



スライダタイプ

RCP3
RCP2
RCA2



RCS2





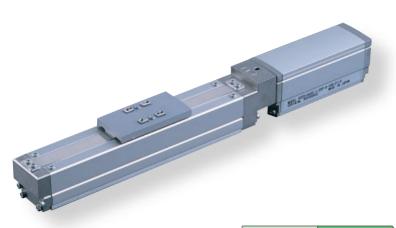
(vester)

TV (TOV

20 P
101/12 E-9
28 P
101/12 E-9
35 P
101/12 E-9
42 P
101/12 E-9
56 P
101/12 E-9
10 W
100 W
100

DCD2	カップリングタイプ	アルミベース	幅32mm	RCP3-SA3C	21
RCP3	·		<u>幅</u> 40mm	RCP3-SA4C	23
series			幅50mm	RCP3-SA5C	25
パルスモータタイプ			幅60mm	RCP3-SA6C	27
	カップリングタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2-SA5C	29
			幅58mm	RCP2-SA6C	31
			幅73mm	RCP2-SA7C	33
		鉄ベース	幅60mm	RCP2-SS7C	35
DCD2			幅80mm	RCP2-SS8C	37
RCP2		高速タイプ	幅80mm	RCP2-HS8C	39
series	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2-SA5R	41
° ¬ T			幅58mm	RCP2-SA6R	43
パルスモータ タイプ			幅73mm	RCP2-SA7R	45
717		鉄ベース	幅60mm	RCP2-SS7R	47
			幅80mm	RCP2-SS8R	49
		高速タイプ	幅80mm	RCP2-HS8R	51
	ベルトタイプ		幅58mm	RCP2-BA6 / BA6U	53
			幅68mm	RCP2-BA7/BA7U	55
	⊥ → 11 \ 6 \ 4 \ 7 \	7112007	#E00	DO40 0400	
RCA2	カップリングタイプ	アルミベース	幅32mm	RCA2-SA3C	57
series			幅40mm	RCA2-SA4C	59
24Vサーボモータタイプ			<u>幅50mm</u> 幅60mm	RCA2-SA5C	61 63
247			『田DUIIIII	RCA2-SA6C	03
	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCA-SA4C	65
	3377 72 72 17	7772 . 7	幅52mm	RCA-SA5C	67
			<u>幅58mm</u>	RCA-SA6C	69
DCA	ビルドインタイプ	アルミベース	幅40mm	RCA-SA4D	71
RCA			幅52mm	RCA-SA5D	73
series			幅58mm	RCA-SA6D	75
041/		鉄ベース	幅40mm	RCA-SS4D	77
24V サーボモータ			幅52mm	RCA-SS5D	79
タイプ			幅58mm	RCA-SS6D	81
	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅40mm	RCA-SA4R	83
			幅52mm	RCA-SA5R	85
			幅58mm	RCA-SA6R	87
	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2-SA4C	89
			幅52mm	RCS2-SA5C	91
			幅58mm	RCS2-SA6C	93
			幅73mm	RCS2-SA7C	95
DCC2		鉄ベース	<u>幅60mm</u>	RCS2-SS7C	97
RCS2			幅80mm	RCS2-SS8C	99
series	ビルドインタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2-SA4D	101
2007			幅52mm	RCS2-SA5D	103
200V サーボモータ	T 4+C\E! 6 /-°	711 > 60 - 7	幅58mm	RCS2-SA6D	105
タイプ	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2-SA4R	107
			幅52mm	RCS2-SA5R	109
			幅58mm 幅72mm	RCS2-SA6R	111
		鉄ベース	幅73mm 幅60mm	RCS2-SA7R RCS2-SS7R	113
		女 ハーク	<u>幅80mm</u>	RCS2-SS8R	115 117
			'[田OUIIIII]	11002-000N	117

P3-SA3C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅32mm パルスモータ カップリング仕様 ■型式項目 RCP3 - SA3C -28P **P1** エンコーダ種類 モータ種類 シリーズ — タイプ 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 1:インクリメンタル 28P:パルスモータ P1:PCON В : ブレーキ付き 6:6mm 50:50mm N:無し NCO:カバー無し仕様 28□サイズ P:1m 4:4mm PSEL 300:300mm S : 3m NM : 原点逆仕様 2:2mm (50mmピッチ毎設定) M: 5m ※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 X□□:長さ指定



P.451 技術資料

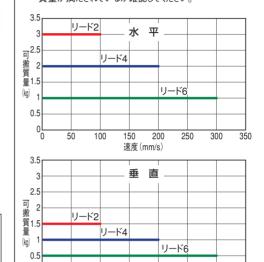
選定上の 注意

(1)RCP3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。 右記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。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード2と垂直使用は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。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3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。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-SA3C-I-28P-6-①-P1-②-③	6	1	0.5	15	
RCP3-SA3C-I-28P-4-①-P1-②-③	4	2	1	22	50~300 (50mm毎)
RCP3-SA3C-I-28P-2-①-P1-②-③	2	3	1.5	44	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

100

150

速度(mm/s)

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
6	300
4	200
2	100

(単位はmm/s)

300

①ストローク別価格表(標準価格)

	加加山北(赤牛川山口)			
	タイプ記号			
	SA3C			
①ストローク	エンコーダ種類			
(mm)	インクリメンタル			
	本体カバー			
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格			
ブレーキ付き	В	→P437	_			
カバー無し	NCO	→P22	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロルットケーブル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	I

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボッ トケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

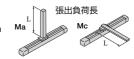
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N·m Mb:7.1N·m Mc:7.9N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:1.96N·m Mb:2.84N·m Mc:3.14N·m
張り出し負荷長	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

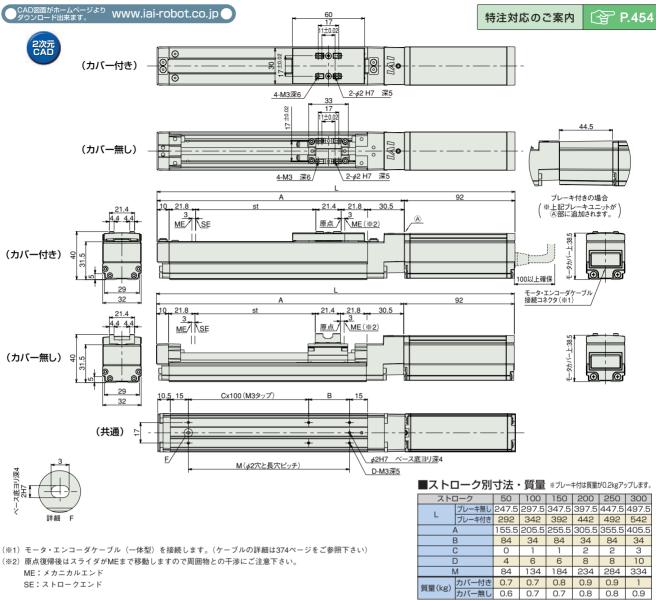
(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向









寸法図

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー タイプ	Ĩ	PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の	E10-5			_	
全カテゴリ対応 ジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			_	
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点		- 最大2A -	_	→P365
ルス列入力タイプ 動ラインドライバ仕様)	á	PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_	7-300
ルス列入力タイプ ーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V	政人二八	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P395

P3-SA4C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 - SA4C -35P

エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 35P:バルスモータ 35□サイズ

リード 10:10mm 5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 適応コントローラ ― 50:50mm

400:400mm

(50mmピッチ毎設定)

P1:PCON PSEL

P1

ケーブル長 N:無し P:1m S : 3m

オプション B : ブレーキ付き NCO:カバー無し仕様 NM : 原点逆仕様

M: 5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

P.451

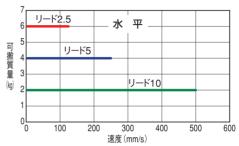


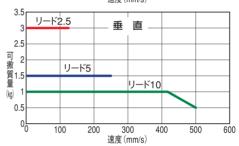
(1)RCP3シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード2.5と垂直使用は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。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-SA4C-I-35P-10-①-P1-②-③	10	2	~1	34	
RCP3-SA4C-I-35P-5-①-P1-②-③	5	4	1.5	68	50~400 (50mm毎)
RCP3-SA4C-I-35P-2.5-①-P1-②-③	2.5	6	3	136	
記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション	•				

■ストロークと最高速度

ストロークリード	50~400 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)						
	タイプ記号					
	SA4C					
①ストローク	エンコーダ種類					
(mm)	インクリメンタル					
	本体カバー					
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格			
ブレーキ付き	В	→P437	_			
カバー無し	NCO	→P24	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16(16m)~ X20(20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ什様

· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.04N·m Mb:4.31N·m Mc:5.00N·m
張り出し負荷長	120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

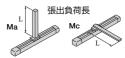
(※) 5,000km走行寿命の場合です。

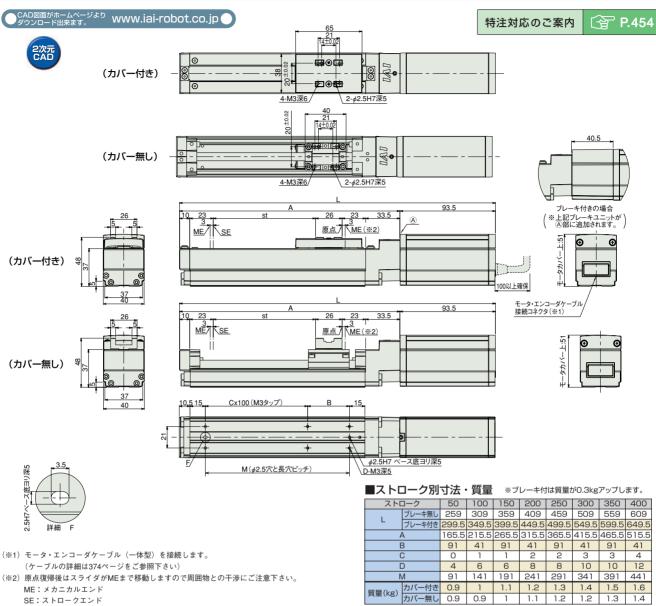
許容負荷モーメント方向











(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

寸法図

適応コントローラ RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。													
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ					
ポジショナー タイプ	Ĩ	PCON-C-35PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_						
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0	位置決めが可能				_						
電磁弁タイプ		PCON-CY-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点								_	→P365
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A -	₽╁ΩΛ	最★2Δ	_	7200			
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	R)	PCON-PO-35PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DG24V		_						
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-35PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_						
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-35P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343					
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-35PI-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			_	→P395					
*** *** *** *** *** *** *** *													

1.2 1.2 1.3 1.4

1.1

P3-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 - SA5C -42P シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 モータ種類

リード l:インクリメンタル 42P:バルスモータ 12:12mm

6: 6mm

3: 3mm

42□サイズ

P1 ストローク 適応コントローラ ― 50:50mm

500:500mm

(50mmピッチ毎設定)

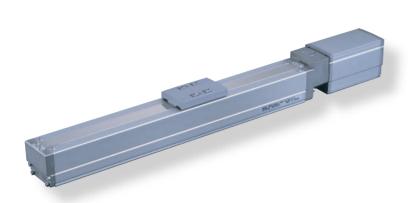
P1:PCON PSEL

ケーブル長 N:無し P:1m S : 3m

オプション B : ブレーキ付き NCO:カバー無し仕様 NM : 原点逆仕様

M: 5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

P.451

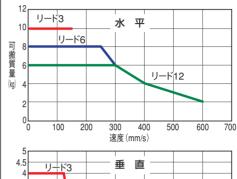


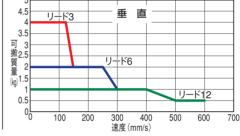
(1)RCP3シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直使用は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。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~6	~1	47	
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~8	~2	95	50~500 (50mm毎)
RCP3-SA5C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	10	~4	189	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)				
	タイプ記号 SA5C			
①ストローク	エンコ-	- ダ種類		
(mm)	【 インクリ	メンタル		
	本体カバー			
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		
350	_	_		
400	_	_		
450	_	_		
500	_	_		

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	В	→P437	_
カバー無し	NCO	→P26	_
原点逆仕様	NM	→P442	

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16(16m)~ X20(20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.92N·m Mb:5.58N·m Mc:8.53N·m
張り出し負荷長	130mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

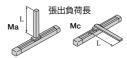
(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







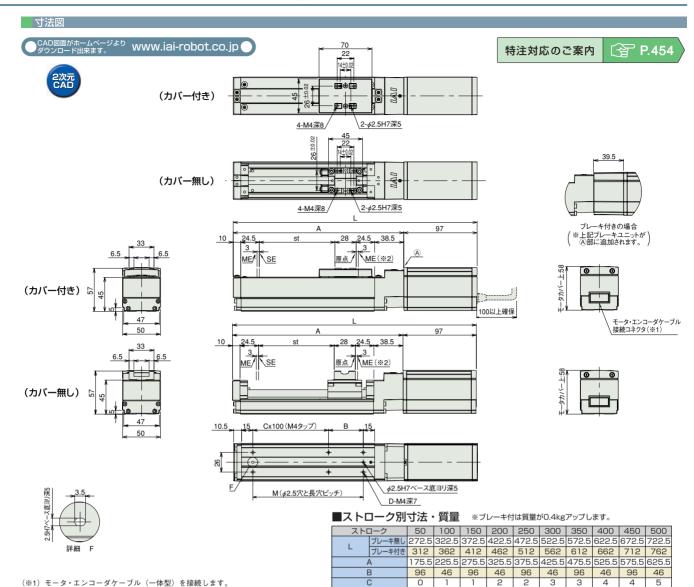


14

496 546

2.5 2.6

2.1 2.2 2.3



(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。 (ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい)

(※2) 原点復帰後はスライダが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

適応コントローラ			
RCP3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	金に応じたタイプをご選択ください。		

Ω

4 6 6

96 146

質量(kg) カバー付き 1.4 1.5 1.6 1.8 カバー無し 1.3 1.4 1.5 1.6

3 3 4 4

10

346

10 12 12

2.2 2.3

2

396 446

8 8

246

296

1.9

1.7 1.8

196

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
ポジショナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能				_			
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		3点		_	→P365	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	á	PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A -	最大2A	是★2∧	_	7500
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ		D024V			_		
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点		_				
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343		
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			_	→P395		
	**PSELは1軸仕様の場合です。									

P3-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 - SA6C -- 42P

> シリーズ — タイプ l:インクリメンタル 42P:バルスモータ

エンコーダ種類 モータ種類 リード 12:12mm 42□サイズ 6: 6mm

3: 3mm

ストローク 50:50mm

600:600mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ ― P1:PCON

P1

PSEL

ケーブル長 N:無し P:1m S : 3m

オプション B : ブレーキ付き NCO:カバー無し仕様 NM : 原点逆仕様

M: 5m X□□:長さ指定



技術資料

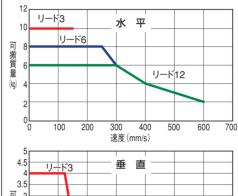
译 P.451



- (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)RCP3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。 右記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0.3G(リード3と垂直使用は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。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3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。



可 搬 2.5 量 1.5 リード6 (kg) リード12 0.5 100 200 400 500 600 700 速度 (mm/s)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-SA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~6	~1	47	
RCP3-SA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~8	~2	95	50~600 (50mm毎)
RCP3-SA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	10	~4	189	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
12	600	540
6	300	270
3	150	135

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)						
	タイプ記号 SA6C					
①ストローク	エンコーダ種類					
(mm)	インクリ	メンタル				
	本体力	ケバー				
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				
550	_	_				
600	_	_				

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	В	→P437	_
カバー無し	NCO	→P28	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
惊年タイプ (ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m Mb:25.2N·m Mc:44.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.31N·m Mb:6.17N·m Mc:10.98N·m
張り出し負荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

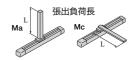
(※) 5,000km走行寿命の場合です。

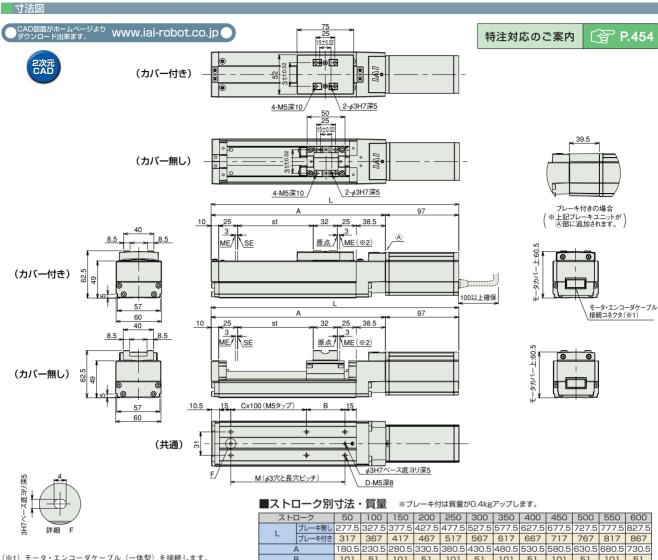
許容負荷モーメント方向











(*1)

(**%**2) J

		100 1130	017	007	717	707	017	007	017	007	/ / /	, , ,	0 1 /	007
		Ā	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5
モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。		В	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
(ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい)	(C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉に	- 1	D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
ご注意下さい。	1	VI	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651
ME:メカニカルエンド	質量(kg)	カバー付き	1.6	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.5
SE:ストロークエンド	只里(16)	カバー無し	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3	3.1

適応コン	ΙП	_=
週心コノ	בין	ーノ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
ポジショナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_			
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		最大2A -	_	→P365		
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		最大2A	\$24V	_	7F303
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V		_			
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_			
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343		
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			_	→P395		

P2-SA5C

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 RCP2 - SA5C -42P

> エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 42□サイズ

干—夕種類

リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 500:500mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON PSEL

P1

N:無し P:1m S:3m M:5m

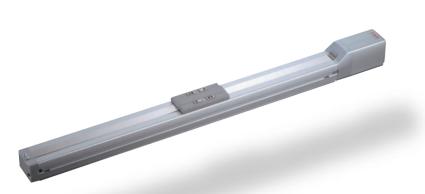
ケーブル長

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 □・長さ指定 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

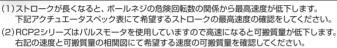
オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

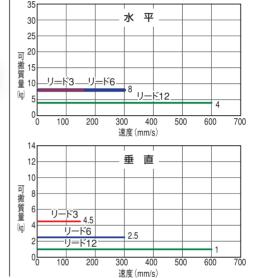
P.451



(3)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。

■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。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(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。 ■ストロークと最高速度

型式	リード	最大可搬貨	ストローク			
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)		
RCP2-SA5C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	4	1			
RCP2-SA5C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	8	2.5	50~500 (50mm毎)		
RCP2-SA5C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	8	4.5			

ストローク リード	50~500 (50mm每)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(リストローク別価格表 (標準価格)						
①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					
50	_					
100	_					
150	_					
200	_					
250	_					
300	_					
350	_					
400	_					
450	_					
500	_					

②ケーブル長価格表(標準価格)

O							
種類	ケーブル記号	標準価格					
	P (1m)	_					
標準タイプ	S (3m)	_					
	M (5m)	_					
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_					
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_					
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_					
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_					
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_					
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_					
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_					
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_					

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

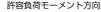
③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

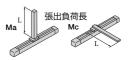
項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10				
繰り返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	0.1mm以下				
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理				
静的許容モーメント	Ma:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m				
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m				
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)				

(※) 5,000km走行寿命の場合です。





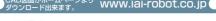




特注対応のご案内

P.454

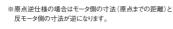


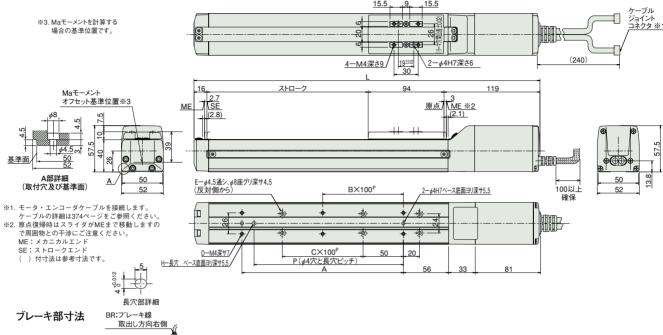




寸法図

反モータ側の寸法が逆になります。





BE:ブレーキ線 取出し方向エント側 BL:ブレーキ線 80 取出し方向左側 10 5.1 ME JSE (2.8)

※ ブレーキ付は全長が40mm(配線エンド側取 出は53.3mm)質量が0.4kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
[L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
	Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
	С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
	D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
	Е	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
	П	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
[質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

油	広	15	<i>1</i> K	П	_=

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。

2	5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					
	ショナー イプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_						
	テゴリ対応 ナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			_						
電磁弁	Ⴜ 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			_	→P365					
	入力タイプ バライバ仕様)		á	ē	Ó	<u> </u>	ũ	PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	75303
	入力タイプ コレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V		_						
	プル通信 イプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_						
ネット	ールド -ワーク イプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343					
	グラム タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0		1500点			_	→P395					

P2-SA6C

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 RCP2 - SA6C -- 42P

エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm 42□サイズ

リード 6: 6mm 600:600mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm

P1:PCON PSEL (50mmピッチ毎設定)

P1

適応コントローラ

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)

N:無し P:1m S:3m M:5m NM:原点逆仕様 □・長さ指定 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

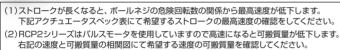
- オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

P.451

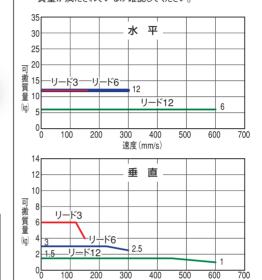


(3)可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

ケーブル長

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。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(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。

		-		
	リード	最大可搬貨	ストローク	
	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-SA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	~1.5	
RCP2-SA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	~3	50~600 (50mm毎)
RCP2-SA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	12	~6	

■ストロークと最高速度 ストローク 50~550 600

速度(mm/s)

リード	(50mm毎)	(mm)		
12	600	540		
6	300	270		
3	150	135		

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

	加川省农(标竿川省)
①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	_

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

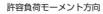
種類	ケーブル記号	標準価格						
	P (1m)	_						
標準タイプ	S (3m)	_						
	M (5m)	_						
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_						
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_						
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_						
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_						
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_						
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_						
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_						
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_						

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

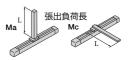
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。









P.454

特注対応のご案内



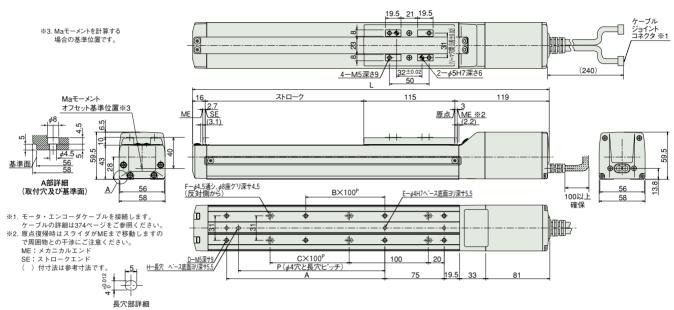
CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp





反モータ側の寸法が逆になります。

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と



ブレーキ部寸法 BR:プレーキ線取出し 方向右側 BE:ブレーキ線取出し **⊕** ⊕ □ **⊕** ⊕ **⊕** 13.3 41.714.3 ME 7(SE (3.1)

※ ブレーキ付は全長が40mm(配線エンド側取 出は53.3mm)質量が0.4kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
С	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
Е	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
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585
質量(kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4

油皮コ	~/	ЬΠ	

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			
ポジショナー タイプ	Ĩ	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_				
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIZM			_				
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			_	→P365			
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ĩ	Ñ			PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)				オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	AXALA	_			
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_				
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343			
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			_	→P395			

P2-SA7C

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 RCP2 - SA7C -**56P**

エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 56P:バルスモータ 56□サイズ

リード 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm

ストローク 50:50mm 800-800mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON

PSEL

P1

N:無し P:1m S:3m M:5m □・長さ指定

ケーブル長

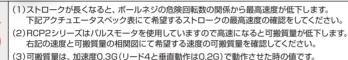
BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様

R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

オプション

技術資料

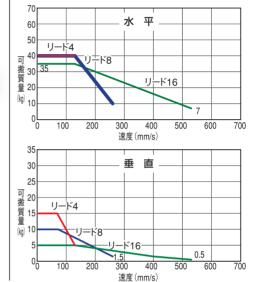
P.451



加速度は上記値が上限となります。

■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。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(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	最大可搬貨	ストローク	
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-SA7C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~35	~5	
RCP2-SA7C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~40	~10	50~800 (50mm毎)
RCP2-SA7C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	40	~15	
記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション	•			

■ストローク	と最高速度
ストローク	50~700

ストローク リード	50~700 (50mm毎)	~800 (mm)
16	533	480
8	266	240
4	133	120

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標進価格)

© / (i L /	
①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
50/100	_
150/200	_
250/300	_
350/400	_
450/500	_
550/600	_
650/700	_
750/800	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

0		
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

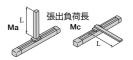
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5.000km走行寿命の場合です。

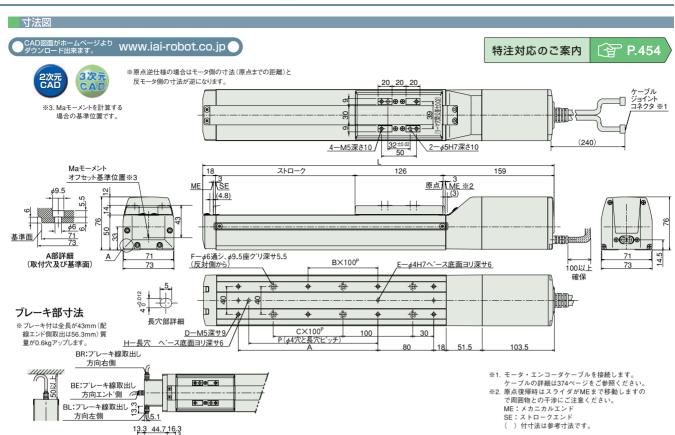








パルスモータ 56_P



ME 7 SE (4.8)

■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	650	700	750	800
L	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
Е	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
毎号(kg)	2.1	22	26	20	40	40	4 5	17	40	E 1	E /	E 6	E 0	60	6.3	6.5

Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ						
ポジショナー タイプ	Í	PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_							
安全カテゴリ対応 ペジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点		最大2A	_							
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									_	→P365
パルス列入力タイプ 動ラインドライバ仕様)	á	PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_	→P300						
パルス列入力タイプ オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DG24V		_							
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_							
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343						
プログラム		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能	1500点				→P395						

P2-SS7C

ロボシリンダ スライダタイプ 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 RCP2 - SS7C -- 42P

エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類

I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 42□サイズ

リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON PSEL

P1

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m

B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様

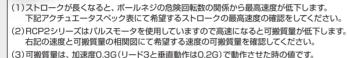
オプション

X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

Broke

技術資料

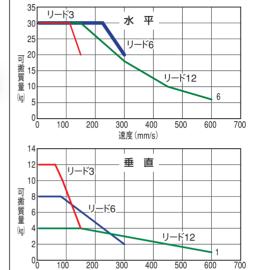
P.451



加速度は上記値が上限となります。

■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。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(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。 ■ストロークと最高速度

	,			
力力	リード	最大可搬質量(注1)		ストローク
<u>至</u> 八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~30	~4	
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~30	~8	50~600 (50mm毎)
RCP2-SS7C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~30	~12	
記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション				

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)
12	600	470
6	300	230
3	150	115

速度 (mm/s)

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号		
①ストローク	SS7C		
(mm)	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	_		

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

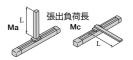
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N·m Mb:79.4N·m Mc:172.9N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:14.7N·m Mb:14.7N·m Mc:33.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。









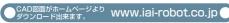
P.454

特注対応のご案内

3

6.7



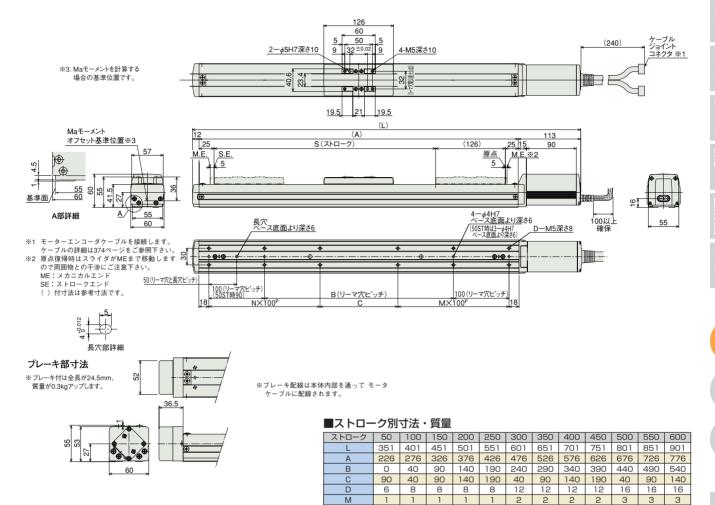






寸法図

※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。



適応コント	ローラ								
		記のコントローラで動作が可能です。ご何				香茶 肉目	155.74 /TT 142	₩	
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナー タイプ	Í	PCON-C-42PI-NP-2-0	_ 最大512点の	最大512点の 位置決めが可能 512点			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能				_		
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			_	→P365	
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ		D00414	DC24V	DC24V 最大2A	_	7-303
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	(-)		取入乙科	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_		
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
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			_	→P395	

0

3.1

3.4 3.7

4.0 4.3

質量(kg)

2 2

4.7 5.0

2 2 3 3

5.4 5.7 6.1 6.4

P2-SS8C

ロボシリンダ 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 RCP2 - SS8C -**56P**

エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 56P:バルスモータ 56□サイズ

リード 20:20mm 10:10mm

ストローク 50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON PSEL

P1

オプション B :ブレーキ NM:原点逆仕様

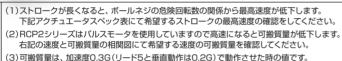
SR:スライダ部ローラー仕様

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

ケーブル長

技術資料

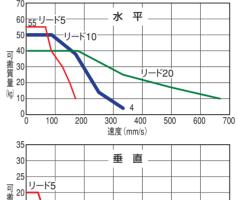
P.451

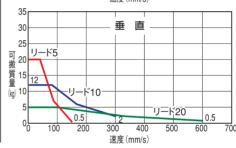


加速度は上記値が上限となります。

■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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(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 最大可搬質量(注1)		ストローク	
	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~40	~5	
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~50	~12	50~1000 (50mm毎)
RCP2-SS8C-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	
記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション	•			

ストロ	コー ク	フと晶	高速	速度

ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)
20	666 (600)	625 (600)	515
10	333 〈300〉	310 〈300〉	255
5	165 〈150〉	155 〈150〉	125

※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位はmm/s)

①フトローク別価投書(煙進価投)

リストローン別価格表 (標準価格)			
	タイプ記号		
①ストローク	SS8C		
(mm)	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	_		
650/700	_		
750/800	_		
850/900	_		
950/1000	_		

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
	P (1m)	_		
標準タイプ	S (3m)	_		
	M (5m)	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_		
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_		
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_		
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_		
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_		
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_		
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_		
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_		

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

項目	内容									
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10									
繰り返し位置決め精度	±0.02mm									
ロストモーション	0.1mm以下									
ベース	材質:専用合金鋼									
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m									
動的許容モーメント(※)	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									
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)									

(※) 10,000km走行寿命の場合です。









RCP2-SS8C

35 20 35

B(リーマ穴ピッチ)

S(ストローク)

4-M8深さ10

2-ø8H7深さ10 (L)

(170)

N×100 P

_100 (リーマ穴ピッチ)

<u>原点</u> 5

⊕•• ₹

5

(240)

100以上確保

P.454

ケーブル ジョイント コネクタ ※1



特注対応のご案内

116

4ーφ5H7 ベース底面より深さ6

M.E.*2

D-M8深さ10





寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と

용.

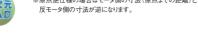
N×100F

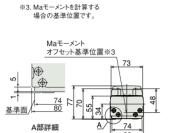
5 +0.012

長穴部詳細

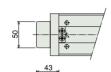
<u>S.E.</u> 5

2 NX 100 (リーマ穴ピッチ) 50 (リーマ穴と長穴ピッチ





- ※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374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。





※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

長穴 ベース底面より深さ6

ブレーキ部寸法

29

※ブレーキ付は全長が26mm、 質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量

	נימ ע	JW.	貝里																	
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

National Control	
適応コン	トローフ

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		
ポジショナー タイプ	Ĩ	PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_			
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ	100	PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIZM			_			
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			_	- →P365		
パルス列入力タイプ(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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_			
パルス列入力タイプ		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ	(-)	D024V		_			
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_			
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-56P 774-ルドネットワーク 専用タイプ 768点		768点			_	→P343		
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			_	→P395		

P2-HS8C 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 RCP2 - HS8C -**P2** 86P エンコーダ種別 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ リード ストローク 適応コントローラ 一 ケーブル長 オプション P2:PCON-CF I:インクリメンタル 86P:パルスモータ 30:30mm 50:50mm B:ブレーキ N:無し : 1m : 3m NM:原点逆仕様 56□高出力 1000:1000mm SR:スライダ部ローラー仕様 M: 5m (50mmピッチ毎設定) □・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

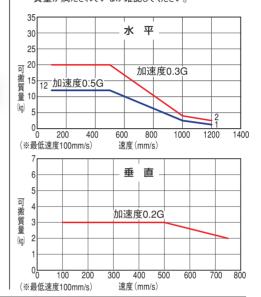


選定上の 注意

- (1)高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありま すので、移動速度は100mm/s以上でご使用下さい。
- (2)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。
- (3) 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。 右記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。
- (4)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0.2Gが上限となります。

■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。



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。

■グードと引派兵里	(注1) 胚层	い、エい、のこ的ントリ	別は時につめるの	ここ 注意 くんこい。
型式.	リード	最大可搬貨	ストローク	
<u></u>	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

■ストロー	クと最高。	速度	
ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)
30	1200 〈750〉	1000 〈750〉	800 〈750〉

※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位はmm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

リストローク	別価格表(標準価格)
①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
50/100	_
150/200	_
250/300	_
350/400	_
450/500	_
550/600	_
650/700	_
750/800	_
850/900	_
950/1000	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

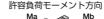
③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

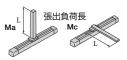
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N·m Mb:36.3N·m Mc:77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。









P.454

特注対応のご案内

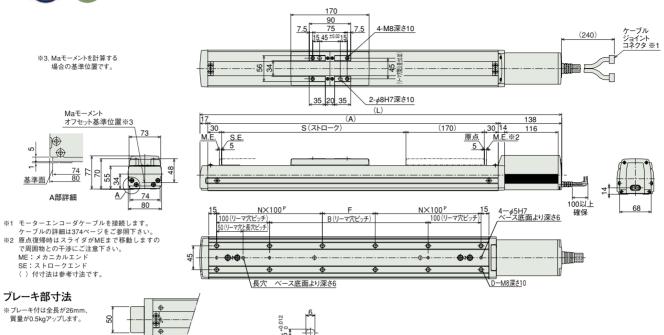
150 v





3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。



長穴部詳細

※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

	ーフかり	JW.	貝里																	
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

	В	50	100	150	200	250	300	330	400	450	500	550	1 600	650	700	750	800	650	900	950	1000
	D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
	F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
	N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
	質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6
適応コントロ	1ーラ																				

IAI

で注意 エンコーダケーブルはPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なり CFタイプ専用となりますのでご注意下さい。

P2-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ モータ折り返し形状

■型式項目 RCP2 - SA5R -**42P** Т

エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 42□サイズ

リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 500:500mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON PSEL

P1

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準)

オプション

B :ブレーキ

MR:モータ右折返し仕様 □・長さ指定 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

上写真はモータ左折返し仕様(ML) になります。

技術資料

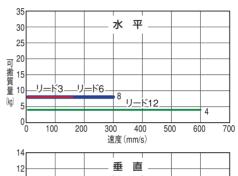
译 P.451

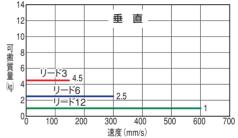


- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2)RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3)可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。

■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。





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	最大可搬貨	質量(注1)	ストローク	
<u></u>	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)	
RCP2-SA5R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	4	1		
RCP2-SA5R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	8	2.5	50~500 (50mm毎)	
RCP2-SA5R-I-42P-3-①-P1-@-③	3	8	4.5		
記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション	•				

	■ストローク	と最高速度
1	ストローク	50

ストローク リード	50~500 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

①フトローク別価投主(煙進価投)

リストローグが価格衣(標準価格)						
①ストローク (mm)	タイプ記号 SA5R 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	_					

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

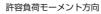
③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

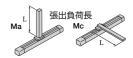
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5.000km走行寿命の場合です。









RCP2-SA5R

120

特注対応のご案内

P.454

寸法図

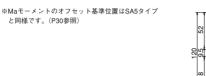
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

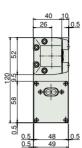


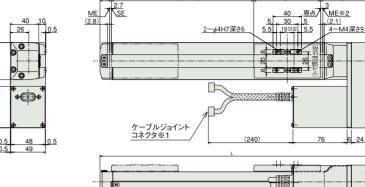


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距 離)と反モータ側の寸法が逆になります。

- ※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374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。





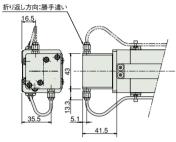


ストローク

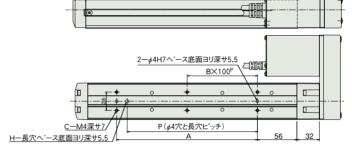


ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が40mm、質量が0.4kgアップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る





■ストローク別寸法・質量

	一ンかり	ЛW.	貝里							
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	227	277	327	377	427	477	527	577	627	677
Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
С	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
質量(kg)	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

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	
ポジショナー タイプ	Ĩ	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_		
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	DC24V	最大2A		_	→P365
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)			_	. 555	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		E F	PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ			227	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_		
フィールド ネットワーク タイプ	- M - M	RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
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			_	→P395	

P2-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ モータ折り返し形状

■型式項目 RCP2 - SA6R -**42P**

エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ

干—夕種類 I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 42□サイズ

リード 12:12mm 6: 6mm

3: 3mm

ストローク 50:50mm 600:600mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON PSEL

P1

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準)

オプション

B:ブレーキ

MR:モータ右折返し仕様 □・長さ指定 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

上写真はモータ左折返し仕様(ML) になります。

技術資料

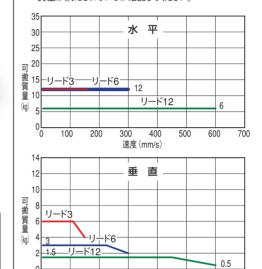
译 P.451



- (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ください。
- (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。 右記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。
- (3)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。

■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。



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。

■ グート こう 加良主	(/11/ /25/5		MXIO EU I O O 9 09	CCIIII VICCO.
型式	リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP2-SA6R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	~1.5	
RCP2-SA6R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	~3	50~600 (50mm毎)
RCP2-SA6R-I-42P-3-①-P1-②-③	3	12	~6	
記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オブション				

■ス	トロー	ク	と最高	高速度
	710	/2		

200

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
12	600	540
6	300	270
3	150	135

400

速度(mm/s)

500

600

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

	加油恰衣(标竿油恰)
①ストローク (mm)	タイプ記号 SA6R 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	_

③オプション価格表(標準価格)

夕称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブルー土	カフフコン配う R	→P437	一 一 一 一
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

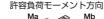
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
ロボットケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

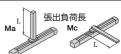
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。









特注対応のご案内

P.454

寸法図

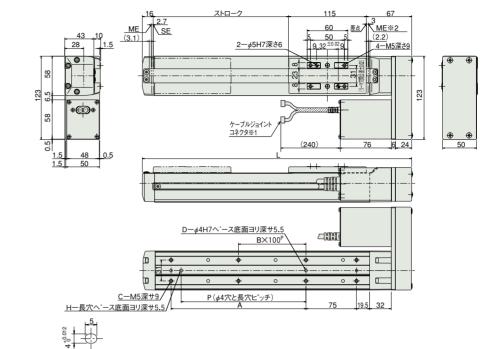
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



※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。

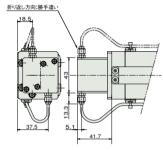
- **1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。 **2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますの で周囲物との干渉にご注意ください。 ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド () 付寸法は参考寸法です。

※Maモーメントのオフセット基準位置はSA6タイプ と同様です。(P32参照)



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が40mm、質量が0.4kgアップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

■ストローク別寸法・質量

. 長穴部詳細

	- 113	3 /24	人工									
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
С	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585
質量(kg)	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
マ全カテゴリ対応 ジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			-	
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		最大2A	_	- →P365
ルス列入力タイプ 動ラインドライバ仕様)	ői .	PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		-	- →P360
ルス列入力タイプ 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 パルス列入力タイプ	(-)	DG24V		-	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
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				_	→P395

P2-SA7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ モータ折り返し形状

■型式項目 RCP2 - SA7R -Т **56P**

エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類

> I:インクリメンタル 56P:パルスモータ 56□サイズ

リード 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm ストローク 50:50mm

適応コントローラ

P1:PCON **PSEL** 800-800mm (50mmビッチ毎設定)

P1

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

NM:原点逆仕様 □・長さ指定

オプション

B:ブレーキ

ML:モータ左折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

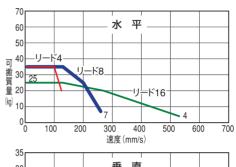
译 P.451

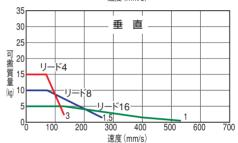


- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2)RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3) 可搬質量は、加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。

■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。





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	最大可搬貨	ストローク	
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-SA7R-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~25	~5	
RCP2-SA7R-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~35	~10	50~800 (50mm毎)
RCP2-SA7R-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~35	~15	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~700 (50mm毎)	~800 (mm)
16	533〈400〉	480〈400〉
8	266	240
4	133	120

※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

	加州山及(水十川山)
①ストローク (mm)	タイプ記号 SA7R 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	_
650/700	_
750/800	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

0.1.1.2	11	
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
ロボットケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

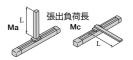
項目	内容						
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10						
繰り返し位置決め精度	±0.02mm						
ロストモーション	0.1mm以下						
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理						
静的許容モーメント	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m						
動的許容モーメント(※)	Ma:13.9N·m Mb:19.9N·m Mc:38.3N·m						
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下						
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)						

(※) 5.000km走行寿命の場合です。









RCP2-SA7R

特注対応のご案内

P.454

パルスモータ

56_P

寸法図

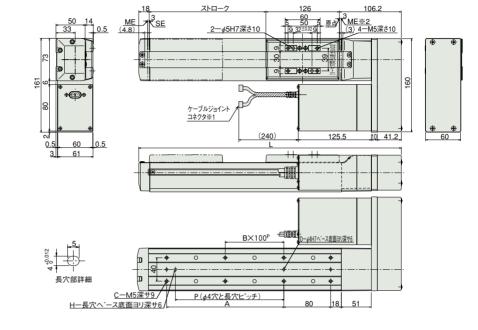
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



※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。

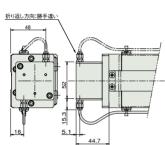
- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。
 ※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。ME:メカニカルエンドSE:ストロークエンド()付寸法は参考寸法です。

※Maモーメントのオフセット基準位置はSA7タイプ と同様です。(P34参照)



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が43mm、質量が0.6kgアップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

■ストローク別寸法・質量

	7 11.3	7/14	只主													
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9

適広コ	^ / L	=

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		
ポジショナー タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	E104			_			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0 位置決めが可能	512 <u>米</u>			_				
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			最大2A		_	→P365
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Í	ó	PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_		
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	取八二八	_			
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_			
フィールド ネットワーク タイプ	- M - M	RPCON-56P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343		
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			_	→P395		

P2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

P1

■型式項目 RCP2 - SS7R -42P

> エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ

干—夕種類 I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 42□サイズ

リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm ストローク 50:50mm

PSEL 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ ケーブル長 P1:PCON

N:無し P:1m S:3m M:5m □・長さ指定 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様

オプション

B:ブレーキ

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

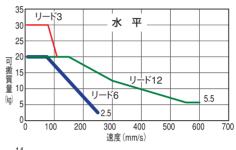
译 P.451

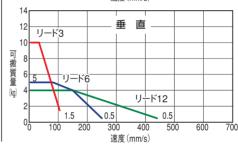


- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2)RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3)可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。

■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。





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。 ■ストロークと最高速度

型式	リード	最大可搬貨	ストローク	
坐 八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~20	~4	
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~20	~5	50~600 (50mm毎)
RCP2-SS7R-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~30	~10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)
12	600〈440〉	470 (440)
6	250	230
3	105	105

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

· · · · · ·	加圖旧式 (冰中圖旧)
①ストローク	タイプ記号 SS7R
(mm)	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	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

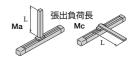
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N·m Mb:79.4N·m Mc:172.9N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10.000km走行寿命の場合です。





特注対応のご案内

P.454

サーボモータ **30 w** サーボモータ

#-#E-%

リーボモー フちの、

寸法図

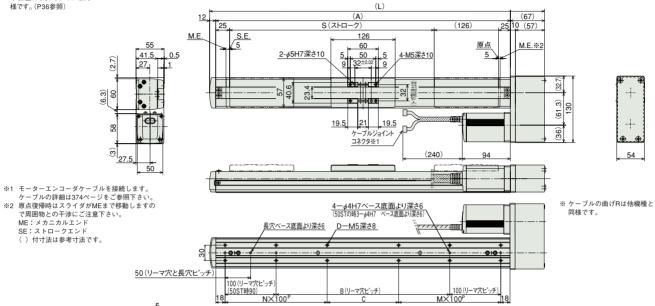
○CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp ○ ダウンロード出来ます。

2次元 CAD ※原

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

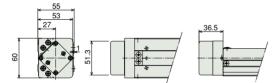
※基準面はSS7Cタイプと同様です。(P36参照)

※Maモーメントのオフセット基準位置はSS7Cタイプと同様です。(P36参照)



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が24.5mm、 質量が0.3kgアップします。



長穴部詳細

※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

	- 133		~-									
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
Α	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
М	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量(kg)	38	4.1	44	47	51	54	5.8	61	64	6.7	71	7.4

1個//		

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
ポジショナー タイプ	Ĩ	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	, J. 2,111	-		_	
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			_	- →P365
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	1 303
パルス列入力タイプ(オーブンコレクタ仕様		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	取八乙八	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
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			_	→P395

P2-SS8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

P1

■型式項目 RCP2 - SS8R -**56P**

> エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 56P:パルスモータ 56□サイズ

リード 20:20mm 10:10mm

ストローク 50:50mm 1000:1000mm

適応コントローラ P1:PCON

PSEL (50mmピッチ毎設定)

N:無し P:1m S:3m M: 5m

ケーブル長

NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様

□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

オプション

B:ブレーキ

上写真はモータ左折返し仕様(ML) になります。

技術資料

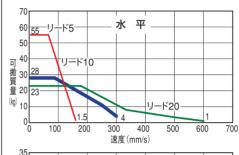
译 P.451

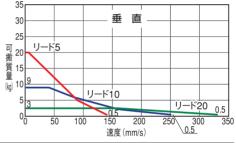


- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2)RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3)可搬質量は、加速度0.3G(リード5と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。

■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。





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。 ■ストロークと最高速度

型式	リード	最大可搬貨	ストローク	
空 氏	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~23	~3	
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~28	~9	50~1000 (50mm毎)
RCP2-SS8R-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	

ストローク	50~800	~900	~1000
リード	(50mm毎)	(mm)	(mm)
20	600	600	515
	〈333〉	〈333〉	〈333〉
10	300	300	255
	(250)	〈250〉	〈250〉
5	160	155	125
	〈140〉	〈140〉	〈140〉

※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位はmm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)						
o=	タイプ記号					
①ストローク	SS8R					
(mm)	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	_					
650/700	_					
750/800	_					
850/900	_					
950/1000	_					

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

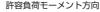
③オプション価格表(標準価格)

②3 フ フ コン 岡 旧 代 (小一 旧)								
名称	オプション記号	参考頁	標準価格					
ブレーキ	В	→P437	_					
原点逆仕様	NM	→P442	_					
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_					
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_					
スライダ部ローラー仕様	SB	→P445	_					

アクチュエータ仕様

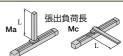
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N·m Mb:36.3N·m Mc:77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10.000km走行寿命の場合です。









RCP2-SS8R

特注対応のご案内

Ф

| 100(リーマ穴ピッチ) | N×100P

4−ø5H7 ベース底面より深さ6 D−M8深さ10

P.454

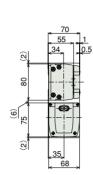
寸法図

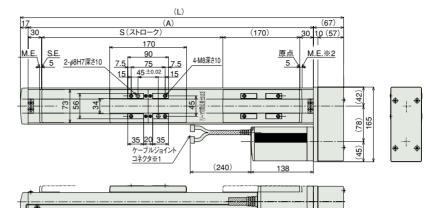


2次元 CAD

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

※基準面はSS8Cタイプと同 様です。(P38参照) ※Maモーメントのオフセット 基準位置はSS8Cタイプ と同様です。(P38参照)





※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374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。

59 34

ブレーキ部寸法 ※ ブレーキ付は全長が26mm 質量が0.5kgアップします。 70



50(リーマ穴と長穴ピッチ)

100 (リーマ穴ビ:

※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

長穴 ベース底面より深さ6

■フトローク団→辻・毎早

	ーン加	月江.	貝里																	
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナー タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_		
安全カテゴリ対応 ペジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			-		
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				_	→P365
パルス列入力タイプ 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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	-	→P360	
パルス列入力タイプ オープンコレクタ仕様)		PCON-P0-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V	販人CA	-		
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_		
フィールド ネットワーク タイプ	MENER	RPCON-56P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			-	→P343	
プログラム		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能	1500点			_	→P395	

P2-HS8R 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 モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2 - HS8R -**P2** Т 86P エンコーダ種別 モータ種類 ー シリーズ — タイプ リード ストローク

I:インクリメンタル 86P:パルスモータ 30:30mm 56□高出力

50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ 一 P2:PCON-CF

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M: 5m

□・長さ指定

B :ブレーキ NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様

オプション

R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451

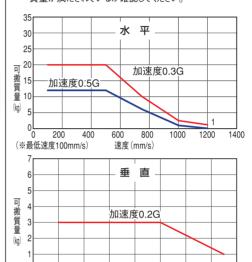
, 選定上の

RC

- (1) 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありま すので、移動速度は100mm/s以上でご使用下さい。
- (2)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。 (3)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。
- 右記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。
- (4)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0.2Gが上限となります。

■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。



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燃は低下しますのでで注意ください。 ■フトロークと 最高速度

「こり」放見里	(注1) 还应	が、エル・るこ取入引	放は低い ひみりの	して注意へんさい。
型式	リード	最大可搬貨	ストローク	
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
CP2-HS8R-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

■人「□ ̄ノC取同丞反									
ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)						
30	1200 〈750〉	1000 〈750〉	800 〈750〉						

速度(mm/s)

300 400 500 600

※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位はmm/s)

700

①フトローク別価投車(煙進価投)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(リストローグ) 河価恰衣 (標準価格)					
	タイプ記号				
①ストローク	HS8R				
(mm)	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	_				
650/700	_				
750/800	_				
850/900	_				
950/1000	_				

②ケーブル長価格表(標準価格)

100 200

(※最低速度100mm/s)

種類	ケーブル記号	標準価格							
	P (1m)	_							
標準タイプ	S (3m)	_							
	M (5m)	_							
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_							
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_							
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_							
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_							
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_							
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_							
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_							
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_							

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

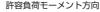
③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

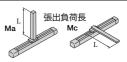
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N·m Mb:36.3N·m Mc:77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。









4−φ5H7 |ベース底面より深さ6 |D−M8深さ10

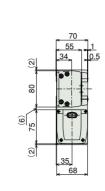
译 P.454

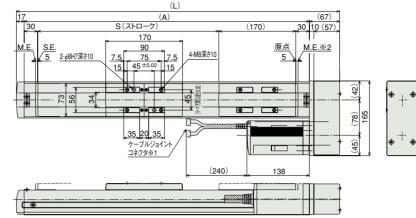
特注対応のご案内



CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp (

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





※基準面はHS8Cタイプと

同様です。(P40参照)

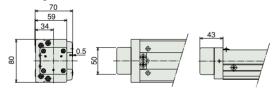
※Maモーメントのオフセット

基準位置はHS8Cタイプ と同様です。(P40参照)

※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374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。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が26mm 質量が0.5kgアップします。



長穴部詳細

50 (リーマ穴と長穴ピッチ)

100 (リーマ穴と

NX100

※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

B(リーマ穴ピッチ

N×100

長穴 ベース底面より深さ6

■ストローク別寸法・質量

	■ストローンがり広・貝里																			
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
А	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

適応コントローラ

RCP2-HS8Rタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー タイプ	-	PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大6A	_	→P365

ご注意 エンコーダケーブルはPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なり CFタイプ専用となりますのでご注意下さい。

RCP2-BA6/BA6U ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅58mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

■型式項目 RCP2 — - 42P -54 **P1** エンコーダ種別 ― モータ種類 ― シリーズ -タイプ 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 500:500mm P1:PCON BA6:ベルトタイプ I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 54:54mm NM:原点逆什様

モータ上付き BA6U:ベルトタイプ モータ下付き

42□サイズ

1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)

PSEL

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

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

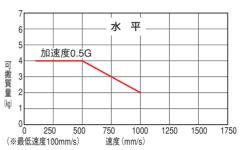
P.451

OIN 選定上の 注意

- (1)ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は100mm/s 以上でご使用下さい。
- (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。 右記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。
- (3)可搬質量は、加速度0.5Gで動作させた時の値です。 加速度は0.5Gが上限となります。

■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。



(垂直動作は出来ません)

アクチュエータスペック

■リードと可燃質量

(注1) 速度が上がると最大可燃は低下しますのでで注音ください。

■ グート・こり 加良里 (注1) 歴度が上がると取べり頭は低下しよりのとことだるへんさい。					
力型	モータ取付	リード	最大可搬貨	質量(注1)	ストローク
至以 ————————————————————————————————————	方向	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2-BA6-I-42P-54-①-P1-②-③	上付き	54相当	~4	不可	500~1000
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-P1-②-③	下付き	54相当	4	小山	(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク	500~1000 (50mm毎)
54 相当	1000

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

リストローク	別価恰表(標準価格)
①ストローク (mm)	タイプ記号 BA6/BA6U エンコーダ種類 インクリメンタル
500	_
550	_
600	_
650	_
700	_
750	_
800	_
850	_
900	_
950	_
1000	_

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→P442	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	ı
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

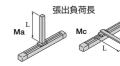
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







译 P.454

特注対応のご案内

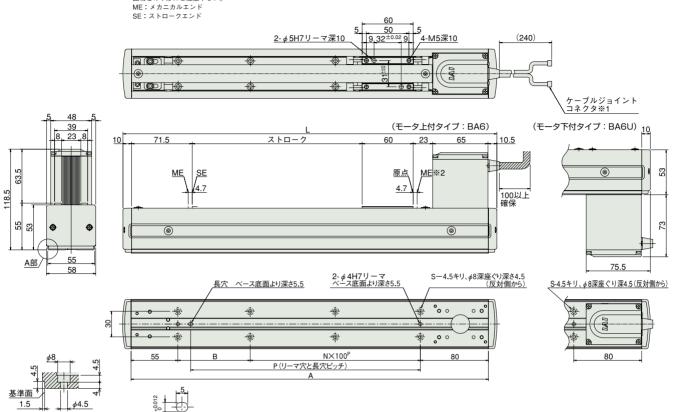




A部詳細 (取付穴及び基準面)

長穴部詳細

※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374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。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
Α	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
В	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
Р	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量(kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

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	_	- →P365
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			_	
パルス列入力タイプ 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 パルス列入力タイプ	(-)			-	
パルス列入力タイプ オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)			_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
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			_	→P395

RCP2-BA7/BA7U ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅68mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

■型式項目 RCP2 — 54 **P1** - 42P -エンコーダ種別 ― モータ種類 ― シリーズ -タイプ 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 P1:PCON NM:原点逆什様

BA7 :ベルトタイプ I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 54:54mm モータ上付き 42□サイズ RA7II・ベルトタイプ モータ下付き

600:600mm 1200:1200mm (50mmピッチ毎設定)

PSEL

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

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

モータ取付

方向

上付き

下付き

P.451

OIN 選定上の 注意

- (1)ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は100mm/s 以上でご使用下さい。
- (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。 右記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。
- (3)可搬質量は、加速度0.5Gで動作させた時の値です。 加速度は0.5Gが上限となります。

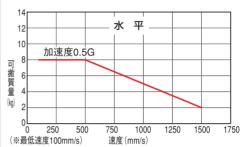
型式

RCP2-BA7-I-42P-54-1 -P1-2 -3

RCP2-BA7U-I-42P-54-①-P1-②-③

■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。



(垂直動作は出来ません)

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。

(注1) 座皮が上がると取入可収は低するようのでと注意へんとい。							
リード	最大可搬貨	ストローク					
(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)				
54相当	~8	不可	600~1200 (50mm毎)				

■ストロークと最高速度

ストローク リード	600~1200 (50mm毎)
54 相当	1500

(単位はmm/s) 記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

リストローク	'別価格表(標準価格 <i>)</i>
①ストローク (mm)	タイプ記号 BA7/BA7U エンコーダ種類 インクリメンタル
600	_
650	_
700	_
750	_
800	_
850	_
900	_
950	_
1000	_
1050	_
1100	_
1150	_
1200	_

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→P442	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

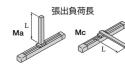
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:13.8N·m Mb:19.7N·m Mc:29.0N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







55 RCP2-BA7/BA7U

译 P.454

80

特注対応のご案内



● CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp (



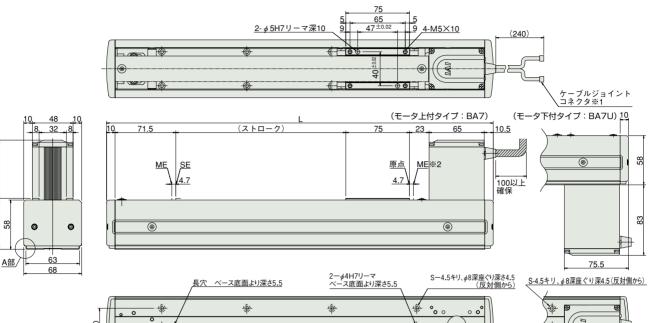
68.5

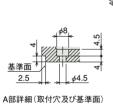
60

128.5



- ※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374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







■ストローク別寸法・質量

P(リーマ穴と長穴ピッチ)

•

N×100^P

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
Α	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
В	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
Р	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285
S	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
質量(kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

80

•

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
ポジショナー タイプ	Ĩ	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_	
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			_	→P365
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	á	PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	77303
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ		D024V		_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
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			_	→P395

RCA2-SA3C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅32mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 - SA3C -10

> シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

l:インクリメンタル 10:サーボモータ 10W

リード 6:6mm 4:4mm

2:2mm

ストローク 50:50mm

300:300mm (50mmピッチ毎設定) **A1**

適応コントローラ ― A1:ACON ASEL

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m

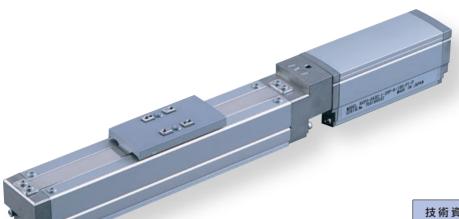
LA :省電力対応 NCO:カバー無し仕様 M: 5m

NM : 原点逆仕様 X□□:長さ指定

省電力対応

B : ブレーキ付き

オプション



技術資料

P.451

(1)可搬質量は加速度0.3G(リード2と垂直使用は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	リード			定格推力	
	(W)	(mm)	水平(kg)	<u></u> 世	(N)	(mm)
RCA2-SA3C-I-10-6-①-A1-②-③		6	1	0.5	28	
RCA2-SA3C-I-10-4-①-A1-②-③	10	4	2	1		50~300 (50mm毎)
RCA2-SA3C-I-10-2-①-A1-②-③		2	3	1.5	85	
記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション						

■ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)					
6	300					
4	200					
2	100					

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

①エンコーン作業が、⑤ストローンがIIIIでは、(184年11477)							
	タイプ記号						
	SA	.3C					
①ストローク	エンコ-	- ダ種類					
(mm)	インクリメンタル						
	本体カバー						
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)					
50	_	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					
250	_	_					
300	_	_					

③ケーブル長価格表(標進価格)

0,000	個旧式(水平岡旧)	
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	V16 (10m) - V20 (20m)	

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④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	В	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
カバー無し	NCO	→P58	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

アクチュエータ仕様

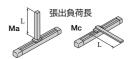
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N·m Mb:7.1N·m Mc:7.9N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:1.96N·m Mb:2.84N·m Mc:3.14N·m
張り出し負荷長	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

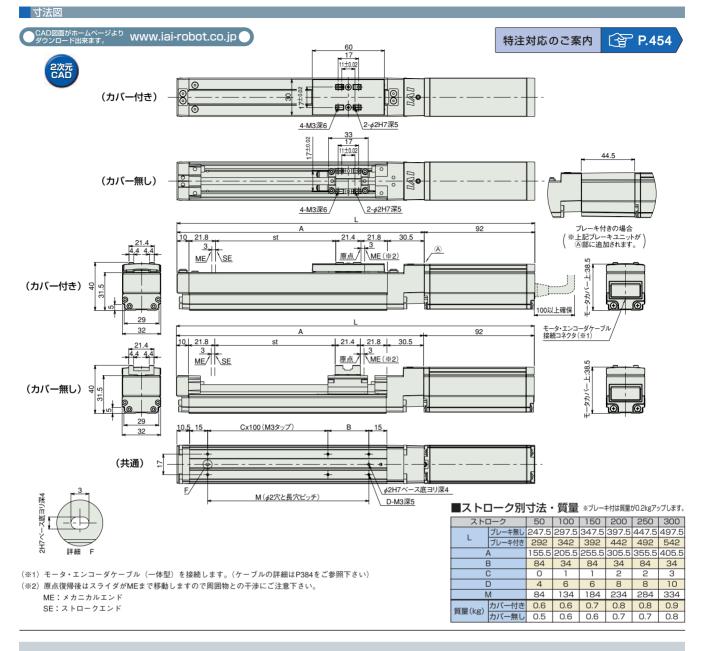












適応コント	ローラ					
RCA2シリーズの	のアクチュエータは下	「記のコントローラで動作が可能です。 ご使	用になる用途に応し	だタイプをご選択く	ださい。	
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電
ポジショナー タイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0				

ポジショナー タイプ	Ĩ	ACON-C-10I①-NP-2-0	最大512点の	E10-E			-		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ	ACON-CG-TOI()-NP-2-0 電磁弁と同じ	ACON-CG-10I①-NP-2-0	位置決めが可能	512 <u>点</u>			1		
電磁弁タイプ			-	→P375					
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		Ó	ACON-PL-10I①-NP-2-0		(-)	DC24V	最大5.1A	1	75373
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0		(-)	D024V	(アクチュエータによる)	-		
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0		64点			-		
フィールドネットワーク タイプ		RACON-10①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-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			_	→P405	

■型式項目 RCA2 SA4C

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

シリーズ — タイプ

20 エンコーダ種類 ― 干—夕種類

l:インクリメンタル 20:サーボモータ

20W

リード

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 10:10mm

50:50mm

400:400mm (50mmピッチ毎設定) **A1**

適応コントローラ A1:ACON ASEL

N:無し P:1m S:3m M: 5m

ケーブル長

: 省電力対応 NCO:カバー無し仕様 NM : 原点逆仕様

オプション

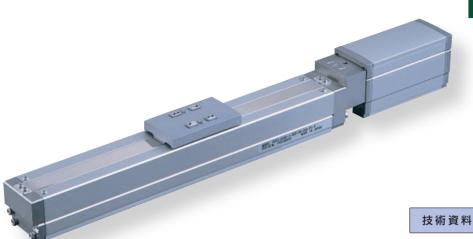
В

X□□:長さ指定

省電力対応

P.451

: ブレーキ付き



(1)可搬質量は加速度0.3G(リード2.5と垂直使用は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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg) (N) 1 34	(mm)	
RCA2-SA4C-I-20-10-①-A1-②-③		10	2	1	34	
RCA2-SA4C-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	4	1.5	68	50~400 (50mm毎)
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~400 (50mm毎)							
10	500							
5	250							
2.5	125							

(単位はmm/s)

①エンコーガ種類 /のフトローカ別価牧主(煙進価牧)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(リエノコータ種類/(ジストローク)が個格表(標準価格)						
	タイプ記号					
①ストローク	SA	4C				
	エンコ-	- ダ種類				
(mm)	インクリ	メンタル				
	本体カバー					
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				

③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)	_
惊年タイプ (ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロボットケーブル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④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	В	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
カバー無し	NCO	→P60	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

アクチュエータ仕様

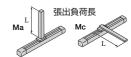
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.04N·m Mb:4.31N·m Mc:5.00N·m
張り出し負荷長	120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

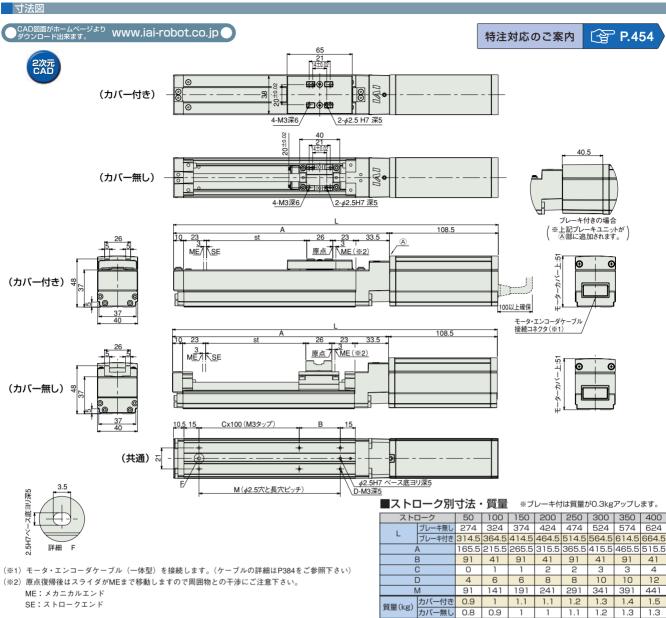






59 RCA2-SA4C





適応コントローラ

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ							
ポジショナー タイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の	510.5							-				
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ	ACON-CG-20SI①-NP-2-O 位置決めが可能		-												
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点										_	→P375
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大5.1A	-	→F3/5							
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DG24V	(アクチュエータによる)	-								
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-								
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20S①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			-	→P343							
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-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			_	→P405							

RCA2-SA5C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 - SA5C -

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

l:インクリメンタル 20:サーボモータ 20W

20

リード ストローク 12:12mm 6: 6mm

3: 3mm

50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)

A1 適応コントローラ ―

A1:ACON ASEL

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M: 5m

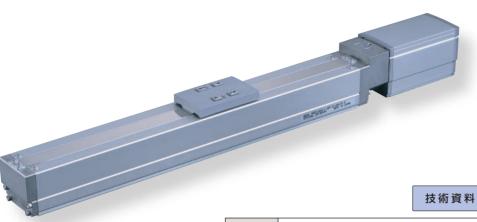
B : ブレーキ付き LA :省電力対応 NCO:カバー無し仕様 NM : 原点逆仕様

- オプション

X□□:長さ指定

省電力対応

P.451



(1)可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直使用は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

九型	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA5C-I-20-12-①-A1-②-③		12	3	1	17	
RCA2-SA5C-I-20-6-①-A1-②-③	20	6	6	1.5	34	50~500 (50mm毎)
RCA2-SA5C-I-20-3-①-A1-②-③		3	9	3	68	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~500 (50mm毎)			
12	600			
6	300			
3	150			

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(サンコー) 住族/ (ラストロー) 加岡伯教(京年間伯)					
	タイプ記号 SA5C				
①ストローク	エンコーダ種類				
(mm)	インクリ	メンタル			
	本体力	ケバー			
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			

④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	В	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
カバー無し	NCO	→P62	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

③ケーブル長価格表(標進価格)

0,000	個旧式(水平岡旧)	
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	V16 (16m)~, V20 (20m)	

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容		
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10		
繰り返し位置決め精度	±0.02mm		
ロストモーション	0.1mm以下		
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理		
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m		
動的許容モーメント(※)	Ma:3.92N·m Mb:5.58N·m Mc:8.53N·m		
張り出し負荷長	130mm以下		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)		

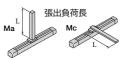
(※) 5,000km走行寿命の場合です。











RCA2-SA5C

2.3

2.4

2.1

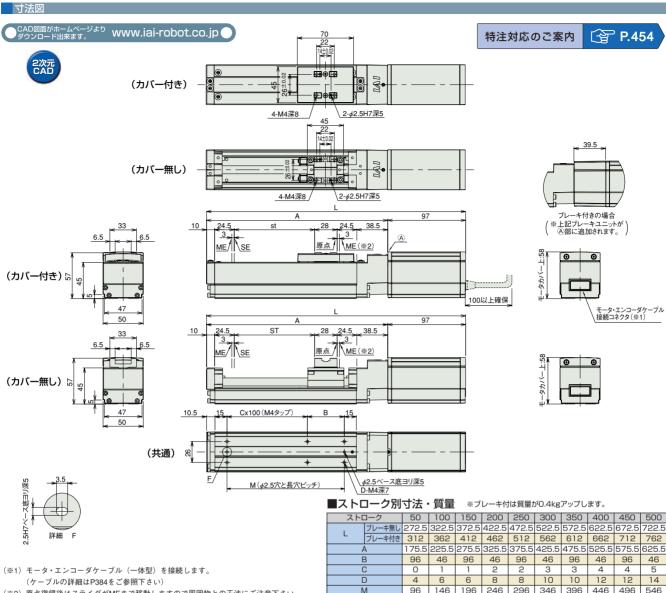
2.2

1.9

2

1.8

1.7



(※2) 原点復帰後はスライダが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

適応コ	シ	ЬΠ	ーラ
ださ//いー		_	

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

[名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
	ポジショナー タイプ	H	ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の	512占			-				
	安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 位置決めが可能			-						
	電磁弁タイプ		ACON-CY-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点						ı	→P375
	パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ΩĨ	ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大5.1A	I	75373			
	パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	(アクチュエータによる)	-				
	シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_				
	フィールドネットワーク タイプ		RACON-20①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343			
	プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-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			_	→P405			

カバー付き カバー無し

質量(kg)

1.2

1.1 1.3

1.4 1.5 1.6 1.8 1.9

> 1.4 1.5 1.6

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA2-SA6C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 - SA6C ı

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

l:インクリメンタル 30:サーボモータ 30W

30

リード 12:12mm 6: 6mm

3: 3mm

ストローク 50:50mm

600:600mm (50mmビッチ毎設定)

A1 適応コントローラ ―

ケーブル長 A1:ACON ASEL

N:無し P:1m S:3m M: 5m B : ブレーキ付き LA :省電力対応 NCO:カバー無し仕様 NM : 原点逆仕様

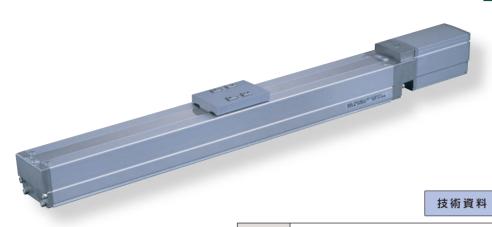
オプション

X□□:長さ指定

省電力対応

P.451

(単位はmm/s)





- (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と垂直使用は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 土	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-SA6C-I-30-12-①-A1-②-③		12	4	1.5	26	
RCA2-SA6C-I-30-6-①-A1-②-③	30	6	7	2	53	50~600 (50mm毎)
RCA2-SA6C-I-30-3-①-A1-②-③		3	10	4	105	

■ストロークと最高速度

ストロークリード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
12	600	540
6	300	270
3	150	135

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(煙準価格)

(リエンコータ種類/②ストローン別価格表(標準価格)					
①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				
		カバー			
	カバー付(標準)	カバー無し(オプション)			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			

④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	В	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
カバー無し	NCO	→P64	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

③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)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m Mb:25.2N·m Mc:44.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.31N·m Mb:6.17N·m Mc:10.98N·m
張り出し負荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

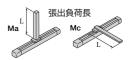
(※) 5,000km走行寿命の場合です。





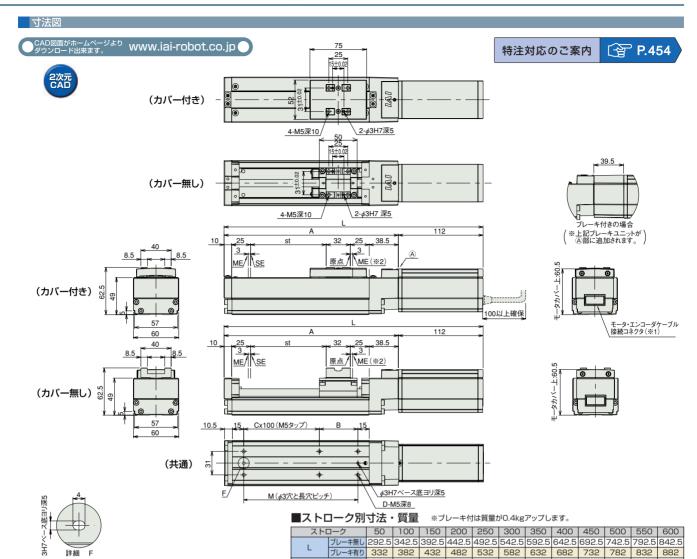






63 RCA2-SA6C

サーボモータ 150 w



(※1) モータ・エンコーダケーブル (一体型) を接続します。 (ケーブルの詳細はP384をご参照下さい)

(※2) 原点復帰後はスライダが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

	適応コ	7	\overline{L}	_=
_	22/0-	-		

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー タイプ		ACON-C-30I①-NP-2-0	最大512点の	512点			-	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイフ		ACON-CG-30I①-NP-2-0	位置決めが可能	JIZM			-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大5.1A	-	75073
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	(アクチュエータによる)	-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールドネットワーク タイプ		RACON-30① フィールドネットワーク 専用タイプ 768点			_	→P343		
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-30I①-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			_	→P405

101 51

1.5 1.6

0

4 6

1.6 1.7

カバー付き カバー無し

質量(kg)

101 51

6

1.9

1.8 1.9

101 151 201 251

8 8

2.1

301

2.3 2.4 2.6 2.8 2.9

2.1

180.5 230.5 280.5 330.5 380.5 430.5 480.5 530.5 580.5 630.5 680.5 730.5

351 401

2.3

51

4 4 5

2.5 2.6

451 501

101

51 101

551 601

2.8 2.9

14

3.1

14 16

3.3

51

6

651

3.5

3.1

101 51 101

10 10 12 12

2.2

体型 タイプ タイプ デーグラッド ローグライブ 対応 コントローラ スライダ ロッド テーブル グバイ クリーン 防滴対応 コントローラ

■型式項目

RCA - SA4C -タイプ

RCA-SA4C

20 エンコーダ種類 ― 干—夕種類

仕様 A:アブソリュート

仕様

リード 1:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm 5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm 400:400mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON ASEL

A1

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

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

ケーブル長

価格表参照

オプション

下記オブション

高加減速対応

省電力対応

(リード2.5は除く)



(2)可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対

応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。 (加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数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

九型	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SA4C-①-20-10-②-A1-③-④		10	4	1	19.6	
RCA-SA4C-①-20-5-②-A1-③-④	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4C-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~400 (50mm毎)							
10	665							
5	330							
2.5	165							

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

・ エンコーン 住族/ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・						
②ストローク (mm)	SA	プ記号 4C 一ダ種類 アブソリュート A				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	<u> </u>	_				

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

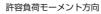
(小オプション)価枚妻(煙淮価枚)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格				
ブレーキ	В	→P437	_				
フート金具	FT	→P440	_				
高加減速対応	HA	→P442	_				
原点確認センサ	HS	→P442	_				
省電力対応	LA	→P442	_				
原点逆仕様	NM	→P442	_				
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_				
スライダスペーサ	SS	→P445	_				

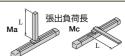
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。 ※リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。 ※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)







P.454

寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

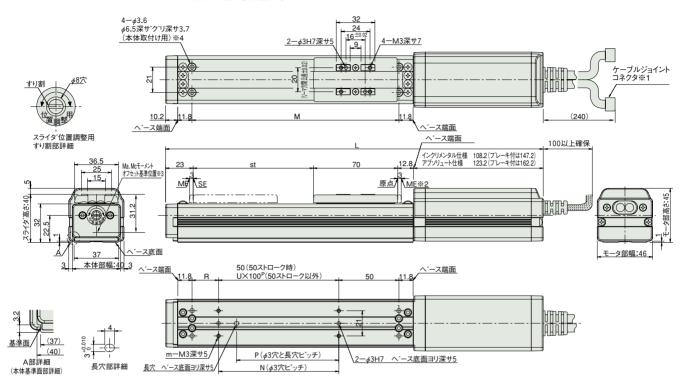




- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

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。

特注対応のご案内



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。								
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
インクリブレーキ無	264	314	364	414	464	514	564	614
, メンタル ブレーキ付	303	353	403	453	503	553	603	653
トレーアブソーブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
リュートブレーキ付	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
Р	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

油店:	7 > /	kп	_=

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
ポジショナー タイプ		ACON-C-20 @-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I@-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM		-	-	
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				-
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	76373
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)			-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20®	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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			_	→P405

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。 ※②は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

RCA-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA - SA5C -シリーズ — タイプ

20 エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード 1:インクリメンタル 20: サーボモータ

仕様 A:アブソリュート 仕様

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 500:500mm

A1 適応コントローラ A1:ACON

ASEL (50mmピッチ毎設定)

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

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

高加減速対応

省電力対応

(リード3は除く)



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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SA5C-①-20-12-②-A1-③-④		12	4	1	16.7	
RCA-SA5C-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	8	2		50~500 (50mm毎)
RCA-SA5C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

③ケーブル長価格表(標準価格)

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)					
12	800	760					
6	400	380					
3	200	190					

(単位はmm/s)

①エンコータ種類/②ストローク別価格表(標準価格)						
	タイプ記号					
②ストローク	SA	.5C				
(mm)	①エンコ	ーダ種類				
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート				
	I	Α				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

駆動方式

アクチュエータ仕様 項目

繰り返し位置決め精度

許容負荷モーメント方向 Ма

ロストモーション

種類 ケーブル記号 標準価格 P(1m) 標準タイプ **S** (3m) M (5m) **X06** (6m) ~ **X10** (10m) 長さ特殊 X11 (11m)~ X15 (15m) X16 (16m)~ X20 (20m) R01 (1m) ~ R03 (3m) R04 (4m) ~ R05 (5m) **R06** (6m) ~ **R10** (10m) ロボットケーブル **R11** (11m)~ **R15** (15m)

内容

R16 (16m)~ R20 (20m) ※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

ボールネジ φ10mm 転造C10

④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	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
高加減速対応	HA	→P442	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。

※リード3は高加減速対応で使用出来ません。 ※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

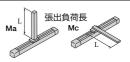
材質 アルミ 白色アルマイト処理 Ma: 18.6N⋅m Mb: 26.6N⋅m Mc: 47.5N⋅m 静的許容モーメント Ma: 4.9N·m Mb: 6.8N·m Mc: 11.7N·m Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下 動的許容モーメント(※) 張り出し負荷長 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) 使用周囲温度・湿度 (※) 5,000km走行寿命の場合です。

Mb



±0.02mm

0.1mm以下



RCA-SA5C

译 P.454

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

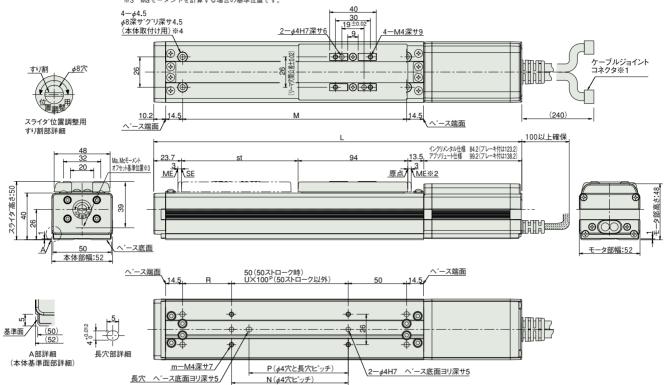


寸法図

※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384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。

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300mm以下でご使用下さい。

特注対応のご案内



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

		ストロ	一ク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		インクリ	ブレーキ無	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4	715.4
١,		メンタル	ブレーキ付	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
'	-	アブソ	ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
		リュート	ブレーキ付	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
		Р		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

海広:	7 > /	ЬΠ	_=

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					
ポジショナー タイプ		ACON-C-20I@-NP-2-0	最大512点の	512点			_						
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I@-NP-2-0	位置決めが可能		位直決めかり能		512無	z置決めが可能 3.12点 3.				-	
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			-	→P375					
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	6790	ACON-PL-20I@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	76375					
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	(-)				-				
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-						
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343					
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-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			_	→P405					

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。 ※②は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

RCA-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA - SA6C -

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

30 タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類

仕様

仕様 A:アブソリュート

リード l:インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm

3: 3mm

ストローク 50:50mm 6: 6mm

600:600mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON

A1

ASEL

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション 下記オブション 価格表参照

R : ロボットケーブル

高加減速対応

省電力対応

(リード3は除く)



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型 土	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SA6C-①-30-12-②-A1-③-④		12	6	1.5	24.2	
RCA-SA6C-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オブション

サインコータ性類/ じ入下ローノが画行教(標準画行)						
②ストローク	タイプ記号 SA6C					
(mm)	①エンコ	ーダ種類				
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート				
	I	Α				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				
550	_	_				
600	_	_				

④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	В	→P437	_			
フート金具	FT	→P440	_			
高加減速対応	HA	→P442	_			
原点確認センサ	HS	→P442	_			
省電力対応	LA	→P442	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_			

※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。 ※リード3は高加減速対応で使用出来ません。 ※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

RCA-SA6C

③ケーブル長価格表(標準価格)

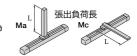
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)





P.454

特注対応のご案内

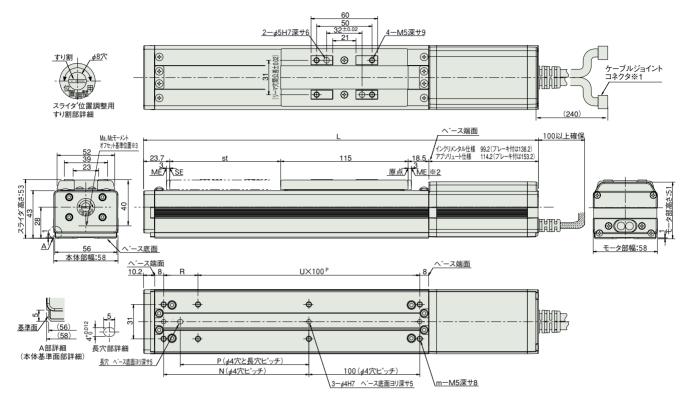


寸法図



CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

- ※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384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 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

	~ _	7 111 1	/4	R		1 1310.3	(±3 0.0	3.16, ,	, , ,	0				
	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	インクリ	ブレーキ無	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
	メンタル	ブレーキ付	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
_	アブソ	ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
	リュート	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	910.4
	N		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р		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

海口	5 7	~/	К	П.	=

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
ポジショナー タイプ		ACON-C-30 @-NP-2-0	最大512点の	512占			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-30I@-NP-2-0	位置決めが可能	位置決めが可能 512点			-	
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			_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	CONT.	ACON-PL-30I@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	76373
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)			-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールドネットワーク タイプ		RACON-30®	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-30①②-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			_	→P405

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。 ※②は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

RCA-SA4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCA - SA4D -20 シリーズ — タイプ

仕様 A:アブソリュート

仕様

エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード l:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

5: 5mm 2.5:2.5mm

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

A1 適応コントローラ A1:ACON

ASEL

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

R : ロボットケーブル

省電力対応



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	リード	最大可			ストローク
	(W)	(mm)	水平(kg)	世世(kg)	(N)	(mm)
RCA-SA4D-①-20-10-②-A1-③-④		10	4	1	19.6	
RCA-SA4D-①-20-5-②-A1-③-④	20	5	6	2.5		50~300 (50mm毎)
RCA-SA4D-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)				
10	665				
5	330				
2.5	165				

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	<i>5.7</i>	7 =7□				
	タイプ記号					
②ストローク	SA4D					
(mm)	①エンコーダ種類					
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート				
	ı	Α				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④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	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
フート金具	FT	→P440	-
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆什様	NM	→P442	_

アクチュエータ仕様

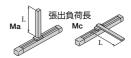
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

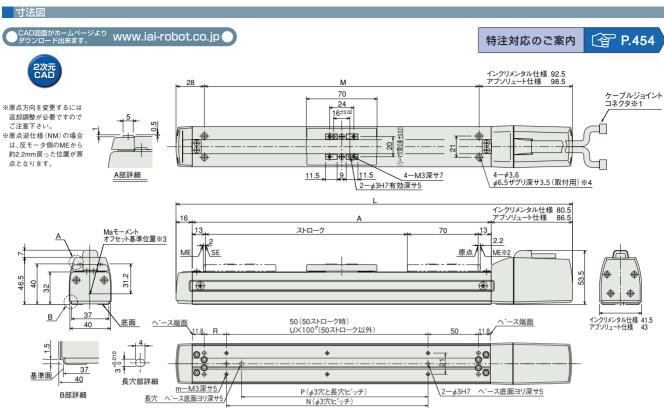
(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向









 ※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384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。
 ※4 ペース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれるライダの摺動異常、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

	- 133		~-			
ストローク	50	100	150	200	250	300
インクリメンタル	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
アブソリュート	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
Α	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
Р	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	_	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
質量(kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1
	インクリメンタル アブソリュート A M N P R U m	インクリメンタル 242.5 アブソリュート 248.5 A 146 M 122 N 50 P 35 R 22 U - m 4	イングリメア分別 242.5 292.5 アプリリュート 248.5 298.5 A 146 196 M 122 172 N 50 100 P 35 85 R 22 22 U - 1 m 4 4 4	イングリメンタ別 242.5 292.5 342.5 アプリリュート 248.5 298.5 348.5 A 146 196 246 M 122 172 222 N 50 100 100 P 35 85 85 85 R 22 22 72 U - 1 1 m 4 4 4 4 4	イングリメングル 242.5 292.5 342.5 392.5 アプリリュート 248.5 298.5 348.5 398.5 A 146 196 246 296 M 122 172 222 272 N 50 100 100 200 P 35 85 85 185 R 22 22 72 22 U - 1 1 2 m 4 4 4 6 6	イングリメンタル 242.5 292.5 342.5 392.5 442.5 アプリリュート 248.5 298.5 348.5 398.5 448.5 A

13.3 40 13.3

ブレーキ部寸法

適応コントローラ

R:ブレーキケーブル 取出し方向(右側)

L:ブレーキケーブル 取出し方向(左側)

E:ブレーキケーブル 取出し方向(エンド側)

※ブレーキ付は全長(L)が28mm (配線エンド側取出は41.3mm)、 質量が0.2kgアップします。

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		
ポジショナー タイプ	Î	ACON-C-20I@-NP-2-0	最大512点の	512点			_			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I@-NP-2-0	位置決めが可能	JIZM			-			
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			-	→P375		
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	<u>a</u>)	ACON-PL-20I@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(_)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	76375		
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-P0-20I@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	(-)	()			-	
シリアル通信 タイプ	8	ACON-SE-20I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			-			
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343		
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-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			_	→P405		

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。 ※②は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA-SA5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

A1

■型式項目 RCA - SA5D -20 シリーズ — タイプ

仕様

エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 仕様 A:アブソリュート

6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 500:500mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ 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

ケーブル長

省電力対応

オプション

下記オプション 価格表参照



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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SA5D-①-20-12-②-A1-③-④		12	4	1	16.7	
RCA-SA5D-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	8	2		50~500 (50mm毎)
RCA-SA5D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号				
②ストローク	SA5D				
(mm)	①エンコーダ種類				
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

④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	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

③ケーブル長価格表(標準価格)

3 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·					
種類	ケーブル記号	標準価格			
	P (1m)	_			
標準タイプ	S (3m)	_			
	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_			
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_			
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_			
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_			
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_			
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_			

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

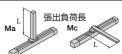
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)









#E-9

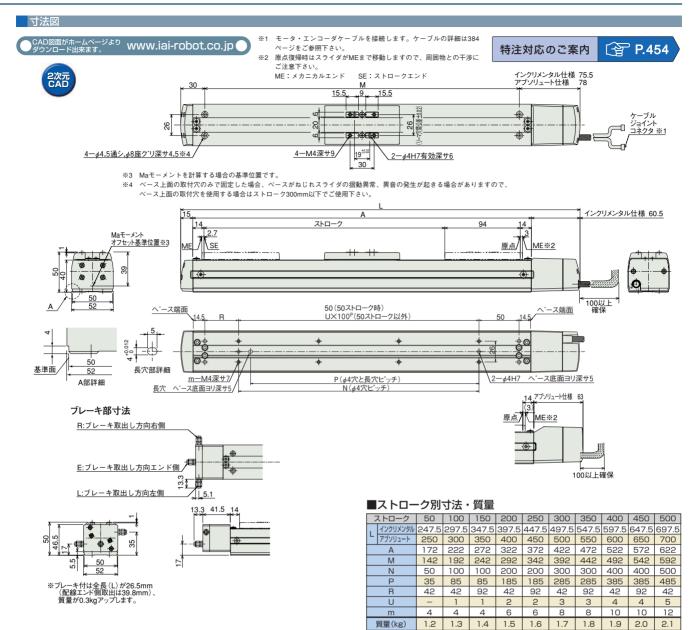
^{サ−ボモ−タ} 20 w

^{サーボモータ} 30 w

サーボモータ **60w** サーボモータ

ุป−#₹−9 100 w

150 w



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				
ポジショナー タイプ	•	ACON-C-201@-NP-2-0	最大512点の	512点			-					
ぞ全カテゴリ対応 ジショナータイプ		ACON-CG-20I@-NP-2-0	位置決めが可能	512点			-					
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				_	→P375			
ルス列入力タイプ 動ラインドライバ仕様)	É	ACON-PL-201@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-					
ルス列入力タイプ オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	()	. ,			ı			
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-201@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点							ı	
ィールドネットワーク タイプ		RACON-20®	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				_	→P340			
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-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			_	→P40				

■型式項目

RCA-SA6D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

A1

RCA - SA6D -30 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード

仕様

l:インクリメンタル 30: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート

ストローク 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

50:50mm 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON

ASEL

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

R□□: ロボットケーブル

下記オプション 価格表参照

オプション

省電力対応



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型 土	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SA6D-①-30-12-②-A1-③-④		12	6	1.5	24.2	
RCA-SA6D-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(リエノコータ性規/ じ入トローンが画情衣(信牛画情)					
	タイプ記号 SA6D				
②ストローク	①エンコーダ種類				
(mm)					
	インクリメンタル	アブソリュート			
		Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	<u> </u>			
600	_	_			

④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	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
フライダ部ローラー仕様	SB	→P445	_

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

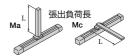
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

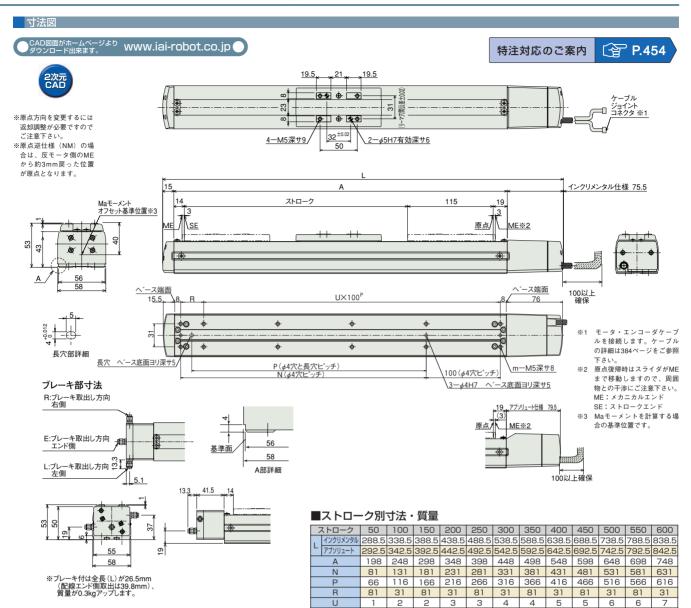








150 w



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
ポジショナー タイプ		ACON-C-30I@-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
全カテゴリ対応 ジショナータイプ		ACON-CG-30I@-NP-2-0	位置決めが可能	512点			_	
電磁弁タイプ		ACON-CY-30(@-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P375
ルス列入力タイプ 動ラインドライバ仕様)	ő	ACON-PL-3OI②-NP-2-O 差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ (一)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	_	7575		
ルス列入力タイプ ナ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 パルス列入力タイプ				_	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
ィールドネットワーク タイプ	HAME	RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P340
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-30①②-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			_	→P405

質量(kg)

8

1.3 1.5 1.7

10 10 12

1.9 2.1

12 14

2.3 2.5 2.7

14 16

2.9 3.1

16 18

3.3 3.5

■型式項目

RCA-SS4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

RCA - SS4D -**A1** 20 エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 下記オプション 価格表参照

10:10mm 50:50mm A1:ACON |:インクリメンタル 20: サーボモータ 5: 5mm ASEL 300:300mm 2.5:2.5mm

(50mmピッチ毎設定)

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応

R : ロボットケーブル



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SS4D-I-20-10-①-A1-②-③		10	4	1	19.6	
RCA-SS4D-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	6	2.5	39.2	50~300 (50mm毎)
RCA-SS4D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

	タイプ記号
① ストローク (mm)	SS4D
	エンコーダ種類
	インクリメンタル
	I
50	_
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

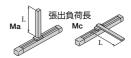
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	1
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)







译 P.454

特注対応のご案内

88

20 w

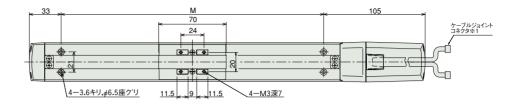


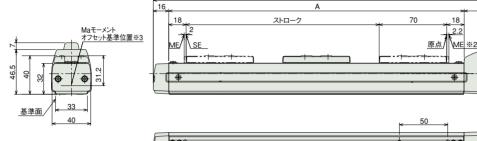
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

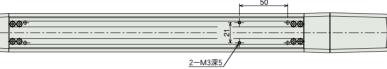


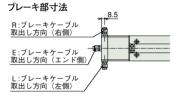
※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので ご注意下さい。

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから 約2.2mm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384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。

※ブレーキ付は全長(L)が32mm (配線エンド側取出は45.3mm) 質量が0.2kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

	- 133	1/4	人工			
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
Α	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
質量(kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

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。

	, , , , <u>, , , , , , , , , , , , , , , </u>	TOAZY AVY//III ARTENDAZEN / CENTA NECTS CENTACE NAME OF DESCRIPTION OF THE CONTROL OF THE CONTRO										
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ				
ポジショナー タイプ		ACON-C-20I@-NP-2-0	最大512点の	512点			_					
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I@-NP-2-0	位置決めが可能		位置決めが可能	位直次のかり能 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	3.L _m		位置決めが可能		_	
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	DC24V		_	→P375				
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ΩÎ	ACON-PL-20I@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)		定格1.3A ピーク5.1A	_	7-073				
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ				_					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_					
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20I@-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			_	→P405				

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※②は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。



ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

A1

適応コントローラ

■型式項目 RCA - SS5D -Т 20 エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ リード

I:インクリメンタル 20: サーボモータ

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 500:500mm (50mmビッチ毎設定)

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

省電力対応

オプション

下記オプション 価格表参照



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SS5D-I-20-12-①-A1-②-③		12	4	1	16.7	
RCA-SS5D-I-20-6-①-A1-②-③	20	6	8	2		50~500 (50mm毎)
RCA-SS5D-I-20-3-①-A1-②-③		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

エンコータ植	[類/①ストローク別価格表(標準価格)
①ストローク	タイプ記号 SS5D
(mm)	エンコーダ種類
(111111)	インクリメンタル
	1
50	_
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_
350	_
400	_
450	_
500	_

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格			
	P (1m)	_			
標準タイプ	S (3m)	_			
	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_			
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_			
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_			
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_			
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_			
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_			

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

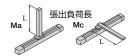
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.9N·m Mb: 6.8N·m Mc: 11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向 Mb







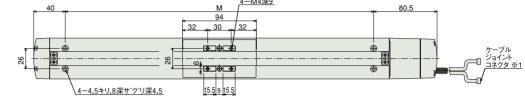
P.454

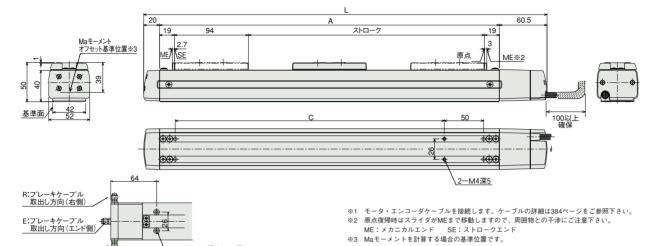
特注対応のご案内



●CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp ●







、4-4.5キリ,8深サ・ケ・リ深4.5 L:ブレーキケーブル 取出し方向(左側) 13.3 * 44

> ※ブレーキ付は全長(L)が24mm (配線エンド側取出は37.3mm) 質量は0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

		- 133		~-							
	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
ľ	L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
	Α	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
	М	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
	С	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
	質量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

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
ポジショナー タイプ		ACON-C-20I@-NP-2-0	最大512点の	512占			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I@-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM	512点		-	
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			_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ű	ACON-PL-20I@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	7575
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)			-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20I@-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			_	→P405

RCA-SS6D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCA - SS6D -**A1** 30 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク 適応コントローラ

12:12mm 50:50mm A1:ACON |:インクリメンタル 30: サーボモータ 6: 6mm

3: 3mm 600:600mm

(50mmビッチ毎設定)

ASEL

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

ケーブル長

省電力対応

オプション

下記オプション 価格表参照



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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SS6D-I-30-12-①-A1-②-③		12	6	1.5	24.2	
RCA-SS6D-I-30-6-①-A1-②-③	30	6	12	3		50~600 (50mm毎)
RCA-SS6D-I-30-3-①-A1-②-③		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

エンコーダ種類/①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

	タイプ記号
①ストローク	SS6D
(mm)	エンコーダ種類
(111111)	インクリメンタル
	1
50	_
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_
350	_
400	_
450	_
500	_
550	_
600	_

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

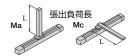
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)









SE:ストロークエンド ME:メカエンド

30 w

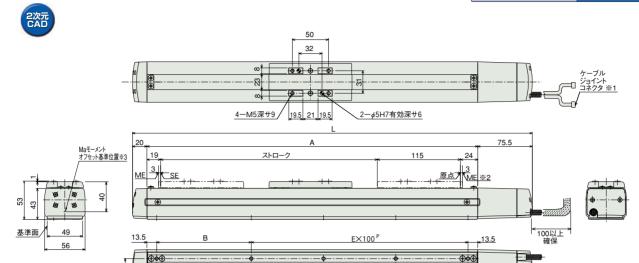
60 w サーボモータ 100 w

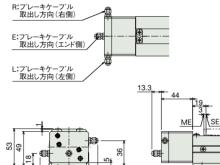
ช−ส€-9 150 w

寸法図

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

特注対応のご案内 P.454





D-M5深サ6

(取付け用)

- ■ストローク別寸法・質量 ストローク 50 100 150 303 5353 5403 5
 - 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 303.5 353.5 403.5 453.5 503.5 553.5 603.5 653.5 703.5 753.5 803.5 853.5 208 258 308 358 408 458 508 558 608 658 708 758 131 131 131 131 81 131 В 81 81 81 131 81 81 131 181 231 281 331 381 431 481 531 581 631 81 6 8 8 10 10 12 12 14 14 16 16 6 4 6 質量(kg) 2.4 2.6 2.8 3.0 3.2 3.4 3.6 3.8 4.0 4.2 4.4 4.7

100

※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

\3−ø4H7深サ4

**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384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

※ブレーキ付は全長(L)が24mm (配線エンド側取出は37.3mm) 質量は0.3kgアップします。

49

56

		適応	コン	\overline{FE}	1ーラ
--	--	----	----	-----------------	-----

12.8

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		
ポジショナー タイプ		ACON-C-30I@-NP-2-0	最大512点の	512 5			-			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-30I@-NP-2-0	位置決めが可能	512点			-			
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			-	→P375		
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ĥ	ΩÎ	ΩÎ	ACON-PL-30(@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P3/5
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)			-			
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_			
フィールドネットワーク タイプ		RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343		
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-30I@-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			_	→P405		

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※②は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

RCA-SA4R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

A1

■型式項目 RCA - SA4R -20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

仕様

l:インクリメンタル 20: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート

10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

50:50mm 400:400mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ 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

省電力対応

オプション

下記オプション 価格表参照



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

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		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
至八	(W)	(mm)	水平(kg)	kg) 垂直(kg) (N) 1 19.6	(mm)	
RCA-SA4R-①-20-10-②-A1-③-④		10	4	1	19.6	
RCA-SA4R-①-20-5-②-A1-③-④	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4R-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~400 (50mm每)								
10	665								
5	330								
2.5	165								

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(煙進価格)

(リエノコーダ種類/(3)ストローク別価格表(標準価格)							
	タイプ記号						
②ストローク	SA	4R					
(mm)	①エンコ	ーダ種類					
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート					
	ı	Α					
50	_	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					
250	_	_					
300	_	_					
350	_	_					
400	_	_					

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オブション

③ケーブル長価格表(標準価格)

	11	
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
ロボットケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格夷(煙進価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格						
ブレーキ	В	→P437	_						
原点確認センサ	HS	→P442	_						
省電力対応	LA	→P442	_						
原点逆仕様	NM	→P442	_						
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_						
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_						
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_						
スライダスペーサ	SS	→P445	_						

アクチュエータ仕様

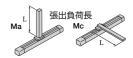
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



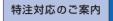


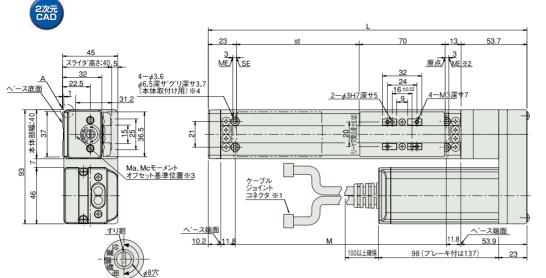


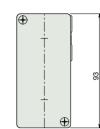
P.454

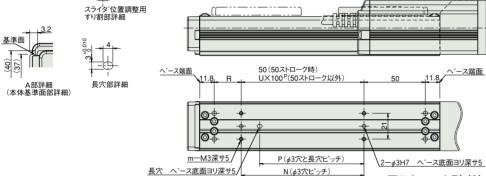
寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp









- ※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384ページをご参照下さい。

- ※1 モータ・エンコータケーブルを接続します。ケーブルの評細は384ページをご参照トさい。
 ※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。
 ※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 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。											
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400			
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7			
M	122	172	222	272	322	372	422	472			
N	50	100	100	200	200	300	300	400			
Р	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)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5			

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	
ポジショナー タイプ		ACON-C-20 @-NP-2-0	最大512点の	512占			-		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0 位置決めが可能			-				
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			_	→P375	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ĥ	ΩÎ	ACON-PL-20I@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	75373
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)			-		
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_		
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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			_	→P405	

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。 ※②は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

85 RCA-SA5R

RCA-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA - SA5R -**A1** 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

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 下記オプション 価格表参照 I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm A1:ACON 50:50mm 仕様 A:アブソリュート 6: 6mm ASEL 500:500mm 3: 3mm 仕様 (50mmビッチ毎設定) R : ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SA5R-①-20-12-②-A1-③-④		12	4	1	16.7	
RCA-SA5R-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	8	2	33.3	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)						
	タイプ記号					
②ストローク		5R				
(mm)	①エンコ	ーダ種類				
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート				
	I A					
50						
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				

④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	В	→P437	_			
原点確認センサ	HS	→P442	_			
省電力対応	LA	→P442	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_			
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_			
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_			

③ケーブル長価格表(標進価格)

● プロス 個 旧 数 (1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1					
種類	ケーブル記号	標準価格			
	P (1m)	_			
標準タイプ	S (3m)	_			
	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_			
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_			
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_			
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_			
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_			
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_			

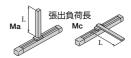
※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)





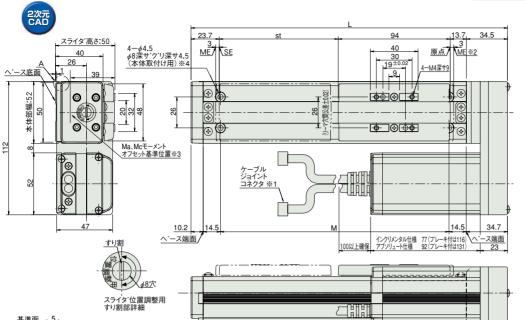


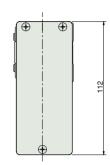
译 P.454

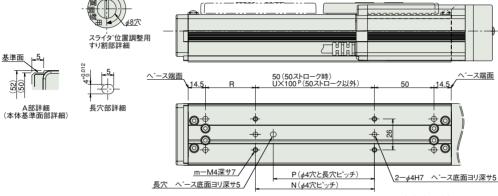
特注対応のご案内

寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp







■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
Р	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	2.4

- ※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384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。
- ※2 原点技術時はスライタがMLまで移動しますので、高囲物どの十渉にこ注意下さい。
 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。
 ※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300mm 以下でご使用下さい。

適応コン	\overline{LD}	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	
ポジショナー タイプ		ACON-C-20I@-NP-2-0	最大512点の	512点			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I@-NP-2-0	位置決めが可能	JIZM			_		
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		定格1.3A ピーク5.1A		_	→P375
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V			_	7575
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ				_		
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_		
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-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			_	→P405	

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。 ※②は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

RCA-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

A1

適応コントローラ

■型式項目 RCA - SA6R -30 シリーズ — タイプ

仕様

エンコーダ種類 ― モータ種類 ― リード I:インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm 仕様 A:アブソリュート

6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

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

ケーブル長

省電力対応

オプション

下記オプション 価格表参照



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

(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

■リードと可換質量

■リートこり放見里						
	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<u>至</u> 式	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-SA6R-①-30-12-②-A1-③-④		12	6	1.5	24.2	
RCA-SA6R-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	12	3		50~600 (50mm毎)
RCA-SA6R-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコータ種類/②ストローク別価格表(標準価格)						
		タイプ記号 SAGR				
②ストローク		_				
(mm)		ーダ種類				
, i	インクリメンタル	アブソリュート				
	I	Α				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				
550	_	_				
600	_	_				

④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	В	→P437	_				
原点確認センサ	HS	→P442	_				
省電力対応	LA	→P442	_				
原点逆仕様	NM	→P442	_				
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_				
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_				
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_				

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	ı
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	ı
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

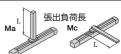
アクチュエータ仕様

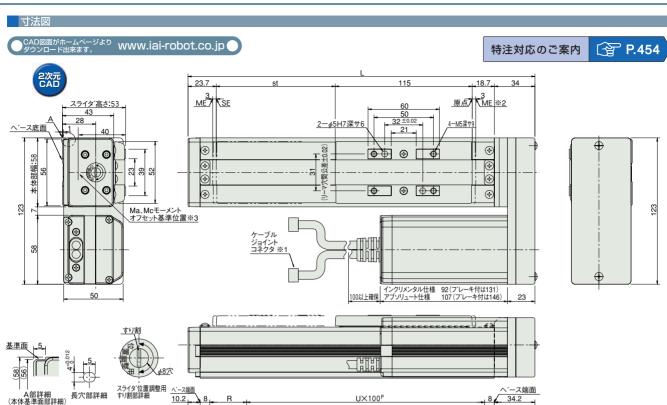
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)











φ

(3−¢4H7 へ*-ス底面ヨリ深サ5 ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量がO.3kgアップします。

100(φ4穴ピッチ)

[ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
[L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р	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)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

\m−M5深サ8

Φ

0

※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384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。

長穴 ペース底面ヨリ深サ5

-ф

P(ø4穴と長穴ヒ°ッチ)

- 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。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー タイプ		ACON-C-30I@-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
全カテゴリ対応 ジショナータイプ		ACON-CG-30I@-NP-2-0	位置決めが可能	51211			_	
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			_	→P375
ルス列入力タイプ 動ラインドライバ仕様)	ű	ACON-PL-30I@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P3/5
ルス列入力タイプ ナ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 パルス列入力タイプ	(-)			_	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
ィールドネットワーク タイプ		RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-30①@-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			_	→P405

※②は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

RCS2-SA4C

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

RCS2 - SA4C -■型式項目 20 シリーズ — タイプ 干---夕種類 U- K ストローク

仕様

エンコーダ種類 ― 1:インクリメンタル 20: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート

10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

適応コントローラ 50:50mm 400:400mm (50mmビッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

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

下記オブション 価格表参照

オプション

高加減速対応

(リード2.5は除く)



- 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)可搬質量は標準仕様が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リー ド2.5は除く)で動作させた時の値です。 (加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数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)		最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)		
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6			
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5		50~400 (50mm毎)		
RCS2-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4			
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション								

■ストロークと最高速度

ストローク	50~400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

④ケーブル長価格表(標準価格)

	タイプ記号						
②ストローク	SA4C						
(mm)	①エンコーダ種類						
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート					
	ı	Α					
50	_	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					
250	_	_					

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

300 350

400

名称	オプション記号	参考頁	標準価格					
ブレーキ	В	→P437	_					
フート金具	FT	→P440	_					
高加減速対応	HA	→P442	_					
原点確認センサ	HS	→P442	_					
原点逆仕様	NM	→P442	_					
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_					
スライダスペーサ	SS	→P445	_					

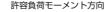
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。

※リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。

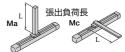
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
(*/) E 000lim まにま会の	日本本書

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

アクチュエータ仕様







译 P.454

寸法図

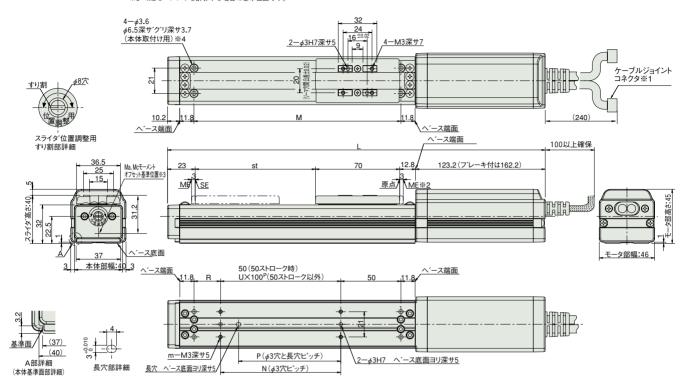
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



- ※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394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。

※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。

特注対応のご案内



力则计注,既是

	マレロー	・ンか	7汉.	* J D	一千 小 は	覚重かし、	3Kgアツノ	/します。	
7	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
	ブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
_	ブレーキ付	318	368	418	468	518	568	618	668
	М	122	172	222	272	322	372	422	472
	Ν	50	100	100	200	200	300	300	400
	Р	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
Í	質量(kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

適広コト	<u> フト</u>	п.	=

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード		SCON-C-20①②-NP-2-③	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	_	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	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-1-20①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-4-1-20①@-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425

- **SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 **①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 **②は高加減速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。
 **③は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
 **④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 **⑤は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

RCS2-SA5C

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 RCS2 — SA5C — 20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

> l:インクリメンタル 20: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート

仕様

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

適応コントローラ 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

ケーブル長

R□□:ロボットケーブル

高加減速対応

(リード3は除く)

オプション

価格表参照

下記オブション



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

九型	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2		50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)		
12	800	760		
6	400	380		
3	200	190		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

(単位はmm/s)

①エンコータ種類/②ストローク別価格表(標準価格)					
	タイプ	タイプ記号			
②ストローク	SA	.5C			
(mm)	①エンコ	ーダ種類			
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート			
		Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格				
	P (1m)	_				
標準タイプ	S (3m)	_				
	M (5m)	_				
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_				
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_				
	X16 (16m)~ X20 (20m)	I				
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_				
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_				
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_				
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_				
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_				

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
高加減速対応	HA	→P442	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。 ※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

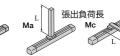
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向





RCS2-SA5C

译 P.454

寸法図

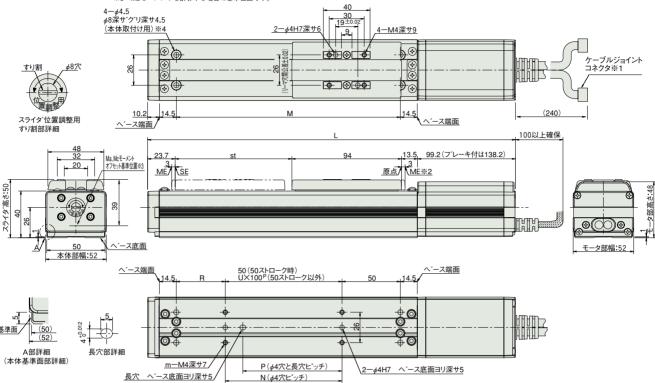
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



- ※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394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。

※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300mm以下でご使用下さい。

特注対応のご案内



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします

		ストロ-	ーンかり	ЛЖ.	貝里	※フレ	-+1316	り見里かり	J.JKg/	ツノしま	9 .	
	7	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
ſ		ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
	_	ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
		М	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
		N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
ı		Р	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
[1	質量(kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード			電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	· 単相AC	単相AC		→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-20①@-NP-2-③	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA	_	75363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)	Dみ)	_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-20①@-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

- **SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 **①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 **②は高加減速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。
 **③は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
 **④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 **⑤は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

RCS2-SA6C

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 RCS2 - SA6C -シリーズ — タイプ

30 エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード

l:インクリメンタル 30: サーボモータ

仕様 A:アブソリュート

仕様

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

適応コントローラ 50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 オプション 下記オブション 価格表参照

R□□:ロボットケーブル

高加減速対応

(リード3は除く)



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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

(リエンコータ種類/ ②ストローク別価格表 (標準価格)					
	タイプ記号				
②ストローク	SA	6C			
(mm)	①エンコ	ーダ種類			
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格				
HID.	-3 / / - 2 / 10 3		冰十四百				
ブレーキ	В	→P437	_				
フート金具	FT	→P440	-				
高加減速対応	HA	→P442	_				
原点確認センサ	HS	→P442	_				
原点逆仕様	NM	→P442	_				
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-				

※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。 ※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

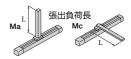
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







RCS2-SA6C

特注対応のご案内

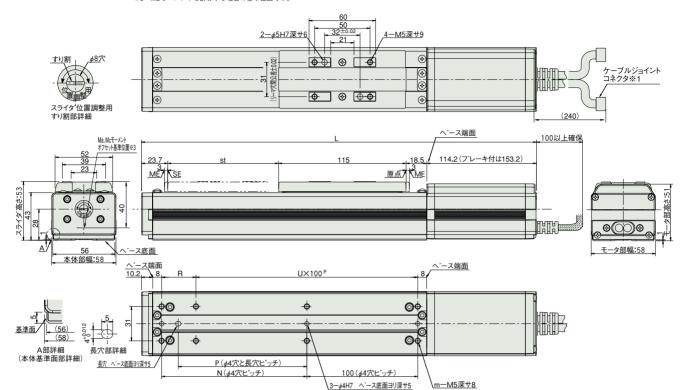
P.454

寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp (



- ※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394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 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

	~· -	- // /	3,24	~=									
7	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
_	ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
_	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	910.4
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р	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
Í	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

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	
ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能	512点					
電磁弁モード				電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC		_	→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D①@-NP-2-③	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V 三相AC 200V	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		7535	
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-1-30D①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415	
プログラム制御1-6軸タイプ	Pivva.	XSEL-@-1-30D()(2)-N1-EEE-2-(5)	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425	

- ※②は高加減速対応を指定した場合に記号(HA)が入ります。
- ※③は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。 ※④はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。 ※⑤は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA7C

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 RCS2 — SA7C — 60 シリーズ — タイプ 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 ― 干—夕種類 リード |:インクリメンタル 60: サーボモータ

仕様 A:アブソリュート 仕様

16:16mm 8: 8mm 4: 4mm

50:50mm 800:800mm (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

高加減速対応

(リード4は除く)

下記オプション

価格表参照



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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)			
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8				
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25	6	127.5	50~800 (50mm毎)			
RCS2-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0				
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション									

■フトロークと是宣演度

		型	
ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(煙進価格)

	/怪殺/じ入トローノ別画	704(1示于11170)				
		プ記号				
②ストローク	SA7C					
(mm)	①エンコーダ種類					
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート				
	I	Α				
50/100	_	_				
150/200	_	_				
250/300	_	_				
350/400	_	_				
450/500	_	_				
550/600	_	_				
650/700	_	_				
750/800	_	_				

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
高加減速対応	HA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。 ※リード4は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

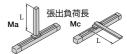
項目	内容						
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10						
繰り返し位置決め精度	±0.02mm						
ロストモーション	0.1mm以下						
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理						
静的許容モーメント	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m						
動的許容モーメント(※)	Ma: 13.9N·m Mb: 19.9N·m Mc: 38.3N·m						
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下						
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)						

(※) 5.000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







译 P.454

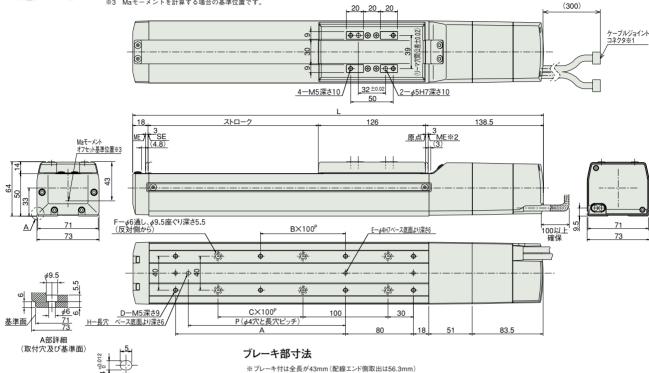
特注対応のご案内

60 w



CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp (

- ※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394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。



長穴部詳細 BR:フレーキ線取出し 方向右側 BE:ブレーキ線取出し 方向エントが側 BL:ブレーキ線取出し CC 方向左側

44.7 16.3 ME 7 SE (4.8)

■ストローク別寸法・質量

質量が0.6kgアップします。

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
ı	L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
ı	Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
ı	D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
ı	E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
ı	F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
	Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
	質量(kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-60(1)(2)-NP-2-(3)	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		30014-0-000 @-1NF-2-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	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		1 303
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-1-60①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-4-1-6012-N1-EEE-2-5	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425

- **SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 **①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 **②は高加減速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。
 **③は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
 **④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 **⑤は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

RCS2-SS7C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ カップリング仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCS2 - SS7C -60 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 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 l:インクリメンタル T1:XSEL-J/K 60: サーボモータ 12:12mm 50:50mm B:ブレーキ

仕様 A:アブソリュート 仕様

6: 6mm

T2:SCON 600:600mm SSEL (50mmビッチ毎設定) XSEL-P/Q

N:無し P:1m S:3m M:5m NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様 X□□・長さ指定

R□□:ロボットケーブル

译 P.<u>451</u> 技術資料 (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		リード	最大可搬質量		定格推力	ストローク
		(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	- 60	12	15	4	85	50~600
RCS2-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤	80	6	30	8	170	(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)
12	600	470
6	300	230

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号		
②ストローク	SS7C		
(mm)	①エンコーダ種類		
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート	
	I	Α	
50/100	_	_	
150/200	_	_	
250/300	_	_	
350/400	_	_	
450/500	_	_	
550/600	_	_	

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

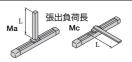
項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10				
繰り返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	0.1mm以下				
ベース	材質 専用合金鋼				
静的許容モーメント	Ma: 79.4N·m Mb: 79.4N·m Mc: 172.9N·m				
動的許容モーメント(※)	Ma: 14.7N·m Mb: 14.7N·m Mc: 33.3N·m				
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)				

(※) 10,000km走行寿命の場合です。









译 P.454

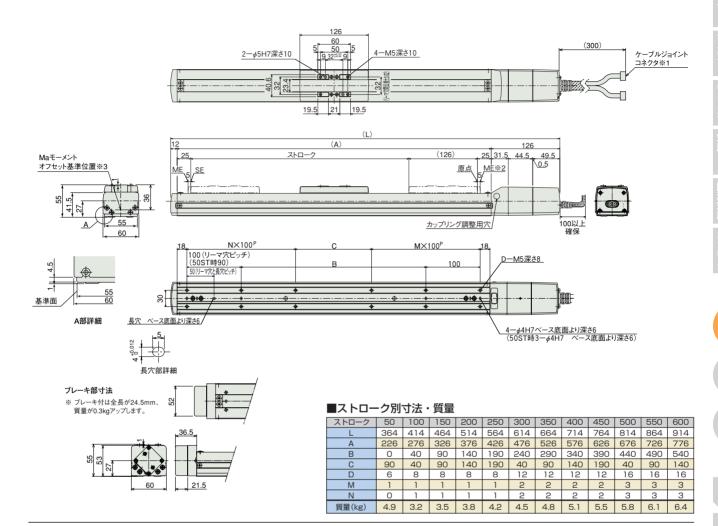
特注対応のご案内

寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



- - ※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394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。



適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能	512点							
電磁弁モード		SCON-C-60①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385			
シリアル通信 タイプ		300N-0-000-NP-2-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA	_	75365			
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合	150W動作	150W動作			
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-3-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点				_	→P425		

IAI

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

※SEL、ASELは「軸IT(株の場合です。
 ※①はエンーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SS8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ カップリング仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCS2 - SS8C -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 モータ種類 ストローク

l:インクリメンタル Δ·アブソリュート 仕様

100:サーボモータ 20:20mm 100W 10:10mm 150:サーボモータ 150W

50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

B : ブレーキ NM: 原点逆仕様 SR: スライダ部ローラー仕様

オプション

R□□:ロボットケーブル

P.451 技術資料 (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

力型		リード	最大可		定格推力	ストローク
		(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS2-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤	100	10	40	8	169	50~1000
RCS2-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	(50mm毎)
RCS2-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤	150	10	60	12	256	

■フトロークレ旦市油舟

■人下ロークと取向还反							
シード		~700 (mm)					
20	1000	960	765	625	515		
10	500	480	380	310	255		

(単位はmm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

①エンコーガ種類/②フトローカ別研攻主(煙進研攻)

①エノコータ種類/②ストローク別価格表(標準価格)						
		タイプ記号				
	SS8C					
②ストローク		①エンコ	ーダ種類			
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
	モータ	タW数	モーク	タW数		
	100W	150W	100W	150W		
50/100	-	_	_	_		
150/200	_	_	_	_		
250/300	_	_	_	_		
350/400	_	_	_	_		
450/500	_	_	_	_		
550/600	_	_	_	_		
650/700	_	_	_	_		
750/800	_	_	_	_		
850/900	_	_	_	_		
950/1000	_	_	_	_		

④ケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	標準価格
P (1m)	_
S (3m)	_
M (5m)	I
X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
X11 (11m)~ X15 (15m)	_
X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	ı
RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
R11 (11m)~ R15 (15m)	I
R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	P(1m) S(3m) M(5m) X06 (6m) ~ X10 (10m) X11 (11m)~ X15 (15m) X16 (16m)~ X20 (20m) R01 (1m) ~ R03 (3m) R04 (4m) ~ R05 (5m) R06 (6m) ~ R10 (10m) R11 (11m)~ R15 (15m)

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

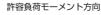
⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

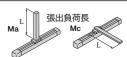
(※) 10,000km走行寿命の場合です。











特注対応のご案内

P.454

100 w サーボモータ 150 w

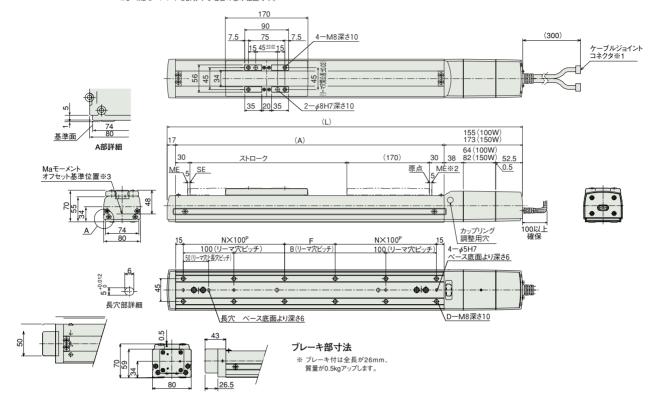
寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp





- ※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394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

ストロ-	-ク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L(100	W)	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402
L(150	W)	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420
Α		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D		8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F		50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(k	(g)	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-100①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC 100V 単相AC 200V			→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-150①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点		最大 360VA		75365
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-3-1-100①-N1-EEE-2-4 XSEL-3-1-150①-N1-EEE-2-4	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

- ※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA4D ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ モータビルドイン (直結)仕様

■型式項目 RCS2 - SA4D -シリーズ — タイプ

20 エンコーダ種類 ― 干—夕種類 I:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

仕様 A:アブソリュート

仕様

リード

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm

適応コントローラ T1:XSEL-J/K T2:SCON 300:300mm (50mmビッチ毎設定)

SSEL XSEL-P/Q

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション 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

R□□:ロボットケーブル

全 P.451 技術資料 (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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5	39.2	50~300 (50mm毎)
RCS2-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

		1.2.1 (1.3.1 1.2.1.2.)		
	タイプ	プ記号		
②ストローク	SA	.4D		
(mm)	①エンコ	ーダ種類		
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート		
	ı	Α		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
原点逆什様	NM	→P442	_

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







译 P.454

 \bigcirc

寸法図

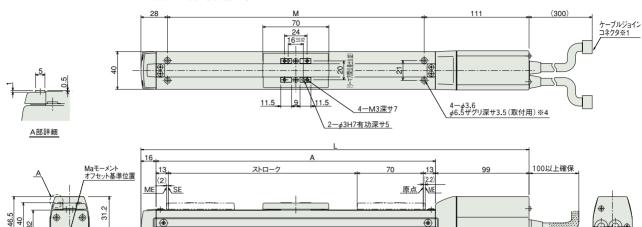
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

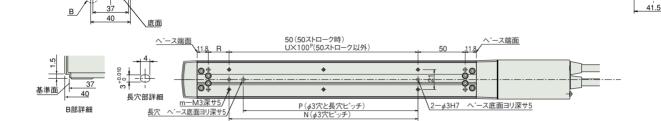
32

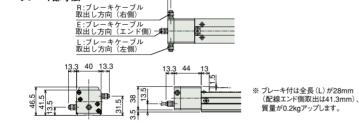
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

※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。

特注対応のご案内







■ストローク別寸法・質量

	7 111	או ני	尺里			
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	261	311	361	411	461	511
Α	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
Р	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	_	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
質量(kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3

適応コントローラ

ブレーキ部寸法

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

[名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
	ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
	電磁弁モード		SCON C 200 ND 2 0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC 100V 単相AC 200V		_	→P385
	シリアル通信 タイプ		SCON-C-20①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点		最大 360VA		1 300
	パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
	プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
	プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

- ※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA5D 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 RCS2 - SA5D -20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード

> 1:インクリメンタル 20: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート

仕様

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク

適応コントローラ T1:XSEL-J/K 50:50mm T2:SCON 500:500mm SSEL (50mmピッチ毎設定)

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 XSEL-P/Q

ケーブル長

オプション 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

SR:スライダ部ローラー仕様 R□□: □ボットケーブル



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

九型	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2		50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号				
②ストローク	SA5D				
(mm)	①エンコ	ーダ種類			
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート			
		Α			
50	_	-			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

④ケーブル長価格表(標準価格)

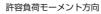
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。



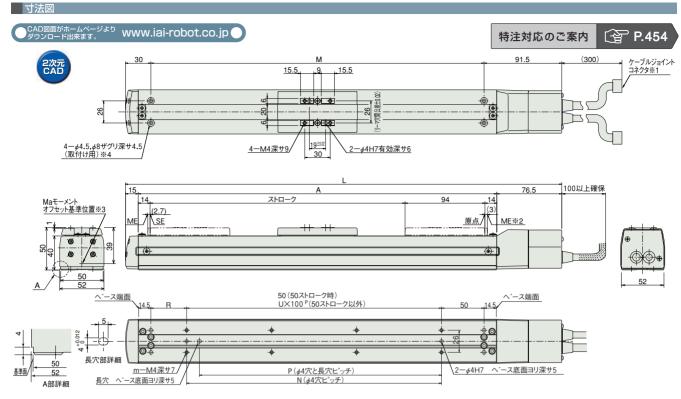




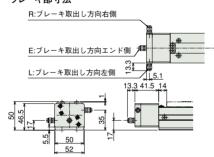


20 w





ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付は全長(L)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。

- 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394ページをご参照下さい。

- ※1 モーダ・エンコータゲーノルを接続します。ゲーノルの計劃は594ペーンをと参照ります。
 ※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。
 ※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300mm 以下でご使用下さい。

■ストローク別寸法・質量

	- ///	1/4	人工							
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
Α	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
Р	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)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		300N-0-200-NP-2-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA	_	75363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

- ※SEL、ASELは「軸IT(株の場合です。
 ※①はエンーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA6D 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 RCS2 - SA6D -30 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード

> l:インクリメンタル 30: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート 仕様

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

適応コントローラ 50:50mm 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

ストローク

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□□: □ボットケーブル

ケーブル長

ー オプション 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 SR: スライダ部ローラー仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

译 P.<u>451</u> 技術資料 (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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	484	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション						

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

(リエンコータ種類/ ②ストローク別価格表(標準価格)					
	タイプ記号				
②ストローク	SA	6D			
(mm)	①エンコ	ーダ種類			
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

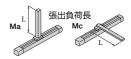
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

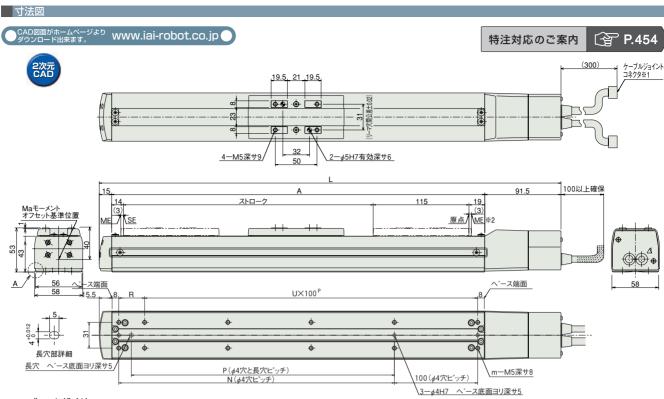
(※) 5,000km走行寿命の場合です。

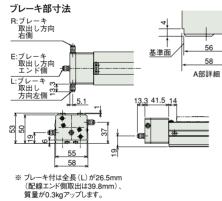
許容負荷モーメント方向











■ストローク別寸法・質量

7	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	П	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
	Α	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р	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
	C	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
Ę	質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

※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394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。

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-30D()-NP-2-@	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		→P385
シリアル通信 タイプ		2CON-C-3OD()-NP-2-(8)	シリアル通信 専用タイプ	64点				-1 363
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-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilled	XSEL-3-1-30D1-N1-EEE-2-4	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA4R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 - SA4R -20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

仕様

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm 仕様 A:アブソリュート

5: 5mm 2.5:2.5mm

適応コントローラ 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

ケーブル長

B:プレーキ HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 ML:モータ左抗返し仕様 (標準) MR:モータ右抗返し仕様 SR:スライダ部ローラー仕様 SS:スライダスペーサ

オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

(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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5		50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4R-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

(リエノコーダ性類/ ②ストローグが価格衣(標準価格)							
	タイプ記号						
②ストローク	SA	4R					
(mm)	①エンコーダ種類						
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート					
	I	Α					
50	_	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					
250	_	_					
300	_	_					
350	_	_					
400	_	_					

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_
スライダスペーサ	SS	→P445	_

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向 Mb







译 P.454

特注対応のご案内

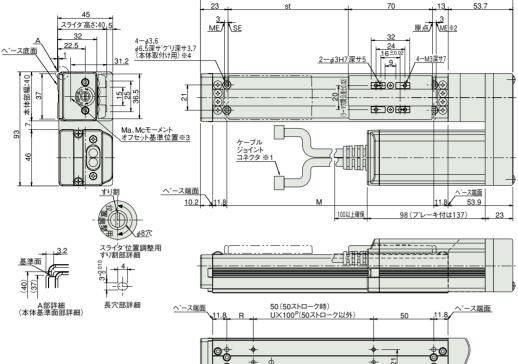
93

(

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

寸法図





※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394ページをご参照下さい。

 ※1 モータ・エンコータケーブルを接続します。ケーブルの評細は394ページをご参照トさい。
 ※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。
 ※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。

2-ø3H7 へ - ス底面ヨリ深サ5	
■ストローク別寸法・質	賃量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
Ν	50	100	100	200	200	300	300	400
Р	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)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

m-M3深サ5

長穴 へース底面ヨリ深サ5

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能 単相AC			→P385		
シリアル通信 タイプ		SCUN-C-20()-NP-2-(2)	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V 三相AC 200V	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合	-	-1 363
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-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

P(ø3穴と長穴ピッチ)

N (ø3穴ピッチ)

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

※SELL、ASELは「軸IT体の場合です。
 ※①はエンーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 — SA5R — 20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

l:インクリメンタル 20: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート

仕様

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

B:プレーキ HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

(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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)					
	タイプ記号				
②ストローク		.5R			
(mm)	①エンコ	ーダ種類			
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







RCS2-SA5R

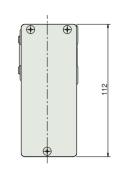
P.454

20 w

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

寸法図

特注対応のご案内 2次元 CAD 23.7 13.7 34.5 スライダ 高さ:50 ME / SE 原点 / ME ※2 40 40 4-φ4.5 φ8深サ*ケ*リ深サ4.5 (本体取付け用)※4 30 19±0.02 26 4-M4深サ9 <u>へ゛ース底面</u> 9 39 **⊕** -マ六階発生002) (♦) 本体部幅:52 0 0 32 48 **★** 20 **ြ ⊕** ● ◎ ● ⅌� Ma、Mcモーメント オフセット基準位置※3 ケーブル ジョイント コネクタ ※1 ß 34.7 10.2 すり害 へ゛ース端面 -ス端面 - 23 100以上確保 92 (プレーキ付は131) ه که لیا スライタ・位置調整用すり割部詳細 基準面 5



長穴部詳細 A部詳細 (本体基準面部詳細) へ・一ス端面 へ゛ース端面 50(50ストローク時) U×100P(50ストローク以外) 14.5 <u>†</u>@ φ 26 <u>m-M4深サ7</u> P (ø4穴と長穴ピッチ) (2-ø4H7 ヘ´ース底面ヨリ深サ5) 長穴 ヘース底面ヨリ深サ5 N (ø4穴ヒ°ッチ)

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
М	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
Р	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	2.4

- ※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394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。
- ※2 原点技術時はスライタがMLまで移動しますので、高囲物どの十渉にこ注意下さい。
 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。
 ※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300mm 以下でご使用下さい。

適応コン	<u> </u>	-ラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		300N-0-200-NP-2-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA	_	75363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

- ※SELL、ASELは「軸IT体の場合です。
 ※①はエンーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA6R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 - SA6R -30 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

> I:インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm 仕様 A:アブソリュート 仕様

6: 6mm 3: 3mm

適応コントローラ 50:50mm 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

B:ブレーキ HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 ML:モータ左折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様 R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

- (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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

(1)エンコータ種類/(2)ストローク別価格表(標準価格)					
	タイプ	タイプ記号			
②ストローク	SA	6R			
(mm)	①エンコ	ーダ種類			
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

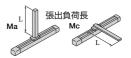
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向 Mb



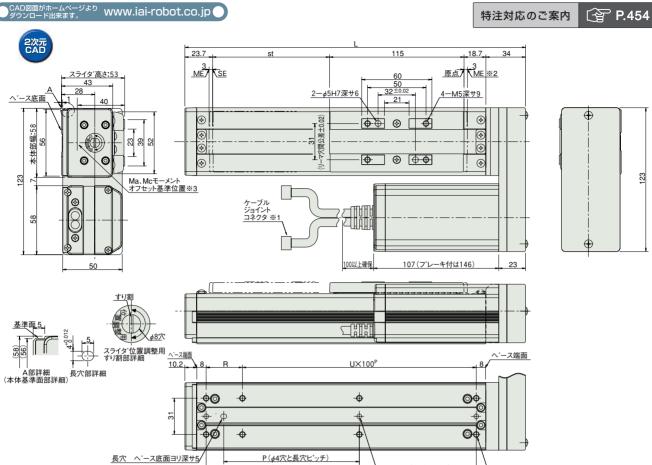




RCS2-SA6R

サ−ボモ−タ 30 w





N(ø4穴ヒ°ッチ)

■ストローク別寸法・質量 *ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

100(ø4穴ピッチ) \3-ø4H7 へ *-ス底面ヨリ深サ5

[ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р	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)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

m-M5深サ8

※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394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。

- SF:ストロークエンド
- ME:メカニカルエンド SE:ストロークエ ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

適応コント RCS2シリーズの		「記のコントローラで動作が可能です。ご使	用になる用途に応し	たタイプをご選択く	ださい。			
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード		エン						
電磁弁モード		SCON-C-30D(1)-NP-2-(2)	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D()-NP-2-@	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA	_	1 000
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様150W動作の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Filled	XSEL-3-1-30D①-N1-EEE-2-4	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425
					、XSELは1軸仕様の		-ĭ. /\ ∀3 /\ + +	

- ※SEL、ASELは「軸IT(株の場合です。
 ※①はエンーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SA7R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 - SA7R -60 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干---夕種類 リード ストローク

l: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 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm

適応コントローラ 50:50mm 800:800mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

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

B : ブレーキ NM: 原点逆仕様 ML: モータ左折返し仕様 (標準) MR: モータ右折返し仕様 SR:スライダ部ローラー仕様

オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

- (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。

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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8	
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25	6	127.5	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	/怪規/じ入下ローノ別画	704(1示于11170)								
	タイプ記号									
②ストローク	SA7R									
(mm)		ーダ種類								
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート								
	I	Α								
50/100	_	_								
150/200	_	_								
250/300	_	_								
350/400	_	_								
450/500	_	_								
550/600	_	_								
650/700	_	_								
750/800	_	_								

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(煙淮価格)

◎カフラコン間付款(赤牛間付)												
名称	オプション記号	参考頁	標準価格									
ブレーキ	В	→P437	_									
原点逆仕様	NM	→P442	_									
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_									
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_									
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_									

アクチュエータ仕様

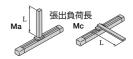
項目	内容								
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10								
繰り返し位置決め精度	±0.02mm								
ロストモーション	0.1mm以下								
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理								
静的許容モーメント	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m								
動的許容モーメント(※)	Ma: 13.9N·m Mb: 19.9N·m Mc: 38.3N·m								
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下								
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)								

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







RCS2-SA7R

特注対応のご案内

注記 ME:メカエンド、SE:ストロークエンド

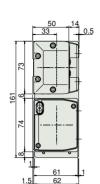
P.454

寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

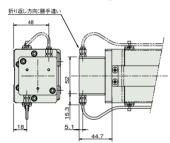


※基準面はSA7Cタイプと同様です。(P96参照) ※Maモーメントのオフセット基準位置はSA7Cタイプと同様です。(P96参照)



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が43mm、質量が0.6kgアップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る



106.2 ストローク 原点 ME (※2) (3) 4-M5深さ10 2-ø5H7深さ10 9 108.5 10 41.2 60 D-ø4H7 ベース底面より深さ6 B×100^F D -ф--ф-C-M5深さ9/ 51 H一長穴 ベース底面より深さ6 /

■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	650	700	750	800
	L	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
	Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
,	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	С	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
1	D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
	Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
	哲量(kg)	40	42	44	46	49	51	5.3	5.5	5.8	60	62	64	6.7	6.9	71	7.3

% 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394ページをご参照下さい。	
wo	F F 作品ははコニノダビルF ナマなむ! ナナのマ 田田	

- ※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。

10 // 3		

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点					
電磁弁モード	ä	SCON-C-60①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC 100V 単相AC			→P385	
シリアル通信 タイプ		SCUN-C-60()-NP-2-(2)	シリアル通信 専用タイプ	64点		最大 360VA	360VA	75363	
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合 み)	150W動作		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-3-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

RCS2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCS2 - SS7R -60 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長

l:インクリメンタル 60: サーボモータ 12:12mm 仕様 A:アブソリュート 6: 6mm 仕様

T1:XSEL-J/K 50:50mm T2:SCON 600:600mm SSEL (50mmビッチ毎設定) XSEL-P/Q N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

B :ブレーキ NM:原点逆仕様 ML: モータ左折返し仕様 (標準) MR: モータ右折返し仕様

R□□:ロボットケーブル SR:スライダ部ローラー仕様

オプション



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

フートで引放兵主						
型式	モータ出力	リード	最大可		定格推力	ストローク
<u>空</u> 式	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤	80	6	30	8	170	(50mm毎)

ストローク 50~500 ~600 (50mm毎) (mm) 12 600 470 6 300 230

■ストロークと最高速度

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	12.000 0000 0 0000	
	タイプ	プ記号
②ストローク (mm)	SS	7R
	①エンコ	ーダ種類
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	Α
100	_	_
200	_	_
300	_	_
400	_	_
500	_	_
600	_	

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

⑤カフフョン 画作教 (標準画作)										
名称	オプション記号	参考頁	標準価格							
ブレーキ	В	→P437	_							
原点逆仕様	NM	→P442	_							
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_							
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_							
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_							

アクチュエータ仕様

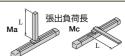
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 79.4N·m Mb: 79.4N·m Mc: 172.9N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 14.7N·m Mb: 14.7N·m Mc: 33.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







特注対応のご案内

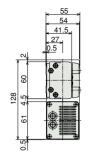
P.454

60 w

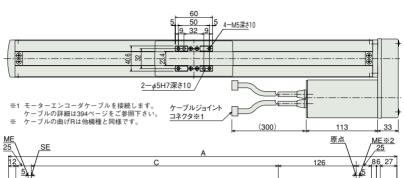
寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

※基準面はSS7Cタイプと同様です。(P98参照) ※Maモーメントのオフセット基準位置は、SS7Cタイプと同様です。(P98参照)



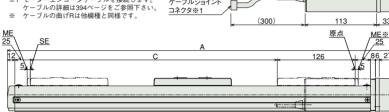
- ※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので ご注意下さい。
 ※原点逆仕様の場合はモー
- タ側の寸法 (MEから原点 までの距離)と反モータ側 の寸法が逆になります。





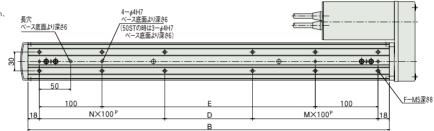
※2 原点復帰時はスライダが MEまで移動しますので、 周囲との干渉にご注意下 さい。

SE:ストロークエンド ME:メカエンド

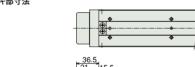


※ ブレーキ付は全長が24.5mm、 質量が0.3kgアップします。

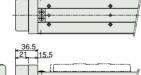




ブレーキ部寸法



60



■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
Α	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829
В	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
С	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
Е	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
F	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量(kg)	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能 512点						
電磁弁モード			SCON-C-60①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		300N-0-000-NF-2-@	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA	_	75363	
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	AC の場合			
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ	Filled	XSEL-3-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

IAI

RCS2-SS8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCS2 - SS8R -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 モータ種類 ストローク

> 1:インクリメンタル 仕様 Δ·アブソリュート 仕様

100:サーボモータ 20:20mm 100W 10:10mm 150:サーボモータ 150W

50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ 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□□: □ボットケーブル

ケーブル長

B:ブレーキ NM: 原点逆仕様 ML: モータ左折返し仕様 (標準) MR: モータ右折返し仕様 SR:スライダ部ローラー仕様

オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

(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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<u> </u>	С—УЩ/Л	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS2-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤	100	10	40	8	169	50~1000
RCS2-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	(50mm毎)
RCS2-SS8R-①-150-10-②-③-④-⑤	150	10	60	12	256	

■ストロークと最高速度

シード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	~900 (mm)	~1000 (mm)						
20	1000	960	765	625	515						
10	500	480	380	310	255						
(単位はmm/s											

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

①エンコーグ種類/②フトローク別価校主(煙進価校)

①エノコータ	/性類/ピストロー	ン別価恰衣 (標準値	11台)						
	タイプ記号								
	SS8R								
②ストローク	①エンコーダ種類								
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート						
	モータ	タW数	タW数						
	100W	150W	100W	150W					
50/100	-	_	_	_					
150/200	_	_	_	_					
250/300	_	_	_	_					
350/400	_	_	_	_					
450/500	_	_	_	_					
550/600	_	_	_	_					
650/700	_	_	_	_					
750/800	_	_	_	_					
850/900	_	_	_	_					
950/1000	_	_	_	_					

④ケーブル長価格表(標準価格)

00000				
種類	ケーブル記号	標準価格		
	P (1m)	_		
標準タイプ	S (3m)	_		
	M (5m)	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_		
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_		
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_		
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_		
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_		
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_		
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_		
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_		

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格								
""			131 I IM IH								
フレーキ	В	→P437	_								
原点逆什様	NM	→P442	_								
75 17 17 15 15 15 15 15 15 15 15 15 15 15 15 15											
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_								
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_								
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	_								

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント(※)	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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向









RCS2-SS8R

SE:ストロークエンド ME:メカエンド

特注対応のご案内

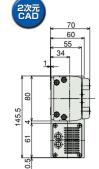
P.454

100 w

サーボモータ 150 w

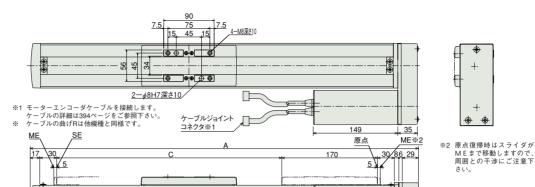


CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp (



寸法図

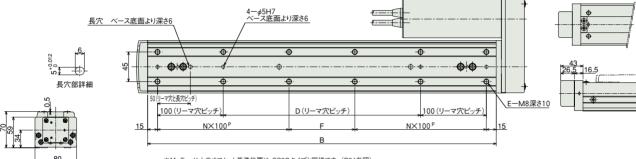
※基準面はSS8Cタイプと同様です。(P100参照)



※ ブレーキ付は全長が26mm. 質量が0.5kgアップします。







※Maモーメントのオフセット基準位置は、SS8Cタイプと同様です。(P84参照)

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。 ※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)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

	7 11.3	3 14	只王																	
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Α	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
В	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
С	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
E	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	6.7	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7	14.2	14.7	15.2	15.7	16.2

適応コントローラ

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード		SCON-C-100①-NP-2-②	最大512点の 位置決めが可能	512点				
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ			SCON-C-150①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA	
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-3-1-100①-N1-EEE-2-4 XSEL-3-1-150①-N1-EEE-2-4	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。