



## クリーン対応タイプ

RCP2CR

RCACR

RCS2CR

<b>RCP2CR series</b> パルスモータ タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2CR-SA5C	231
			幅58mm	RCP2CR-SA6C	233
			幅73mm	RCP2CR-SA7C	235
	鉄ベース	高速タイプ	幅60mm	RCP2CR-SS7C	237
			幅80mm	RCP2CR-SS8C	239
			幅80mm	RCP2CR-HS8C	241
<b>RCACR series</b> 24V サーボモータ タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCACR-SA4C	243
			幅52mm	RCACR-SA5C	245
			幅58mm	RCACR-SA6C	247
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅52mm	RCACR-SA5D	249
			幅58mm	RCACR-SA6D	251
<b>RCS2CR series</b> 200V サーボモータ タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2CR-SA4C	253
			幅52mm	RCS2CR-SA5C	255
			幅58mm	RCS2CR-SA6C	257
			幅73mm	RCS2CR-SA7C	259
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅60mm	RCS2CR-SS7C	261
			幅80mm	RCS2CR-SS8C	263
			幅52mm	RCS2CR-SA5D	265
			幅58mm	RCS2CR-SA6D	267

「歯」  
コントローラ

スライダ  
タイプ

ロード  
タイプ

イクシット  
タイプ

ロギック  
タイプ

クリーン  
対応

防滴対応

コントローラ

40  
mm

52  
mm

58  
mm

60  
mm

73  
mm

80  
mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

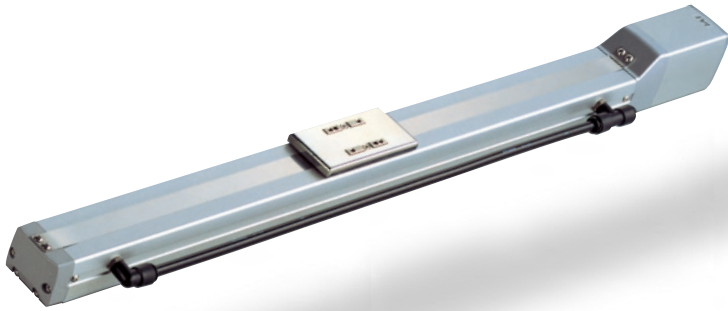
150w

# RCP2CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ ストレート形状

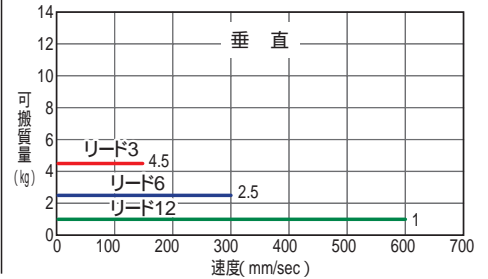
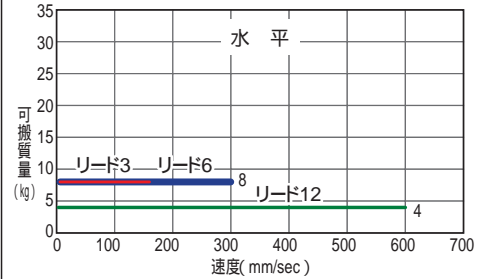
型式項目	RCP2CR-SA5C	I	42P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE: ブレーキ(配線エンド出し) BL: ブレーキ(配線左出し) BR: ブレーキ(配線右出し) NM: 原点逆仕様 VR: 吸引用継手勝手違い

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
- 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ください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は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。
  - 350ストローク以上はMcモメントが7.8N・m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。

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SA5C-I-42P-12-□-P1-□-□	12	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP2CR-SA5C-I-42P-6-□-P1-□-□	6	8	2.5	
RCP2CR-SA5C-I-42P-3-□-P1-□-□	3	8	4.5	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

#### ストロークと最高速度と吸引量

ストローク / リード	50~500 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
12	600	50
6	300	30
3	150	15

(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 SA5C	
	エンコーダ種別	インクリメンタル
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

#### 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。

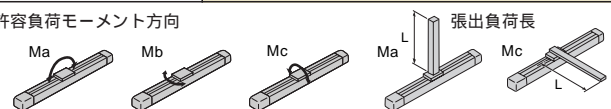
#### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手勝手違い	VR	P389	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
許容負荷モーメント	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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
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  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm  
パルスモータ  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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

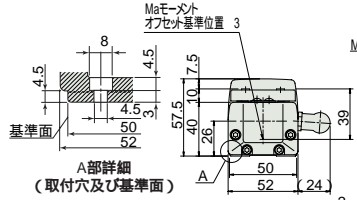
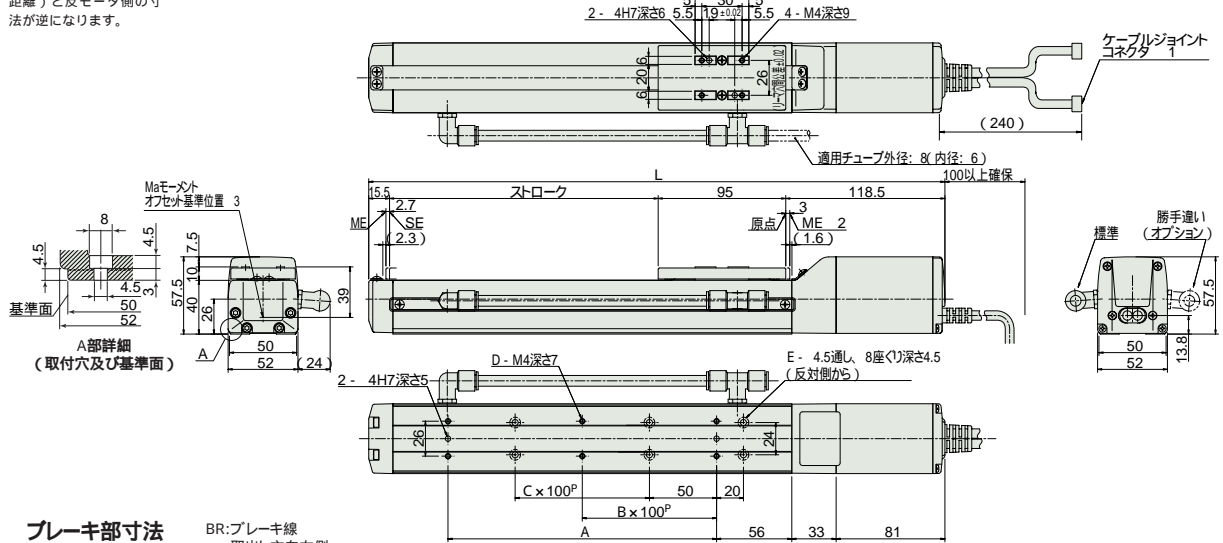
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

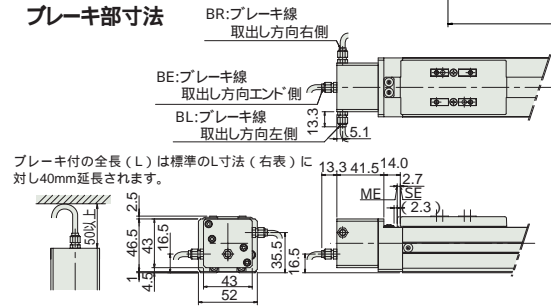
2次元  
CAD

- 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314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モメントを計算する場合の基準位置です。

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



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	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
質量(kg)	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

コントローラ

対応コントローラ

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。

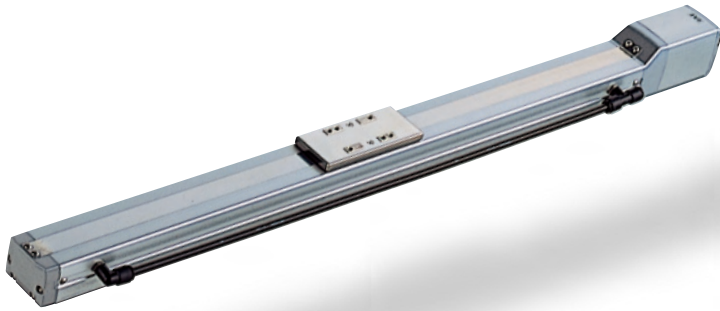
名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープ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

# RCP2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

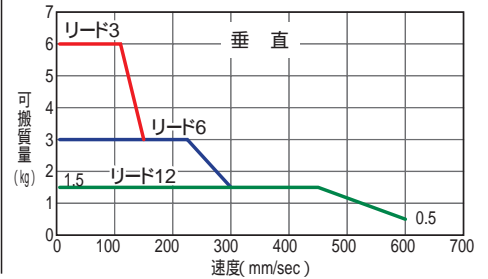
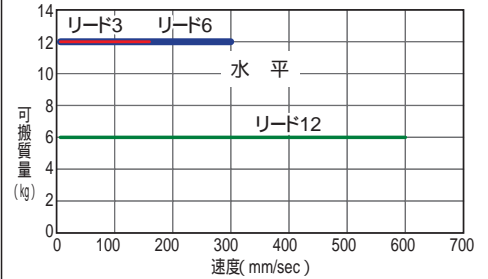
型式項目	RCP2CR-SA6C	I	42P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE: ブレーキ(配線エンド出し) BL: ブレーキ(配線左出し) BR: ブレーキ(配線右出し) NM: 原点逆仕様 VR: 吸引用継手勝手違い

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
- 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ください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は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。

### アクチュエータ仕様

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SA6C-I-42P-12-□-P1-□-□	12	6	~ 1.5	50~600 (50mm毎)
RCP2CR-SA6C-I-42P-6-□-P1-□-□	6	12	~ 3	
RCP2CR-SA6C-I-42P-3-□-P1-□-□	3	12	~ 6	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

#### ストロークと最高速度と吸引力

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	吸引力 (N±/min)
12	600	540	50
6	300	270	30
3	150	135	15

(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 SA6C	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

### 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。

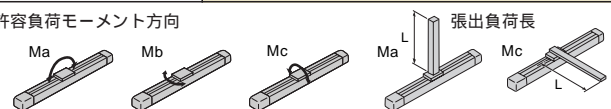
### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手勝手違い	VR	P389	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
許容負荷モーメント	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)

許容負荷モーメント方向



コンパクトタイプ  
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  
各種タイプ  
クリーン対応  
防滴対応  
コンパクトタイプ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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

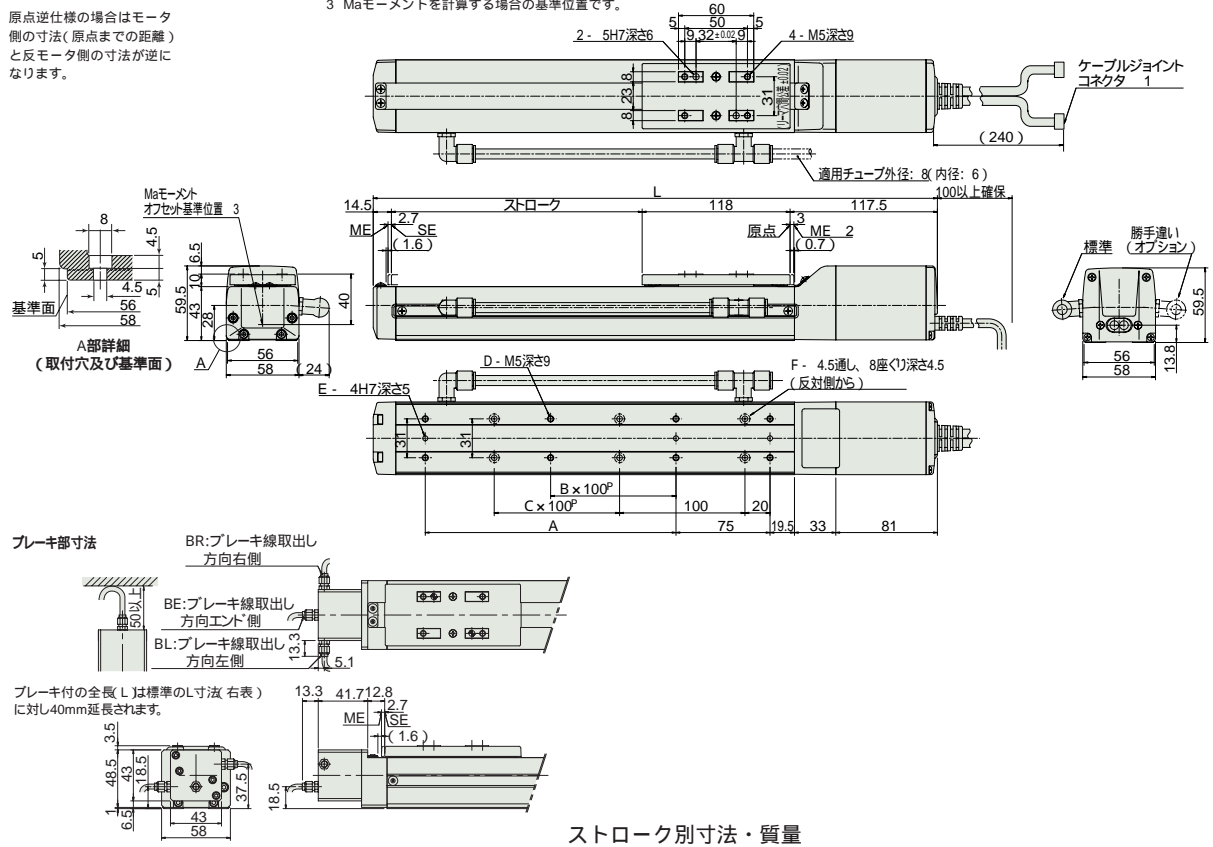
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

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。

- 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314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	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
質量(kg)	2.0	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6

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			-	

「一体」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  
ケーブルタイプ  
対心クリーン  
防滴対応  
「コンパクト」コントローラ

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

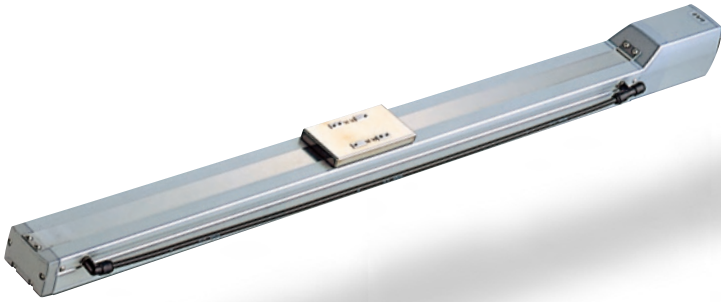
パルスモータ  
20 w  
30 w  
60 w  
100 w  
150 w

# RCP2CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ ストレート形状

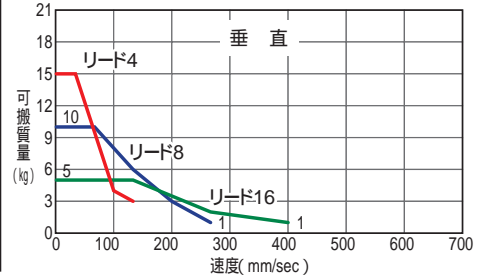
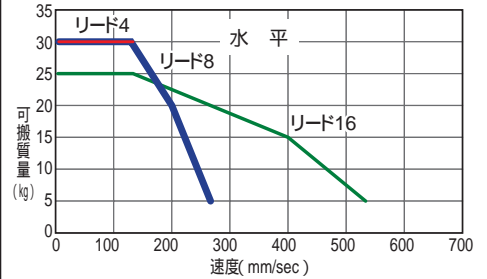
型式項目	RCP2CR	- SA7C	- I	- 56P	-	-	-	P1	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56 サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm 800:800mm (100mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE: ブレーキ(配線エンド出し) BL: ブレーキ(配線左出し) BR: ブレーキ(配線右出し) NM: 原点逆仕様		

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
- 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ください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度0.3G(リード4と垂直動作は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。

### アクチュエータ仕様

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SA7C-I-56P-16-□-P1-□-□	16	~ 25	~ 5	100~800 (100mm毎)
RCP2CR-SA7C-I-56P-8-□-P1-□-□	8	~ 30	~ 10	
RCP2CR-SA7C-I-56P-4-□-P1-□-□	4	~ 30	~ 15	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

#### ストロークと最高速度と吸引力

ストローク リード	100~700 (100mm毎)	800 (mm)	吸引力 (N±/min)
16	533 400	480 400	70
8	266	240	40
4	133	120	30

内は垂直使用の場合 (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	
	SA7C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-

### 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。

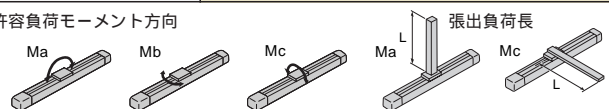
### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手勝手違い	VR	P389	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
許容負荷モーメント	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)

許容負荷モーメント方向



コンパクトタイプ  
スライダタイプ  
ロボットタイプ  
アルミニウムタイプ  
ステンレスタイプ  
クリーン対応  
防滴対応  
コンパクトタイプ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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

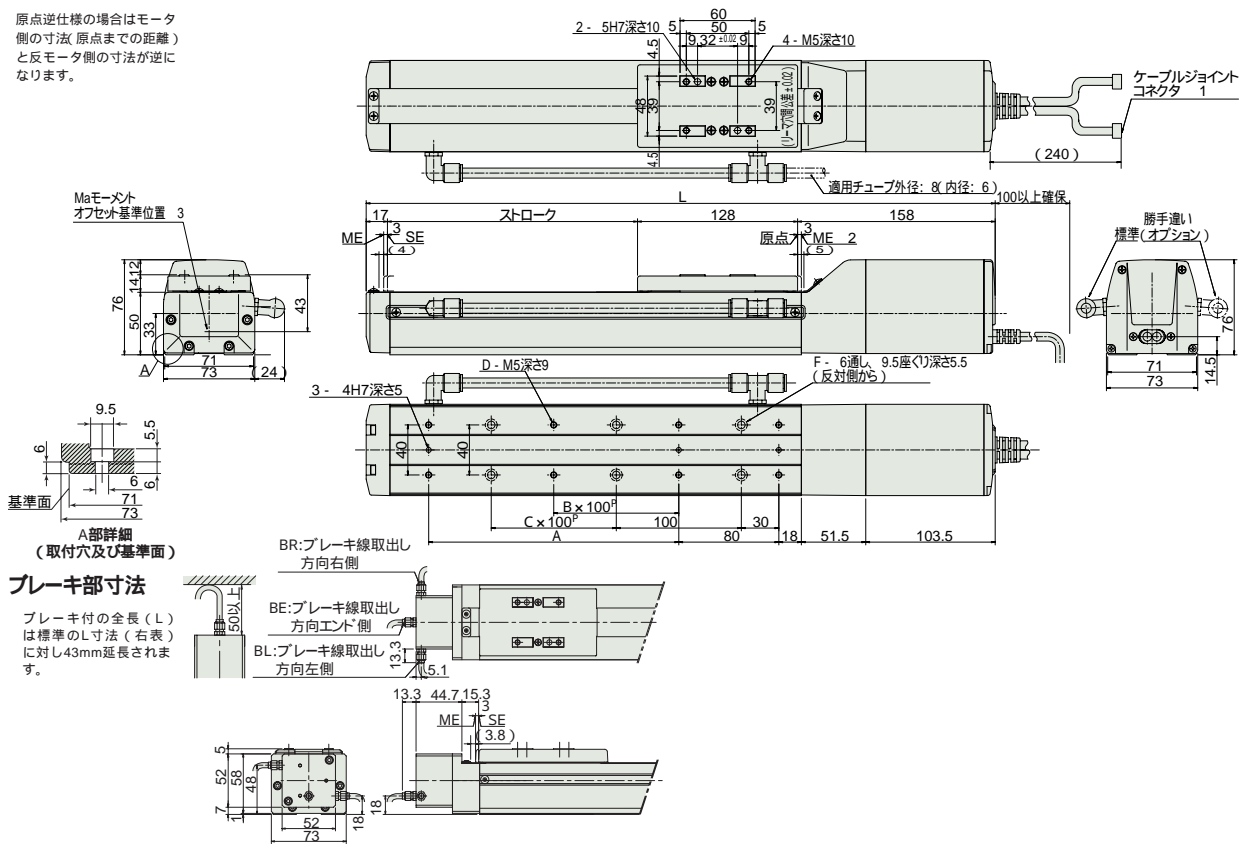
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2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314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
- 3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

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。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800
L	403	503	603	703	803	903	1003	1103
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
F	4	6	8	10	12	14	16	18
質量(kg)	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7

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-56PI-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-56PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-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-56PI-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-56PI-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-56PI-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-1-56PI-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			-	

「一体」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  
2次元タイプ  
対心クリーン  
防滴対応  
「コントローラ

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

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



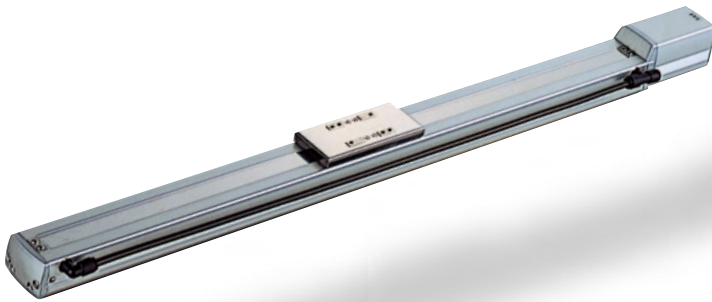
# RCP2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅60mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

型式項目 RCP2CR-SS7C-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□

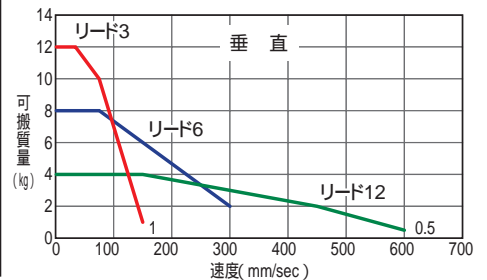
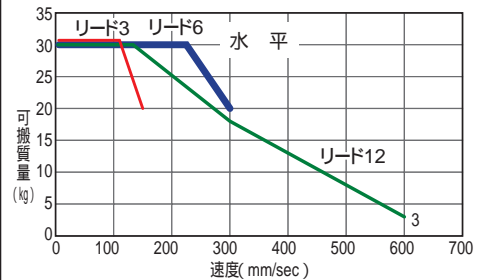
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション  
 インクリメンタル仕様 42P:パルスモータ 42 サイズ 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm 100:100mm 600:600mm (100mmピッチ毎設定) P1:PCON PSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

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
- 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ください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は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。

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-□-□-□-□-□-□-□-□	12	~ 30	~ 4	100~600 (100mm毎)
RCP2CR-SS7C-I-42P-6-□-□-□-□-□-□-□-□	6	~ 30	~ 8	
RCP2CR-SS7C-I-42P-3-□-□-□-□-□-□-□-□	3	~ 30	~ 12	

#### ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	100-500 (100mm毎)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	600	470	50
6	300	230	30
3	150	115	15

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(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	
	SS7C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-

#### 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。

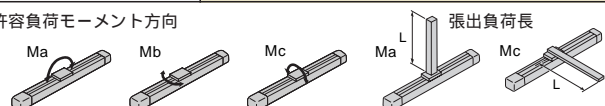
#### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手勝手違い	VR	P389	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
許容負荷モーメント	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)

許容負荷モーメント方向



- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 73 mm
- 80 mm

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

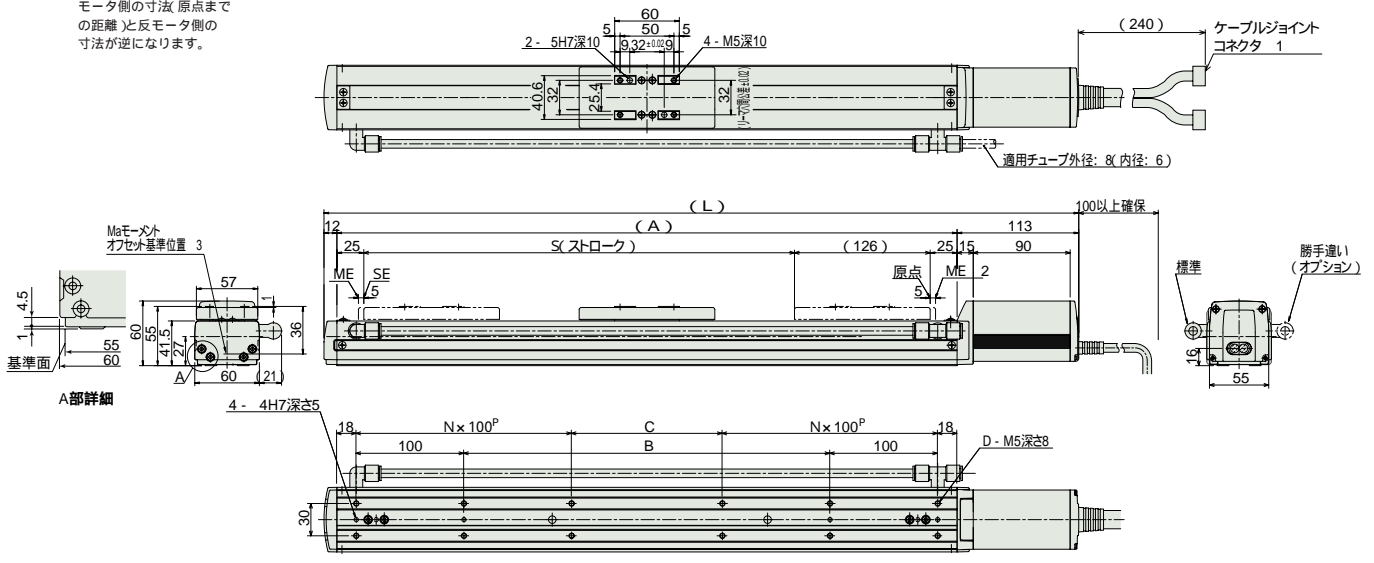
寸法図

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

2次元  
CAD

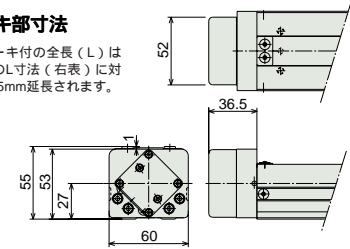
原点逆仕様の場合は  
モータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

- 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314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  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- 3 Maモーメントを計算する場合は基準位置です。



ブレーキ部寸法

ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し24.5mm延長されます。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600
L	401	501	601	701	801	901
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.6	4.2	4.9	5.6	6.3	6.9

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 73 mm
- 80 mm

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-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	P335			

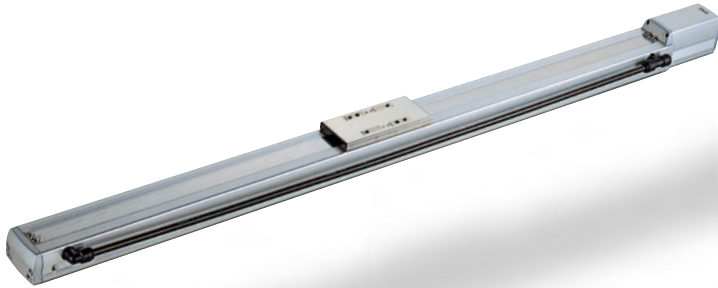
- パルスモータ
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

# RCP2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

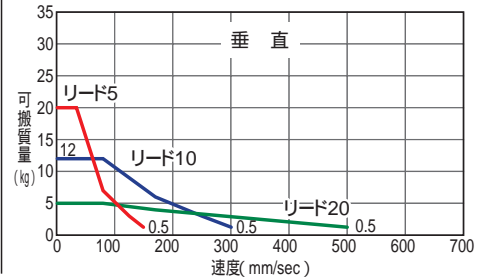
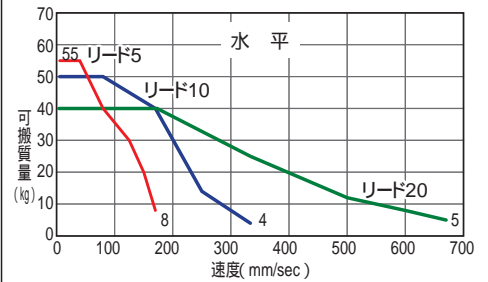
型式項目	RCP2CR	-	SS8C	-	I	-	56P	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	P1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56 サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	100:100mm 1000:1000mm (100mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い									

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
- 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ください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度0.3G(リード5と垂直動作は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。

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SS8C-I-56P-20- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	~ 40	~ 5	100~1000 (100mm毎)
RCP2CR-SS8C-I-56P-10- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	10	~ 50	~ 12	
RCP2CR-SS8C-I-56P-5- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	5	~ 55	~ 20	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

#### ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	100-800 (100mm毎)	900 (mm)	1000 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
20	666 500	625 500	515 500	80
10	333 300	310 300	255	40
5	165 150	155 150	125	20

内は垂直使用の場合 (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	
	SS8C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-
900	-	-
1000	-	-

### 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。

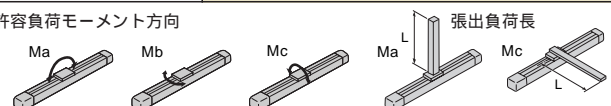
### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手勝手違い	VR	P389	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
許容負荷モーメント	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
スライダ  
タイプ  
リード  
タイプ  
インクリメンタル  
タイプ  
56Pタイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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

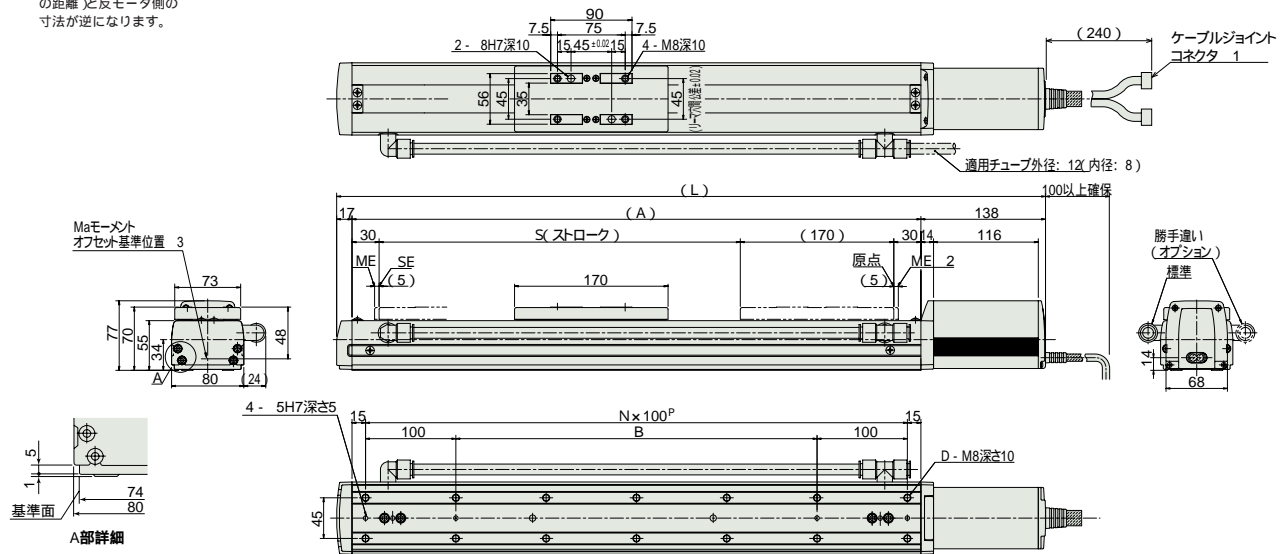
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

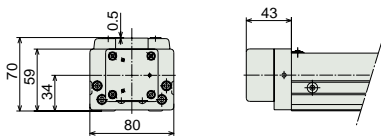
原点逆仕様の場合は  
モータ側の寸法(原点まで  
の距離)と反モータ側の  
寸法が逆になります。

- 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314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。



ブレーキ部寸法

ブレーキ付の全長(L)は  
標準の寸法(右表)に対  
し26mm延長されます。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.5	8.5	9.6	10.6	11.7	12.7	13.8	14.9	15.9	17.0

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-56PI-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-56PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-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-56PI-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-56PI-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-56PI-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-1-56PI-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  
インクリメント
- タイプ  
ディバイス
- 対心  
クリーン
- 防滴対応
- 「直」  
コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 73 mm
- 80 mm

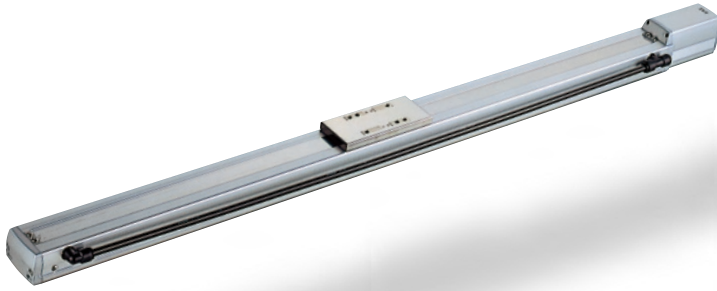
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

# RCP2CR-HS8C

クリーン対応ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

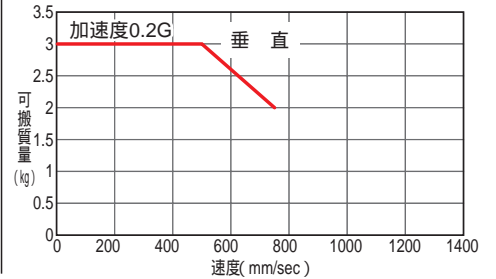
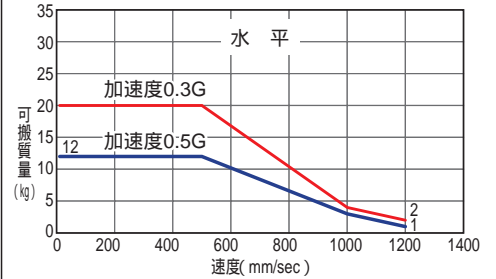
型式項目	RCP2CR	-	HS8C	-	I	-	86P	-	□	-	□	-	P2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	86Pパルスモータ 86 サイズ	30:30mm	100:100mm ↓ 1000:1000mm (100mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CP RCP2-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い									

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
- 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ください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度0.3G(垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は水平0.5G、垂直0.3Gが上限となります。

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-HS8C-I-86P-30-□-P2-□-□	30	~20	~3	100~1000 (100mm毎)

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

#### ストロークと最高速度

ストローク リード	100-800 (100mm毎)	900 (mm)	1000 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
30	1200 750	1000 750	800 750	180

内は垂直使用の場合 (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	
	HS8C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-
900	-	-
1000	-	-

### 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)	-

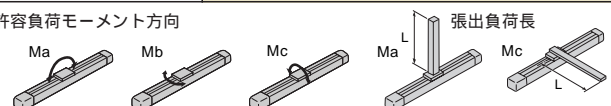
### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手勝手違い	VR	P389	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転速C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
許容負荷モーメント	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm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)

許容負荷モーメント方向



コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロード  
タイプ  
アームレスト  
タイプ  
5ペイジ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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

寸法図

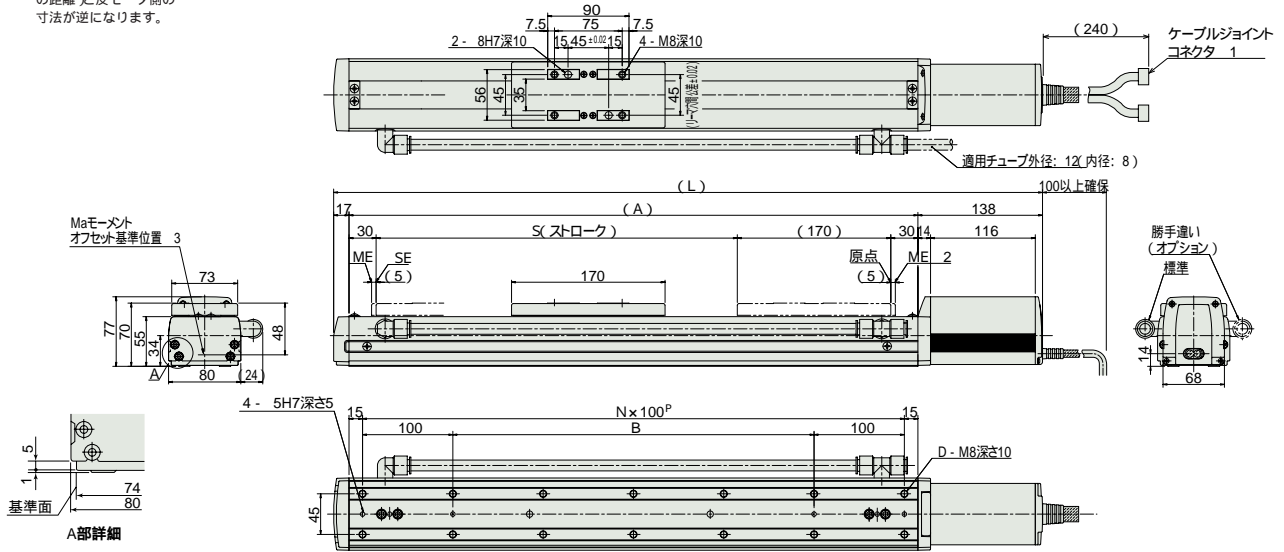
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

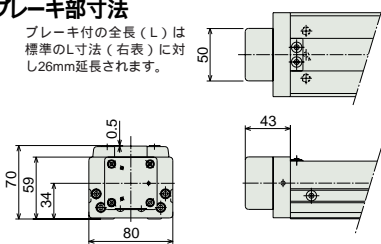
原点逆仕様の場合は  
モータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

- 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314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。



ブレーキ部寸法

ブレーキ付の全長(L)は標準の寸法(右表)に対し26mm延長されます。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.5	8.5	9.6	10.6	11.7	12.7	13.8	14.9	15.9	17.0

コントローラ

適応コントローラ

HS8Cタイプ対応コントローラについては、恐れ入りますがお問い合わせ下さい。

「一体」  
コントローラ

スライダ  
タイプ

ロード  
タイプ

アクチュエータ  
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

40  
mm

52  
mm

58  
mm

60  
mm

73  
mm

80  
mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

# RCACR-SA4C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCACR	-	SA4C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フット金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 SS:スライダスペーサ VR:吸引用継手取付勝手違い									

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。

## 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)		
RCACR-SA4C-□-20-10-□-A1-□-□	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCACR-SA4C-□-20-5-□-A1-□-□		5	6	2.5	39.2	
RCACR-SA4C-□-20-2.5-□-A1-□-□		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 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4C	
	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	-	-

## 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)	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

## オプション価格表(標準価格)

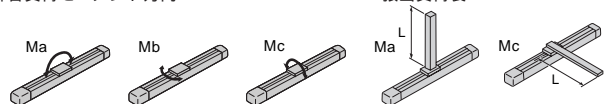
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダスペーサ	SS	P388	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm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: 3.9N・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)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロボット  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40  
mm  
52  
mm  
58  
mm  
60  
mm  
73  
mm  
80  
mm

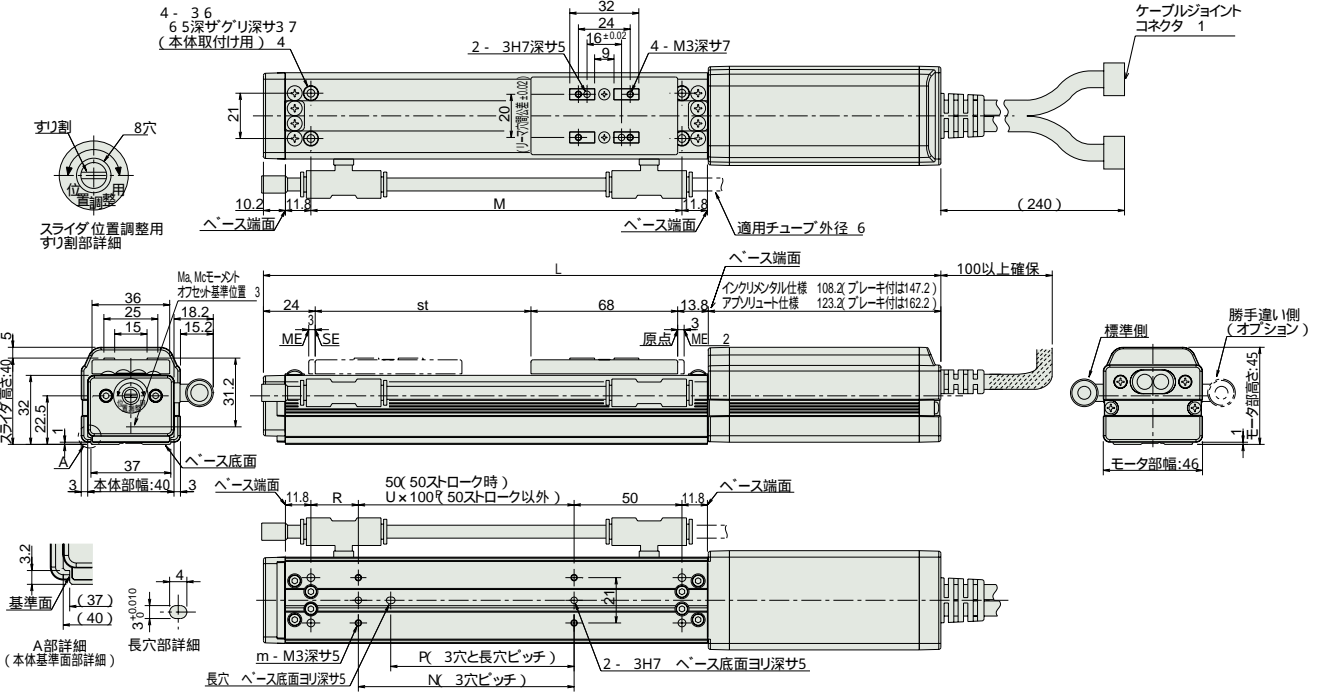
パルスモータ  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

- 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324ページをご参照下さい。
- 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
- Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- 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200mm以下でご使用下さい。



ストローク別寸法・質量 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	インクリメンタル プレーキ無	264	314	364	414	464	514	564	614
	メンタル プレーキ付	303	353	403	453	503	553	603	653
	アブソ リユート プレーキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
	リユート プレーキ付	318	368	418	468	518	568	618	668
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	

コントローラ

適応コントローラ

RCA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		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-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)		ACON-PL-20I-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)		ACON-PO-20I-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		ACON-SE-20I-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		ASEL-C-1-20 -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				

ASEL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:アブソ)が入ります。

- 「一体」  
コントローラ
- スライダ  
タイプ
- ロード  
タイプ
- インクリメント  
タイプ
- アブソリュート  
タイプ
- クリーン  
対応
- 防滴対応
- 「一体」  
コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 73 mm
- 80 mm

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



# RCACR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目 RCACR-SA5C--20---A1--

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)

A1:ACON  
ASEL

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

B:ブレーキ  
FT:フート金具  
HS:原点確認センサ  
NM:原点逆仕様  
VR:吸引用継手取付勝手違い

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。

## 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)		
RCACR-SA5C- <input type="checkbox"/> -20-12- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5C- <input type="checkbox"/> -20-6- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5C- <input type="checkbox"/> -20-3- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		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 エンコーダ種類 ストローク ケーブル長 オプション (単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5C	
	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	-	-

## 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324ページをご参照下さい。

## オプション価格表(標準価格)

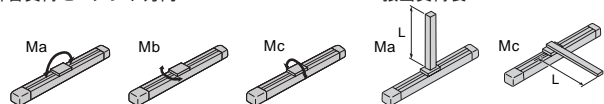
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 4.9N・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)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



一体型  
コントローラ

スライダ  
タイプ

ロード  
タイプ

アルミベース  
タイプ

ステンレス  
タイプ

クリーン  
対応

防滴対応

コントローラ

40mm

52mm

58mm

60mm

73mm

80mm

パルスモータ

20W

30W

60W

100W

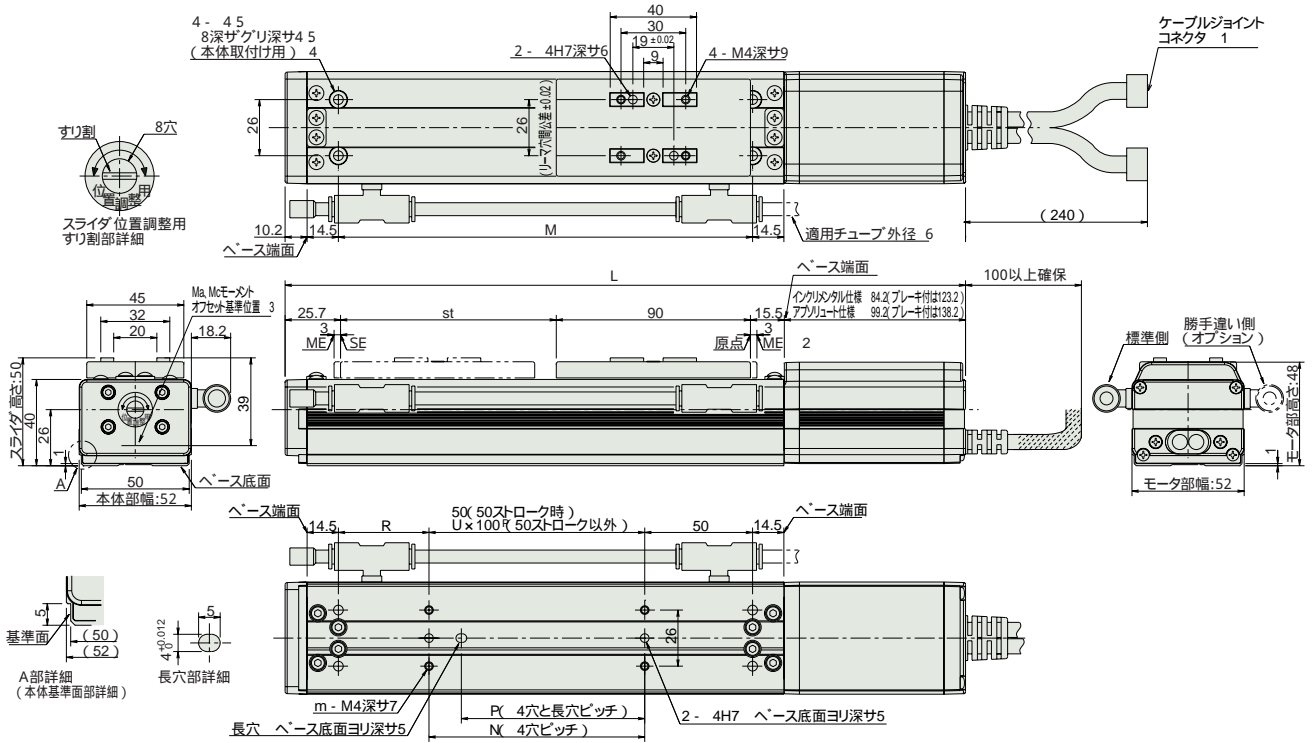
150W

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2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324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 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	インクリメンタル	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4
	ブレーキ無	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4
	ブレーキ付	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4
	アップリフト	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4
リフト	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
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

コントローラ

適応コントローラ

RCA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		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-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)		ACON-PL-20I-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)		ACON-PO-20I-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		ACON-SE-20I-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		ASEL-C-1-20-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				

ASEL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。

「一体」  
タイプ  
「ロード」  
タイプ  
「イムビット」  
タイプ  
「パイプ」  
タイプ  
「クリーン」  
防滴対応  
「コントローラ」

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

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

# RCACR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCACR	-	SA6C	-	□	-	30	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: :長さ指定 R: :ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い									

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。

### 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)		
RCACR-SA6C-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6C-□-30-6-□-A1-□-□		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6C-□-30-3-□-A1-□-□		3	18	6	96.8	

#### ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)				吸引量 (Nℓ/min)
	50	500	550	600	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

### エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6C	
	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	-	-

### 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324ページをご参照下さい。

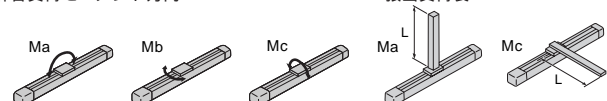
### オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 8.9N・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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロード  
タイプ  
アムシフト  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

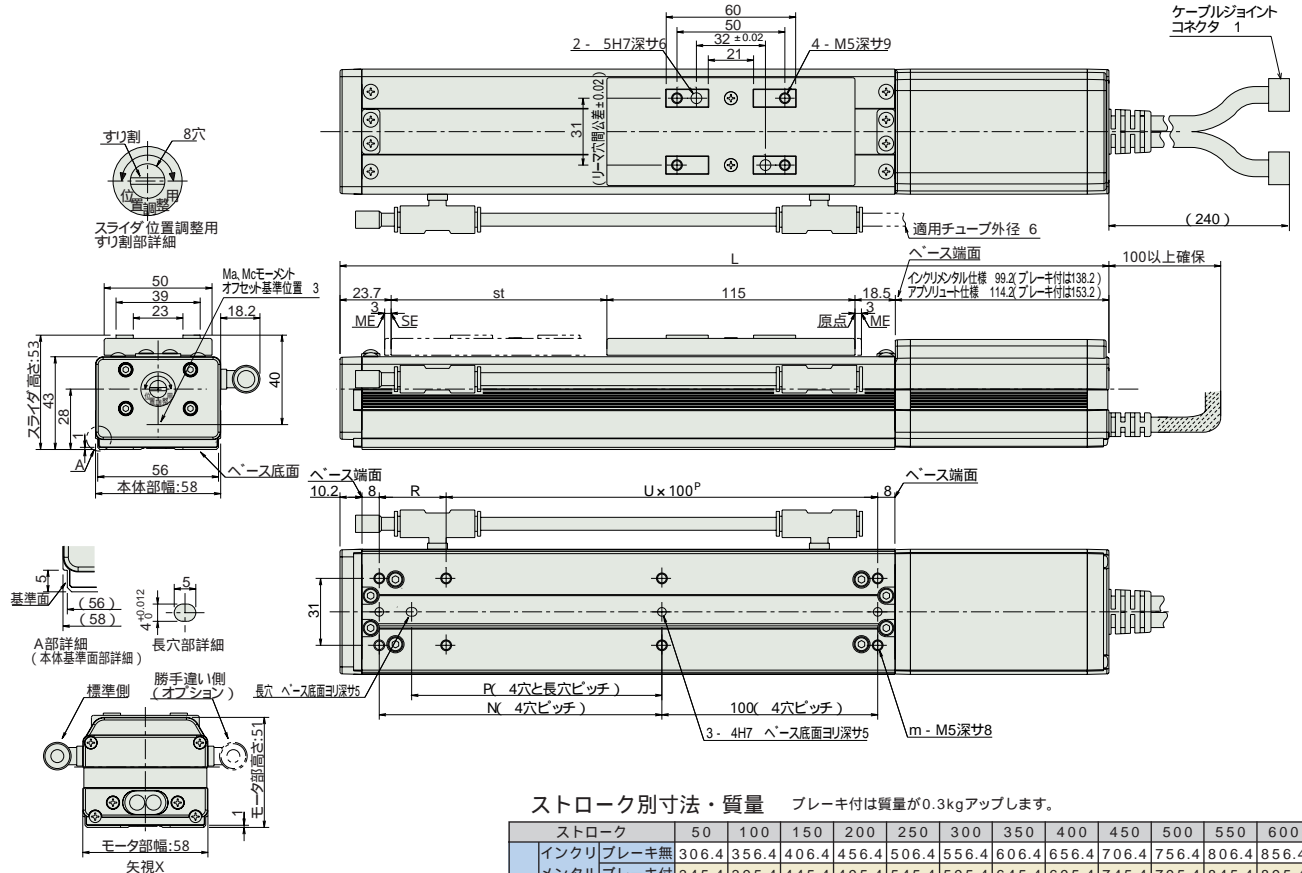
パルスモータ  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2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324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 プレーキ付は質量が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	インクリ メンタル	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4
	アプソ リュート	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4
	ブレーキ無 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
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

コントローラ

適応コントローラ

RCA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		ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I-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 (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ドライブ対応 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)		ACON-PO-30I-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		ACON-SE-30I-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		ASEL-C-1-30 -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				

ASEL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:アプソ)が入ります。

「一体」  
タイプ  
「ロード」  
タイプ  
「アルミ」  
タイプ  
「ステンレス」  
タイプ  
「クリーン」  
防滴対応  
「コントローラ」

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

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

# RCACR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCACR-SA5D	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
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)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上のポイント

(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)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。

## 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)		
RCACR-SA5D-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5D-□-20-6-□-A1-□-□		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5D-□-20-3-□-A1-□-□		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 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5D	
	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	-	-

## 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324ページをご参照下さい。

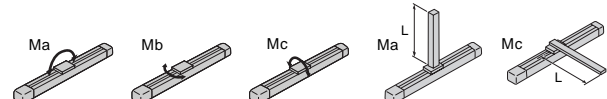
## オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 4.9N・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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
リード  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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。

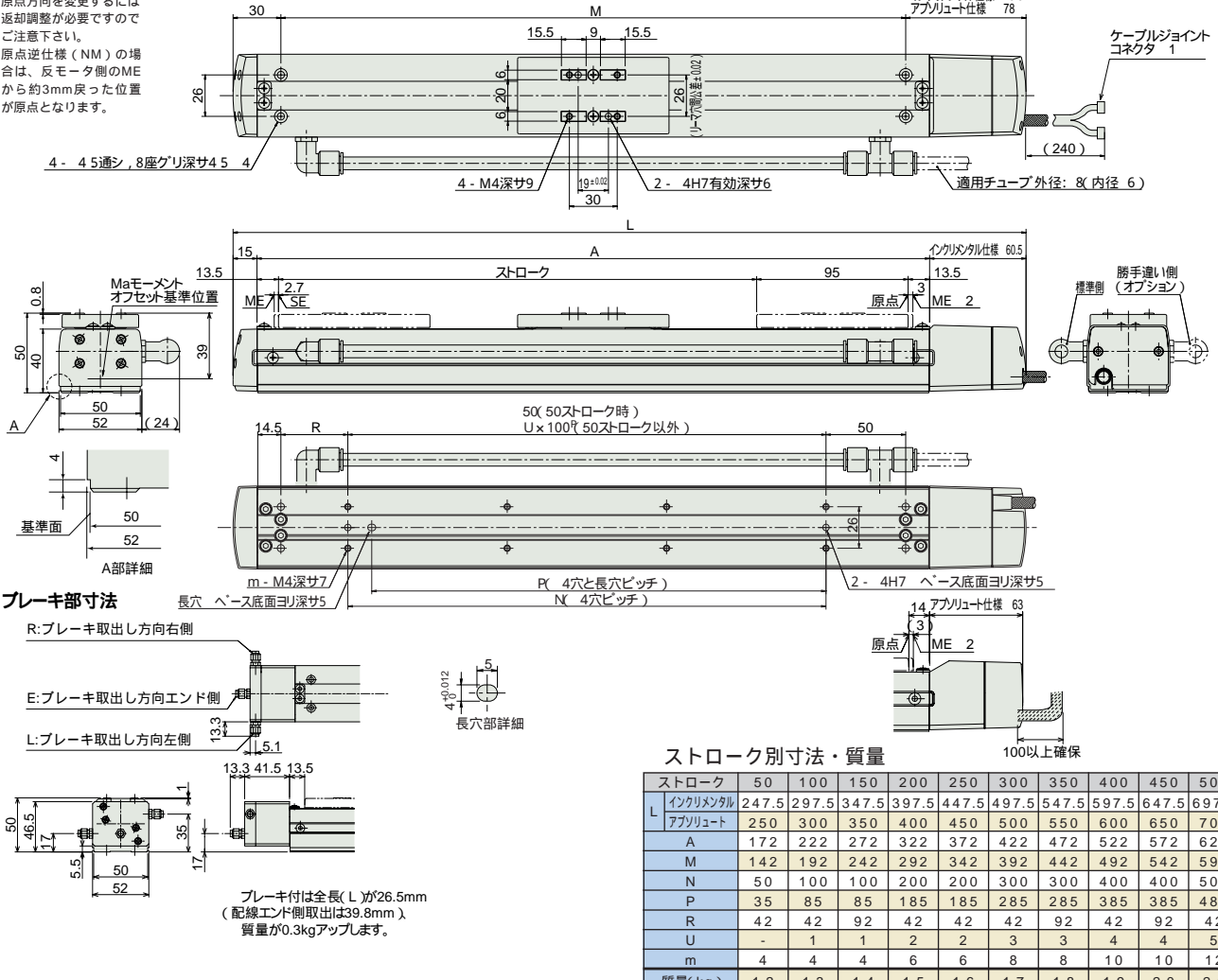
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

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。

- 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324ページをご参照下さい。
- 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
- Maモーメントを計算する際の基準位置です。

- 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。



コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロード  
タイプ  
インクリメント  
タイプ  
アプソリュート  
タイプ  
クリーン  
防滴対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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

コントローラ

適応コントローラ

RCA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		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-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)		ACON-PL-20I-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)		ACON-PO-20I-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		ACON-SE-20I-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		ASEL-C-1-20-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			-	

ASEL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。

# RCACR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCACR	-	SA6D	-		-	30	-		-		-	A1	-		-	
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)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	BE: プレーキ(配線エンド側取り出し) BL: プレーキ(配線左側取り出し) BR: プレーキ(配線右側取り出し) NM: 原点逆仕様 VR: 吸引用継手取付勝手違い									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上のポイント

(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) 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。

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)		
RCACR-SA6D-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6D-□-30-6-□-A1-□-□		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6D-□-30-3-□-A1-□-□		3	18	6	96.8	

ストロークと最高速度/吸引量

リード (mm)	ストローク (mm)				吸引量 (Nℓ/min)
	50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 □タイプ □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6D	
	エンコーダ種類	
	Iインクリメンタル	Aアブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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324ページをご参照下さい。

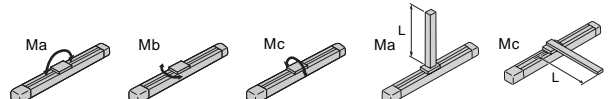
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P381	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 8.9N・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)

許容負荷モーメント方向



- 40mm
- 52mm
- 58mm
- 60mm
- 73mm
- 80mm
- バルスモータ
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

- 一体型
- コントローラ
- スライダタイプ
- ロボットタイプ
- アブソリュートタイプ
- 各種ケーブルタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ





# RCS2CR-SA4C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

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  
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

B:ブレーキ  
FT:フット金具  
HS:原点確認センサ  
NM:原点逆仕様  
SS:スライダスペーサ  
VR:吸引用継手取付勝手違い

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。

## 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- <input type="checkbox"/> -20-10- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2CR-SA4C- <input type="checkbox"/> -20-5- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		5	6	2.5	39.2	
RCS2CR-SA4C- <input type="checkbox"/> -20-2.5- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		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  エンコーダ種類  ストローク  適応コントローラ  ケーブル長  オプション

(単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA4C	
	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	-	-

## 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。

## オプション価格表(標準価格)

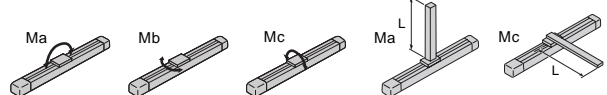
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
スライダスペーサ	SS	P388	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm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: 3.9N・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)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロボット  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40 mm

52 mm

58 mm

60 mm

73 mm

80 mm

パルスモータ

20 W

30 W

60 W

100 W

150 W

- 1軸  
コントローラ
- スライダ  
タイプ
- ロード  
タイプ
- インクリット  
タイプ
- IP65  
タイプ
- クリーン  
対応
- 防滴  
対応
- 1軸  
コントローラ

- 40  
mm
- 52  
mm
- 58  
mm
- 60  
mm
- 73  
mm
- 80  
mm

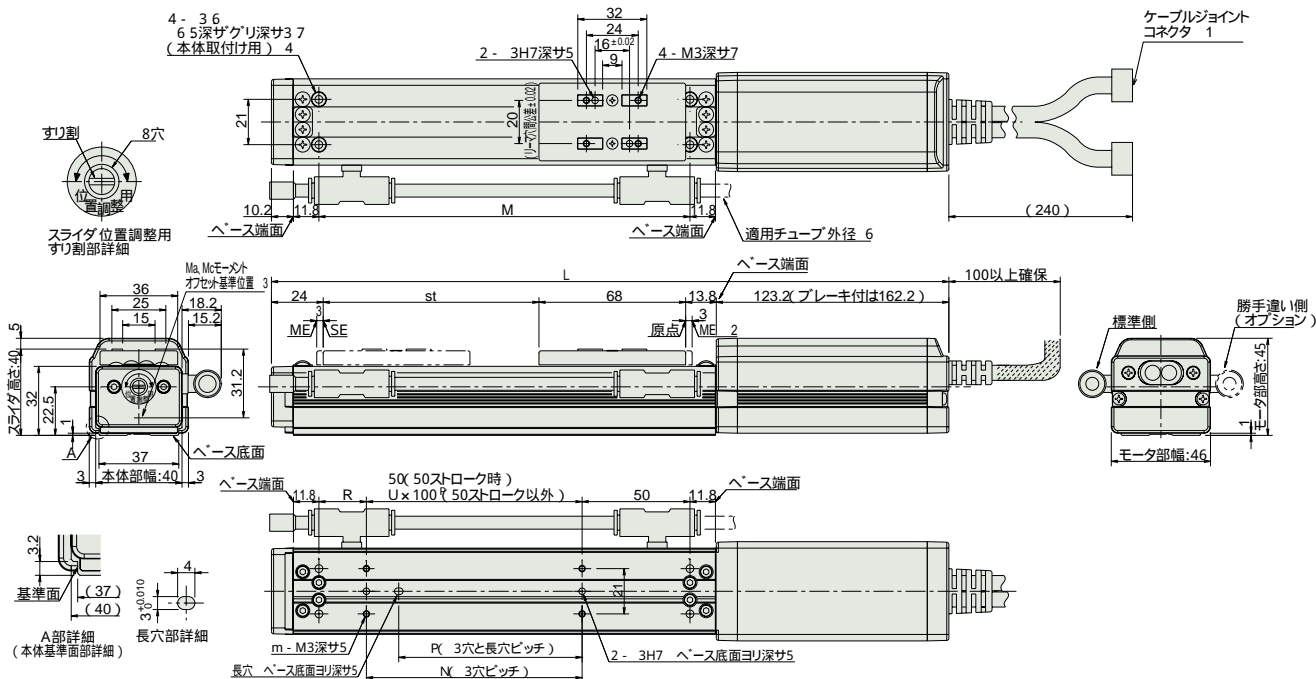
- パルスモータ
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

- 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334ページをご参照下さい。
- 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
- Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- 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 ブレイキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	ブレイキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
	ブレイキ付	318	368	418	468	518	568	618	668
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	

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
ポジションモード		SCON-C-20 -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	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20 -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- -1-20 -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。

# RCS2CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

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 — 対応コントローラ — 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  
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

B:ブレーキ  
FT:フット金具  
HS:原点確認センサ  
NM:原点逆仕様  
VR:吸引用継手取付勝手違い

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。

## 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-SA5C- <input type="checkbox"/> -20-12- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C- <input type="checkbox"/> -20-6- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C- <input type="checkbox"/> -20-3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		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 エンコーダ種類 ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション

(単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5C	
	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	-	-

## 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。

## オプション価格表(標準価格)

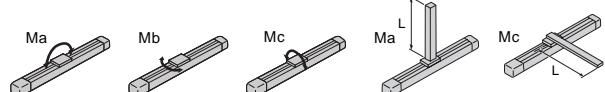
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 4.9N・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)

許容負荷モーメント方向

張出負荷長



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
リード  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
20W  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40mm

52mm

58mm

60mm

73mm

80mm

バルブモータ

20W

30W

60W

100W

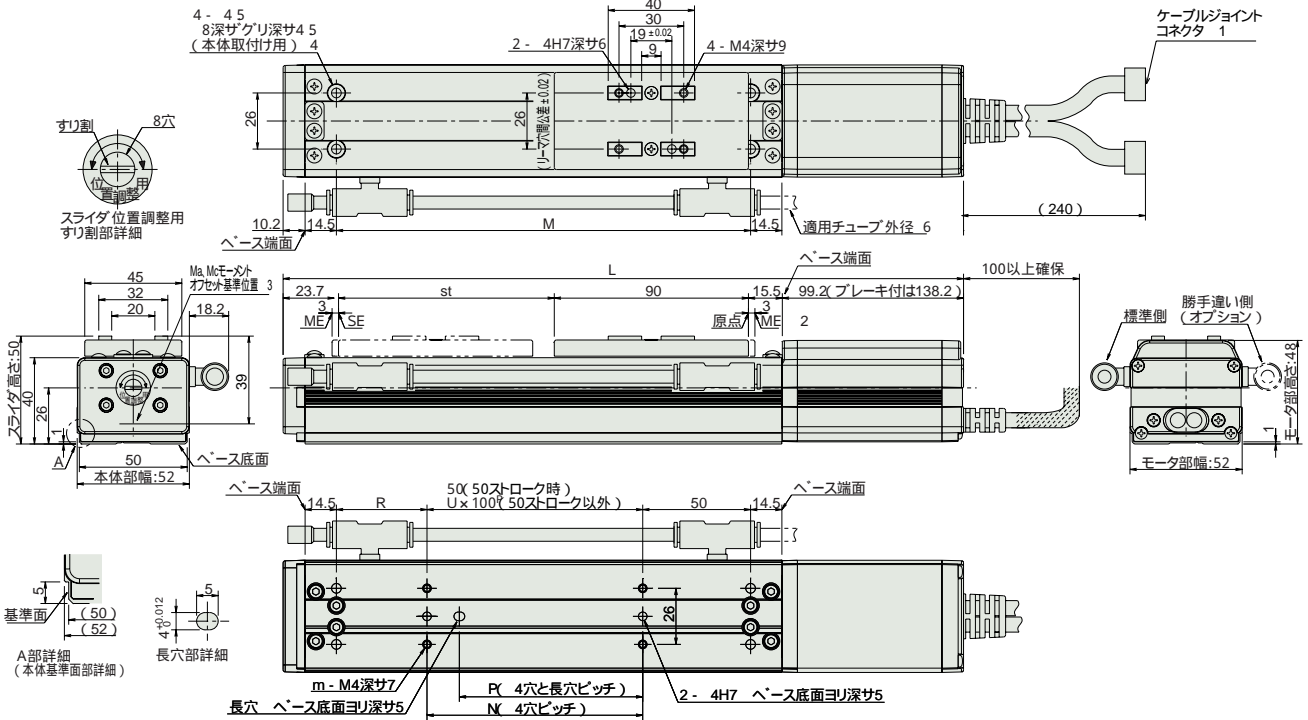
150W

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2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334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 プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	プレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4
	プレーキ付	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

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
ポジションモード		SCON-C-20 -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	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20 -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- -1-20 -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。

- 「一体」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
- アプソタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 「一体」コントローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 73 mm
- 80 mm

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

# RCS2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	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	B:ブレーキ FT:フート金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い									

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。

## 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-SA6C-□-30-12-□-□-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-□-30-6-□-□-□-□		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-□-30-3-□-□-□-□		3	18	6	96.8	

### ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)				吸引量 (Nℓ/min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6C	
	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	-	-

## 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。

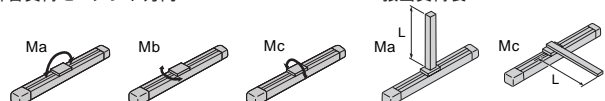
## オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 8.9N・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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロード  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

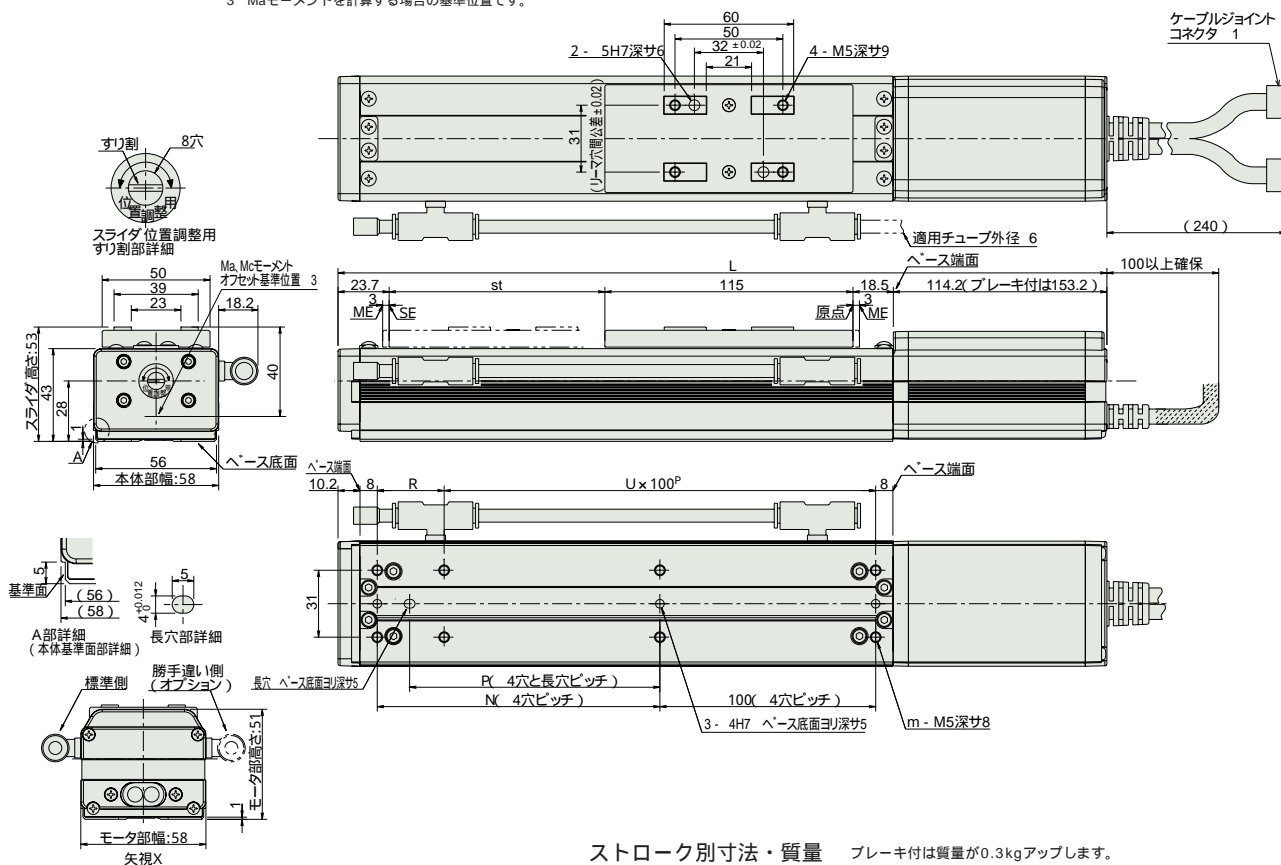
パルスモータ  
20 w  
30 w  
60 w  
100 w  
150 w

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2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334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 プレーキ付は質量が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
プレーキ付	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

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
ポジションモード		SCON-C-30D -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	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-30D -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- -1-30D -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。

「一体」  
タイプ  
「ロード」  
タイプ  
「イニシエイト」  
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」

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

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

# RCS2CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

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	100:100mm ↓ 800:800mm (100mmピッチ毎設定)	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	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上のポイント

(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。加速度は上記値が上限となります。

(3)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。

## 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-□-60-16-□-□-□-□	60	16	12	3	63.8	100-800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-□-60-8-□-□-□-□		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-□-60-4-□-□-□-□		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	100-600 (100mm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 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA7C	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	I	A
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-
700	-	-
800	-	-

## 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。

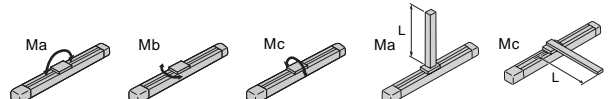
## オプション価格表(標準価格)

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	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P383	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロボット  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

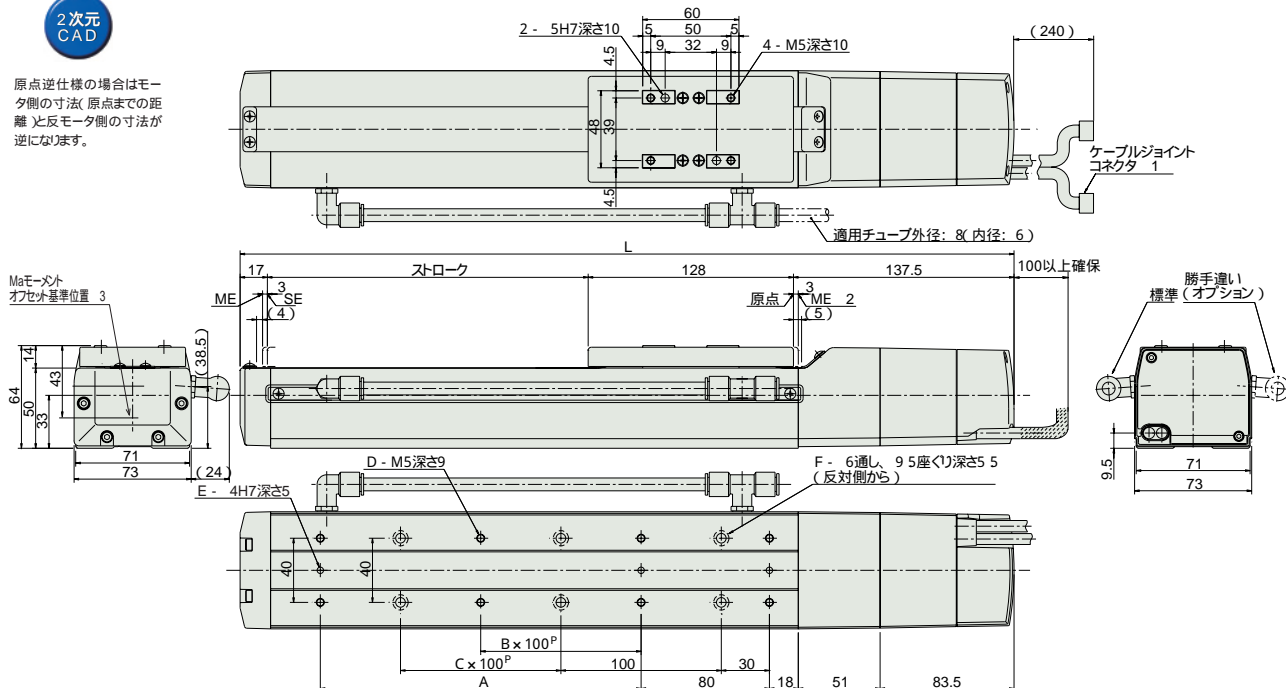
パルスモータ  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

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](http://www.iai-robot.co.jp)

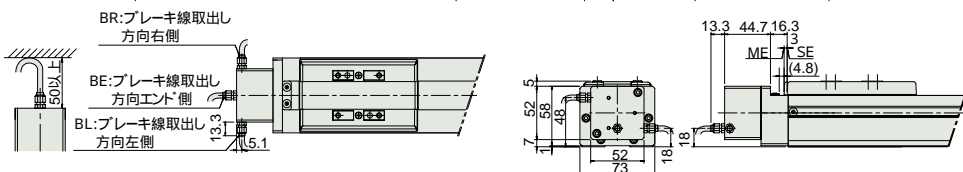
2次元 CAD

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。



- 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334ページをご参照ください。
- 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。
- 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	100	200	300	400	500	600	700	800
L	382.5	482.5	582.5	682.5	782.5	882.5	982.5	1082.5
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
E	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	6	8	10	12	14	16	18
質量(kg)	2.8	3.2	3.7	4.1	4.6	5.0	5.5	5.9

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
ポジションモード		SCON-C-60 -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	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60 -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- -1-60 -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  
タイプ  
スライダ  
タイプ  
ロード  
タイプ  
イムリット  
タイプ  
モーター  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

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



# RCS2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

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	100:100mm ↓ 600:600mm (100mmピッチ毎設定)	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	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い									

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。

## 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-SS7C-□-60-12-□-□-□-□	60	12	15	4	85	100~600 (100mm毎)
RCS2CR-SS7C-□-60-6-□-□-□-□		6	30	8	170	

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

### ストロークと最高速度 / 吸引量

ストローク / リード	100-500 (100mm毎)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	600	470	50
6	300	230	30

(単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS7C	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	I	A
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-

## 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。

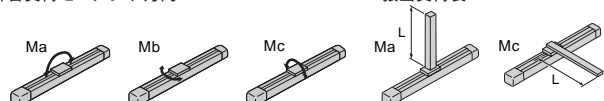
## オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
リード  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
コントローラ

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

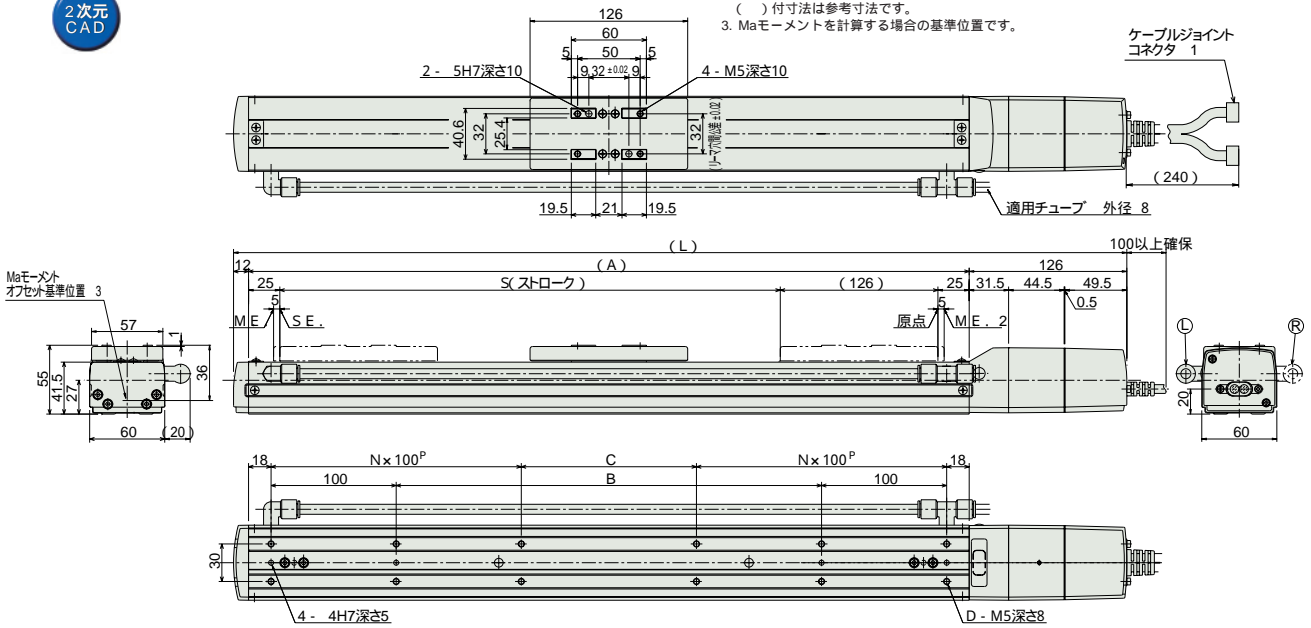
パルスモータ  
20 W  
30 W  
60 W  
100 W  
150 W

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](http://www.iai-robot.co.jp)

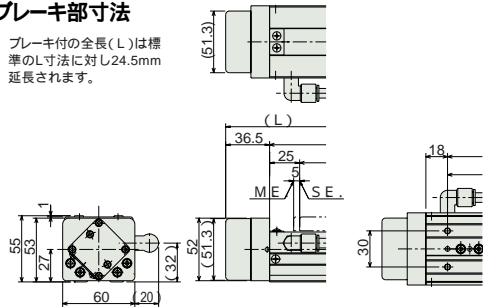
2次元  
CAD

- 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334ページをご参照ください。
- 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。
- Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



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。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600
L	414	514	614	714	814	914
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.4	4.0	4.7	5.3	6.0	6.6

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-60 -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	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60 -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- -1-60 -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				-

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。

「一体」  
ロボシリンダ  
タイプ  
ロボット  
タイプ  
アルミニウム  
タイプ  
ステンレス  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴対応  
「コンパクト」  
ロボシリンダ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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

# RCS2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2CR	-	SS8C	-		-		-		-		-		-	
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							
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1000:1000mm (100mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い							

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。

### 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-SS8C-□-100-20-□-□-□-□	100	20	20	4	84.9	100-1000 (100mm毎)
RCS2CR-SS8C-□-100-10-□-□-□-□		10	40	8	169	
RCS2CR-SS8C-□-150-20-□-□-□-□	150	20	30	6	128	
RCS2CR-SS8C-□-150-10-□-□-□-□		10	60	12	256	

#### ストロークと最高速度 / 吸引量

ストローク (mm)	100-600 (100mm毎)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
20	1000	960	765	625	515	80
10	500	480	380	310	255	40

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

#### エンコーダ種類 / ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SS8C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	100W	150W	100W	150W
100	-	-	-	-
200	-	-	-	-
300	-	-	-	-
400	-	-	-	-
500	-	-	-	-
600	-	-	-	-
700	-	-	-	-
800	-	-	-	-
900	-	-	-	-
1000	-	-	-	-

#### 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。

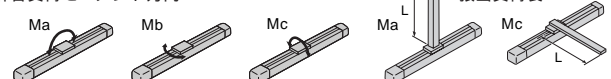
#### オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
許容負荷モーメント	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・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)

許容負荷モーメント方向



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロッド  
タイプ  
アルミ  
タイプ  
ステン  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴  
対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

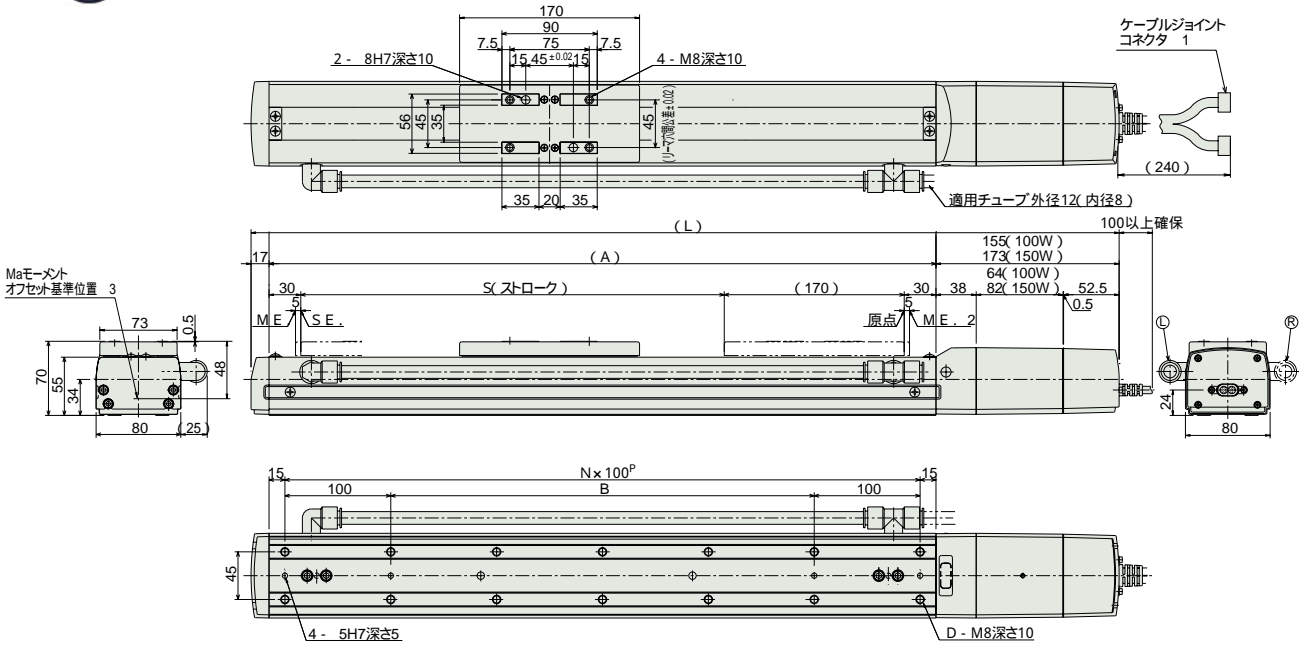
パルスモータ  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

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](http://www.iai-robot.co.jp)

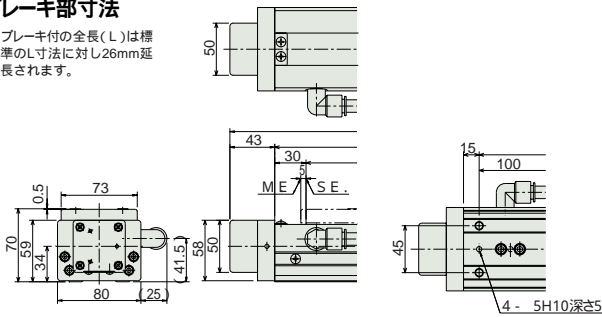
2次元  
CAD

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334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。



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26mm延長されます。



ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
L	100W	502	602	702	802	902	1002	1102	1202	1302	1402
	150W	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420
A	330	420	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	
質量(kg)	7.0	8.1	9.2	10.3	11.4	12.5	13.6	14.7	15.8	16.9	

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-100 -NP-2- SCON-C-150 -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	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ			SSEL-C-1-100 -NP-2- SSEL-C-1-150 -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能				
プログラム制御 1-6軸タイプ	XSEL- -1-100 -N1-EEE-2- XSEL- -1-150 -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。

「一体」  
コントローラ  
タイプ  
スライダ  
タイプ  
ロード  
タイプ  
イムニット  
タイプ  
モーター  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴  
対応  
「一体」  
コントローラ

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

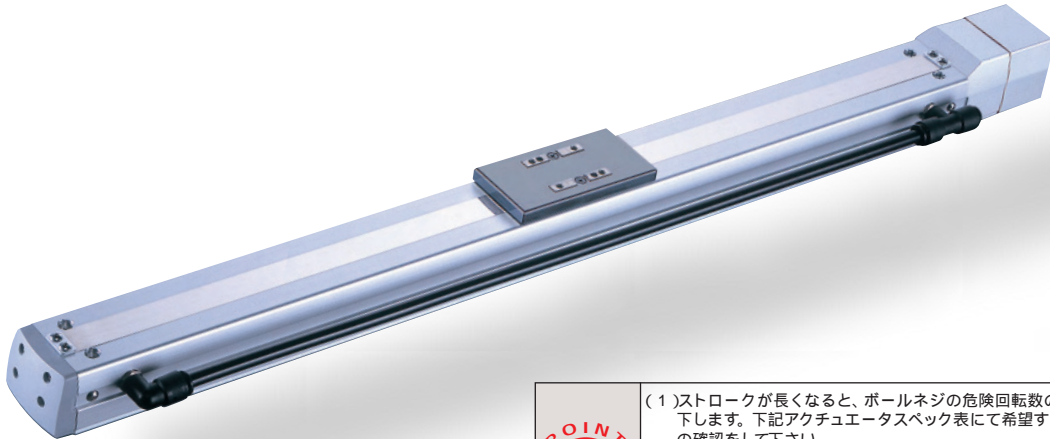
パルスモータ  
20 w  
30 w  
60 w  
100 w  
150 w

# RCS2CR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

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 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	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上のポイント

- (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)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。

## 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-SA5D-□-20-12-□-□-□-□	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5D-□-20-6-□-□-□-□		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5D-□-20-3-□-□-□-□		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 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

## エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA5D	
	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	-	-

## 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。

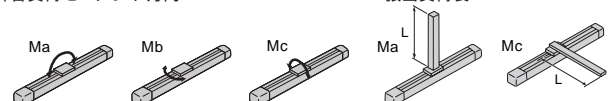
## オプション価格表(標準価格)

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	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P383	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

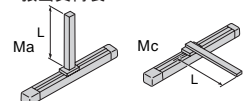
## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 4.9N・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
그리스	低発塵 그리스 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)

許容負荷モーメント方向



張り出し負荷長



一体型  
コントローラ  
スライダ  
タイプ  
ロード  
タイプ  
アブソリュート  
タイプ  
各ページ  
タイプ  
クリーン  
対応  
防滴  
対応  
コントローラ

40mm  
52mm  
58mm  
60mm  
73mm  
80mm

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。

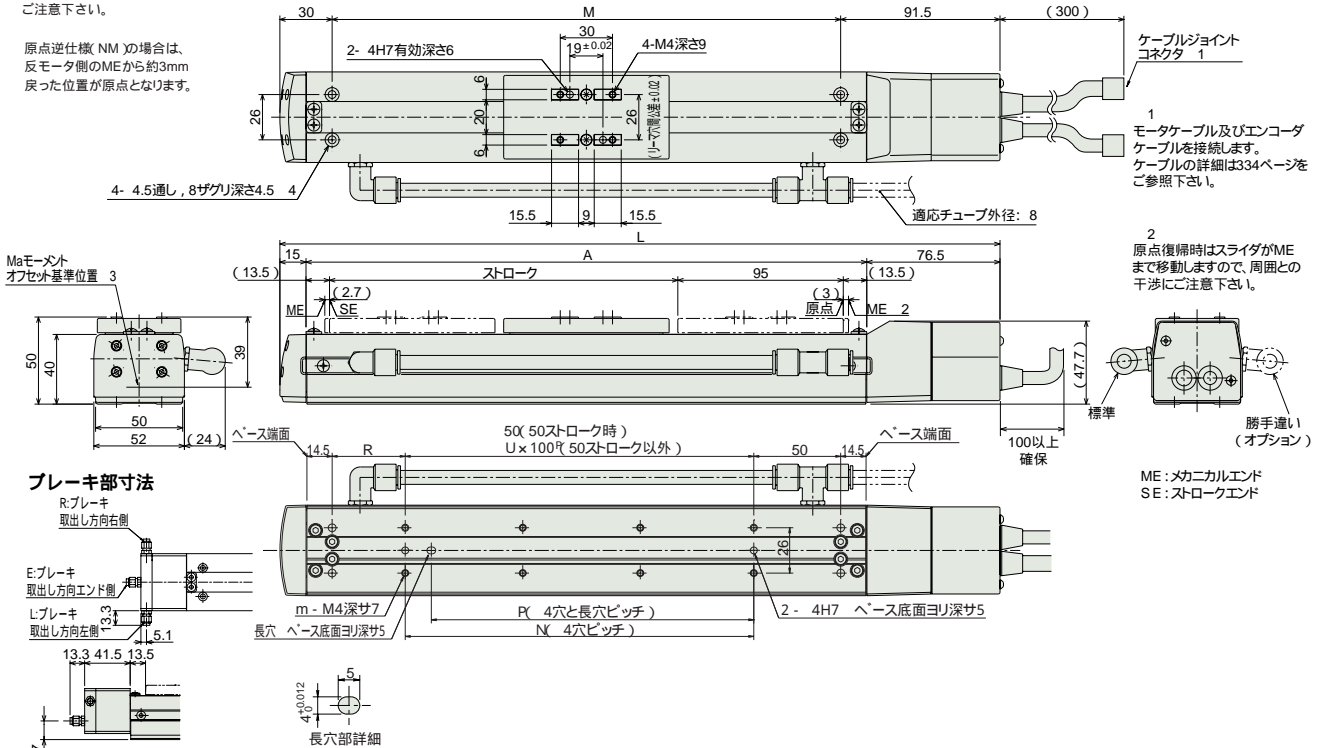
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

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。

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334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。



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。

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

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
ポジションモード		SCON-C-20 -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	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20 -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- -1-20 -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。

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  
アプソ  
タイプ  
クリーン  
防滴対応  
コントローラ

40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
73 mm  
80 mm

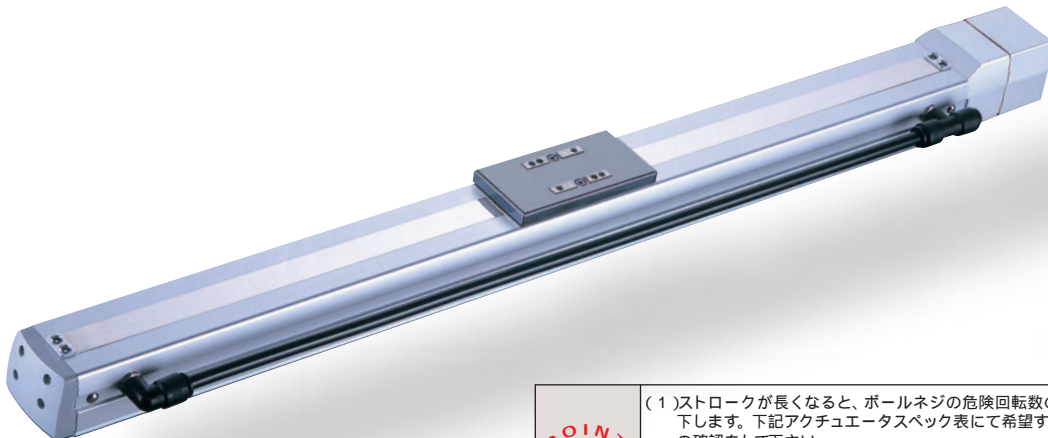
パルスモータ  
20 w  
30 w  
60 w  
100 w  
150 w

# RCS2CR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

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 SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: :長さ指定 R: :ロボツケケーブル	BE:プレーキ(配線エンド側取り出し) BL:プレーキ(配線左側取り出し) BR:プレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い											

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



**POINT**  
選定上のポイント

- (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)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。

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 73 mm
- 80 mm

- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ

- 一体型
- スライダタイプ
- ロボットタイプ
- アブソリュートタイプ
- 各種タイプ

アクチュエータ仕様						ストロークと最高速度/吸引量						
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)			50-450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)	
RCS2CR-SA6D-□-30-12-□-□-□-□	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)	12	800	760	640	540	50
RCS2CR-SA6D-□-30-6-□-□-□-□		6	12	3	48.4		6	400	380	320	270	30
RCS2CR-SA6D-□-30-3-□-□-□-□		3	18	6	96.8		3	200	190	160	135	15

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

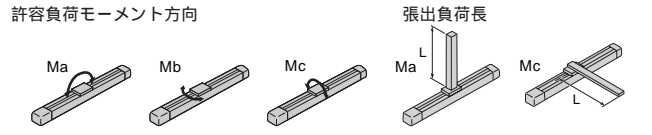
ストローク (mm)	タイプ記号 SA6D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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。

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	P381	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	P383	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	P389	-

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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: 8.9N・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)



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

