

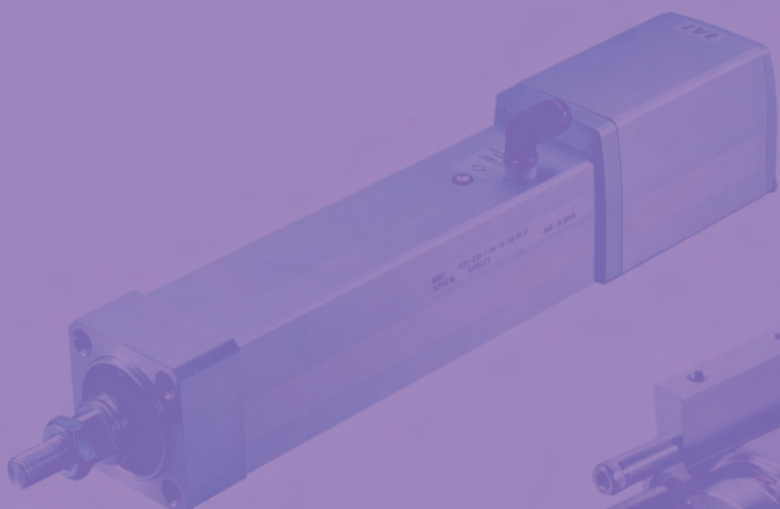
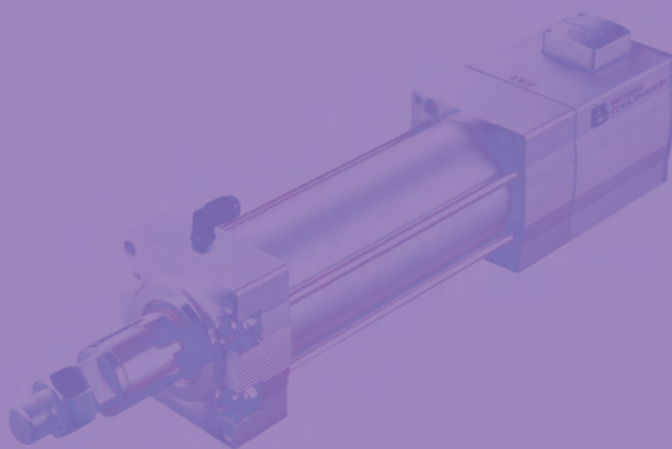


防塵・防滴対応タイプ

RCP2W

RCAW

RCS2W



RCP2W <i>series</i> パルスモータ タイプ	スライダタイプ	カップリングタイプ	幅160mm	RCP2W-SA16C	271
	ロッドタイプ	カップリングタイプ	幅45mm	RCP2W-RA4C	273
			幅64mm	RCP2W-RA6C	275
		高推力タイプ	幅100mm	RCP2W-RA10C	277
RCAW <i>series</i> 24V サーボモータ タイプ	ロッドタイプ	カップリングタイプ	幅32mm	RCAW-RA3C	279
		ビルドインタイプ	幅32mm	RCAW-RA3D	
		モータ折返しタイプ	幅32mm	RCAW-RA3R	
	ロッドタイプ	カップリングタイプ	幅37mm	RCAW-RA4C	281
		ビルドインタイプ	幅37mm	RCAW-RA4D	
		モータ折返しタイプ	幅37mm	RCAW-RA4R	
RCS2W <i>series</i> 200V サーボモータ タイプ	ロッドタイプ	カップリングタイプ	幅37mm	RCS2W-RA4C	283
		ビルドインタイプ	幅37mm	RCS2W-RA4D	
		モータ折返しタイプ	幅37mm	RCS2W-RA4R	

「蓋」
 コントローラ

スライダ
 タイプ

ロッド
 タイプ

イムニシト
 タイプ

モータ折
 返し
 タイプ

クリーン
 対応

防滴対応

コントローラ

32
 mm

37
 mm

45
 mm

58
 mm

64
 mm

100
 mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

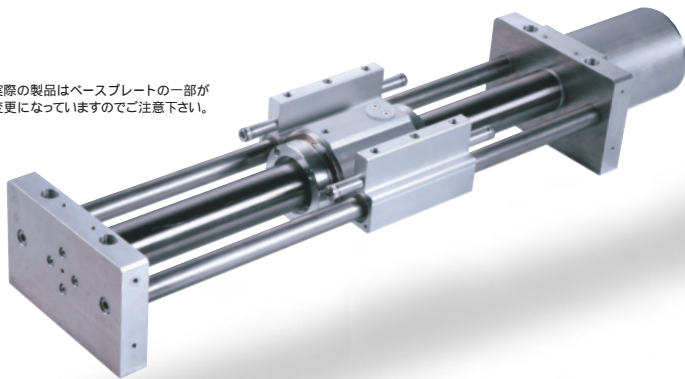
RCP2W-SA16C

ロボシリンダ 防水タイプ 本体幅158mm パルスモータ ストレート形状

型式項目	RCP2W-SA16C-I-86P-□-□-□-□-□-□-□-□							
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	8: 8mm 4: 4mm	50:50mm } 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CF RCP2-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	CO:カバー付き NM:原点逆仕様

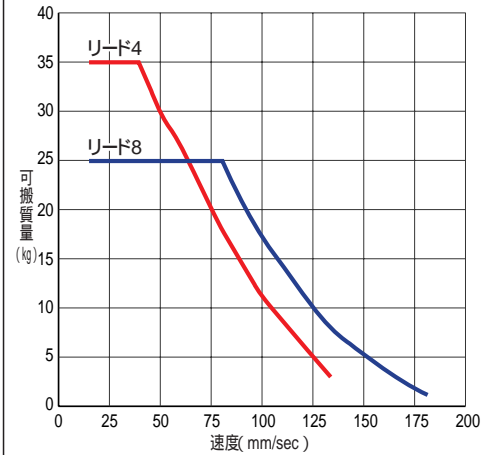
型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。

実際の製品はベースプレートの一部が変更になっていますのでご注意ください。



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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2G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)	
RCP2W-SA16C-I-86P-8-□-□-□-□	8	~25	不可	50~600 (50mm毎)
RCP2W-SA16C-I-86P-4-□-□-□-□	4	~35	不可	50~600 (50mm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

リード	ストローク (mm)	50~600 (50mm毎)
8	50~600	180
4	50~600	133

(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 SA16C	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	カバーなし	カバー付
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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
カバー付	CO	P272	-
原点逆仕様	NM	P385	-

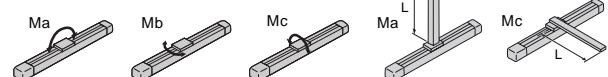
ケーブル長価格表(標準価格)

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)	-

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	±0.08mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	20無潤滑直動滑りガイド
静的許容不可モーメント	20.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向200mm以下
保護構造	IP67
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
インクリメンタル
タイプ
クレーン
対応
防滴対応
コントローラ

32mm
37mm
45mm
64mm
100mm
158mm

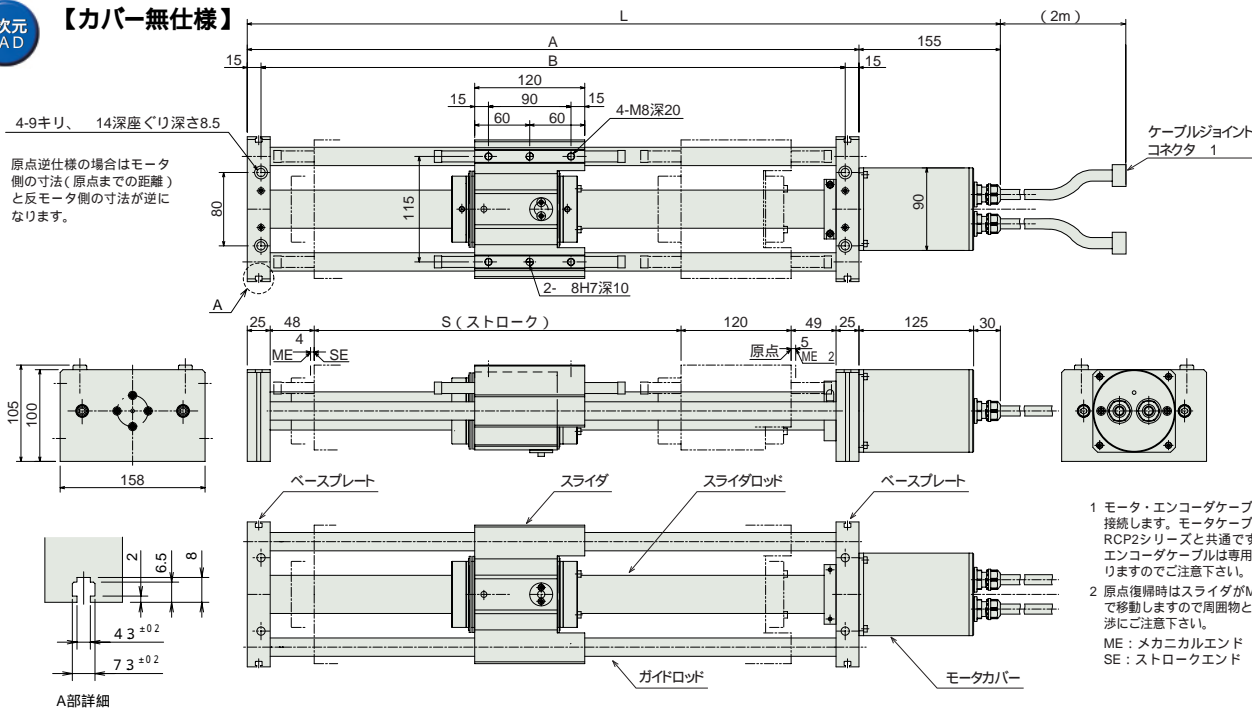
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

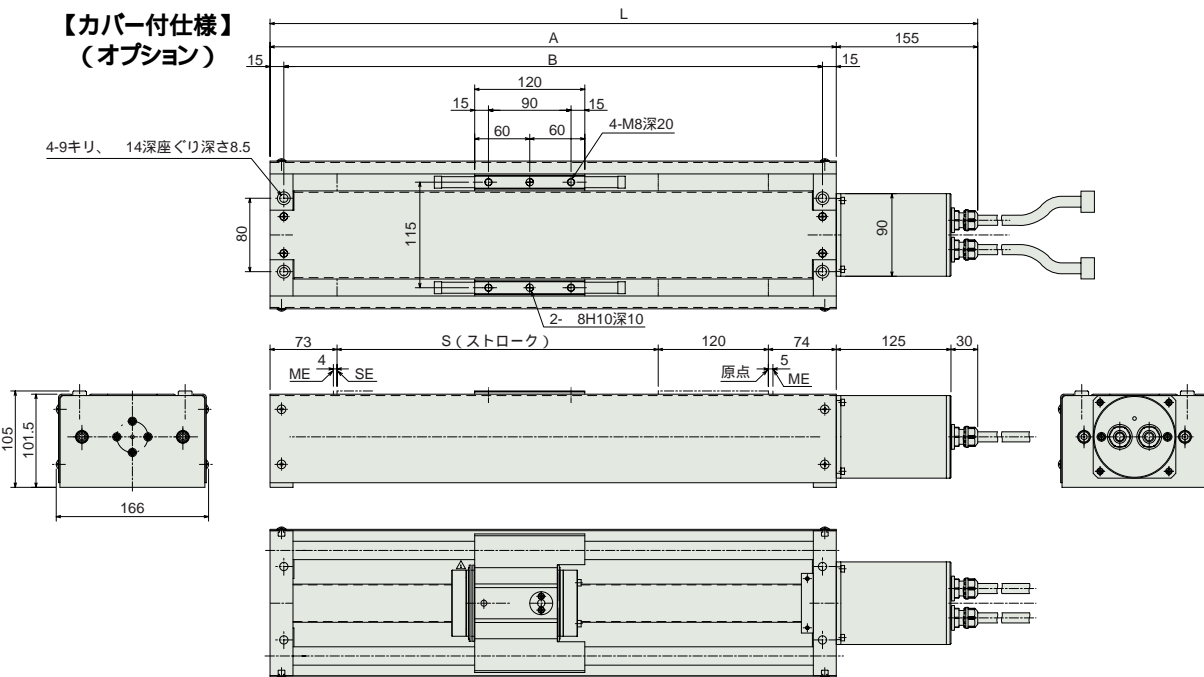
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

【カバー無仕様】



【カバー付仕様】
(オプション)



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	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
B	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
カバー無質量(kg)	9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7	15.1
カバー付質量(kg)	10.5	11.1	11.8	12.5	13.2	13.8	14.6	15.3	15.9	16.6	17.3	18.9

コントローラ

適応コントローラ

RCP2WSA16C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。

コントローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
インクリメントタイプ
ディバイスタイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ

32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm

パルスモータ

20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCP2W-RA4C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ カップリング仕様

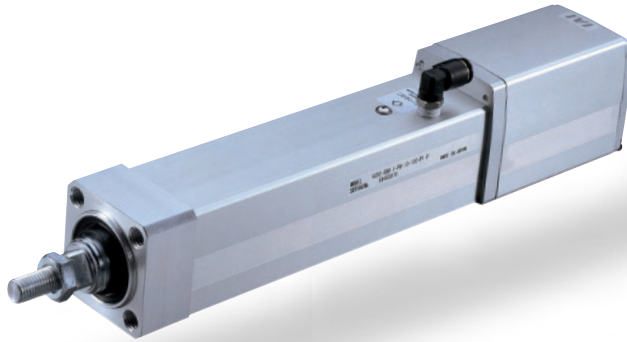
型式項目 **RCP2W - RA4C - I - 42P -** - - **P1** - -

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
42P:パルスモータ 42 サイズ
10:10mm
5:5mm
2.5:2.5mm
50:50mm
300:300mm (50mmピッチ毎設定)

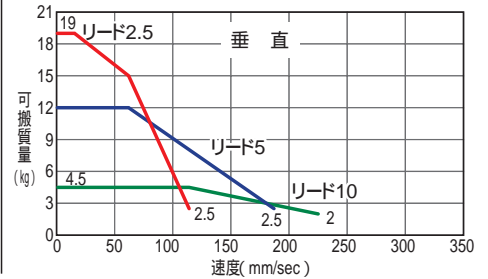
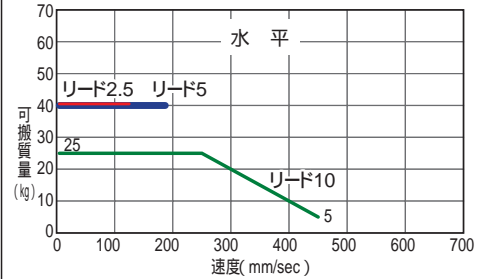
P1:PCON
PSEL
N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X:長さ指定
R:ロボットケーブル
B:ブレーキ付き
FL:フランジ付き
FT:フート金具付き
NM:原点逆仕様

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

- (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) 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。右上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下さい。
- (3) 可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2G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)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2W-RA4C-I-42P-10- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	10	~25	~4.5	150	50-300 (50mm毎)
RCP2W-RA4C-I-42P-5- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	5	40	~12	284	
RCP2W-RA4C-I-42P-2.5- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	2.5	40	~19	358	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)		
	50~200 (50mm毎)	250	300
10	450	450	350
5	250	250	250
2.5	190	190	175
2.5	125 115	115	85

(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	
	RA4C	エンコーダ種類
50	-	インクリメンタル
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

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
ブレーキ付き	B	P381	-
フランジ付き	FL	P382	-
フート金具付き	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

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
ロッド径	22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
保護構造	IP65
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
ロッド
タイプ
アルミ
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

32mm
37mm
45mm
64mm
100mm
158mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

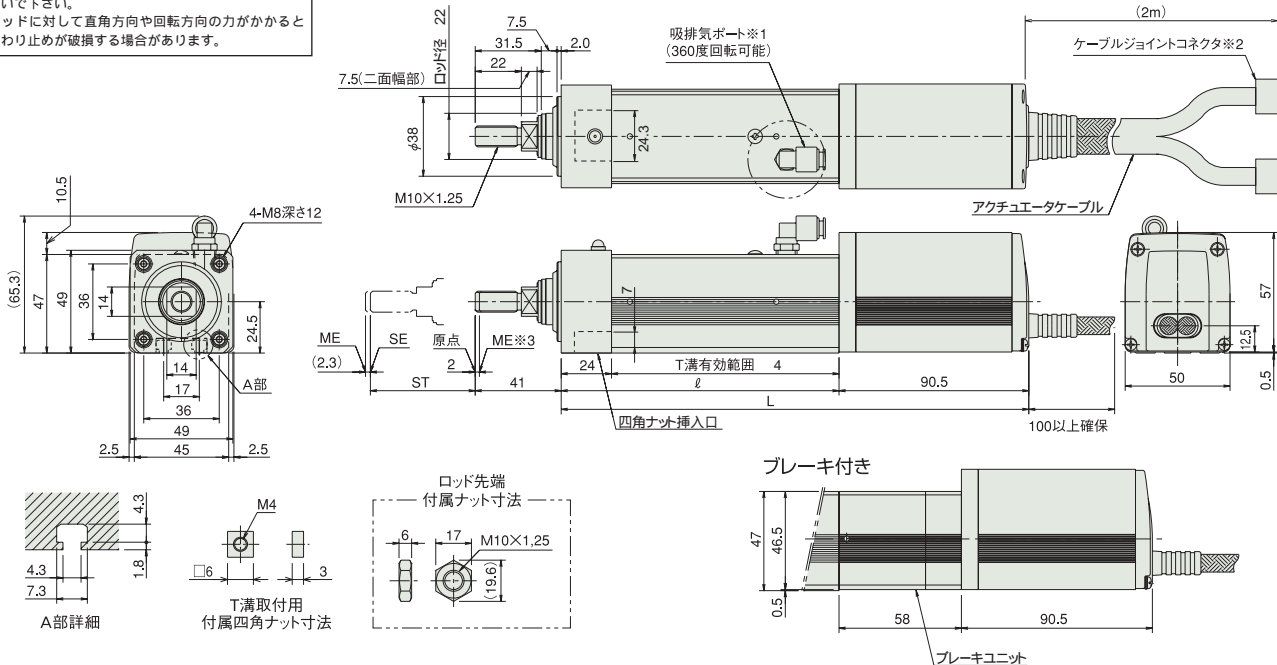
寸法図

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

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかると
まわり止めが破損する場合があります。



- 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径 6のチューブを差し込み、水のからない1所まで延長してご使用下さい。
- 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。
- 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺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
()寸法は参考寸法です。
- ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意下さい。

ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が58mm延長、質量が0.4kgアップします。

ストローク別寸法・質量 ()内はブレーキ付きの場合です。 内は垂直使用の場合です。

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	132.5	182.5	232.5	282.5	332.5	382.5
L	223(281)	273(331)	323(381)	373(431)	423(481)	473(531)
質量(kg)	1.9	2.1	2.2	2.5	2.9	3.1

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		

コントローラ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ

32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCP2W-RA6C

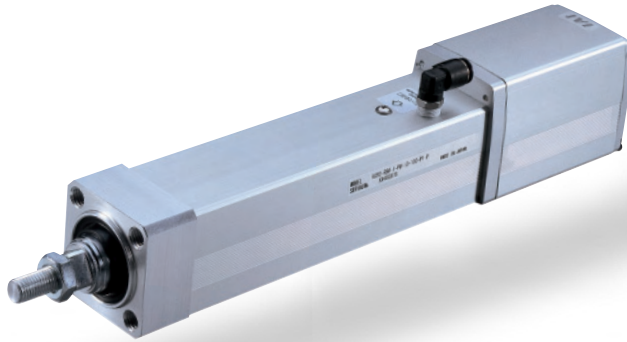
ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ カップリング仕様

型式項目 RCP2W - RA6C - I - 56P - - - P1 - -

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

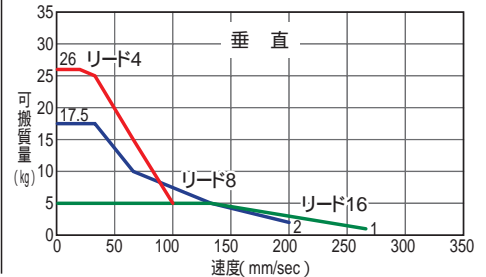
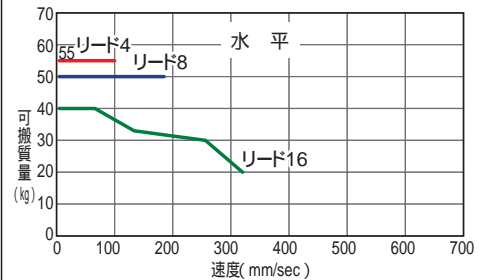
I:インクリメンタル仕様
56P:パルスモータ 56 サイズ
16:16mm
8: 8mm
4: 4mm
50:50mm
300:300mm (50mmピッチ毎設定)
P1:PCON
PSEL
N:無し
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X: 長さ指定
R: ロボットケーブル
B: ブレーキ付き
FL: フランジ付き
FT: フート金具付き
NM: 原点逆仕様

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)
- (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) 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。右上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下さい。
 - (3) 可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2G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)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2W-RA6C-I-56P-16- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	16	~ 40	~ 5	240	50-300 (50mm毎)
RCP2W-RA6C-I-56P-8- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	8	50	~ 17.5	470	
RCP2W-RA6C-I-56P-4- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	4	55	~ 26	800	

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	50 ~ 300 (50mm毎)
16	320 265
8	200
4	100

(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	
	RA6C	エンコーダ種類
50	-	インクリメンタル
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

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
ブレーキ付き	B	P381	-
フランジ付き	FL	P382	-
フート金具付き	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 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
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP65
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

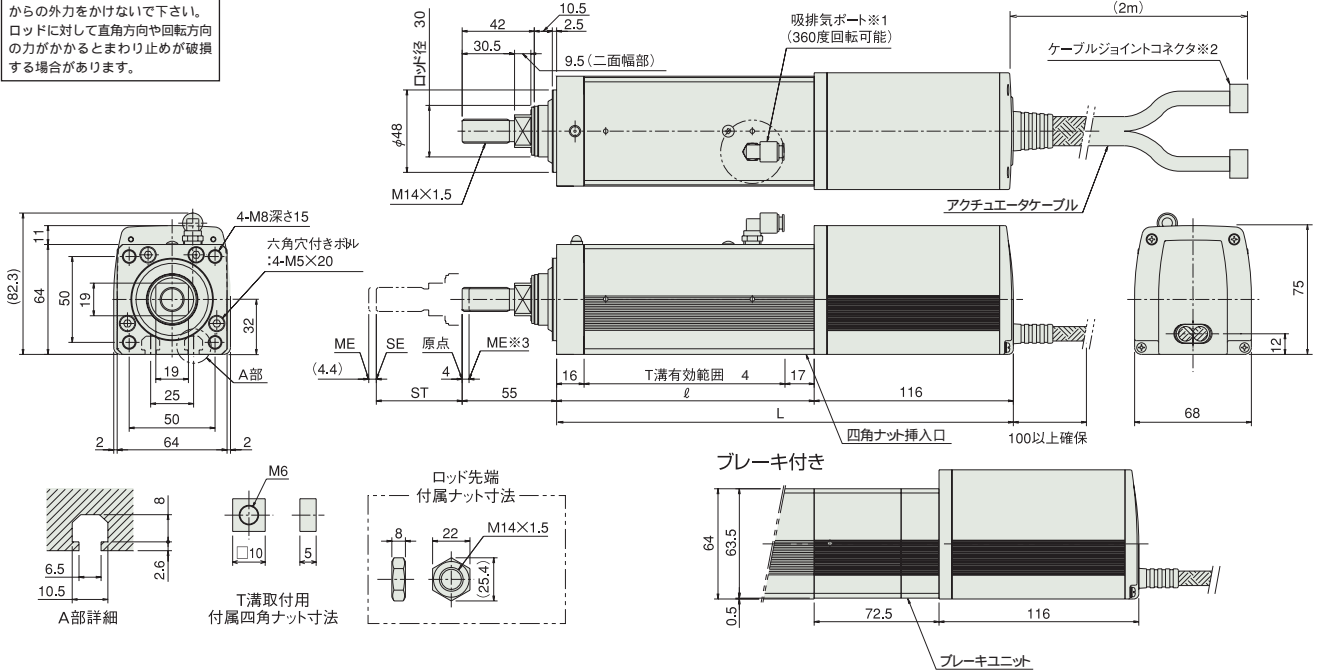
寸法図

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

ロッドにはロッドの進行方向以外の外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



- 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径 6のチューブを差し込み、水のかからない1所まで延長してご使用下さい。
- 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。
- 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺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
()寸法は参考寸法です。
- ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意ください。

ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が72.5mm延長、質量が0.9kgアップします。

ストローク別寸法・質量 ()内はブレーキ付きの場合です。 内は垂直使用の場合です。

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	150	200	250	300	350	400
L	266(338.5)	316(388.5)	366(438.5)	416(488.5)	466(538.5)	516(588.5)
質量(kg)	3.5	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0

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-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				

「一体」コントローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
インクリメントタイプ
デバイスタイプ
クリーン対応
防滴対応
「一体」コントローラ

32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm

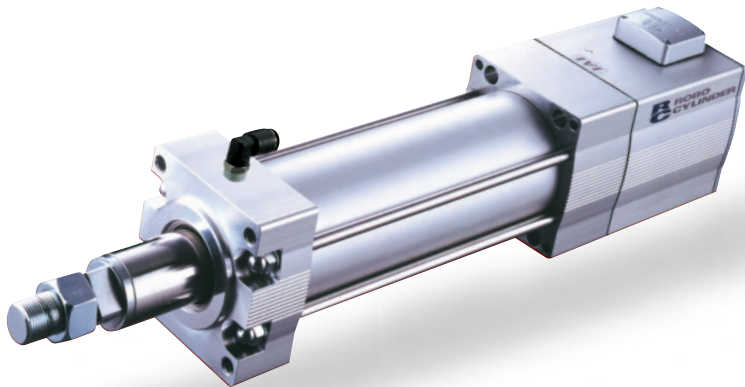
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCP2W-RA10C

ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ 本体幅100mm パルスモータ カップリング仕様

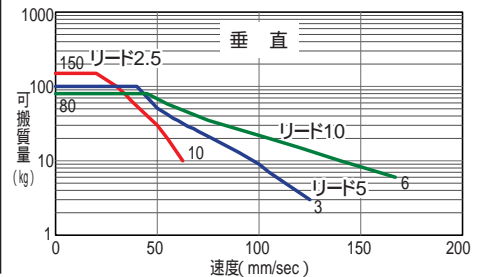
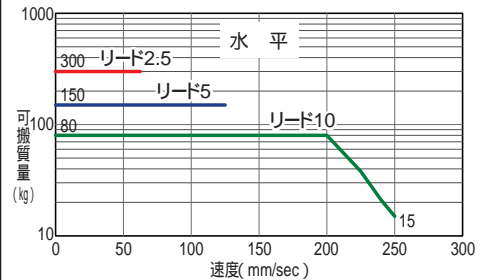
型式項目	RCP2W	-	RA10C	-	I	-	86P	-		-		-		-	P2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション											
インクリメンタル仕様	86Pパルスモータ 86 サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CF RCP2-CF	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X : 長さ指定 R : ロボットケーブル	A1-A3:コネクタケーブル 取出方向変更 B:ブレーキ付き FL:フランジ付き FT:フート金具付き													

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

- (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)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。右上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下さい。
- (3)可搬質量は加速度がリード10:0.04G、リード5:0.02G、リード2.5:0.01G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)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2W-RA10C-I-86P-10-□-P1-□-□	10	~ 80	~ 80	1500	50-300 (50mm毎)
RCP2W-RA10C-I-86P-5-□-P1-□-□	5	150	~ 100	3000	
RCP2W-RA10C-I-86P-2.5-□-P1-□-□	2.5	300	~ 150	6000	

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

リード	ストローク	
	50 ~ 300 (50mm毎)	最高速度 (mm/sec)
10	250	167
5	125	
2.5	63	

(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	
	RA10C	エンコーダ種類
50	-	インクリメンタル
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
ロッド径	40mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

32mm
37mm
45mm
64mm
100mm
158mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
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
コントローラ

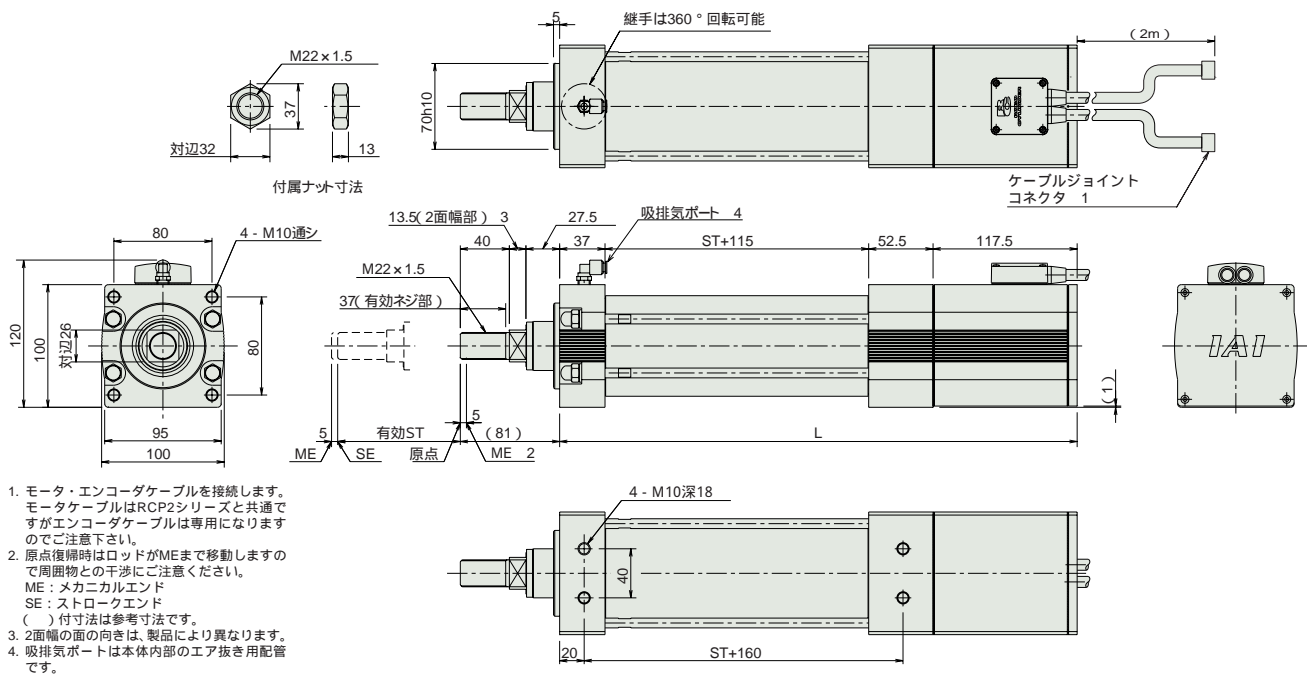
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

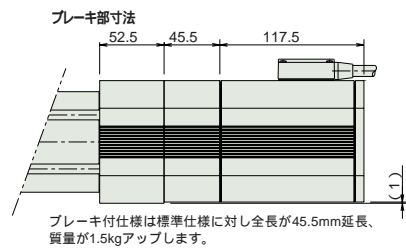
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

RA10Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルはRCP2シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。
2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。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. 2面幅の面の向きは、製品により異なります。
4. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。



ストローク別最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量(kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

- コントローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- 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

- 32 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 64 mm
- 100 mm
- 158 mm

コントローラ

適応コントローラ

RCP2-RA10Cタイプのコントローラは、恐れ入りますがお問い合わせ下さい。

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

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径 32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様 / ビルドイン仕様 / モータ折返し仕様

型式項目	RCAW	-	[]	-	I	-	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									
RA3C: カップリング仕様	I:インクリメンタル 仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (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	下記オプション 価格表参照										

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。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

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)		
RCAW-[]-I-20-10-[]-A1-[]-[]	20	10	4	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCAW-[]-I-20-5-[]-A1-[]-[]		5	9	3	72.4	
RCAW-[]-I-20-2.5-[]-A1-[]-[]		2.5	18	6.5	144.8	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~200 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

記号説明 []タイプ []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		
	RA3C	RA3D	RA3R
	エンコーダ種類 インクリメンタル	エンコーダ種類 インクリメンタル	エンコーダ種類 インクリメンタル
50			
100			
150			
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(1)	B	P381	-
フランジ金具	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
クレビス金具(2)	QR	P386	-
トラニオン金具(前) 3)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後) 3)	TTR	P389	-

- (1) RA3Dはブレーキの設定はありません。
- (2) クレビス金具はRA3Rのみ使用可能です。
- (3) トラニオン金具(後)はRA3C / RA3Dのみ使用可能です。

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
ロッド径	16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
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
ロッド
タイプ
アルミ
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

32
mm
37
mm
45
mm
64
mm
100
mm
158
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

「シリンダ」
タイプ
「スライダ」
タイプ
「ロード」
タイプ
「カムシリンダ」
タイプ
「パイプ」
タイプ
「クリーン」
対応
「防滴」
対応
「オート」
モード

32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

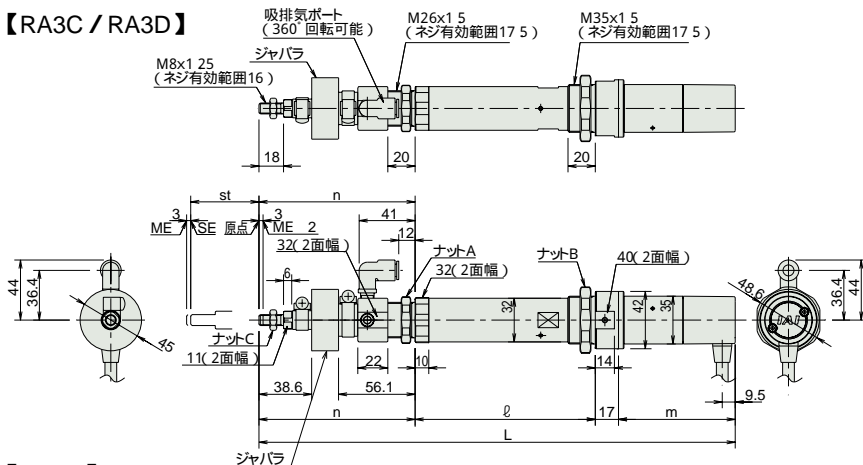
寸法図

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

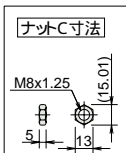
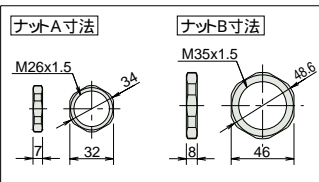
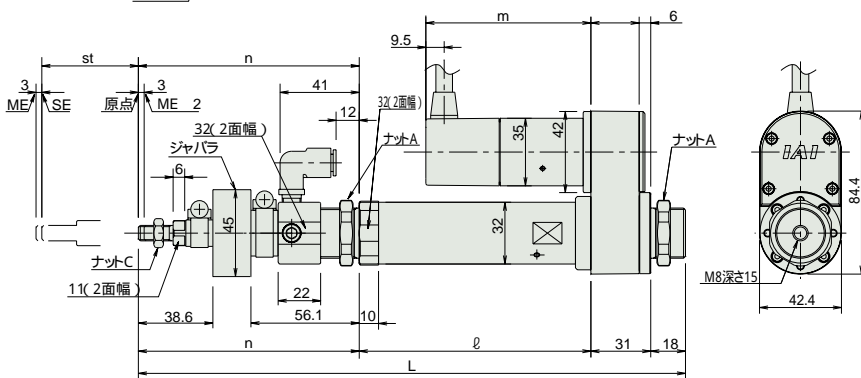
2次元
CAD

- 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

【RA3C / RA3D】



【RA3R】



ストローク別寸法・質量

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R(ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	
L	RA3C	348.9	408.9	468.9	528.9
	RA3D	329.9	389.9	449.9	509.9
	RA3R	283.4	343.4	403.4	463.4
ℓ	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	132	182	232	282
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	85.5			
	RA3D	66.5			
	RA3R	85.5			
n	RA3C	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3D	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3R	114.4	124.4	134.4	144.4
質量 (kg)	RA3C	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3D	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3R	1.1	1.2	1.3	1.4

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R(ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	
L	RA3C	387.9	447.9	507.9	567.9
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	283.4	343.4	403.4	463.4
ℓ	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	124.5			
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	124.5			
n	RA3C	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	114.4	124.4	134.4	144.4
質量 (kg)	RA3C	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3D	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3R	1.3	1.4	1.5	1.6

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-20SI-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-20SI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI-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-20SI-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-20SI-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-20SI-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-1-20SI-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				

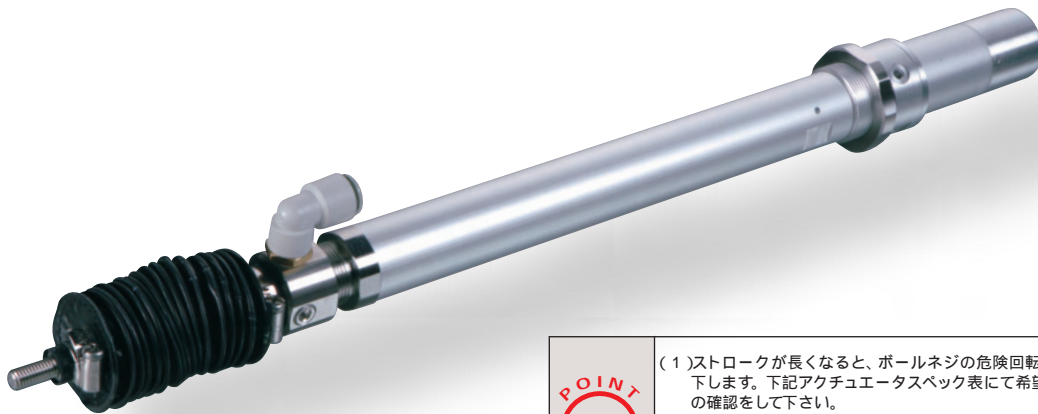
ASELは1軸仕様の場合です。

RCAW-RA4C/RA4D/RA4R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様 / ビルドイン仕様 / モータ折返し仕様

型式項目	RCAW	-	-	-	-	-	-	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		
RA4C: カップリング仕様	RA4D: ビルドイン仕様	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 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (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	下記オプション 価格表参照		

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)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

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 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平	垂直		
RCAW-□-□-20-12-□-□-□-□	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCAW-□-□-20-6-□-□-□-□		6	6.0	2.0	37.7	
RCAW-□-□-20-3-□-□-□-□		3	12.0	4.0	75.4	
RCAW-□-□-30-12-□-□-□-□	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCAW-□-□-30-6-□-□-□-□		6	9.0	3.0	56.6	
RCAW-□-□-30-3-□-□-□-□		3	18.0	6.5	113.1	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

記号説明 □タイプ □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					
	RA4C		RA4D		RA4R	
	エンコーダ種類		エンコーダ種類		エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	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	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
50	20W	30W	20W	30W	20W	30W
100						
150						
200						
250						
300						

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(1)	B	P381	-
フランジ金具	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
クレビス金具(2)	QR	P386	-
トラニオン金具(前) 3)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後) 3)	TRR	P389	-

(1) RA4Dはブレーキの設定はありません。
 (2) クレビス金具はRA4Rのみ使用可能です。
 (3) トラニオン金具(後)はRA4C/RA4Dのみ使用可能です。

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 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

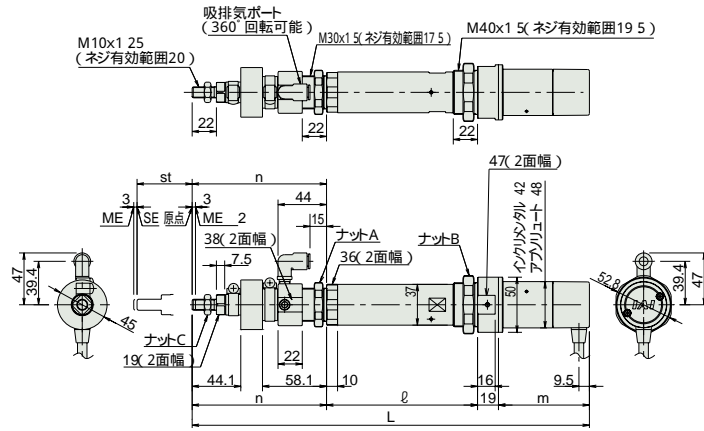
寸法図

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

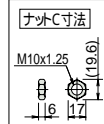
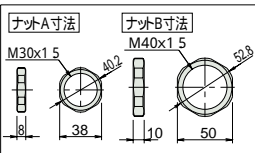
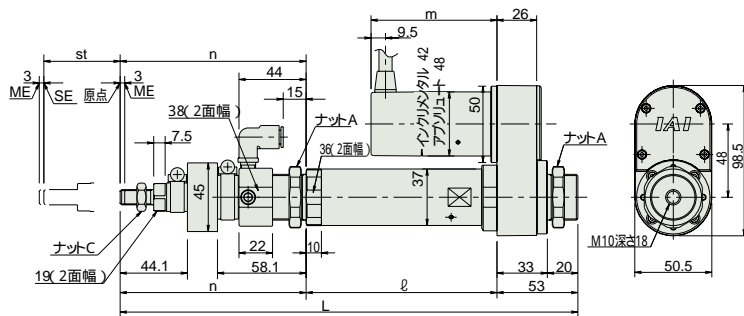
2次元
CAD

- 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

【RA4C / RA4D】



【RA4R】



ストローク別寸法・質量

RCAW-RA4C/RA4D/RA4R(ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300	
L	RA4C	20W インクリ	345.4	405.4	465.4	525.4	586.4	647.4
		アブソ	358.4	418.4	478.4	538.4	599.4	660.4
	30W	インクリ	360.4	420.4	480.4	540.4	601.4	662.4
		アブソ	373.4	433.4	493.4	553.4	614.4	675.4
	RA4D	20W インクリ	323.4	383.4	443.4	503.4	564.4	625.4
		アブソ	336.4	396.4	456.4	516.4	577.4	638.4
30W	インクリ	338.4	398.4	458.4	518.4	579.4	640.4	
	アブソ	351.4	411.4	471.4	531.4	592.4	653.4	
l	RA4R	20W インクリ	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
		アブソ	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
	30W	インクリ	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
		アブソ	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
m	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4D	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4R	20W	125	175	225	275	325	375
		30W	125	175	225	275	325	375
n	RA4C	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4D	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4R	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1
	RA4D	20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1
	RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3

ブレーキが追加されるとRA4Cタイプは、全長が43mm延長されます。RA4Rタイプはモータ部が43mm延長しますが、折返しのため全長は変更ありません。RA4Dタイプはブレーキの設定がありません。また質量はどの機種も0.2kgアップします。

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
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0 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ナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0 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-20I-NP-2-0 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-20I-NP-2-0 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-20I-0-0 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-1-20 -NP-2-0 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(1: インクリ/A: アブソ)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
アブソ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
IP67

32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm

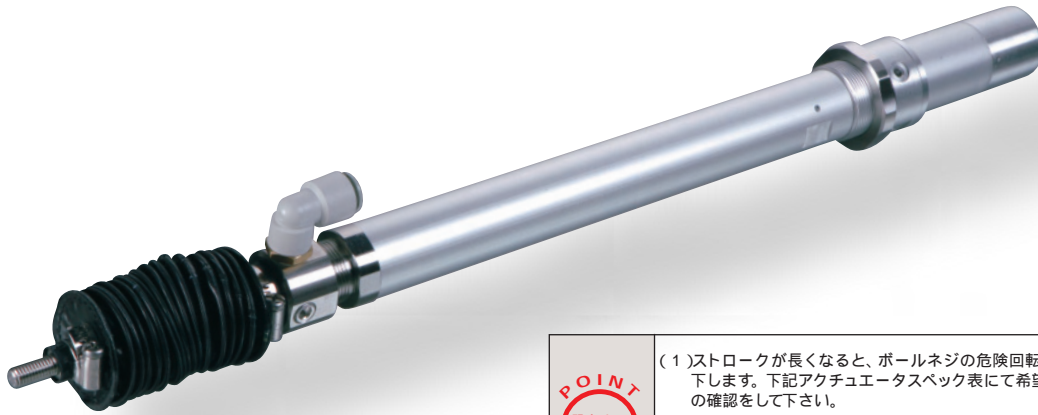
パルスモータ
20 W
30 W
60 W
100 W
150 W

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様/ビルドイン仕様/モータ折返し仕様

型式項目	RCS2W	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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									
RA4C: カップリング仕様	ビルドイン仕様	インクリメンタル 仕様	20: サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 300:300mm (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	下記オプション 価格表参照									
RA4D: ビルドイン仕様	ビルドイン仕様	A:アブソリュート 仕様	30: サーボモータ 30W	3: 3mm													
RA4R: モータ折返し仕様	モータ折返し仕様																

型式項目の内容は前ページをご参照ください。



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下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

- 32mm
- 37mm
- 45mm
- 64mm
- 100mm
- 158mm

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 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2W-□-□-20-12-□-□-□-□	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2W-□-□-20-6-□-□-□-□		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2W-□-□-20-3-□-□-□-□		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2W-□-□-30-12-□-□-□-□	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2W-□-□-30-6-□-□-□-□		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2W-□-□-30-3-□-□-□-□		3	18.0	6.5	113.1	

ストロークと最高速度		
ストローク リード	50~300 (50mm毎)	
12	600	
6	300	
3	150	

(単位はmm/s)

記号説明 □タイプ □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					
	RA4C		RA4D		RA4R	
	エンコーダ種類		エンコーダ種類		エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	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	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
50	20W	30W	20W	30W	20W	30W
100						
150						
200						
250						
300						

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(1)	B	P381	-
フランジ金具	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
クレビス金具(2)	QR	P386	-
トラニオン金具(前) 3)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後) 3)	TRR	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 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
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

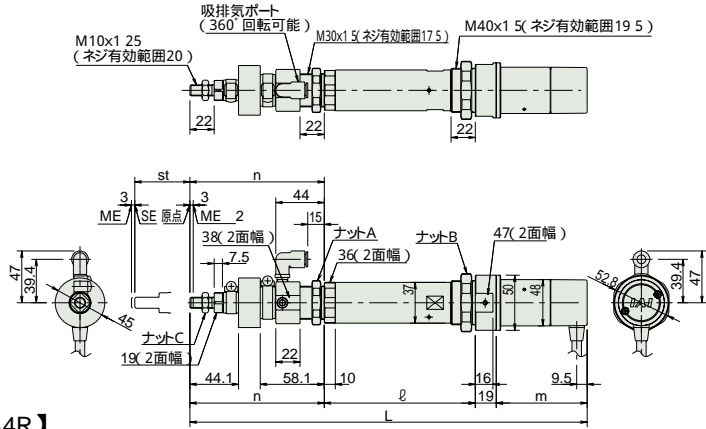
寸法図

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

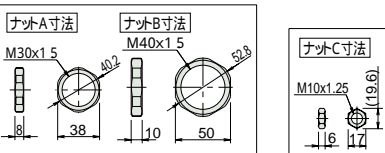
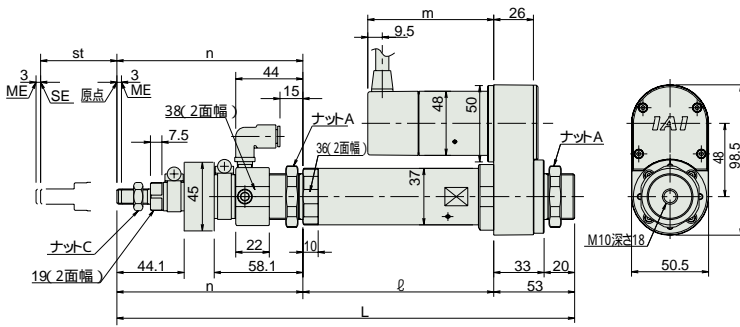
2次元
CAD

- 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

[RA4C / RA4D]



[RA4R]



ストローク別寸法・質量

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R(ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	RA4C 20W	358.4	418.4	478.4	538.4	599.4	660.4
	RA4C 30W	373.4	433.4	493.4	553.4	614.4	675.4
	RA4D 20W	336.4	396.4	456.4	516.4	577.4	638.4
	RA4D 30W	351.4	411.4	471.4	531.4	592.4	653.4
φ	RA4R 20W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
	RA4R 30W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
	RA4C 20W	137	187	237	287	337	387
	RA4C 30W	137	187	237	287	337	387
m	RA4D 20W	137	187	237	287	337	387
	RA4D 30W	137	187	237	287	337	387
	RA4R 20W	125	175	225	275	325	375
	RA4R 30W	125	175	225	275	325	375
n	RA4C 20W	80.5	95.5	110.5	125.5	140.5	155.5
	RA4C 30W	80.5	95.5	110.5	125.5	140.5	155.5
	RA4D 20W	80.5	95.5	110.5	125.5	140.5	155.5
	RA4D 30W	80.5	95.5	110.5	125.5	140.5	155.5
	RA4R 20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4R 30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C 20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1
	RA4D 20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1
	RA4R 20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R(ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	RA4C 20W	401.4	461.4	521.4	581.4	642.4	703.4
	RA4C 30W	416.4	476.4	536.4	596.4	657.4	718.4
	RA4D 20W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4D 30W	ブレーキ付きはありません。					
φ	RA4R 20W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
	RA4R 30W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
	RA4C 20W	137	187	237	287	337	387
	RA4C 30W	137	187	237	287	337	387
m	RA4D 20W	125	175	225	275	325	375
	RA4D 30W	125	175	225	275	325	375
	RA4R 20W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R 30W	ブレーキ付きはありません。					
n	RA4C 20W	123.5	138.5	153.5	168.5	183.5	198.5
	RA4C 30W	123.5	138.5	153.5	168.5	183.5	198.5
	RA4D 20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4D 30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4R 20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4R 30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C 20W/30W	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3
	RA4D 20W/30W	-	-	-	-	-	-
	RA4R 20W/30W	1.7	1.9	2.0	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- 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-1-20 -NP-2- 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				
プログラム制御 1-6軸タイプ				XSEL- 1-20 -N1-EEE-2- 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(I:インクリ/A:アブソ)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。