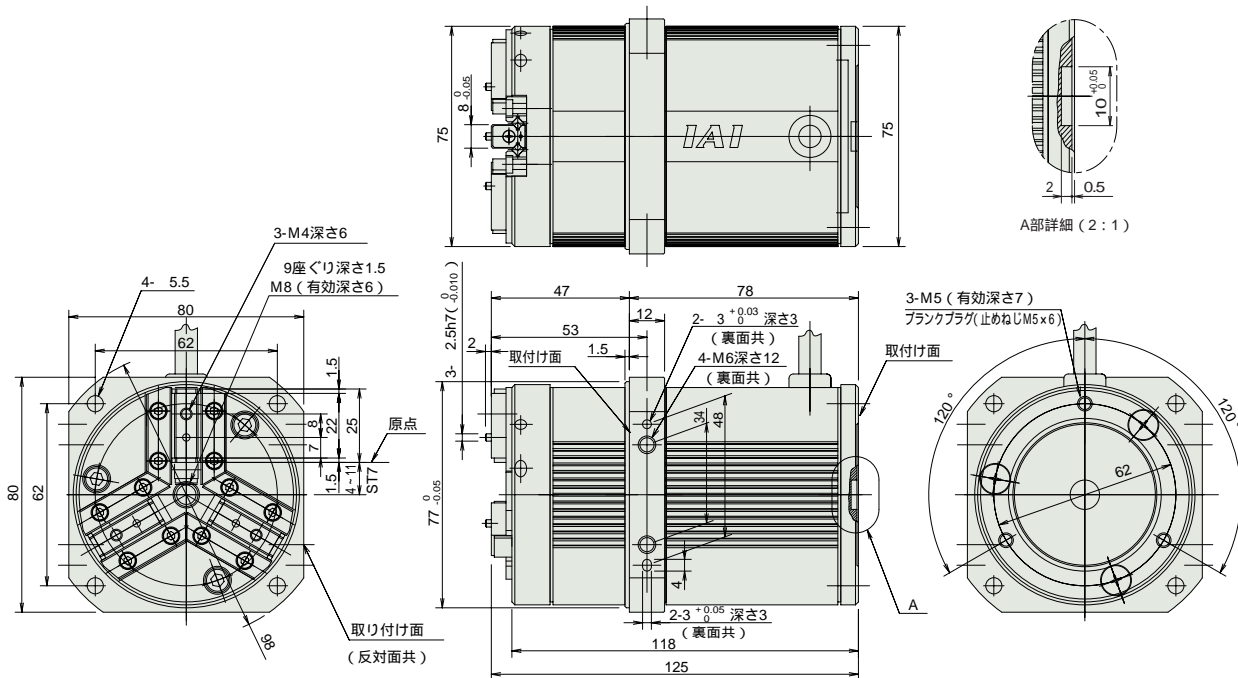
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

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



原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



質量(kg) 1.2

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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。

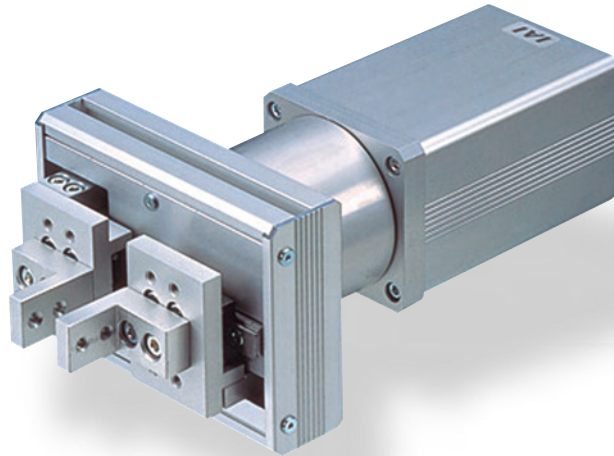
名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	P335		

RCS2-GR8

ロボシリンダ グリッパータイプ 本体幅104~284mm 200Vサーボモータ

型式項目	RCS2	-	GR8	-	I	-	60	-	5	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長								
		インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	5:1/5	20: 20mm 40: 40mm (60): 60mm (80): 80mm 100: 100mm (120): 120mm (200): 200mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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								

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークの種類で()が付いたもの(60、80、120、200)は標準機種となります。
- (2) 最大把持力は両フィンガーの合計値となります。

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	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-GR8-I-60-5-□-□-□	60	1/5	45.1	20、40、(60)、(80)、100、(120)、(200)

記号説明 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	GR8	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	
	I	
20	-	-
40	-	-
(60)	-	-
(80)	-	-
100	-	-
(120)	-	-
(200)	-	-

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334ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

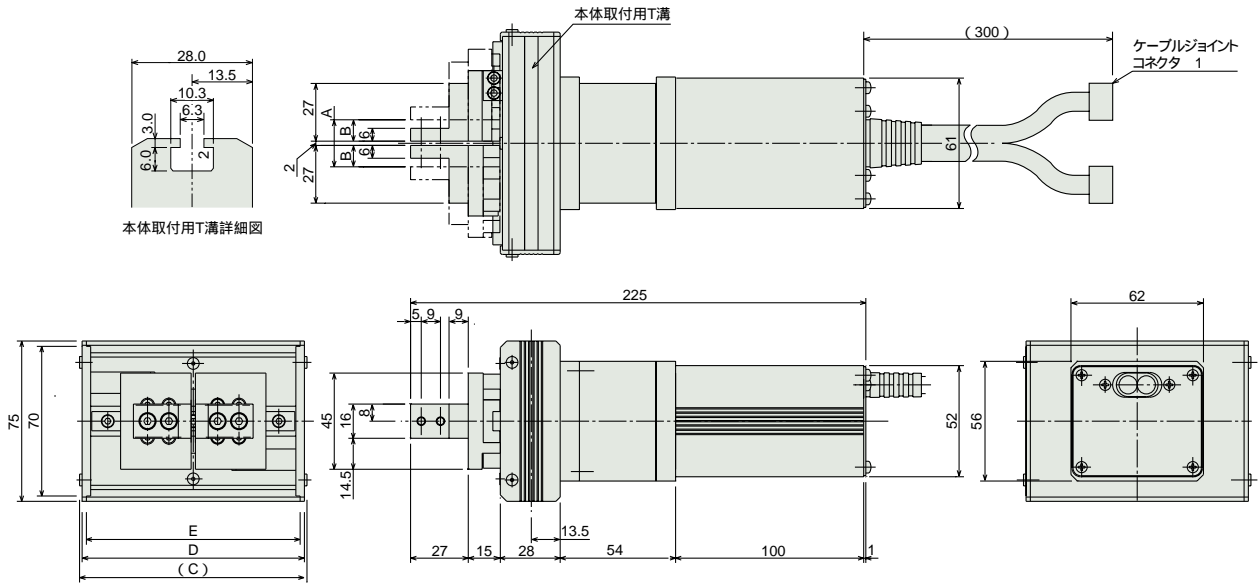
項目	内容
駆動方式	ラック&ピニオン
繰り返し位置決め精度	±0.04mm
バックラッシュ	0.7mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 5.1N・m Mb: 5.1N・m Mc: 10.4N・m
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

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



スライダは開側が原点になります。



1 モーターケーブル、エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量(kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

1() 内ストロークは標準設定の為納期がかかります。

コントローラ

対応コントローラ

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	外觀	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-C-60I-NP-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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(無制限)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-C-1-60I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
は電源電圧の種類(1: 100V / 2: 単相200V / 3: 三相200V)が入ります。
はXSELのタイプ名(J / K / P / Q)が入ります。

- 1軸
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- イムリット
タイプ
- 省スペース
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- 1軸
コントローラ

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104~284 mm

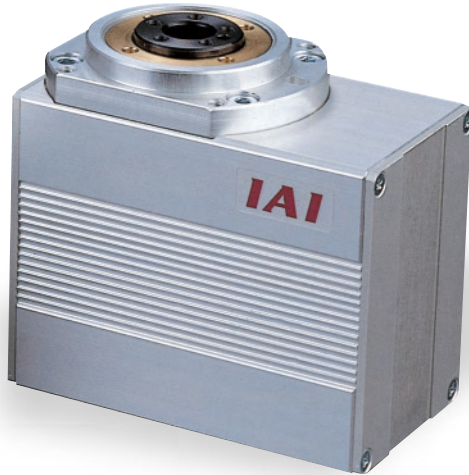
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCP2-RTB

ロボシリンダ ロータリ縦型タイプ 本体幅50mm パルスモータ

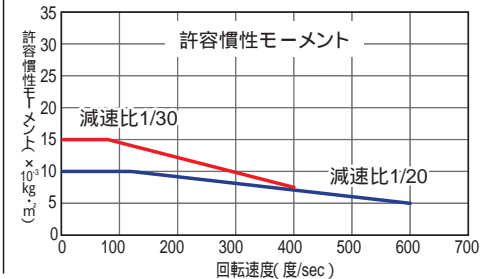
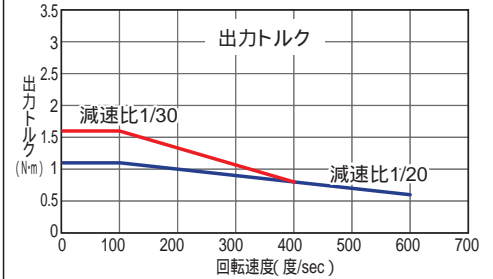
型式項目	RCP2	RTB	I	28P		330	P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	28P:パルスモータ 28 サイズ	20:減速比 1/20 30:減速比 1/30	330:330度	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	SA:シャフトアダプタ TA:テーブルアダプタ	

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- (1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- (2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTB-I-28P-20-330-P1-□-□	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-P1-□-□	1/30	1.7	0.015	

記号説明 □ケーブル長 □オプション

減速比と最高速度

減速比	ストローク	330 (度)
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

ストローク別価格表(標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号	
	RTB	エンコーダ種類 インクリメンタル
330	-	

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトアダプタ	SA	P387	-
テーブルアダプタ	TA	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.86kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アームシフト
タイプ
5ペギヤ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

50mm
62mm
64mm
68mm
69mm
74mm
80mm
88mm
104-284mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

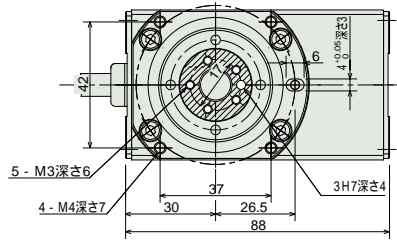
寸法図

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

2次元
CAD

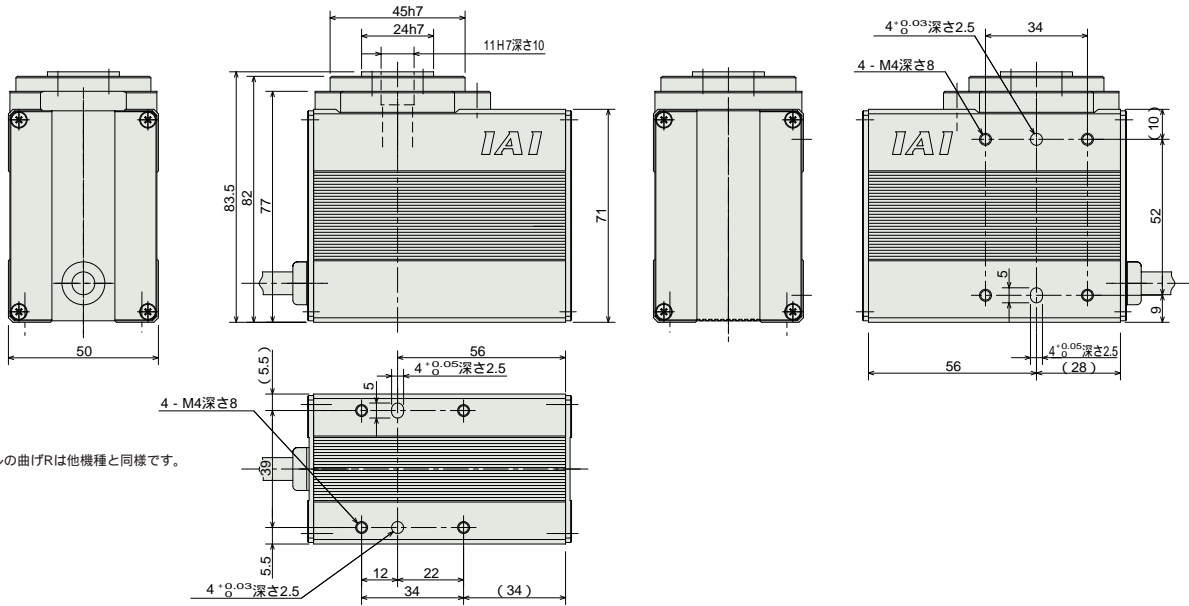
ご注意

右図は斜線部が回転部となります。



ご注意

左図の位置が原点位置となります。原点復帰時は現在位置より左に1度の位置まで回転しますので周囲との干渉にご注意下さい。動作範囲は上から見て右回転で330度の位置まで動作可能です。



ケーブルの曲げ半径は他機種と同様です。

質量(kg) 0.86

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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
ポジションタイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	

「直」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インジケータ
タイプ
安全カテゴリ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「直」
コントローラ

50 mm
62 mm
64 mm
68 mm
69 mm
74 mm
80 mm
88 mm
104-284 mm

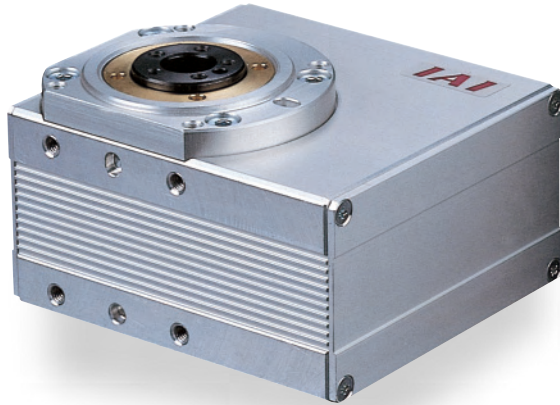
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCP2-RTC

ロボシリンダ ロータリー片扇型タイプ 本体幅88mm パルスモータ

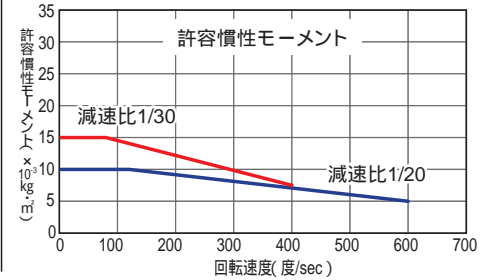
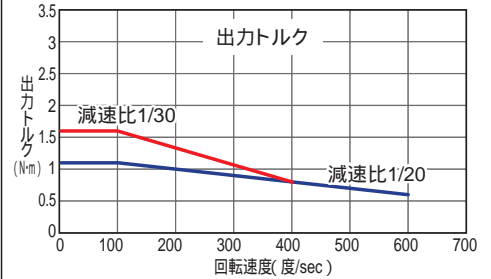
型式項目	RCP2	-	RTC	-	I	-	28P	-	<input type="checkbox"/>	-	330	-	P1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種別	-	モータ種類	-	減速比	-	揺動角度	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					インクリメンタル仕様		28P:パルスモータ 28 サイズ		20:減速比 1/20 30:減速比 1/30		330:330度		P1:PCON PSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:		SA:シャフトアダプタ TA:テーブルアダプタ

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTC-I-28P-20-330-P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ケーブル長 オプション

減速比と最高速度

減速比	ストローク	330 (度)
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

ストローク別価格表(標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号
	330

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314ページをご参照下さい。

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
シャフトアダプタ	SA	P387	-
テーブルアダプタ	TA	P388	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.92kg
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

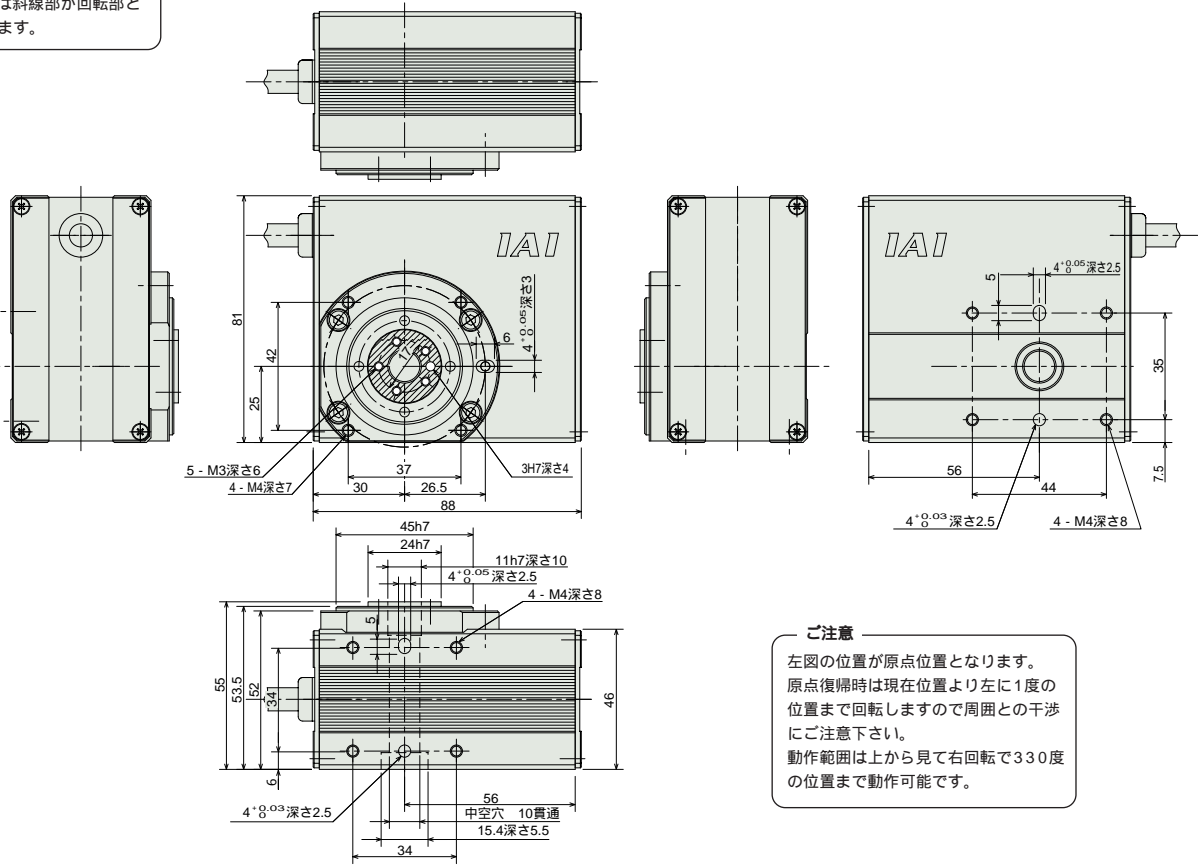
寸法図

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

2次元
CAD

ご注意

右図は斜線部が回転部となります。



ご注意

左図の位置が原点位置となります。原点復帰時は現在位置より左に1度の位置まで回転しますので周囲との干渉にご注意下さい。動作範囲は上から見て右回転で330度の位置まで動作可能です。

ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

質量(kg) 0.92

コントローラ

適応コントローラ

RCP2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	外觀	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
ポジションタイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28PI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

- コントローラ
- スライダタイプ
- ロードタイプ
- インテリジェントタイプ
- パイプタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- ロボット対応

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

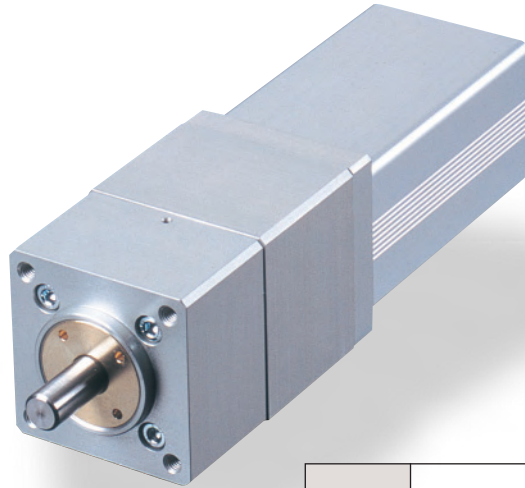
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCS2-RT6

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

型式項目	RCS2	-	RT6	-	I	-	60	-	18	-	300	-	□	-	□	-	L
	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
					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 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		L:リミットスイッチ (標準装備)

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



(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。

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 ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RT6-I-60-18-300-□-□-L	60	1/18	2.4	2.5 × 10 ⁻² 以下	300

記号説明 □ 適応コントローラ □ ケーブル長

ストロークと最高速度

減速比	揺動角度	300 (度)
	1/18	500

(単位は度/s)

ストローク別価格表(標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号
	RT6
	エンコーダ種類
	インクリメンタル
300	I

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334ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

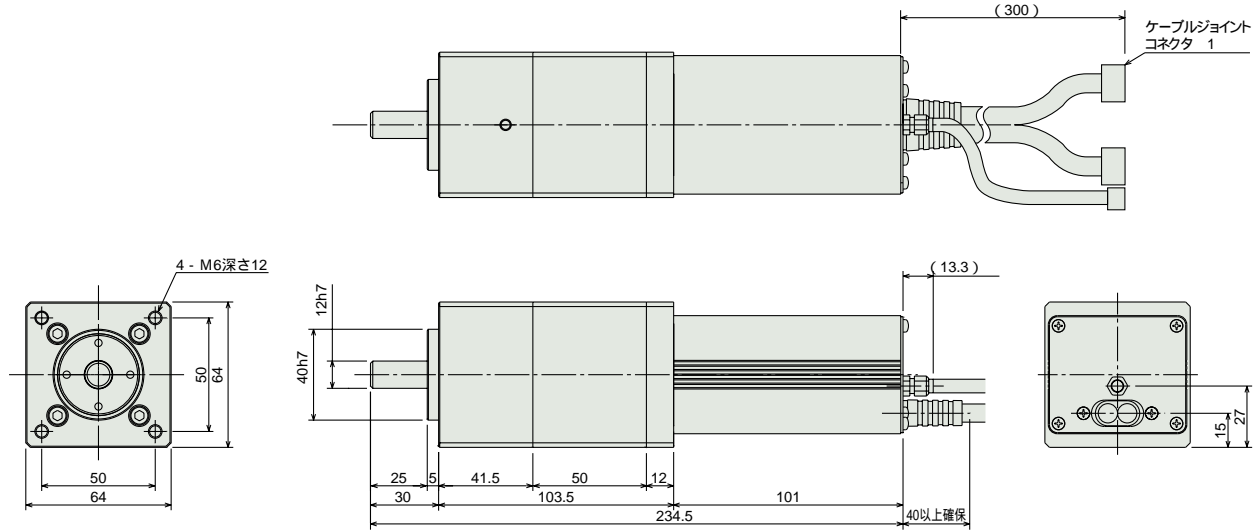
項目	内容
駆動方式	ボール減速器
繰り返し位置決め精度	±0.02度
バックラッシュ	0.1度以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	6.8N・m以下
スラスト荷重	100N以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

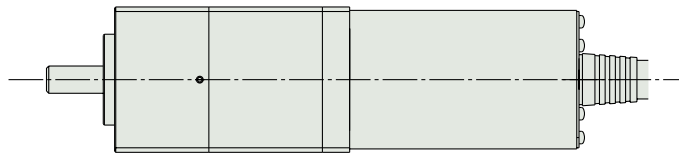
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

原点復帰についてはP420をご覧ください。



1 モーターケーブル、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334ページをご参照下さい。



質量(kg) 1.9

コントローラ

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-C-60I-NP-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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ	パルス列入力専用タイプ	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-1-60I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	P365		

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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XSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

- 「筐」
- コントローラ
- スライダ
- タイプ
- ロード
- タイプ
- イニシエイト
- タイプ
- タイプ
- クリートン
- 対応
- 防滴対応
- 「筐」
- コントローラ

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

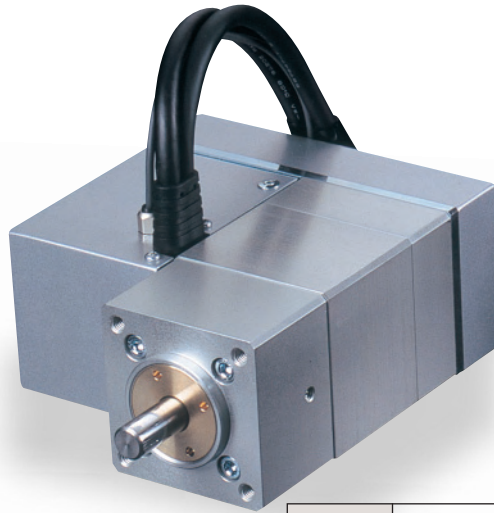
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCS2-RT6R

ロボシリンダ ロータリタイプ 本体幅64mm 200Vサーボモータ モータ折り返しタイプ

型式項目	RCS2	-	RT6R	-	I	-	60	-	18	-	300	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	L
	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
					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 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		L:リミットスイッチ (標準装備)

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



(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。

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 ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RT6R-I-60-18-300- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -L	60	1/18	2.4	2.5 × 10 ⁻² 以下	300

記号説明 適応コントローラ ケーブル長

ストロークと最高速度

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

(単位は度/s)

ストローク別価格表(標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号
	RT6R
	エンコーダ種類
	インクリメンタル
300	I

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334ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

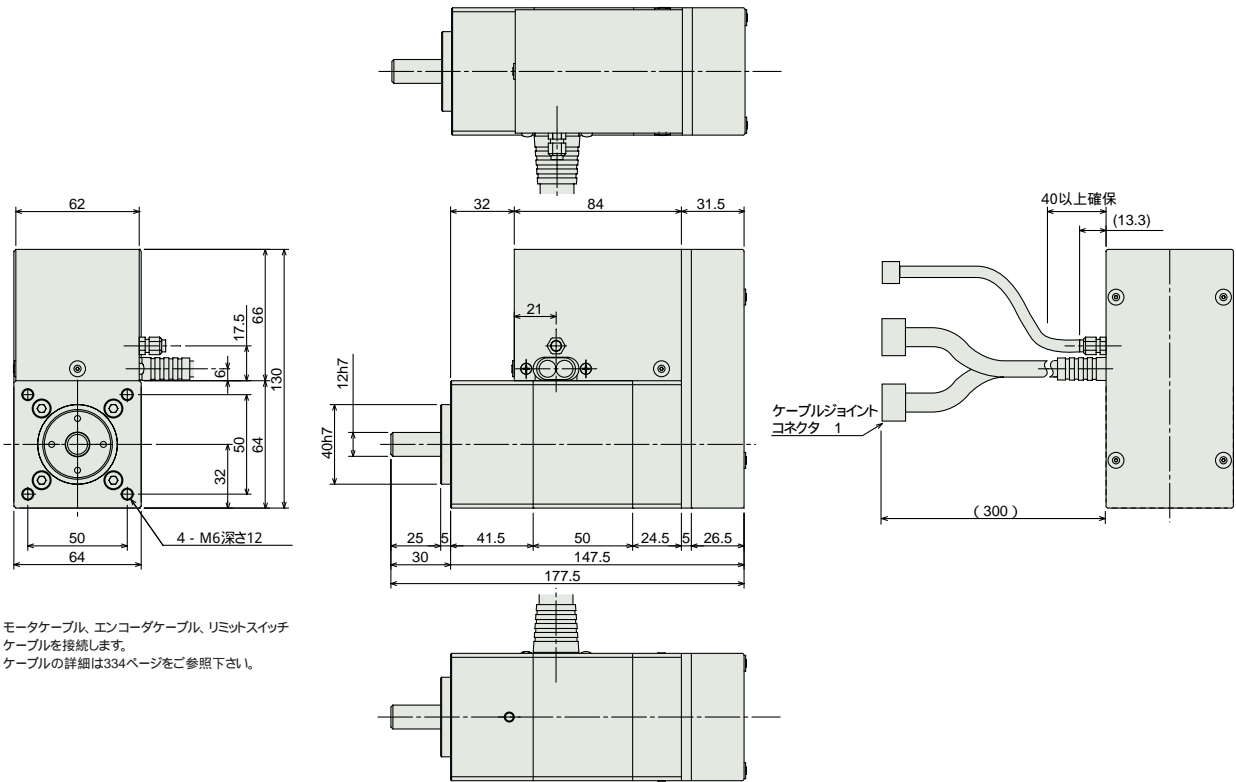
項目	内容
駆動方式	ボール減速器 + タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.02度
バックラッシュ	0.1度以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	6.8N・m以下
スラスト荷重	100N以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

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



原点復帰についてはP420をご覧ください。



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334ページをご参照下さい。

質量(kg) 2.8

コントローラ

対応コントローラ

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-C-60I-NP-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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ	パルス列入力専用タイプ	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-60I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	-	P365	

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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XSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

- 「歯」
- コントローラ
- スライダタイプ
- ロードタイプ
- インクリタイプ
- 電圧タイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 「歯」

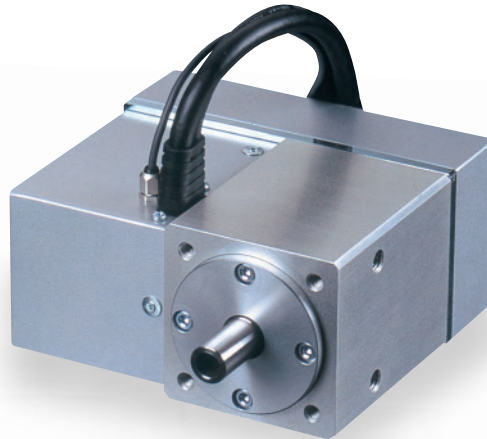
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCS2-RT7R

ロボシリンダ ロータリータイプ 本体幅68mm 200Vサーボモータ モータ折返し中空軸タイプ

型式項目	RCS2	-	RT7R	-	I	-	60	-	4	-	300	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	L
	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
					インクリメンタル仕様		60:サーボモータ 60W		4:1/4		300:300度		T1:XSEL-J/K T2:SCON 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		L:リミットスイッチ (標準装備)

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



(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。

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 ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RT7R-I-60-4-300- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -L	60	1/4	0.764	1.25 × 10 ⁻³ 以下	300

記号説明 適応コントローラ ケーブル長

ストロークと最高速度

減速比	揺動角度	300 (度)
	1/4	500

(単位は度/s)

ストローク別価格表(標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号
	RT7R
	エンコーダ種類
	インクリメンタル
300	I

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334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	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1度
バックラッシュ	0.5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	8.9N・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)

一体型
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
リード
タイプ
インクリメンタル
タイプ
アクチュエータ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

50 mm
62 mm
64 mm
68 mm
69 mm
74 mm
80 mm
88 mm
104-284 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

- 「歯」
コントローラ
- タイプ
スライダ
- タイプ
ロード
- タイプ
イムシリンダ
- タイプ
パイプ
- 対応
クリーン
- 防滴対応
- 「歯」
コントローラ

- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm

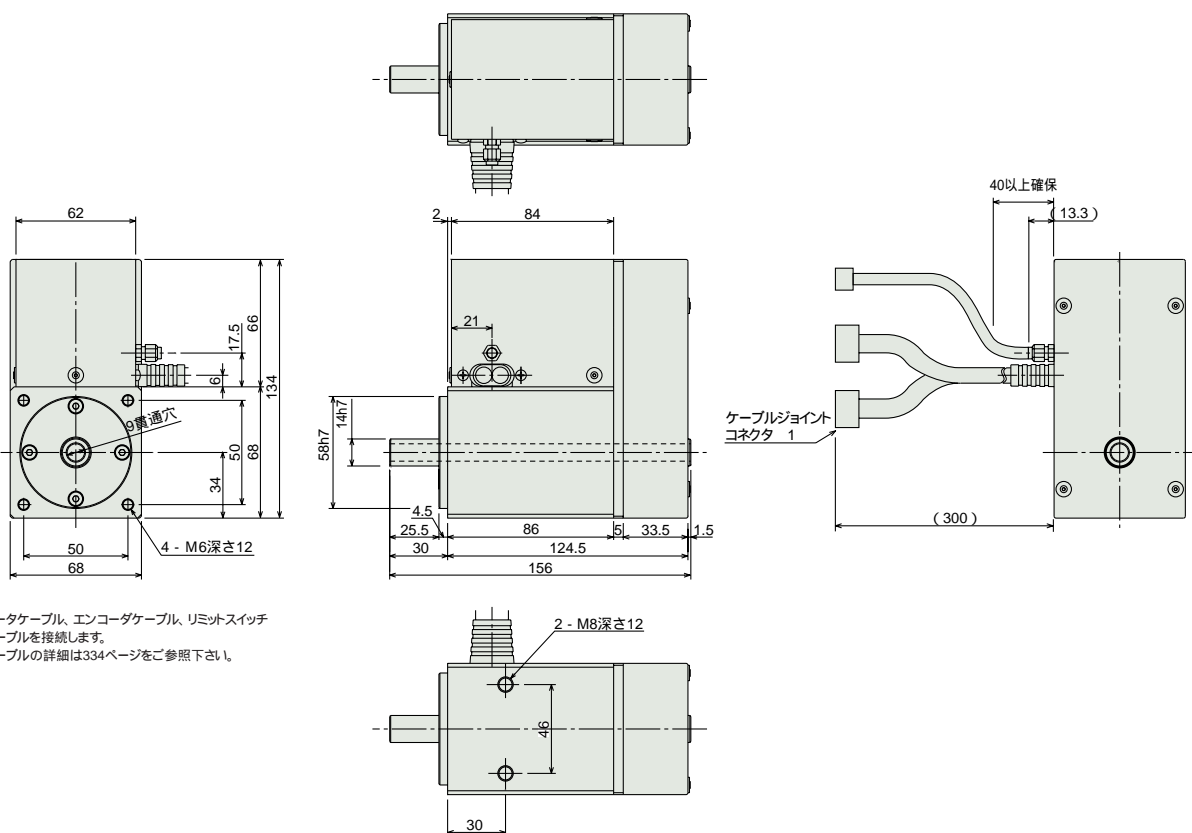
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

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



原点復帰についてはP420をご覧ください。



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334ページをご参照下さい。

質量(kg) 2.6

コントローラ

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	外觀	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-C-60I-NP-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 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ	パルス列入力専用タイプ	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-C-1-60I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	-	P365	

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)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XSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。