



スライダタイプ

RCP3

RCP2

RCA2

RCA

RCS2



一体型
コンローラ

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

テーブル
タイプ

名パン
タイプ

クリーン
対応

防滴対応

コンローラ

C カップリング

D ビルドイン

R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCP3 series パルスモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅32mm	RCP3-SA3C	21
			幅40mm	RCP3-SA4C	23
			幅50mm	RCP3-SA5C	25
			幅60mm	RCP3-SA6C	27

RCP2 series パルスモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2-SA5C	29	
			幅58mm	RCP2-SA6C	31	
			幅73mm	RCP2-SA7C	33	
		鉄ベース	幅60mm	RCP2-SS7C	35	
			幅80mm	RCP2-SS8C	37	
			高速タイプ	幅80mm	RCP2-HS8C	39
		モータ折返しタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2-SA5R	41
				幅58mm	RCP2-SA6R	43
				幅73mm	RCP2-SA7R	45
	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		

RCA2 series 24Vサーボモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅32mm	RCA2-SA3C	57
			幅40mm	RCA2-SA4C	59
			幅50mm	RCA2-SA5C	61
			幅60mm	RCA2-SA6C	63

RCA series 24Vサーボモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCA-SA4C	65
			幅52mm	RCA-SA5C	67
			幅58mm	RCA-SA6C	69
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅40mm	RCA-SA4D	71
			幅52mm	RCA-SA5D	73
			幅58mm	RCA-SA6D	75
		鉄ベース	幅40mm	RCA-SS4D	77
			幅52mm	RCA-SS5D	79
			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

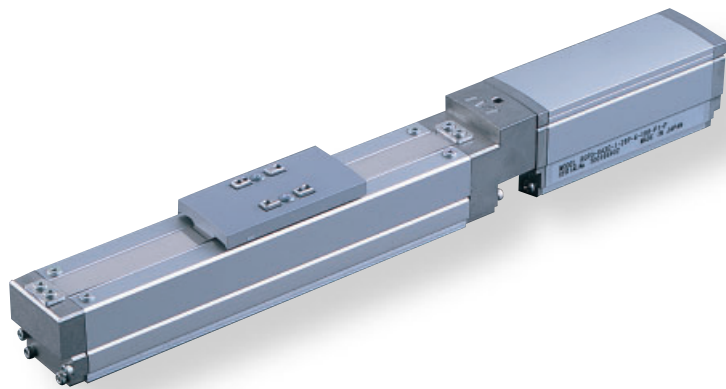
RCS2 series 200Vサーボモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2-SA4C	89	
			幅52mm	RCS2-SA5C	91	
			幅58mm	RCS2-SA6C	93	
		鉄ベース	幅73mm	RCS2-SA7C	95	
			幅60mm	RCS2-SS7C	97	
			幅80mm	RCS2-SS8C	99	
		ビルドインタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2-SA4D	101
				幅52mm	RCS2-SA5D	103
				幅58mm	RCS2-SA6D	105
	鉄ベース		幅40mm	RCS2-SS7R	107	
			幅52mm	RCS2-SS7R	109	
			幅58mm	RCS2-SS7R	111	
	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	RCS2-SA6R	111	
鉄ベース		幅73mm	RCS2-SA7R	113		
		幅60mm	RCS2-SS7R	115		
		幅80mm	RCS2-SS8R	117		

RCP3-SA3C

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅32mm パルスモータ カップリング仕様

型式項目	RCP3	-	SA3C	-	I	-	28P	-	□	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	28Pパルスモータ28□サイズ	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	50: 50mm ↓ 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)	P1: PCON PSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定	B: プレーキ付き NCO: カバー無し仕様 NM: 原点逆仕様											

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



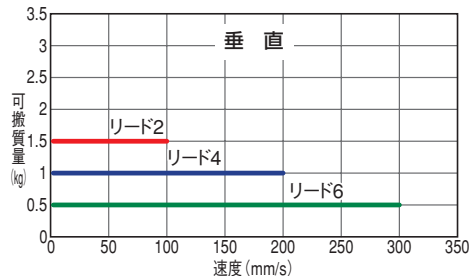
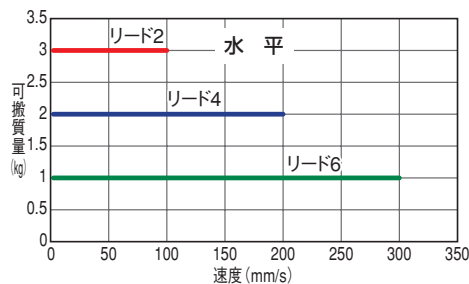
技術資料 P.451

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

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

(単位はmm/s)

①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 SA3C	
	エンコーダ種類 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	—	—

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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一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。

③オプション価格表 (標準価格)

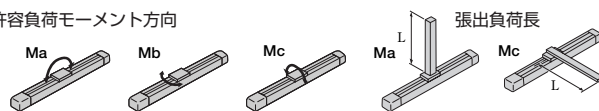
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ付き	B	→P437	—
カバー無し	NCO	→P22	—
原点逆仕様	NM	→P442	—

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

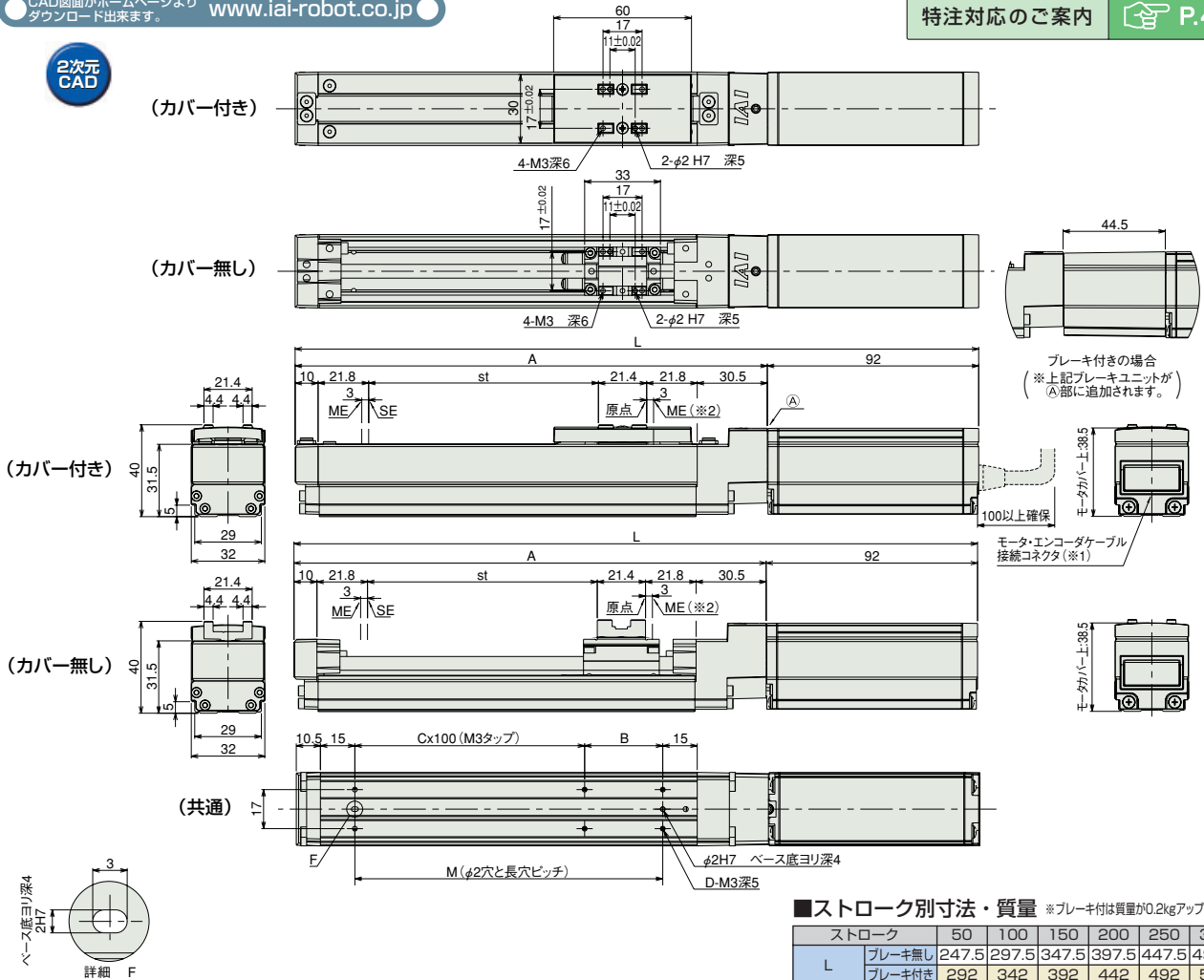


寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD




■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5	
B	84	34	84	34	84	34	
C	0	1	1	2	2	3	
D	4	6	6	8	8	10	
M	84	134	184	234	284	334	
質量(kg)	カバー付き	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1
	カバー無し	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

(※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。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
ポジションナー タイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	→P365			
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0									
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点							
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)							
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ								
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

※PSELは1軸仕様の場合です。

- 1 一体型
コントローラ
- 2 スライダ
タイプ
- 3 ロッド
タイプ
- 4 テーブル
タイプ
- 5 名バ
ンタイプ
- 6 クリーン
対応
- 7 防滴対応
- 8 コントローラ

- C カップリング
- D ビルドイン
- R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

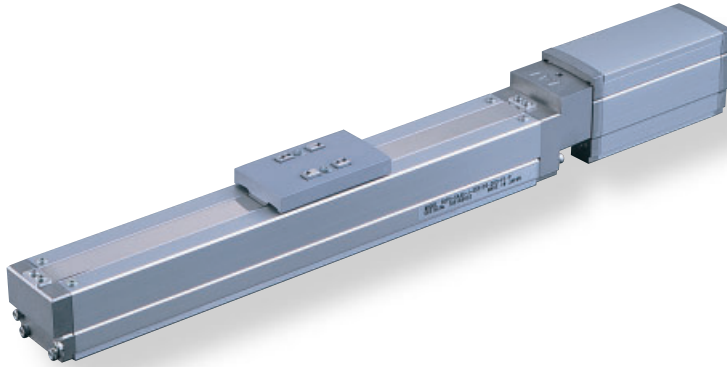
サーボモータ
750W

RCP3-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	-	I	-	35P	-	□	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
	インクリメンタル仕様	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 400:400mm (50mmピッチ毎)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	B: プレーキ付き NCO: カバー無し仕様 NM: 原点逆仕様										

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



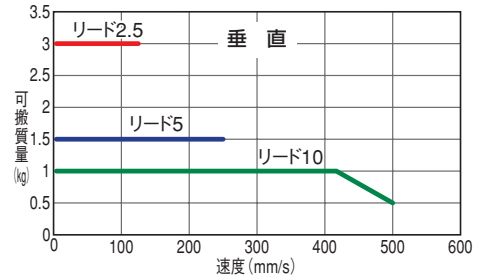
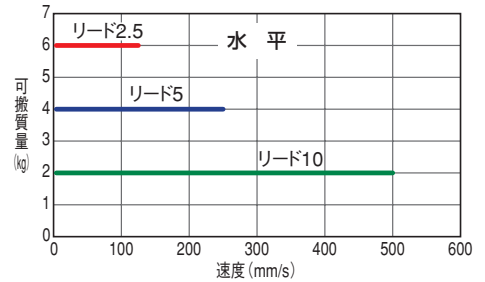
技術資料 P.451

POINT
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2.5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)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA4C-I-35P-10-①-P1-②-③	10	2	~1	34	50~400 (50mm毎)
RCP3-SA4C-I-35P-5-①-P1-②-③	5	4	1.5	68	
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)

①ストローク (mm)	タイプ記号 SA4C	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	
	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	—	—

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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	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。

③オプション価格表 (標準価格)

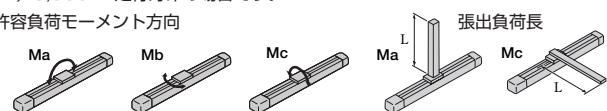
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ付き	B	→P437	—
カバー無し	NCO	→P24	—
原点逆仕様	NM	→P442	—

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

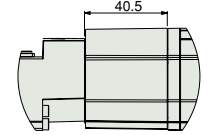
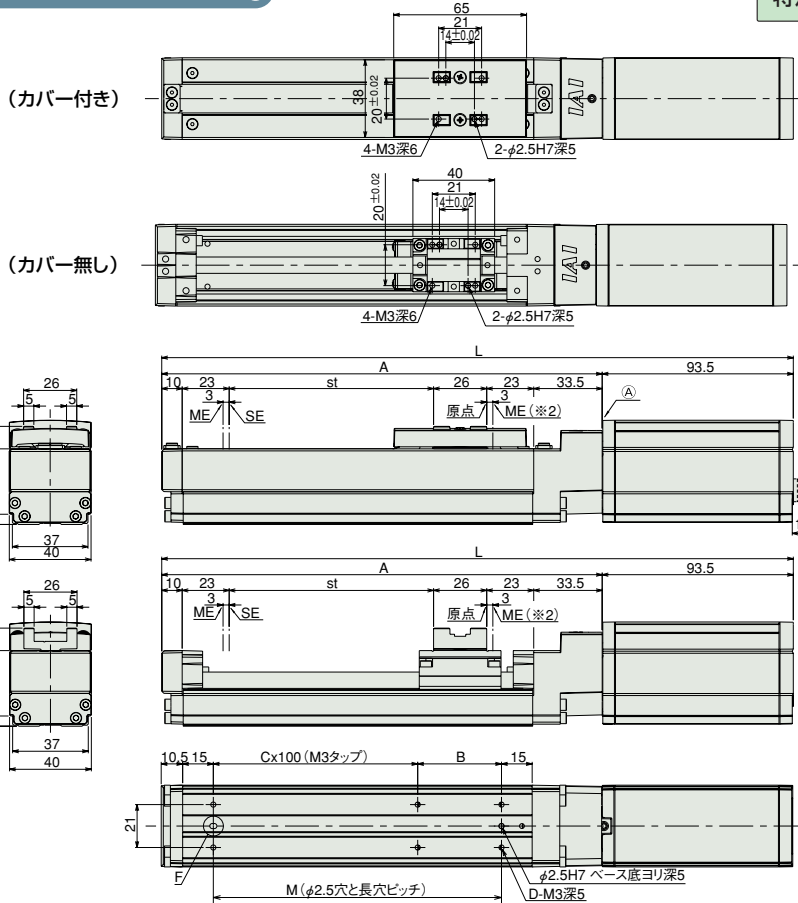


寸法図

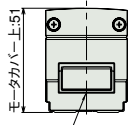
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

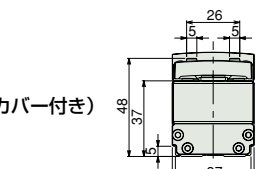
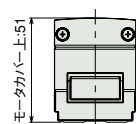
2次元 CAD



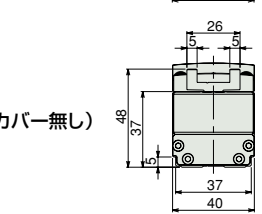
ブレーキ付きの場合
(※上記ブレーキユニットが
△部に追加されます。)



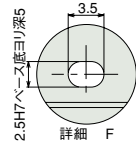
モータ・エンコーダケーブル
接続コネクタ(※1)



(カバー付き)



(カバー無し)



2.5H7ベース底ヨリ深5
詳細 F








■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	ブレーキ無し	259	309	359	409	459	509	559	609
	ブレーキ付き	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	
B	91	41	91	41	91	41	91	41	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	
M	91	141	191	241	291	341	391	441	
質量(kg)	カバー付き	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
	カバー無し	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4

(※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。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ				
ポジションナー タイプ		PCON-C-35PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	-				
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0										
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					-	-	-	
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	(-)					-	-	-	->P365
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		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									
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

※PSELは1軸仕様の場合です。

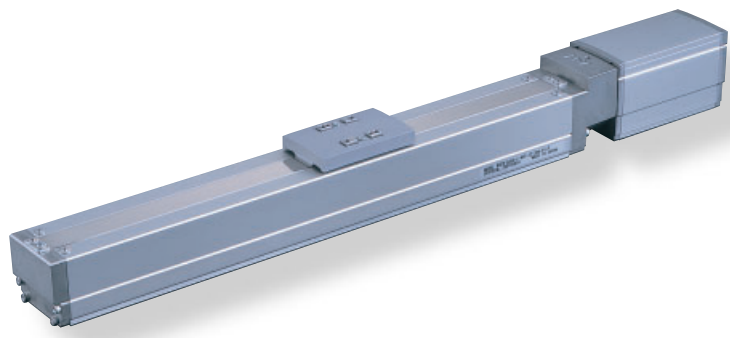
コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッタ
タイプ
テーブル
タイプ
ロボ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

RCP3-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	-	I	-	42P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	B: プレーキ付き NCO: カバー無し仕様 NM: 原点逆仕様									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



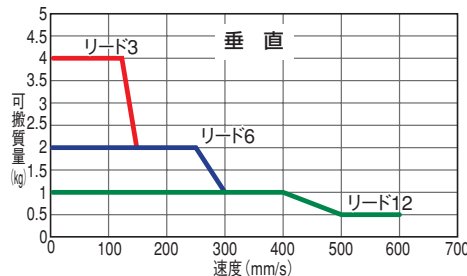
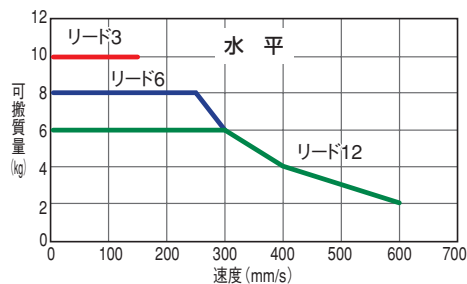
技術資料 P.451

POINT
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	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~6	~1	47	50~500 (50mm毎)
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~8	~2	95	
RCP3-SA5C-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 / リード	50~500 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

①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	
	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
プレーキ付き	B	→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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
		—

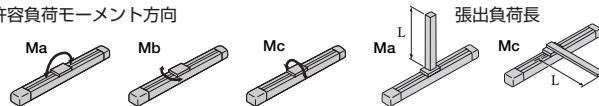
※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

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

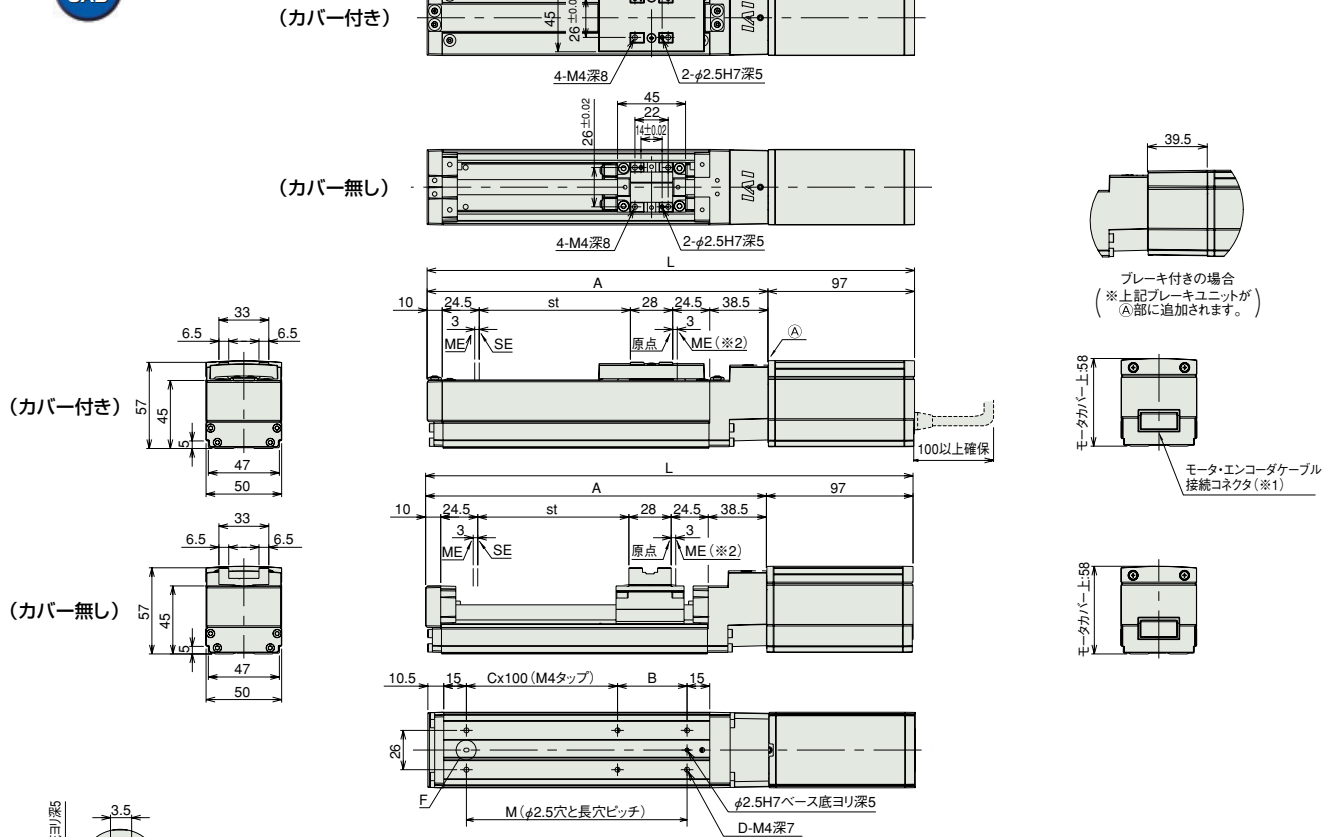


寸法図

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

2次元
CAD

特注対応のご案内  P.454



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。








ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	
質量(kg)	カバー付き	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6
	カバー無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	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。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	→P365
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入力タイプ (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				-	
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			-	
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。

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッタ
タイプ
テーブル
タイプ
名バ
ン
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

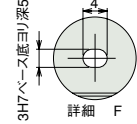
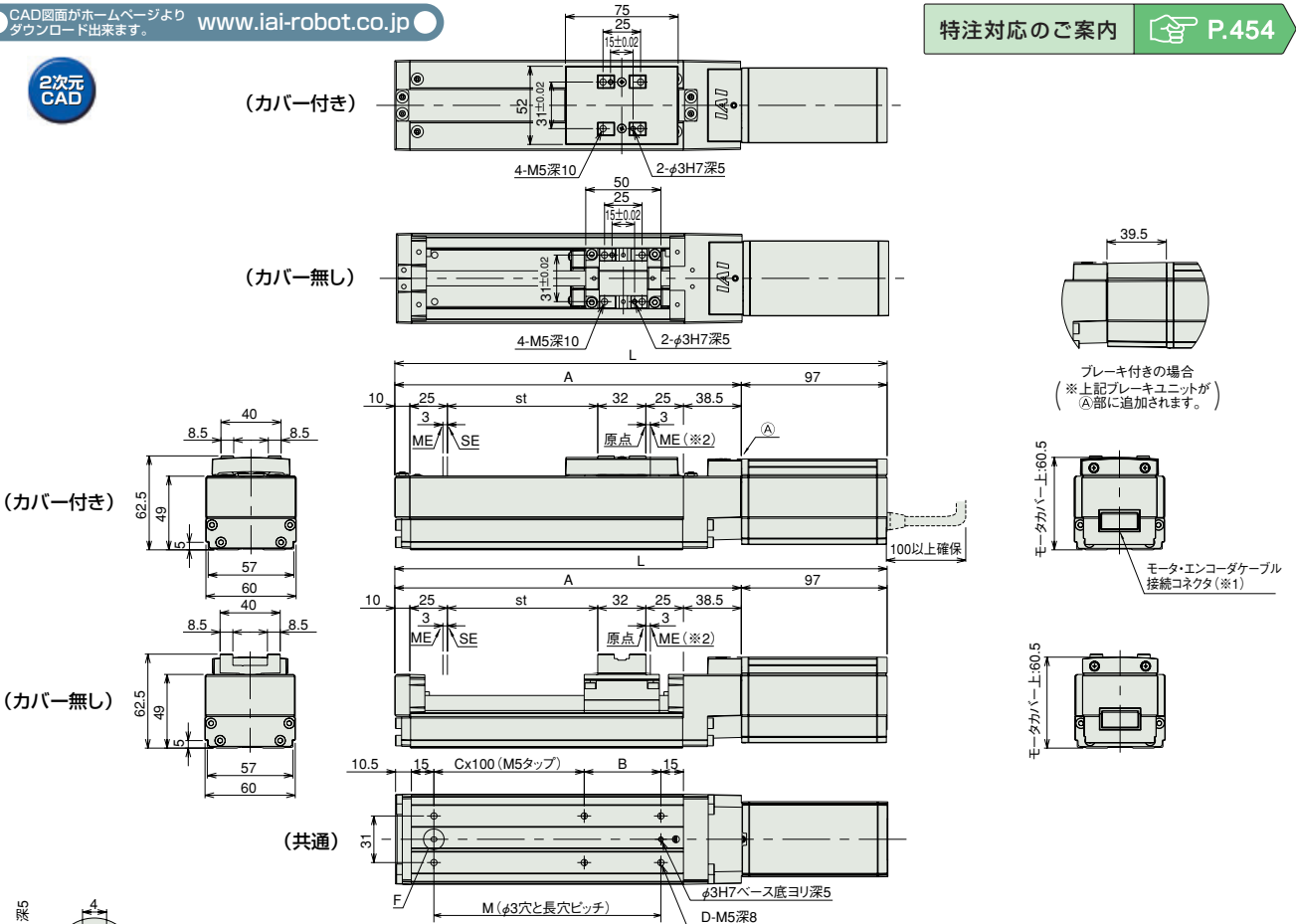
サーボモータ
750W

寸法図

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

2次元
CAD

特注対応のご案内 P.454



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	プレーキ無し	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5
	プレーキ付き	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	
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
	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

(※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。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ				
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	-				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点					-	-	-	
バルス列入力タイプ(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バルス列入力タイプ	(-)					-	-	-	
バルス列入力タイプ(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バルス列入力タイプ						-	-	-	
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					-	-	-	->P365
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。

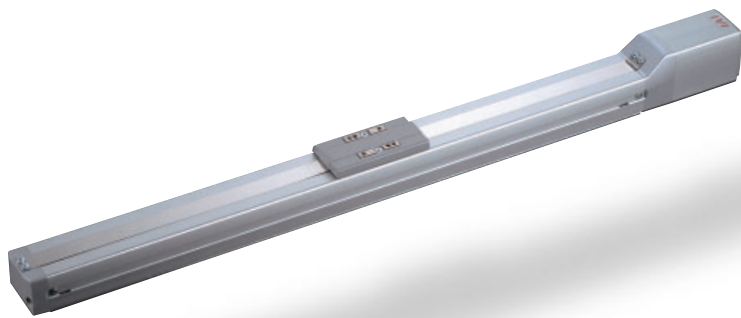
- 一体型
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロッタ
タイプ
- テーブル
アダプタ
- 名パン
ロケータ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- バルスモータ
20P
- バルスモータ
28P
- バルスモータ
35P
- バルスモータ
42P
- バルスモータ
56P
- バルスモータ
86P
- サーボモータ
10W
- サーボモータ
20W
- サーボモータ
30W
- サーボモータ
60W
- サーボモータ
100W
- サーボモータ
150W
- サーボモータ
750W

RCP2-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	I	42P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様 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。



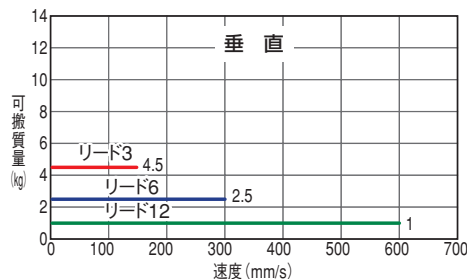
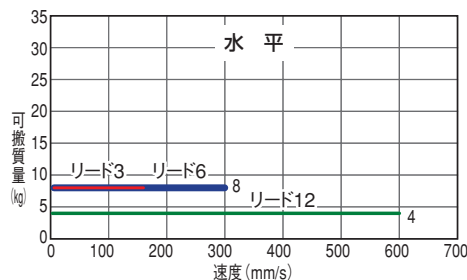
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (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 (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA5C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP2-SA5C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	8	2.5	
RCP2-SA5C-I-42P-3-①-P1-②-③	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

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

(単位はmm/s)

①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)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

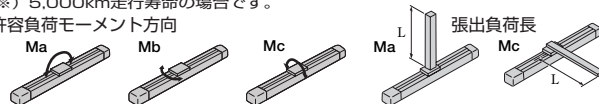
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

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
ロスモーショント	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。

許容負荷モーメント方向

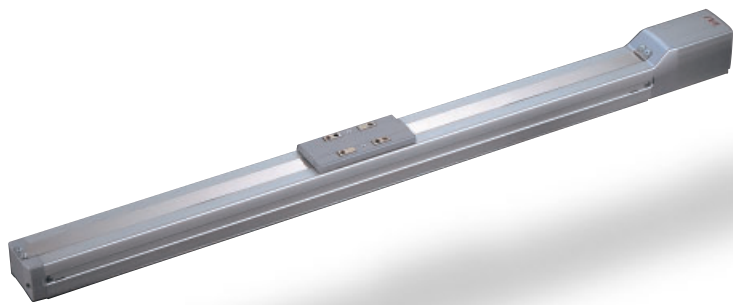


RCP2-SA6C

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



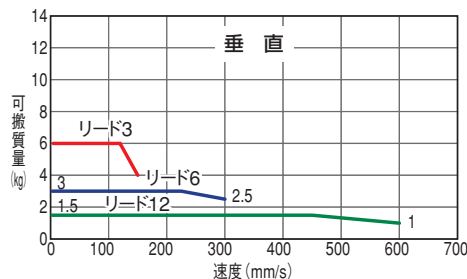
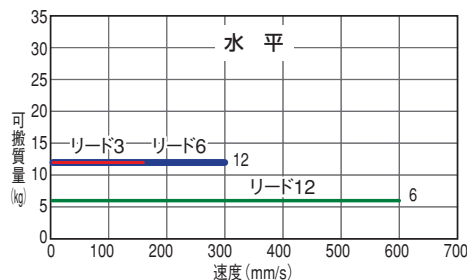
技術資料 P.451



- (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 (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	~1.5	50~600 (50mm毎)
RCP2-SA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	~3	
RCP2-SA6C-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オプション

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

(単位はmm/s)

①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	
	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
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—
	—	—

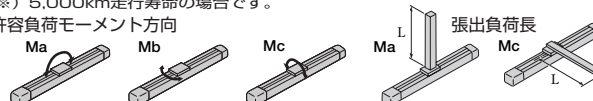
※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

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。

許容負荷モーメント方向

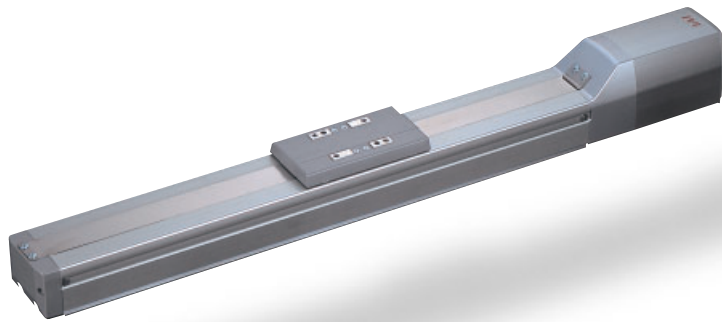


RCP2-SA7C

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	I	56P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様 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。



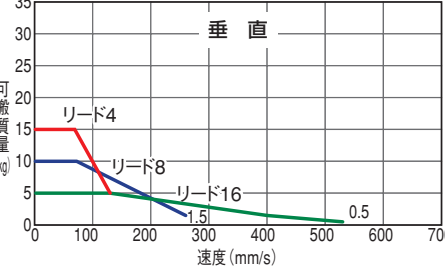
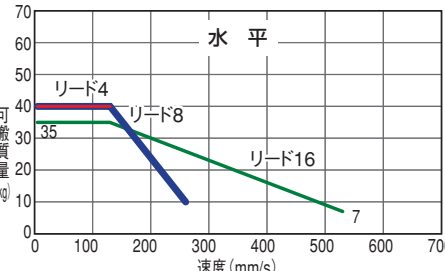
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (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 (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA7C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~35	~5	50~800 (50mm毎)
RCP2-SA7C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~40	~10	
RCP2-SA7C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	40	~15	

ストロークと最高速度

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)

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)

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)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

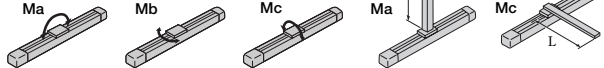
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

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。

許容負荷モーメント方向



寸法図

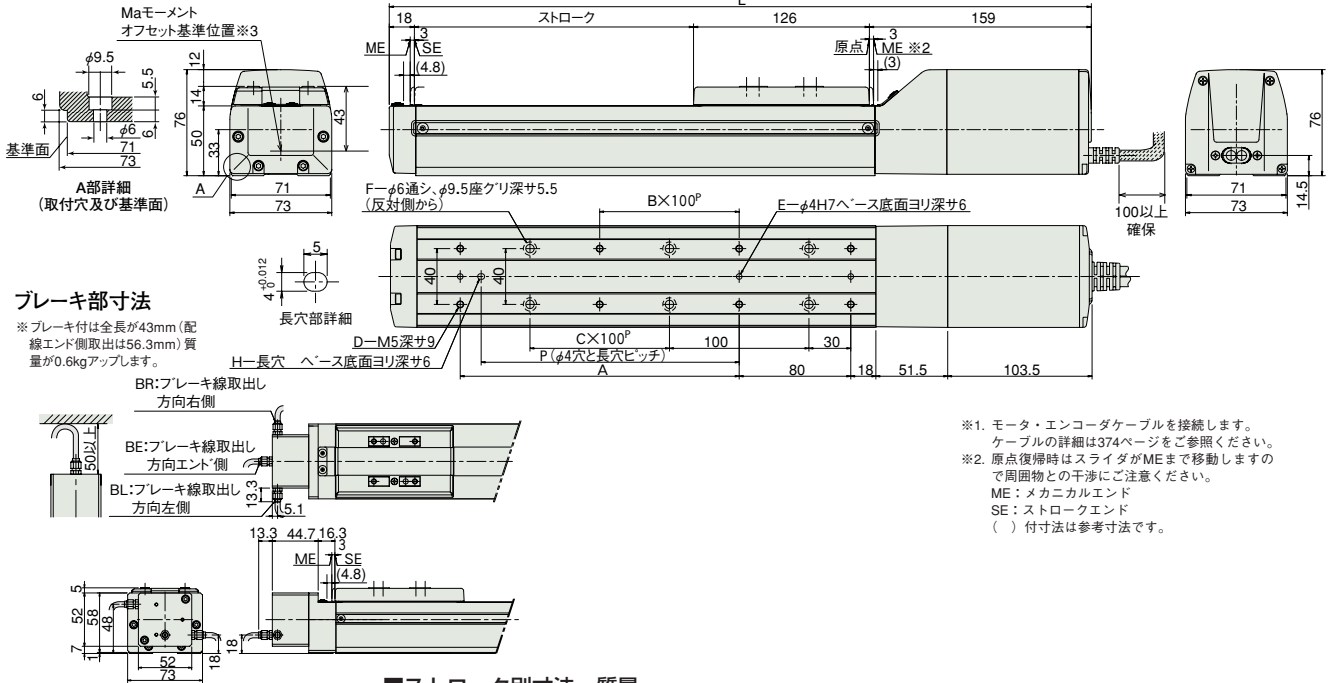
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454



※3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

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



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が43mm(配線エンド側取出は56.3mm)質量が0.6kgアップします。








- ※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
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	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
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	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

適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入力タイプ)	(-)			-	→P365
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				-	
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

コンローラ
一体型

スライダ
タイプ

ロッテ
タイプ

テーブル
アシスト

名バ
ロケータ

クリーン
対応

防滴対応

コンローラ

カップリング
C

ビルドイン
D

折り返し
R

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

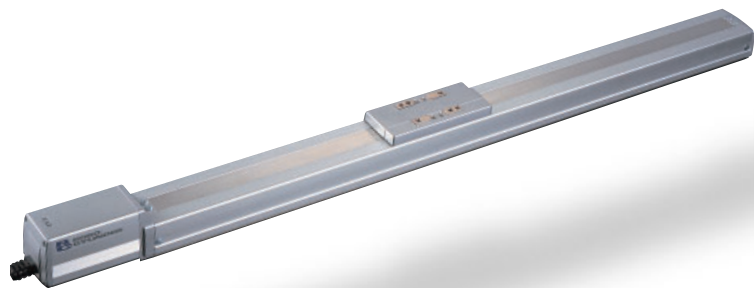
サーボモータ
750W

RCP2-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	-	I	-	42P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎段)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 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。



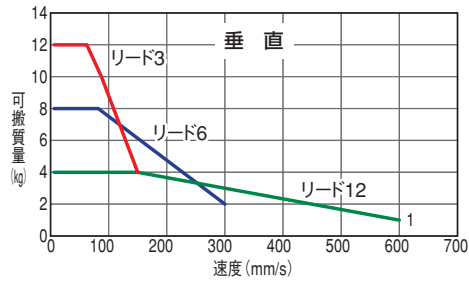
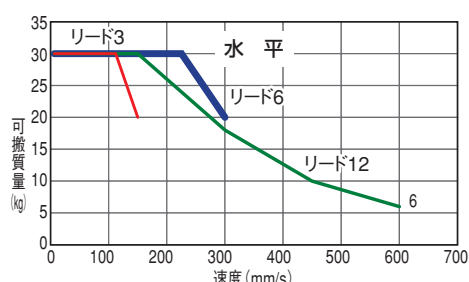
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (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 (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~30	~4	50~600 (50mm毎)
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~30	~8	
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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①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	
	SS7C	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
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

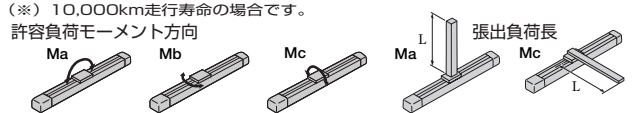
③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→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。



寸法図

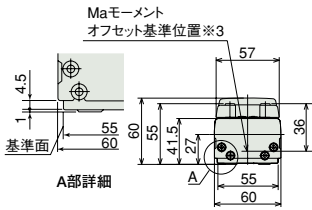
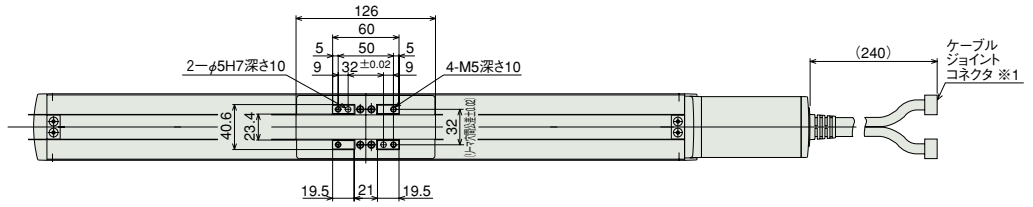
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

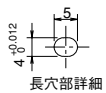
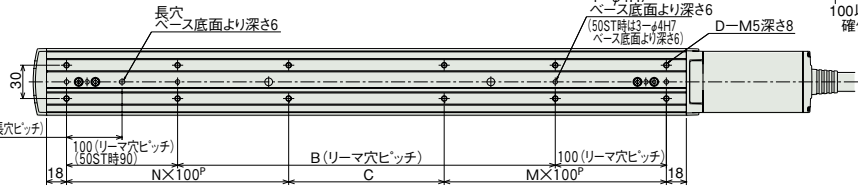
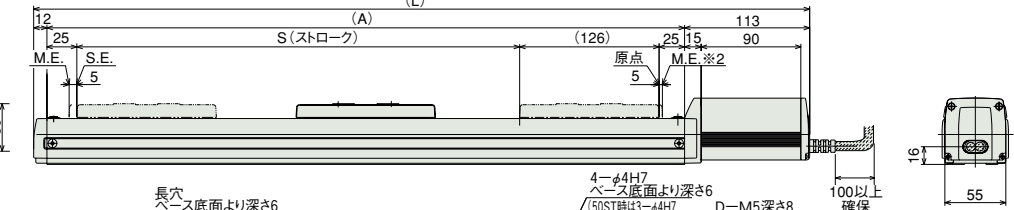


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

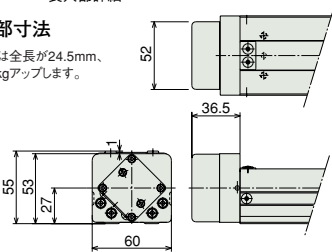


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド
 SE:ストロークエンド
 () 付寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。





※ブレーキ配線は本体内部を通し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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	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
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)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7

適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

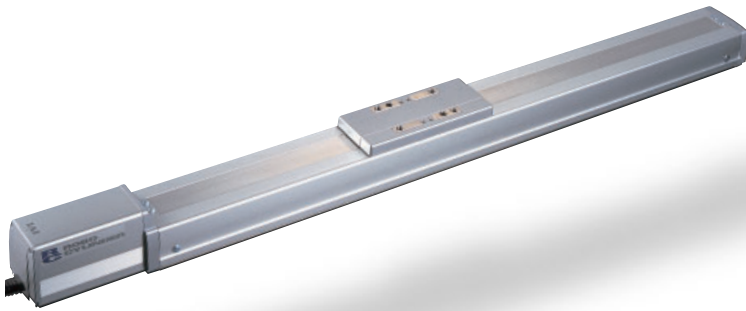
コントローラ
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブル
 各種
 クリーン
 防滴対応
 コントローラ
 カップリング
 ビルドイン
 折り返し
 パルスモータ 20P
 パルスモータ 28P
 パルスモータ 35P
 パルスモータ 42P
 パルスモータ 56P
 パルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

RCP2-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	-	I	-	56P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様							

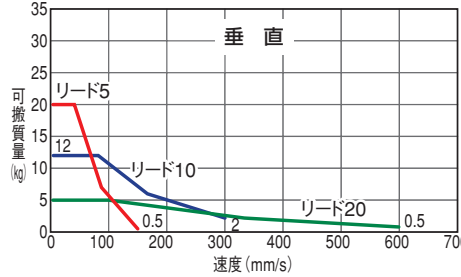
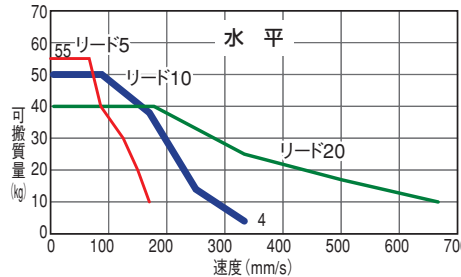
※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451

- POINT**
選定上の注意
- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - (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。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~40	~5	50~1000 (50mm毎)
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~50	~12	
RCP2-SS8C-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	

■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)
	20	666 <600>	625 <600>
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)

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)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS8C	エンコーダ種類 インクリメンタル
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
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

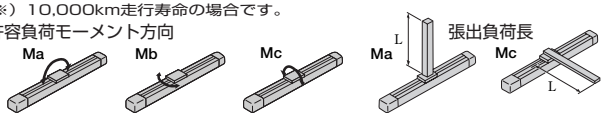
③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→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。
許容負荷モーメント方向



折り返し
D
C
R

20P

28P

35P

42P

56P

86P

10W

20W

30W

60W


100W

150W

750W

寸法図

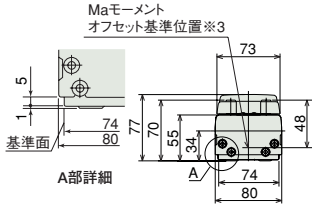
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

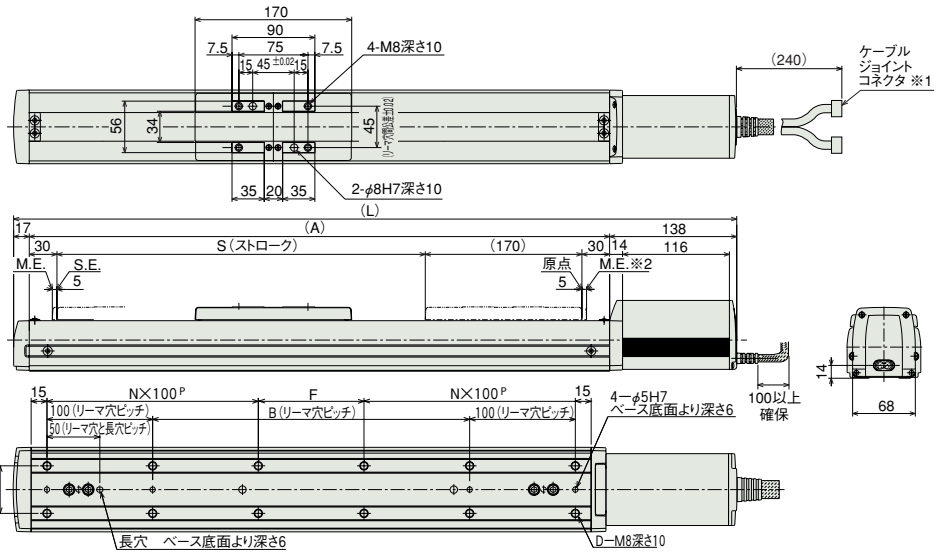


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

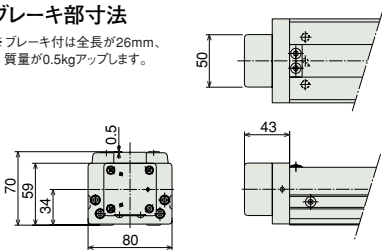


- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。



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。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■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	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
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	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	3	3	3	3	4	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

適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ				
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	-				
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点					-	-		
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)					-	-	-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ(対応パルス列入カタイプ)	(-)					-	-	-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-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					-	-	-	-
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					-	-	-	-

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
ロボ
クリーン
防滴対応
コンローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ 20P

パルスモータ 28P

パルスモータ 35P

パルスモータ 42P

パルスモータ 56P

パルスモータ 86P

サーボモータ 10W

サーボモータ 20W

サーボモータ 30W

サーボモータ 60W

サーボモータ 100W

サーボモータ 150W

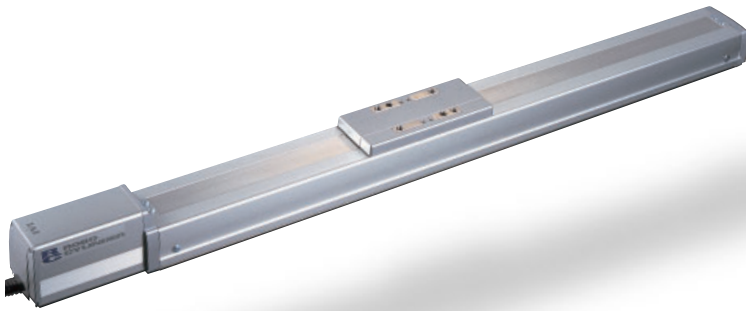
サーボモータ 750W

RCP2-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	-	I	-	86P	-	□	-	□	-	P2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 56□高出力	30:30mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎固定)	P2:PCON-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 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。

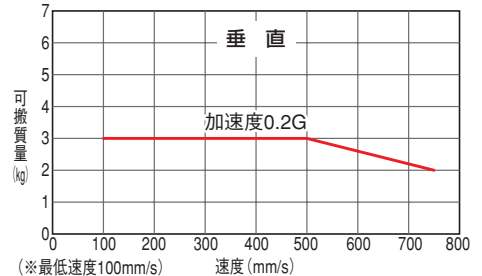
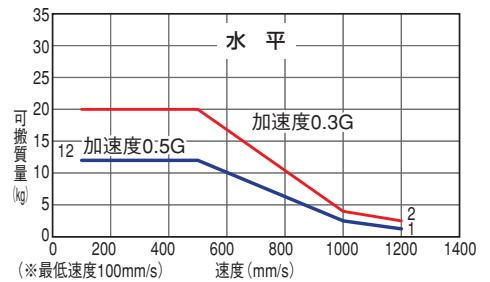


技術資料 P.451

- POINT** 選定上の注意
- 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。
 - ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
 - 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。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

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	50~800 (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)

①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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

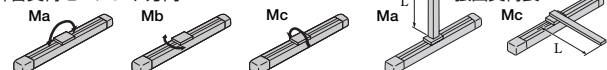
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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。

許容負荷モーメント方向



寸法図

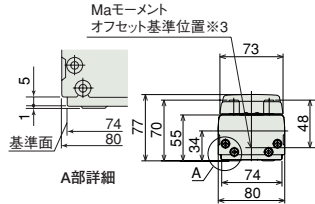
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

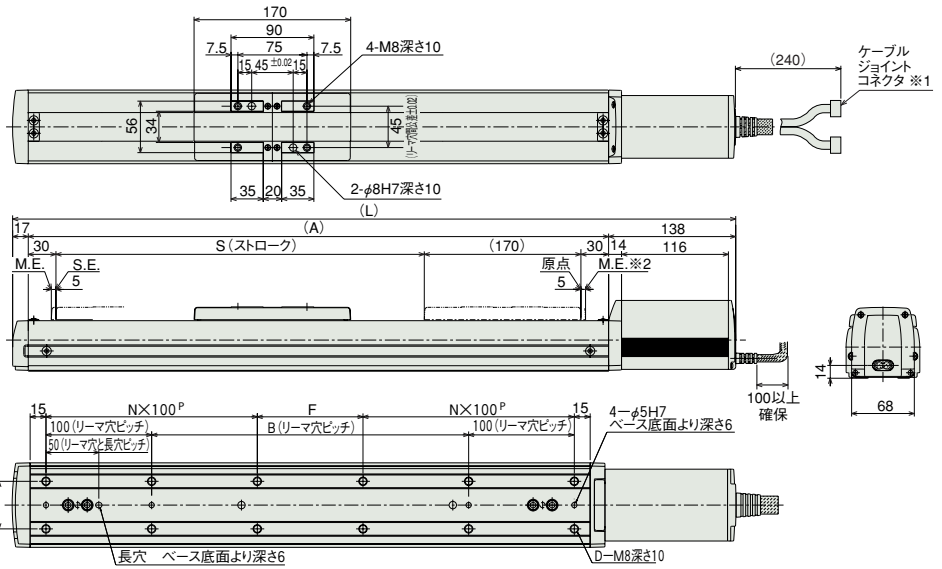


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

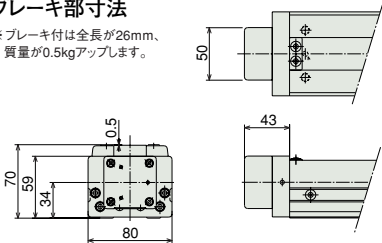


- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。



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。




※ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■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	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
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	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	3	3	3	3	4	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

適応コントローラ

RCP2-HS8C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
ポジションナータイプ		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ください。

- 一体型 コントローラ
- スライダ タイプ
- ロッド タイプ
- テーブル アーム型
- パイプ ロボシリンダ
- クリーン 対応
- 防滴対応
- コントローラ
- カップリング C
- ビルドイン D
- 折り返し R
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

- 一体型
ロボット
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- テーブル
タイプ
- 名バ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ

RCP2-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	I	42P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	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

※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。

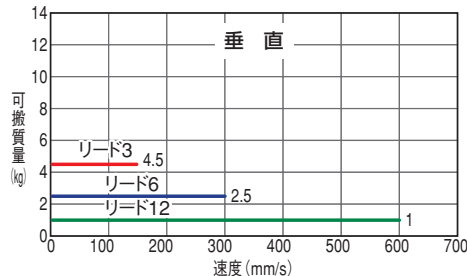
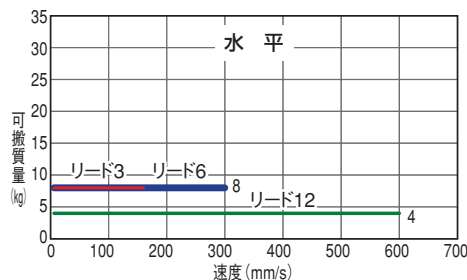
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
- 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 (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA5R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP2-SA5R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	8	2.5	
RCP2-SA5R-I-42P-3-①-P1-②-③	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

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

(単位はmm/s)

①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	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

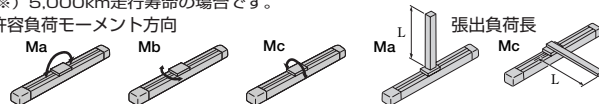
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	—
モータ右折返し仕様	MR	→P444	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

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。

許容負荷モーメント方向



寸法図

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

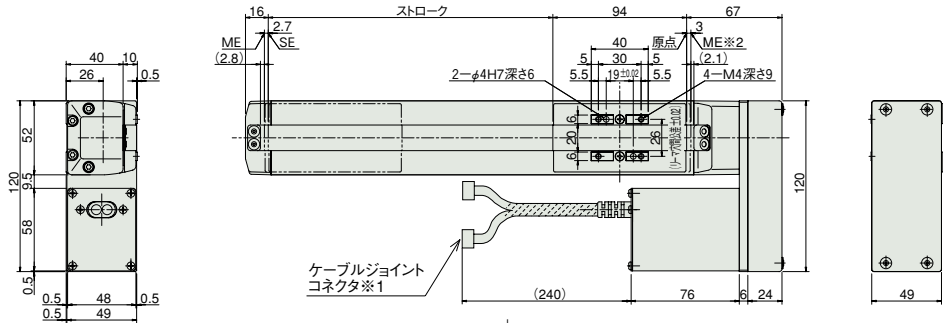
特注対応のご案内  P.454



※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。

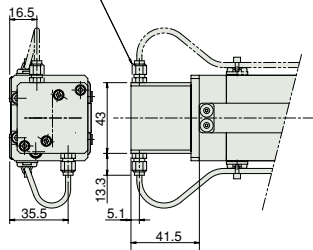
※Maモーメントのオフセット基準位置はSA5タイプと同様です。(P30参照)



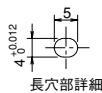
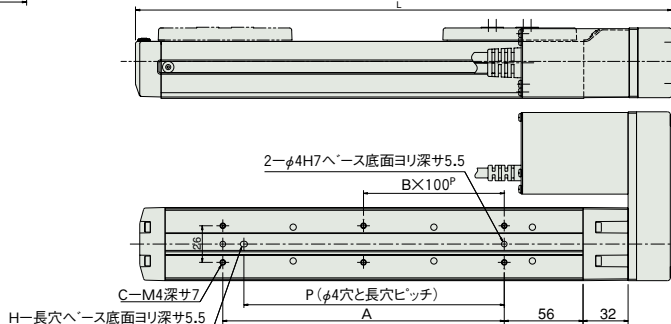
ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が40mm、質量が0.4kgアップします。

折り返し方向:勝手違い



※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

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
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	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
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)			-	→P365
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ(対応パルス列入カタイプ)	(-)			-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-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

一体型
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブル
 ロボシリンダ
 クリーン
 防滴対応
 コントローラ
 カップリング
 ビルドイン
 折り返し
 パルスモータ 20P
 パルスモータ 28P
 パルスモータ 35P
 パルスモータ 42P
 パルスモータ 56P
 パルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

RCP2-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	I	42P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	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

※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。

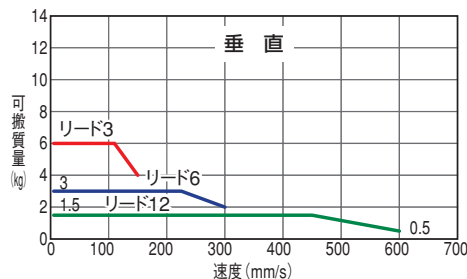
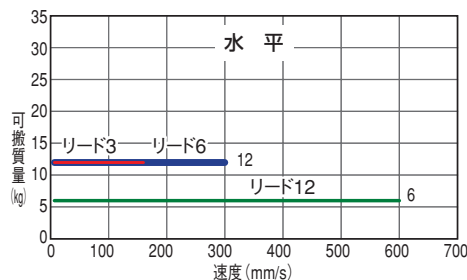
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (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 (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA6R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	~1.5	50~600 (50mm毎)
RCP2-SA6R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	~3	
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オプション

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
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)

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)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→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	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

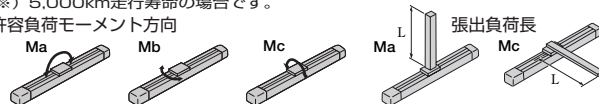
※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

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。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

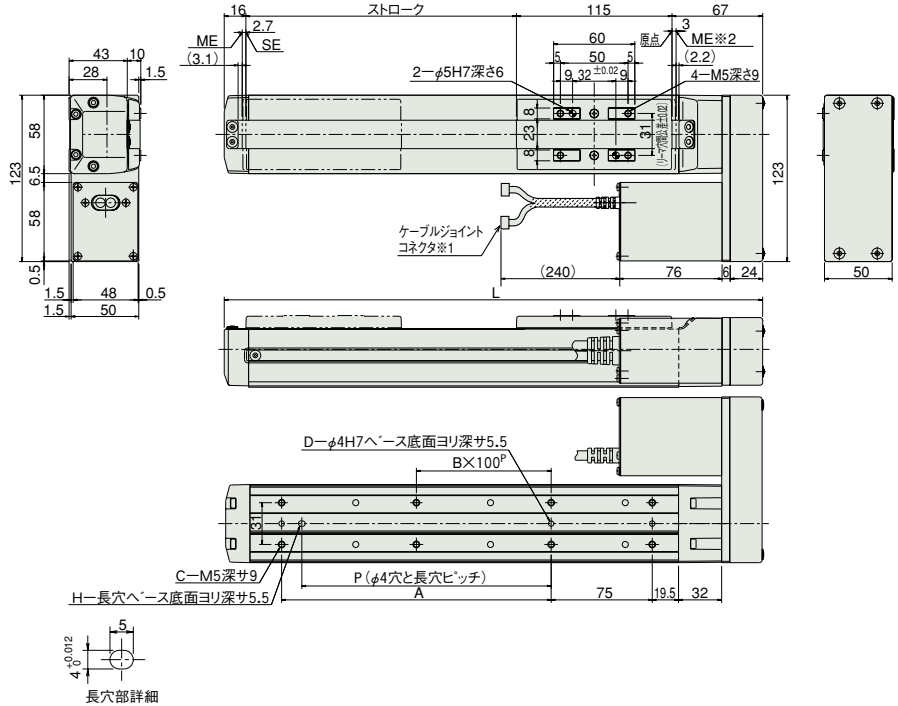
P.454



※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。

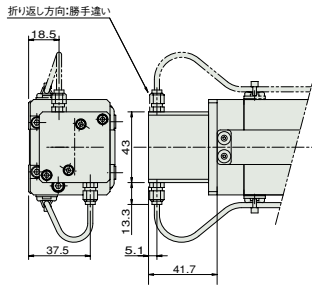
- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

※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

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
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	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
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	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

適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

コンローラ
一体型
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
パイプタイプ
クレーン対応
防滴対応
コンローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

- 一体型
コントロール
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- テーブル
タイプ
- 名バ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントロール
- カッ
プル
- ヒド
ロ
- 折り
返し
- パルスモータ
20P
- パルスモータ
28P
- パルスモータ
35P
- パルスモータ
42P
- パルスモータ
56P
- パルスモータ
86P
- サーボモータ
10W
- サーボモータ
20W
- サーボモータ
30W
- サーボモータ
60W
- サーボモータ
100W
- サーボモータ
150W
- サーボモータ
750W

RCP2-SA7R

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

型式項目	RCP2-SA7R	I	56P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	B: ブレーキ 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

※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。

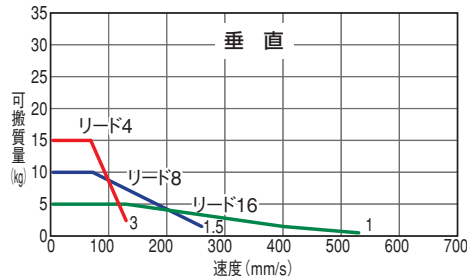
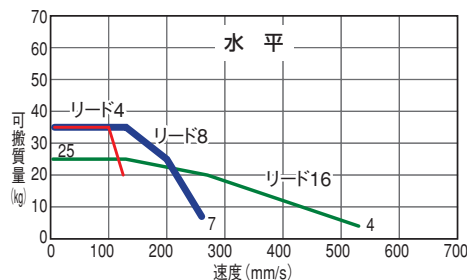
技術資料 P.451



- (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 (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-SA7R-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~25	~5	50~800 (50mm毎)
RCP2-SA7R-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~35	~10	
RCP2-SA7R-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~35	~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 / リード	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)

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)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

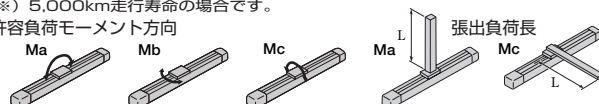
③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→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



寸法図

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

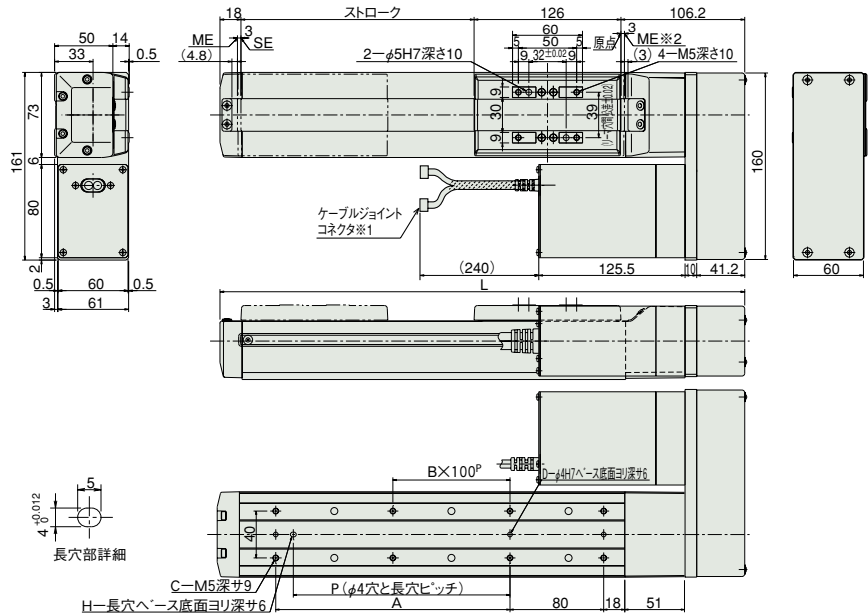
特注対応のご案内 [P.454](#)



※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。

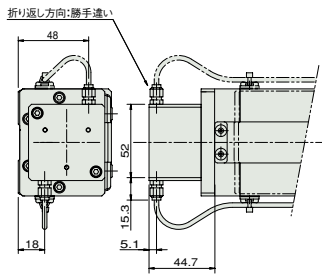
- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

※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

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
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	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
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	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-56PI-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-56PI-NP-2-0									
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点							
パルス列入カタイプ(差動ライントライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライントライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)							
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ								
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-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

- コンローラ
- スライダタイプ
- ロットタイプ
- テーブル
- ロボシリンダ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリン
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

寸法図

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

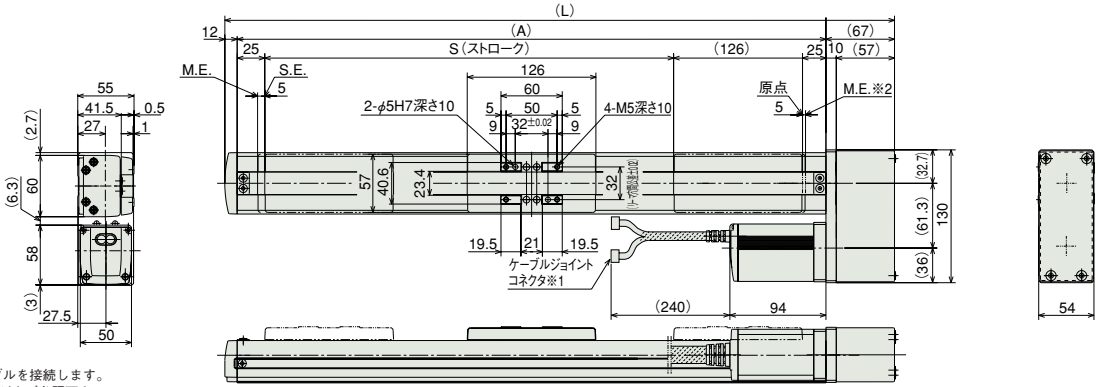
特注対応のご案内  P.454



※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)

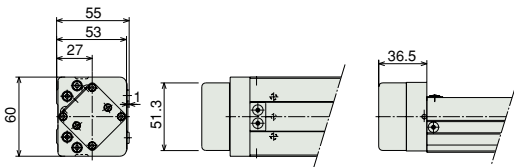


- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

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。



※ブレーキ配線は本体内部を通し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

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
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	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
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)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4

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	-		
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0							
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	-	-
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)			-	-	-
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	-	-
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-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			-	-	-
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			-	-	-

コントローラ
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブルタイプ
 ロボシリンダ
 クリーン対応
 防滴対応
 コントローラ
 カップリング
 ビルドイン
 折り返し
 パルスモータ 20P
 パルスモータ 28P
 パルスモータ 35P
 パルスモータ 42P
 パルスモータ 56P
 パルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

RCP2-SS8R

ロボシリンダ スライドタイプ 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	-	SS8R	-	I	-	56P	-	□	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	B: ブレーキ 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: スライド部ローラー仕様									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

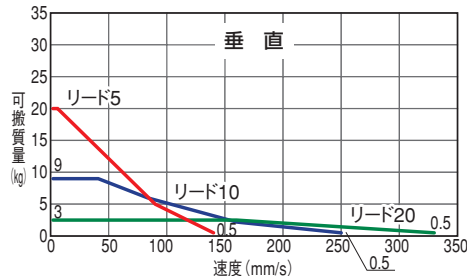
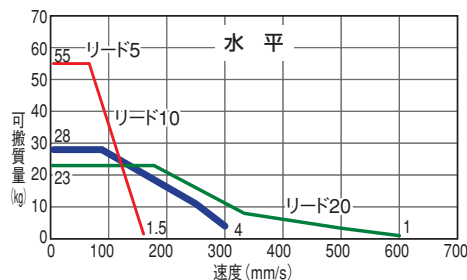
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (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。

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

ストロークと最高速度

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

※ < > 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)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS8R	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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

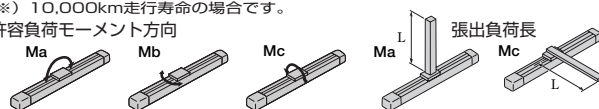
③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→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	-
スライド部ローラー仕様	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。
許容負荷モーメント方向



寸法図

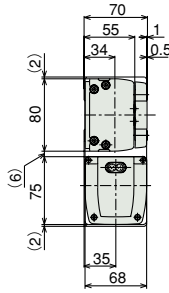
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 P.454

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。

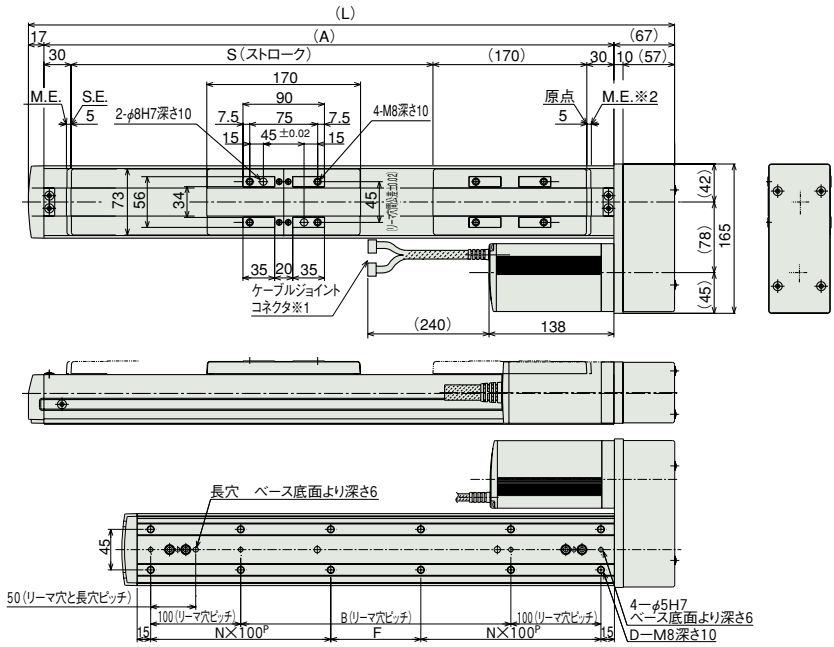
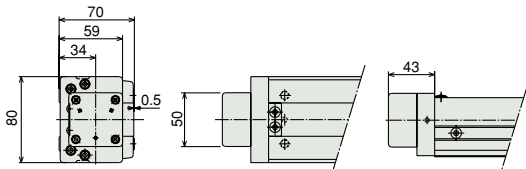
※基準面はSS8Cタイプと同様です。(P38参照)
※Maモーメントのオフセット基準位置はSS8Cタイプと同様です。(P38参照)



※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。

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。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■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	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
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	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	3	3	3	3	4	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シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-		
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0							
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-		
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	-	→P365
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-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

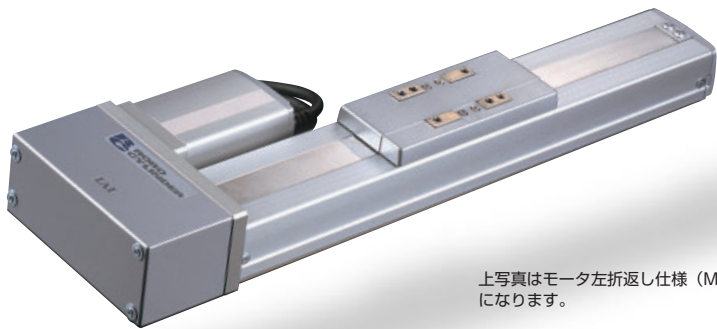
コントローラ
一体型
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブル型
パイプ型
クレーン
防滴対応
コントローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

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

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



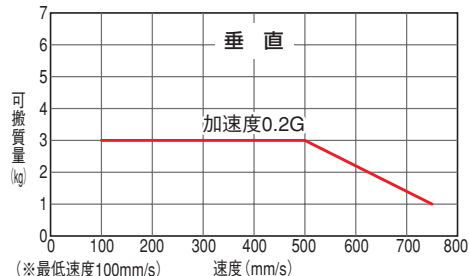
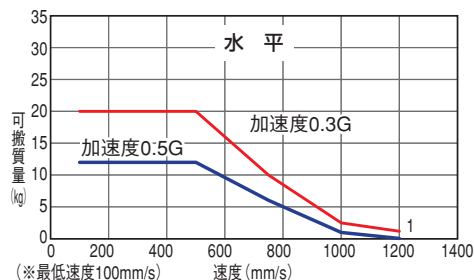
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 P.451

- POINT** 選定上の注意
- 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。
 - ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右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。
 - 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。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

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	50~800 (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)

①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	
	HS8R	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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

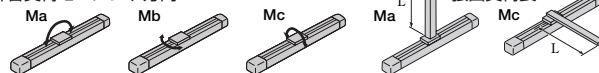
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	-
モータ右折返し仕様	MR	→P444	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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。

許容負荷モーメント方向



寸法図

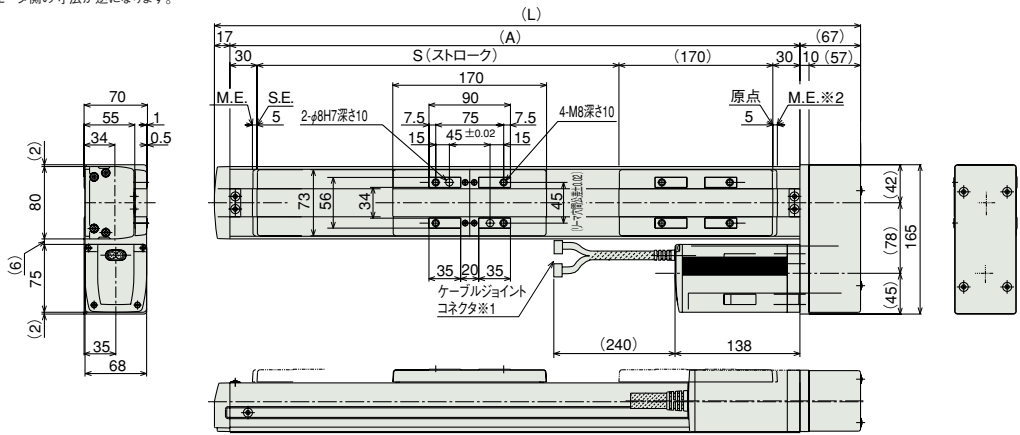
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

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。

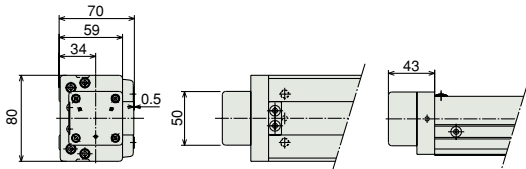
※基準面はHS8Cタイプと同様です。(P40参照)
※Maモーメントのオフセット基準位置はHS8Cタイプと同様です。(P40参照)



- ※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。




※ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■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	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
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	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	3	3	3	3	4	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ください。

- 一体型 コントローラ
- スライダ タイプ
- ロッド タイプ
- テーブルタイプ
- 名パンタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- カップリング C
- ビルドイン D
- 折り返し R
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

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	-	□	-	I	-	42P	-	54	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	BA6	タイプ	ベルトタイプ	エンコーダ種類	インクリメンタル仕様	モータ種類	42P:パルスモータ	リード	54:54mm相当	ストローク	500:500mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラ	P1:PCON PSEL	ケーブル長	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



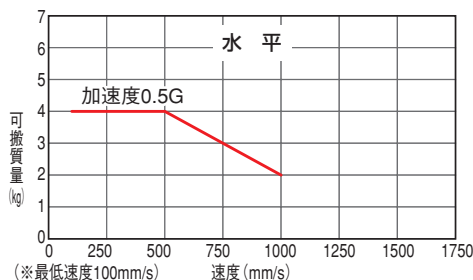
技術資料 P.451

POINT
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	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-①-P1-②-③	上付き	54相当	~4	不可	500~1000 (50mm毎)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-P1-②-③	下付き				

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	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)

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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

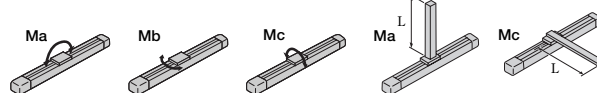
※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

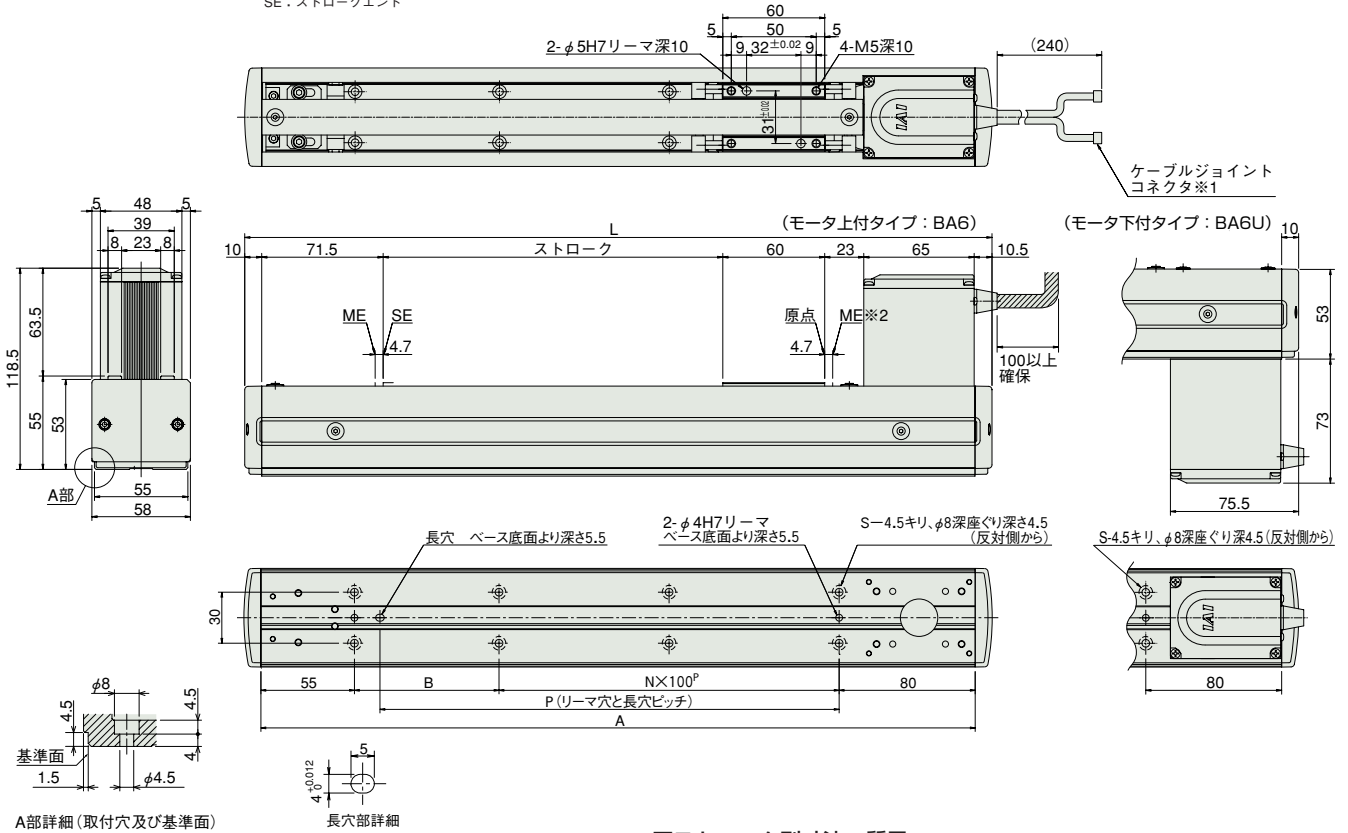
特注対応のご案内

P.454

2次元 CAD

3次元 CAD

- ※1 モータエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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

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
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
P	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	-	-				
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点								
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)					-	-	-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	-					-	-	-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-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					-	-	-	-
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					-	-	-	-

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
パイプ
クリーン
防滴対応
コンローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

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	-	□	-	I	-	42P	-	54	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	BA7	タイプ	ベルトタイプ	エンコーダ種類	インクリメンタル仕様	モータ種類	42P:パルスモータ	リード	54:54mm	ストローク	600:600mm ↓ 1200:1200mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラ	P1:PCON PSEL	ケーブル長	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



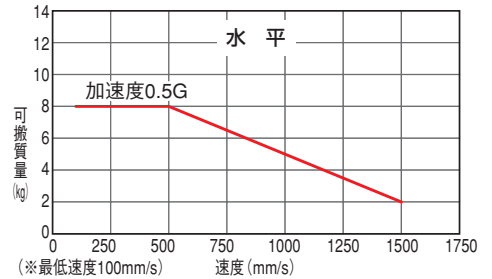
技術資料 P.451



- (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

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量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	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)		リード	600~1200 (50mm毎)
RCP2-BA7-I-42P-54-①-P1-②-③	上付き	54相当	~8	不可	600~1200 (50mm毎)	54相当	1500
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-P1-②-③	下付き						

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(単位はmm/s)

①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	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

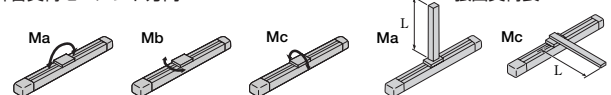
※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

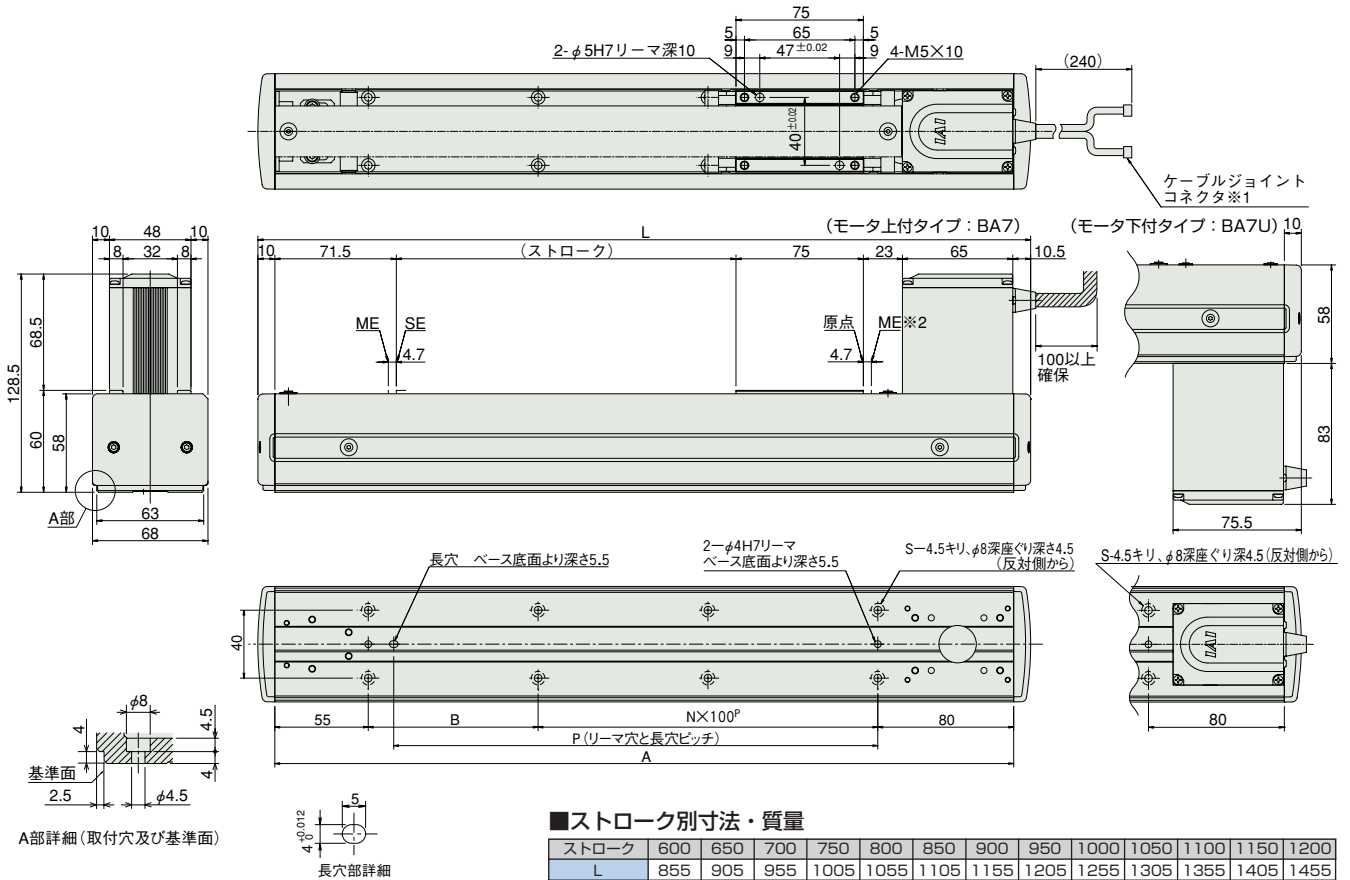
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454



※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

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
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	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
P	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

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	-	
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	→P365
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-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		

- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブル
- 名産品
- クリーン
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

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

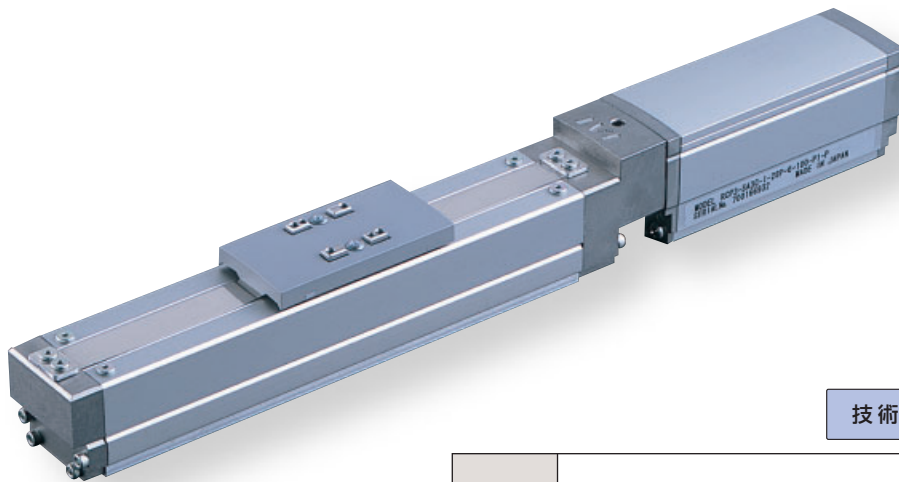
■型式項目 **RCA2-SA3C-I-10** - □ - □ - **A1** - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

インクリメンタル仕様 10:サーボモータ 10W
 6:6mm 4:4mm 2:2mm
 50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)
 A1:ACON ASEL
 N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定
 B:プレーキ付き LA:省電力対応 NCO:カバー無し仕様 NM:原点逆仕様

※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



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 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA3C-I-10-6-①-A1-②-③	10	6	1	0.5	28	50~300 (50mm毎)
RCA2-SA3C-I-10-4-①-A1-②-③		4	2	1	43	
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

リード	ストローク	50~300 (50mm毎)
6	300	300
4	200	200
2	100	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ストローク (mm)	タイプ記号 SA3C	
	エンコーダ種類	
	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 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	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)

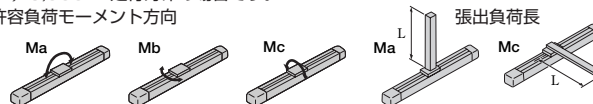
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ付き	B	→P437	—
省電力対応	LA	→P442	—
カバー無し	NCO	→P58	—
原点逆仕様	NM	→P442	—

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)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向




コンローラ
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブル
 ロボシリンダ
 クリーン
 防滴対応
 コントローラ

C
 D
 R

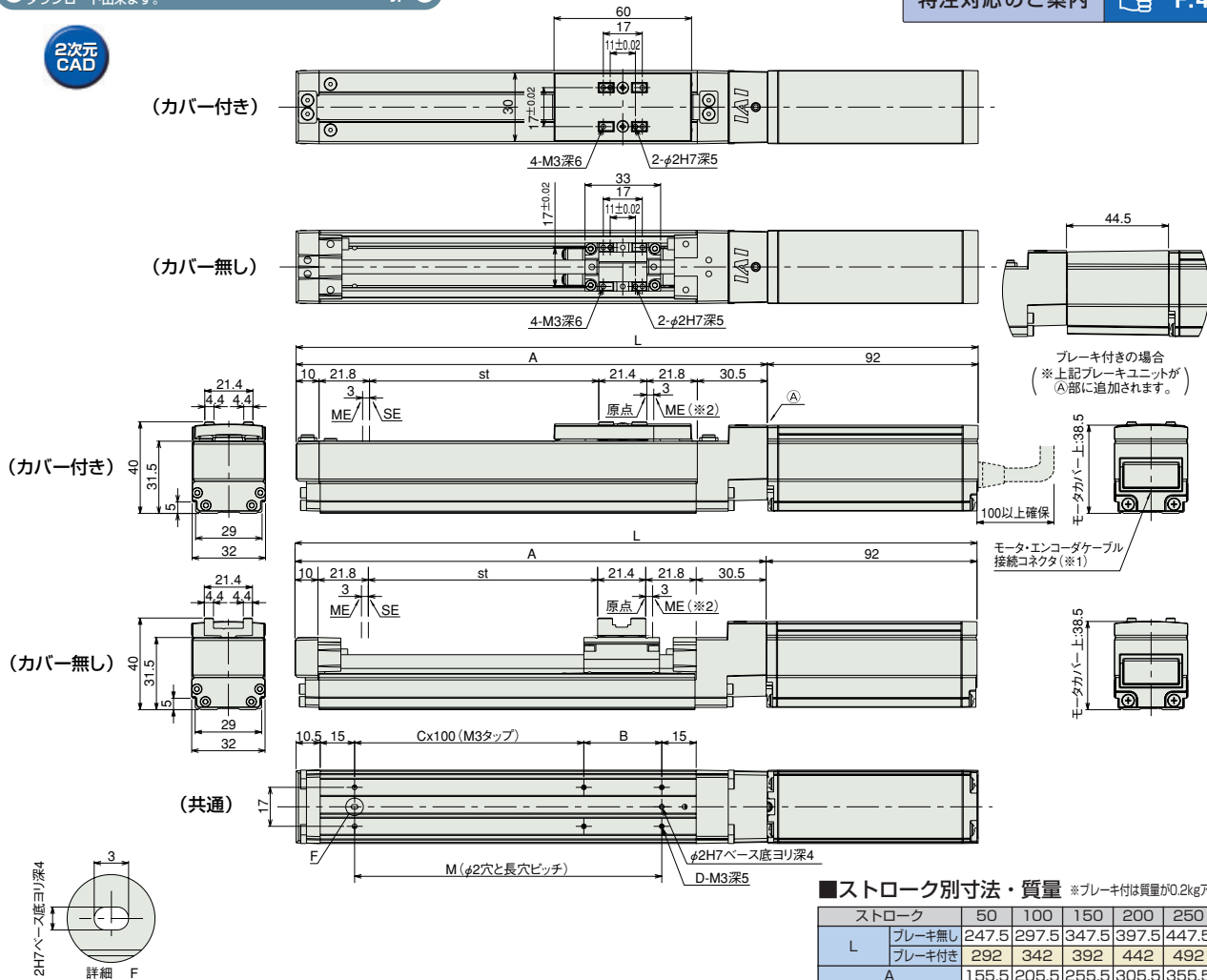
バルスモータ 20P
 バルスモータ 28P
 バルスモータ 35P
 バルスモータ 42P
 バルスモータ 56P
 バルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元 CAD



プレーキ付きの場合
※上記プレーキユニットが
(A)部に追加されます。

モータ・エンコーダケーブル
接続コネクタ(※1)

モータカバー上:38.5

モータカバー上:38.5

■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	プレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	プレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5	
B	84	34	84	34	84	34	
C	0	1	1	2	2	3	
D	4	6	6	8	8	10	
M	84	134	184	234	284	334	
質量(kg)	カバー付き	0.6	0.6	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し	0.5	0.6	0.6	0.7	0.7	0.8






(※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

適応コントローラ

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-10I①-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大5.1A (アクチュエータによる)	-	→P375
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-10I①-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-10I①-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 (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-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-10I①-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-10①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
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	

※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。


一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッタ
タイプ
テーブル
タイプ
名パン
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

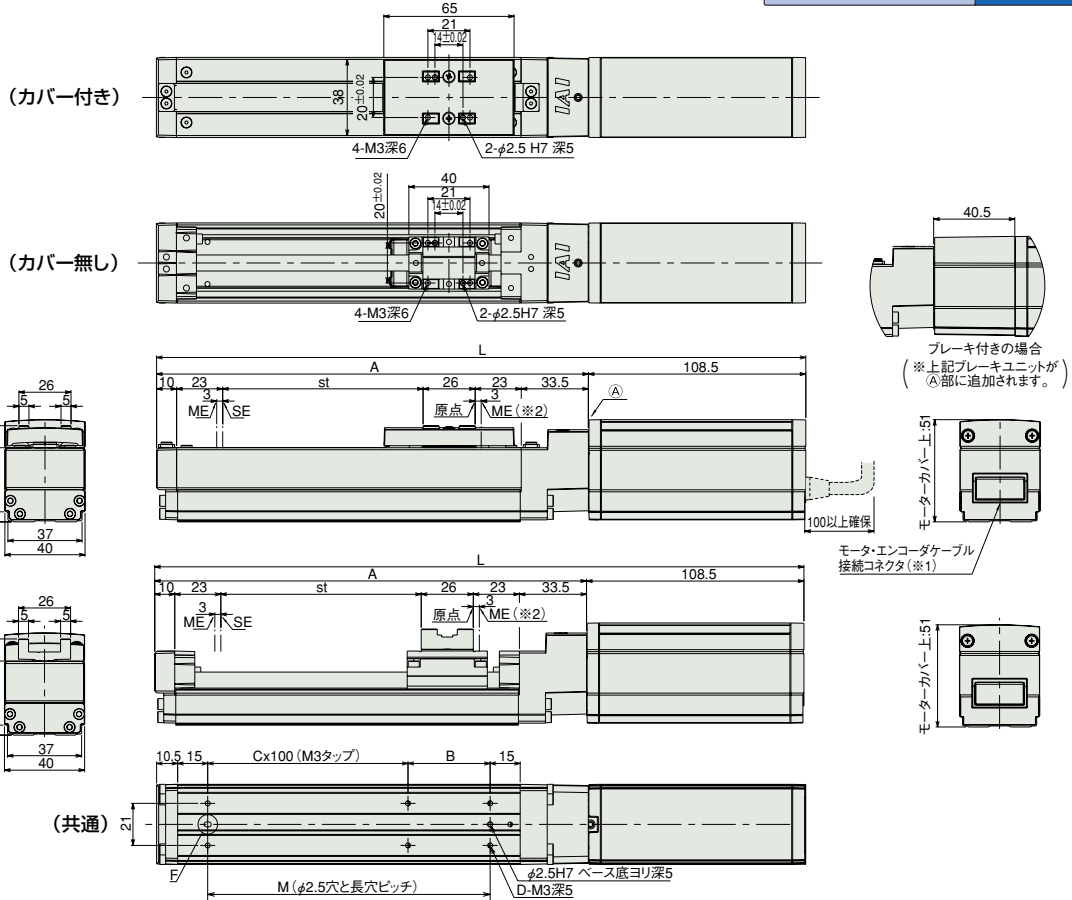
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD



■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	ブレーキ無し	274	324	374	424	474	524	574	624
	ブレーキ付き	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	
B	91	41	91	41	91	41	91	41	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	
M	91	141	191	241	291	341	391	441	
質量(kg)	カバー付き	0.9	1	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5
	カバー無し	0.8	0.9	1	1	1.1	1.2	1.3	1.3

(※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

適応コントローラ

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-20SI①-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大5.1A (アクチュエータによる)	-	-			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0									
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							
パルス列入カタイプ (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 パルス列入カタイプ	(-)							
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ								
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-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

※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。

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッタ
タイプ
テーブル
タイプ
名パン
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

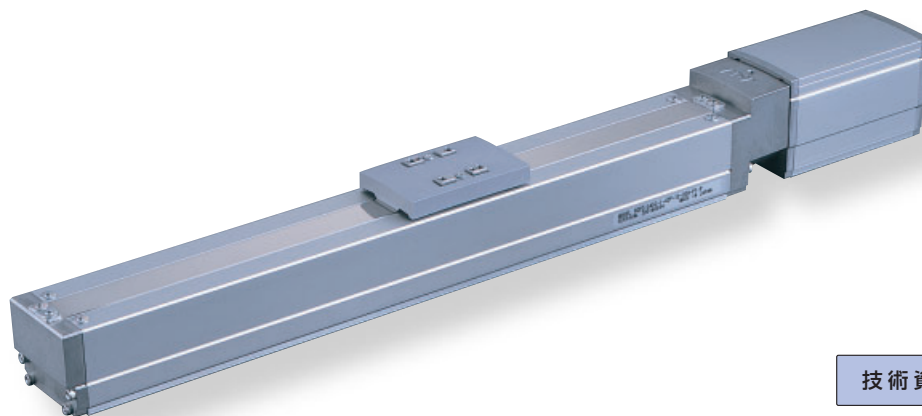
RCA2-SA5C

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	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	B: プレーキ付き LA: 省電力対応 NCO: カバー無し仕様 NM: 原点逆仕様							

※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



技術資料 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

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

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	50~500 (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	
	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	—	—

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	B	→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 (標準価格)

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

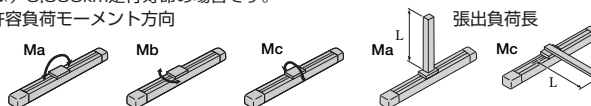
※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

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: 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

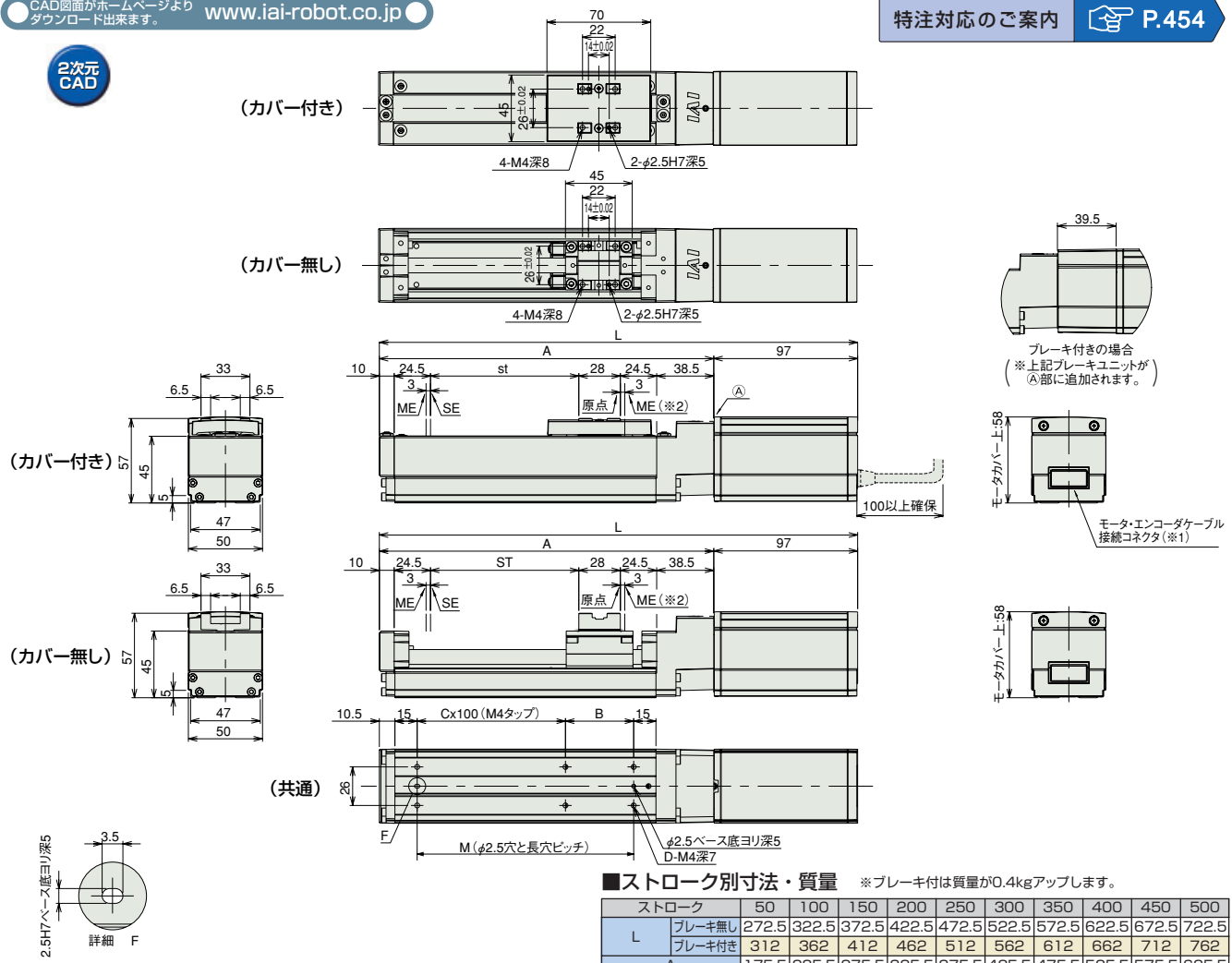


寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内  P.454




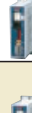

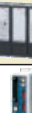


■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546
質量 (kg)	カバー付き	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3
	カバー無し	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2

- (※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

適応コントローラ

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-20I①-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大5.1A (アクチュエータによる)	-	-
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
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				
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		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	(-)				
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	(-)				
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				
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				

※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。

- コンローラ
- スライダ
- ロッド
- テーブル
- ロボット
- クリーン
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

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

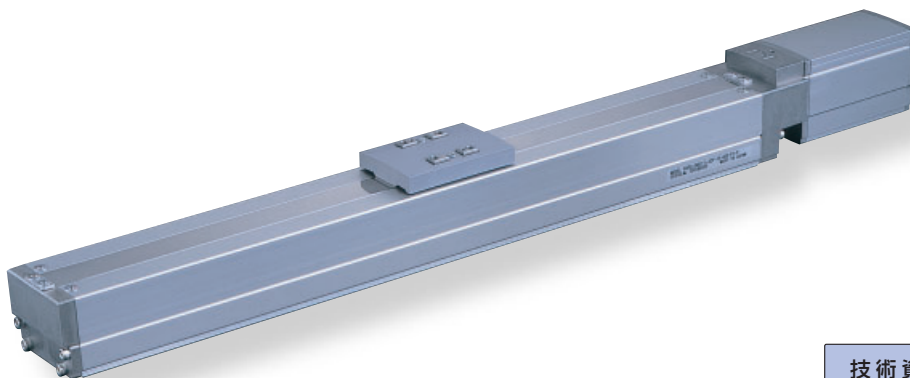
■型式項目 **RCA2-SA6C-I-30** - [] - [] - **A1** - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル仕様 30:サーボモータ30W 12:12mm 6:6mm 3:3mm 50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定) A1:ACON ASEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 B:プレーキ付き LA:省電力対応 NCO:カバー無し仕様 NM:原点逆仕様

*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



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G（リード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

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

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	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
	12	600
6	300	270
3	150	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)

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	
	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	—	—
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
プレーキ付き	B	→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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

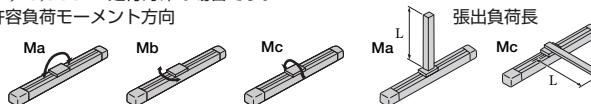
*RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
*保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

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。


許容負荷モーメント方向

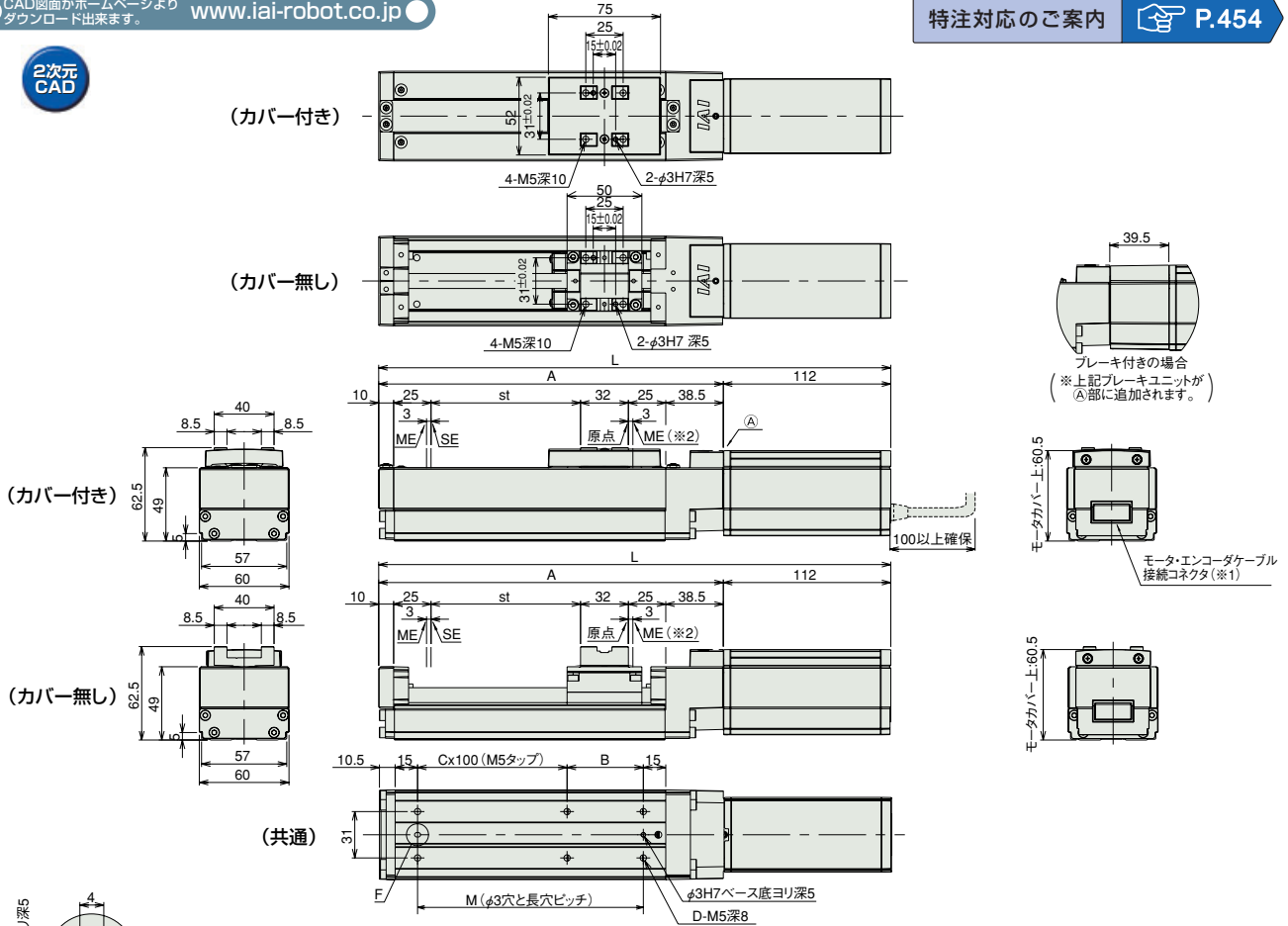


寸法図

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

2次元
CAD

特注対応のご案内  P.454



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	ブレーキ無し	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
	ブレーキ有り	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	
質量(kg)	カバー付き	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5
	カバー無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1




(※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

適応コントローラ

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 位置決めが可能	512点	DC24V	最大5.1A (アクチュエータによる)	-	-
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-30I①-NP-2-0						
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				
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	(-)				
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	(-)				
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				
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				

※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。

一体型
コンローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
名バ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ

C
カップリング
D
ビルドイン
R
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCA-SA4C

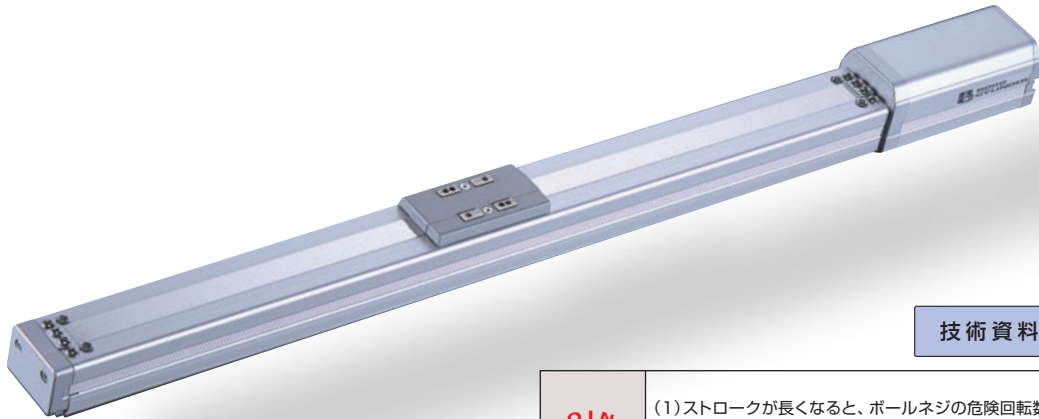
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	SA4C	-		-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応 **省電力対応**

(リード2.5は除く)



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様/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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4C-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4C-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2	
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 リード	50~400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA4C	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

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)	-	
	S (3m)	-	
	M (5m)	-	
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	

※保守用のケーブルは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	B	→P437	-
フット金具	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	-
スライダスペース	SS	→P445	-

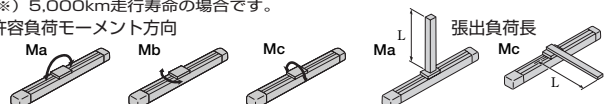
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。
※リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

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)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



65 RCA-SA4C

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
ロボット
ケーブル
対応
クリーン
防滴対応
コンローラ

C
D
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W

サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

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

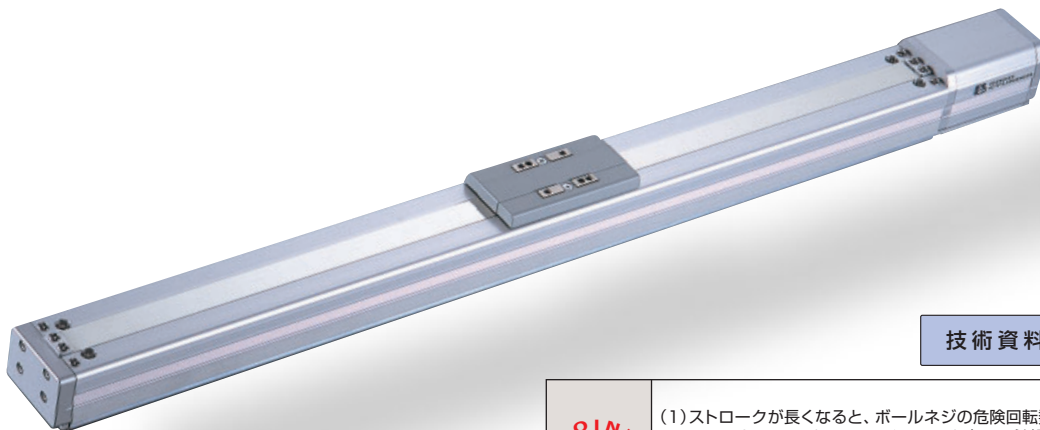
型式項目	RCA	-	SA5C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm(50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

省電力対応

(リード3は除く)



技術資料

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) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G(リード3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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5C-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3	
RCA-SA5C-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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA5C	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは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	B	→P437	-
フット金具	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	-

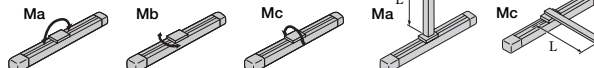
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。
 ※リード3は高加減速対応で使用出来ません。
 ※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

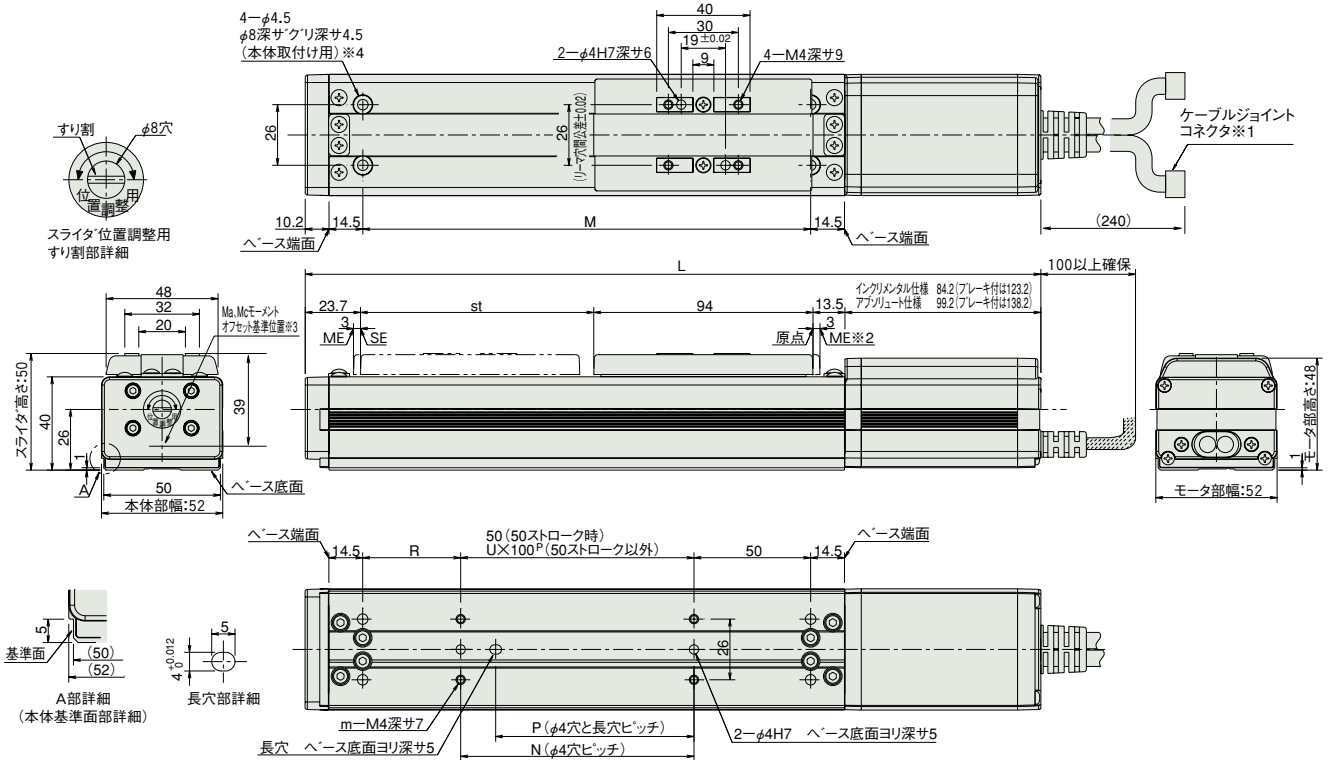
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 P.454



- ※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 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 ※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	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
	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
	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
	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
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

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-20I②-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0								
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)						
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ							
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I②-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-20②	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。

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
アダプター
ロバ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ

C カップリング

D ビルドイン

R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCA-SA6C

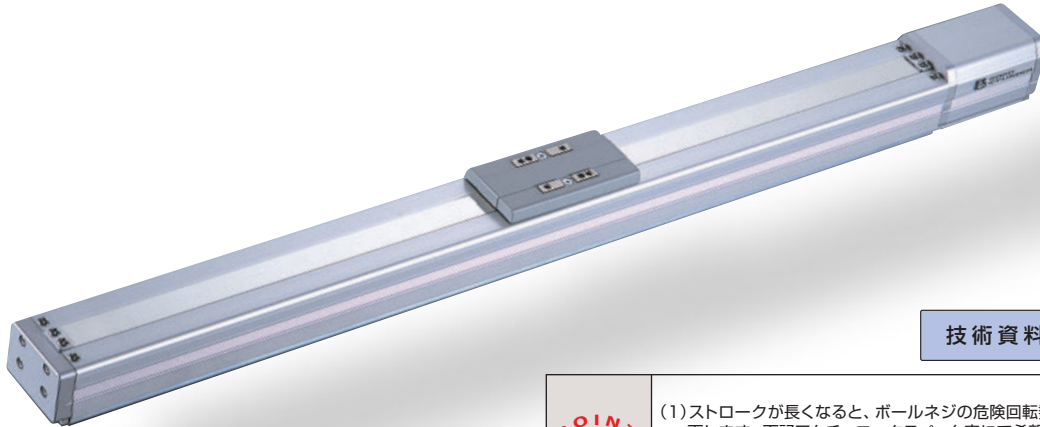
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	SA6C	-		-	30	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応 **省電力対応**

(リード3は除く)



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6C-①-30-6-②-A1-③-④		6	12	3	48.4	
RCA-SA6C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8	

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

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
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)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA6C	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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	B	→P437	-
フット金具	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。

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)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

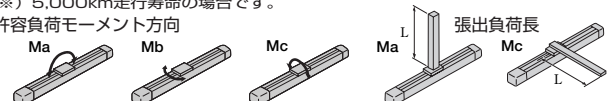
※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

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)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



69

RCA-SA6C

一体型
スライダ
ロッド
タイプ
テーパー
アダプタ
ローラー
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

C
D
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

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	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 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) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4D-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCA-SA4D-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2	
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)

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)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA4D	
	①エンコーダ種類	
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

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)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

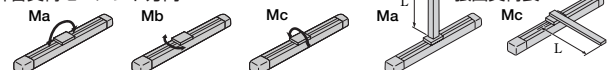
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	-
フット金具	FT	→P440	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

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 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



一体型
スライダ
タイプ
ロボット
タイプ
テーブル
タイプ
省電力
対応
防滴対応
コントローラ


C
D
R

パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W

サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

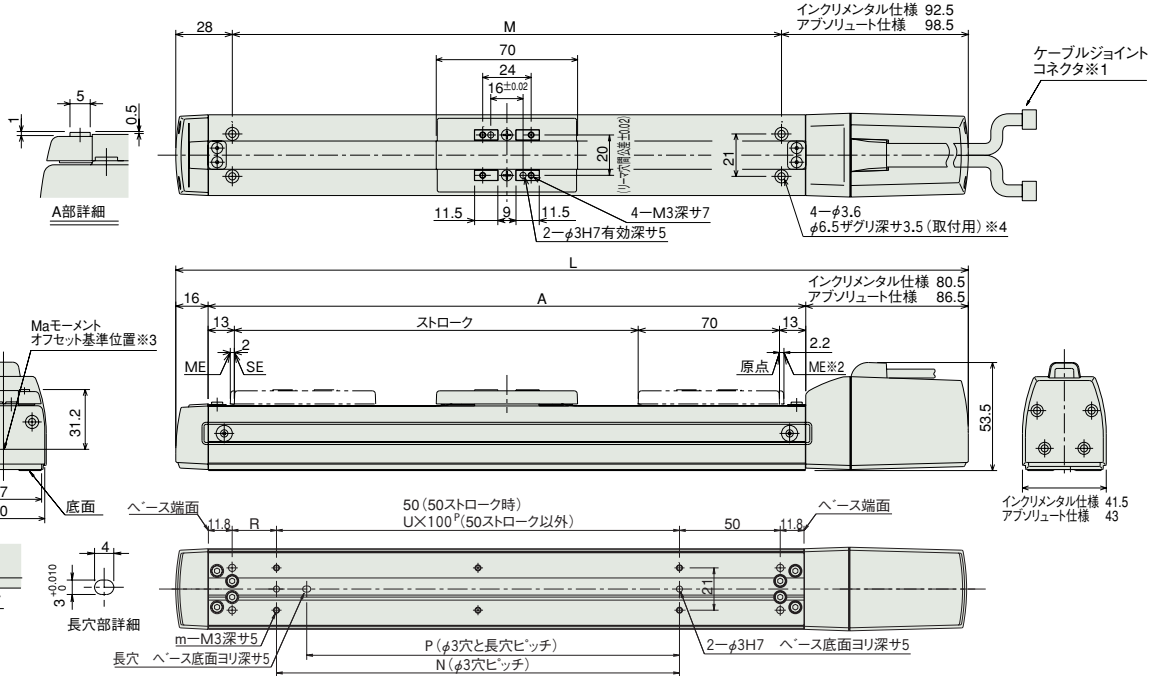
寸法図

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

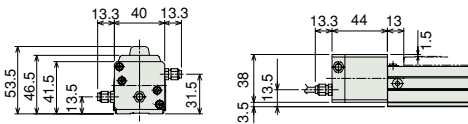
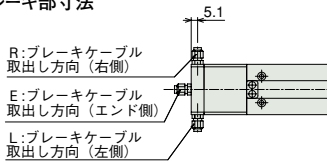
特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



- ※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 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。







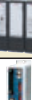

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリメンタル	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
	アブリュート	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A	146	196	246	296	346	396	
M	122	172	222	272	322	372	
N	50	100	100	200	200	300	
P	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	

※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。

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-20I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	-
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-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-20②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
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				

※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)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。

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
ロボ
クリーン
防滴対応
コンローラ

C
D
R
カップリン
ビルドイン
折り返し

パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

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

型式項目	RCA	-	SA5D	-		-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※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



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5D-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3	
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 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)

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

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)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

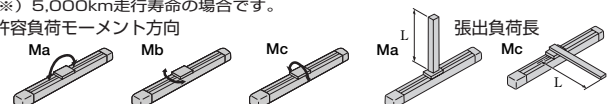
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	-
フット金具	FT	→P440	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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



コンローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
省電力
対応
防滴対応
コンローラ
C
D
R
バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

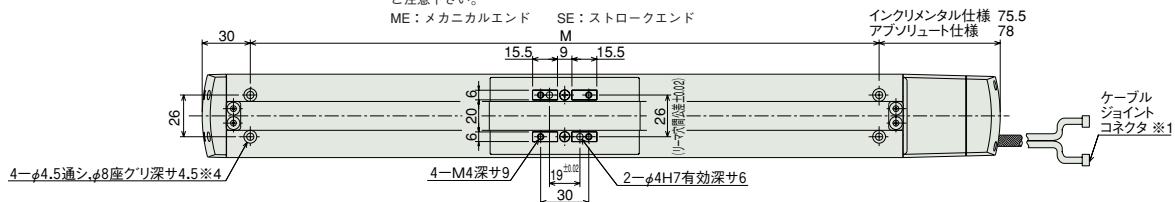
寸法図

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

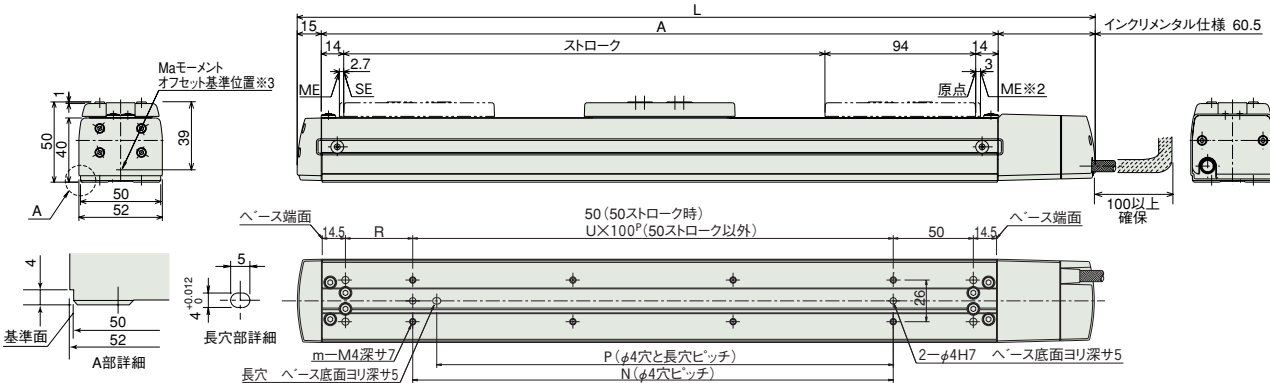
2次元 CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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

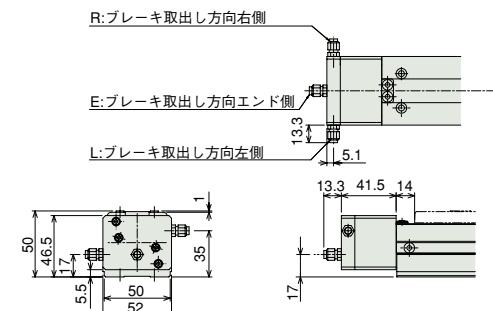
特注対応のご案内 P.454



- ※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。



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。

■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
インクリメンタル	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
アブリュート	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

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-20I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	-
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-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-20②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
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。

一体型
 スライダ
 ロッド
 テーブル
 名バ
 クリーン
 防滴対応
 コントローラ
 カップリン
 ビルドイン
 折り返し
 パルスモータ 20P
 パルスモータ 28P
 パルスモータ 35P
 パルスモータ 42P
 パルスモータ 56P
 パルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

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

型式項目	RCA	-	SA6D	-		-	30	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※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



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6D-①-30-6-②-A1-③-④		6	12	3	48.4	
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 リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
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エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA6D	
	①エンコーダ種類	
	I インクリメンタル	A アブソリュート
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

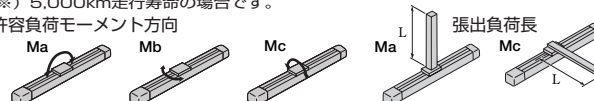
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	-
フット金具	FT	→P440	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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



75 RCA-SA6D

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
デュアル
アーム
タイプ
省電力
対応
防滴
対応
コンローラ

C
D
R
折り返し

バルスモータ 20P
バルスモータ 28P
バルスモータ 35P
バルスモータ 42P
バルスモータ 56P
バルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

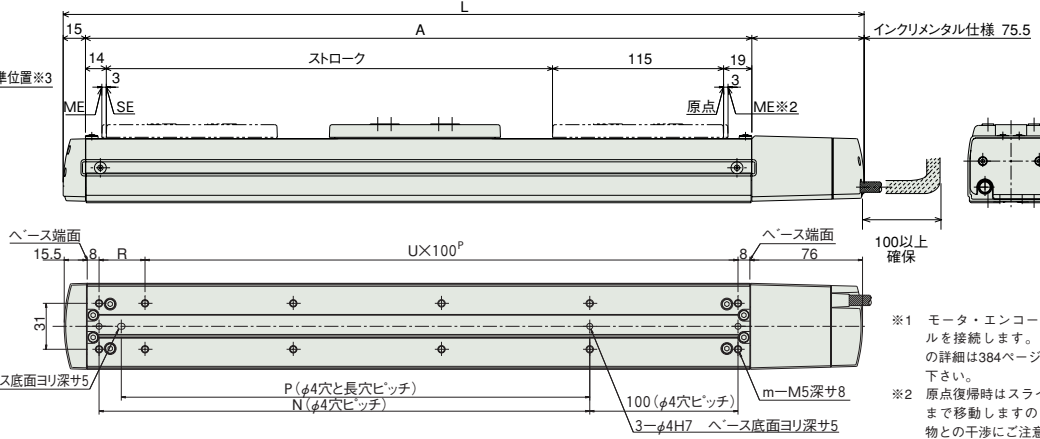
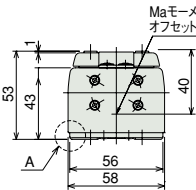
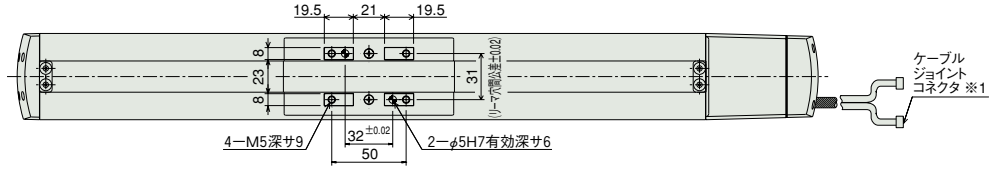
寸法図

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

特注対応のご案内 **P.454**

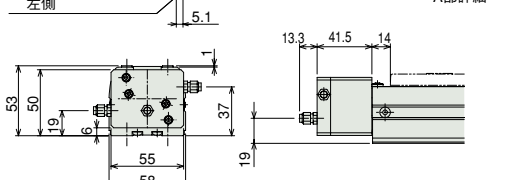
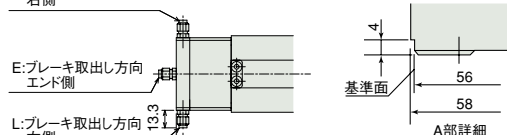
2次元 CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法

R:ブレーキ取出し方向 右側



※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。

※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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L インクリメンタル	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
L アブリュート	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	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
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	31	31	31	31	31	31	31	31	31	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)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

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-30I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-30I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I②-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I②-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-30②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
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は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

- 一体型
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- テーブル
アダプター
- パイプ
アダプター
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ
20P
- パルスモータ
28P
- パルスモータ
35P
- パルスモータ
42P
- パルスモータ
56P
- パルスモータ
86P
- サーボモータ
10W
- サーボモータ
20W
- サーボモータ
30W
- サーボモータ
60W
- サーボモータ
100W
- サーボモータ
150W
- サーボモータ
750W

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

型式項目	RCA	-	SS4D	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

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

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	50~300 (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)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

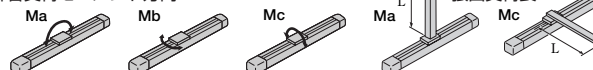
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→P437	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→P437	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

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)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
タイプ
ロボット
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

C
D
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

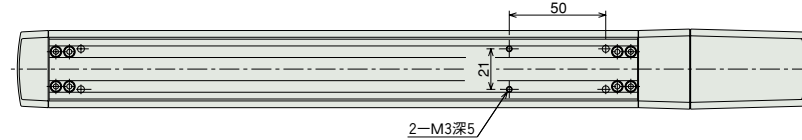
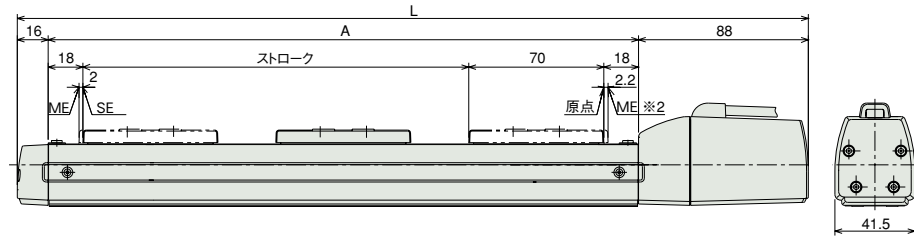
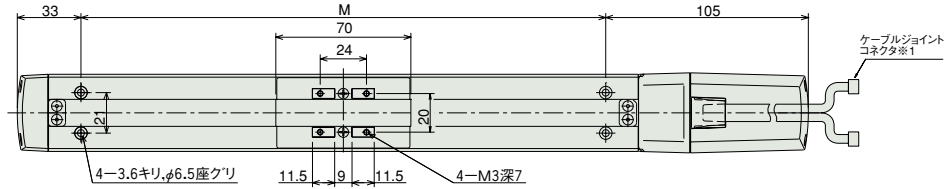
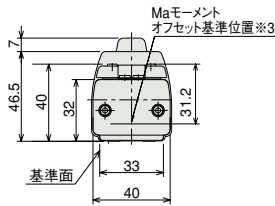
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 **P.454**

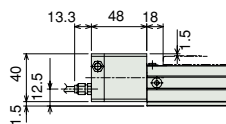
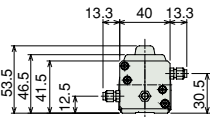
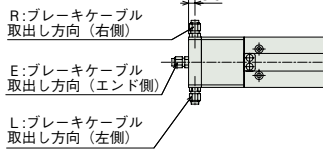
2次元 CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



※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。

- ※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

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
A	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。

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-20I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375			
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0									
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点							
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)							
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ								
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-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-20②	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-1-20I②-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。

一体型
コンローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
ロボシリンダ
ロボシリンダ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ

C カップリン
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCA-SS5D

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

■型式項目	RCA	-	SS5D	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		トインクリメンタル仕様	20:サーボモータ20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

*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



技術資料 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) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SS5D-I-20-12-①-A1-②-③	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SS5D-I-20-6-①-A1-②-③		6	8	2	33.3	
RCA-SS5D-I-20-3-①-A1-②-③		3	12	4	65.7	

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	最高速度	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(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)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS5D	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	I	
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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

*保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

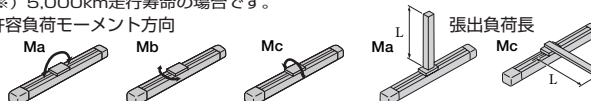
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	—
省電力対応	LA	→P442	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

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



コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
ロボット
ケーブル
対応
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

カップ
レール
D
折り返し
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W

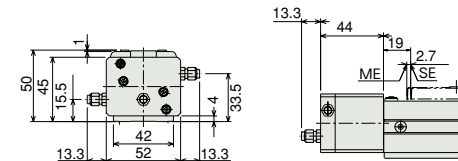
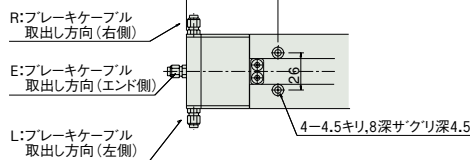
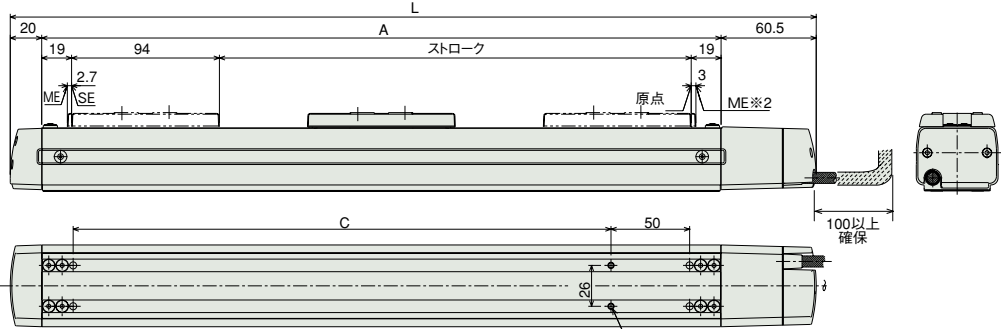
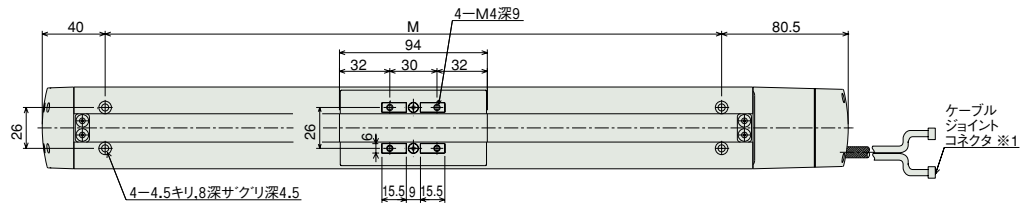
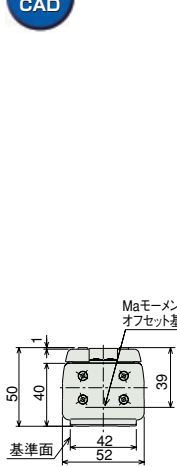
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

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

特注対応のご案内 **P.454**

2次元
CAD



※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。

※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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	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-20I②-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	-			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0									
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点							
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)							
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ								
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I②-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-20②	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-1-20I②-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。

一体型
コンローラ
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
アライメント
ロケータ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ

C
カップリン
D
ビルドイン
R
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

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	-	I	-	30	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※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



技術資料 P.451



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SS6D-I-30-12-①-A1-②-③	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SS6D-I-30-6-①-A1-②-③		6	12	3	48.4	
RCA-SS6D-I-30-3-①-A1-②-③		3	18	6	96.8	

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	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)

①ストローク (mm)	タイプ記号		
	SS6D		
	エンコーダ種類 インクリメンタル		
	I		
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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

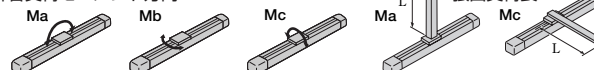
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	—
省電力対応	LA	→P442	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

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)


(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

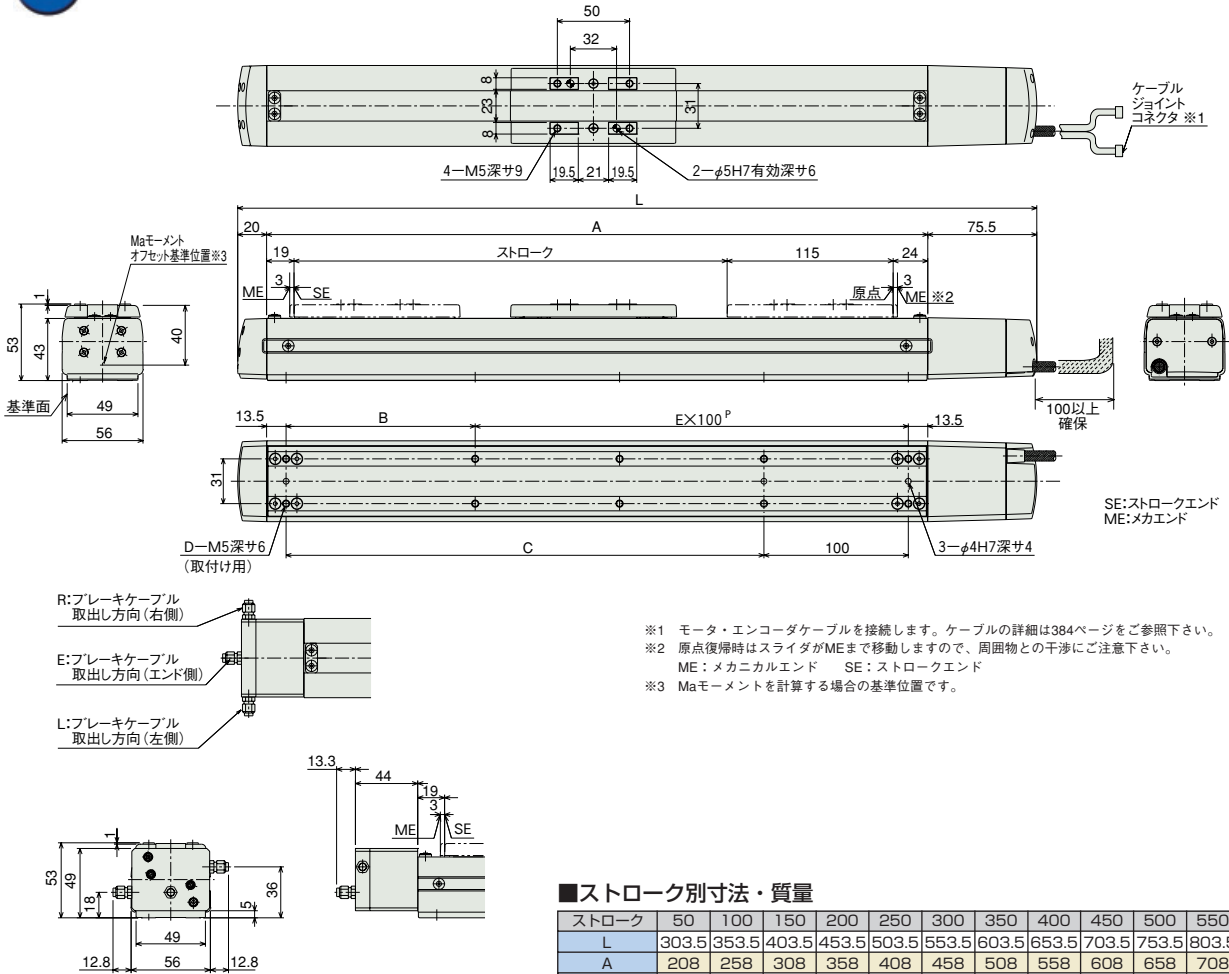


寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5
A	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758
B	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	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

※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。

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-30I2-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-30I2-NP-2-0								
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I2-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I2-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)						
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I2-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ							
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I2-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-302	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-1-30I2-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。


一体型
コンローラ
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
アダプタ
ロボ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ

C
カップリン
D
ビルドイン
R
折り返し

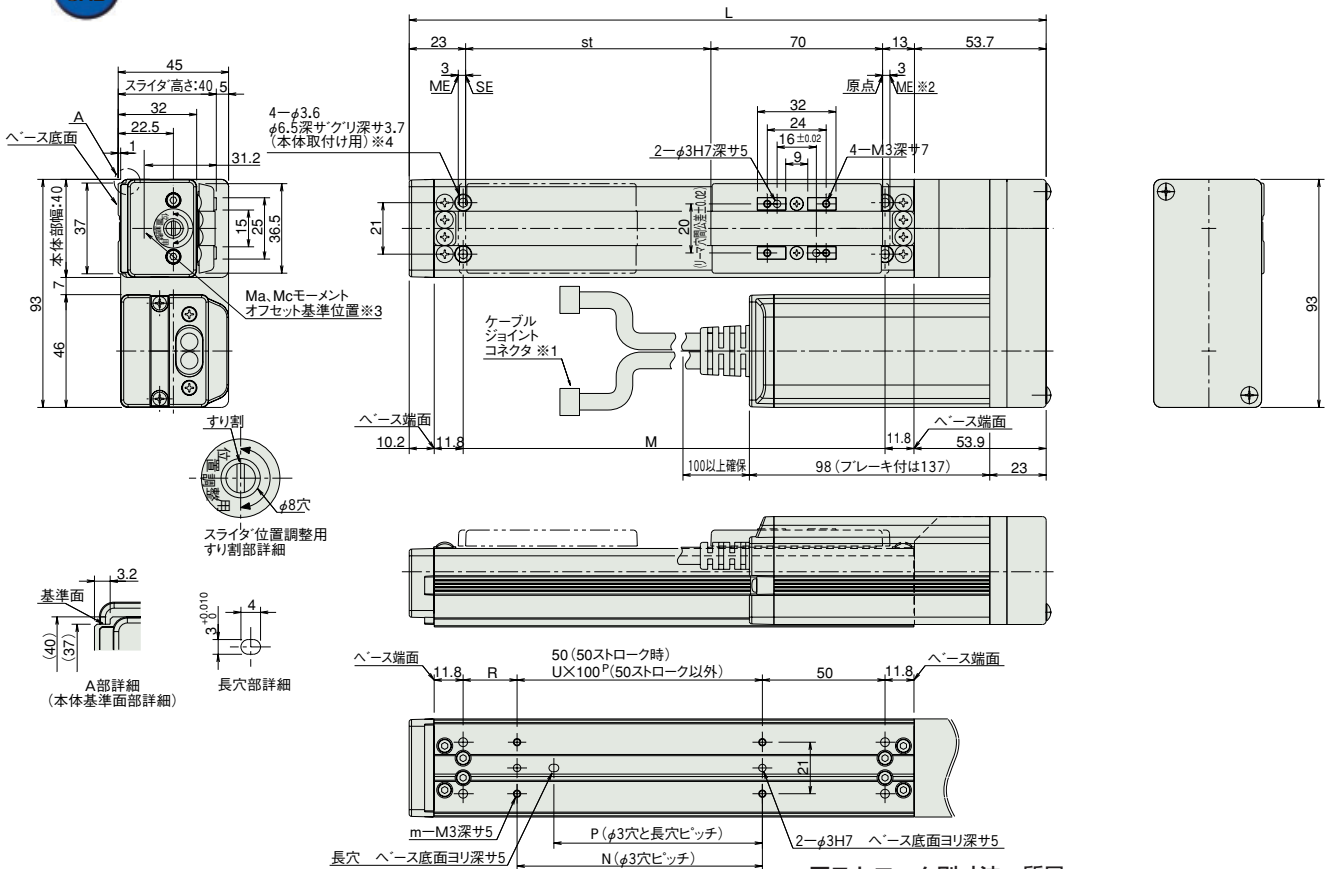
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元 CAD





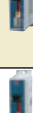

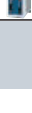

■ストローク別寸法・質量 ※フレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

- ※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モメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。

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-20I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-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-20I②-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 (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-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-20I②-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-20②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
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				

※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。

- 一体型 コントローラ
- タイプ スライダ
- タイプ ロッド
- タイプ テーブル
- タイプ ロボシリンダ
- 対応 クリーン
- 防滴対応
- タイプ コントローラ
- C カップリング
- D ビルドイン
- R 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

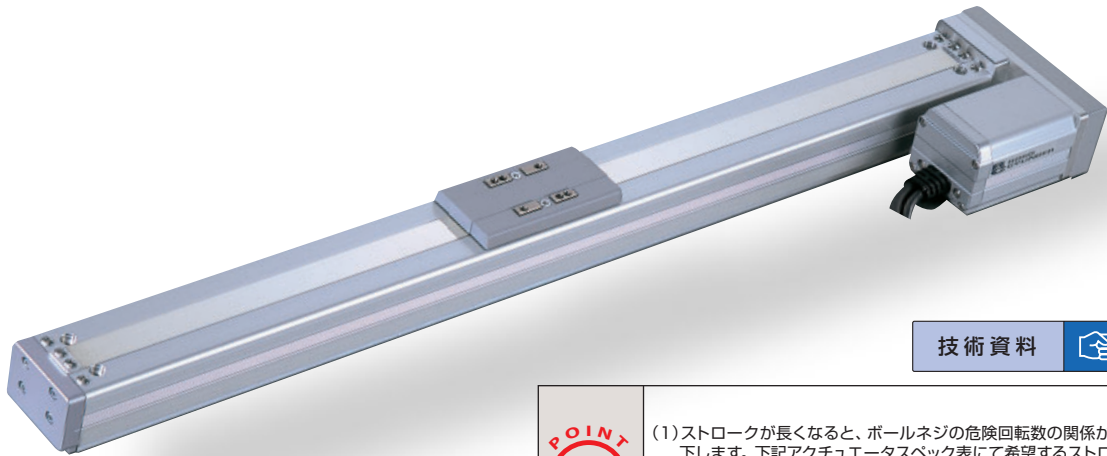
RCA-SA5R

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	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※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



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5R-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3	
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 (mm)	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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA5R	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

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)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

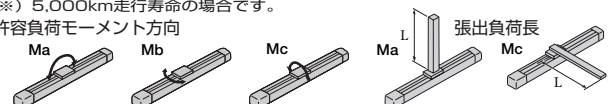
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点確認センサ	HS	→P442	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	-
モータ右折返し仕様	MR	→P444	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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



コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
名義
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

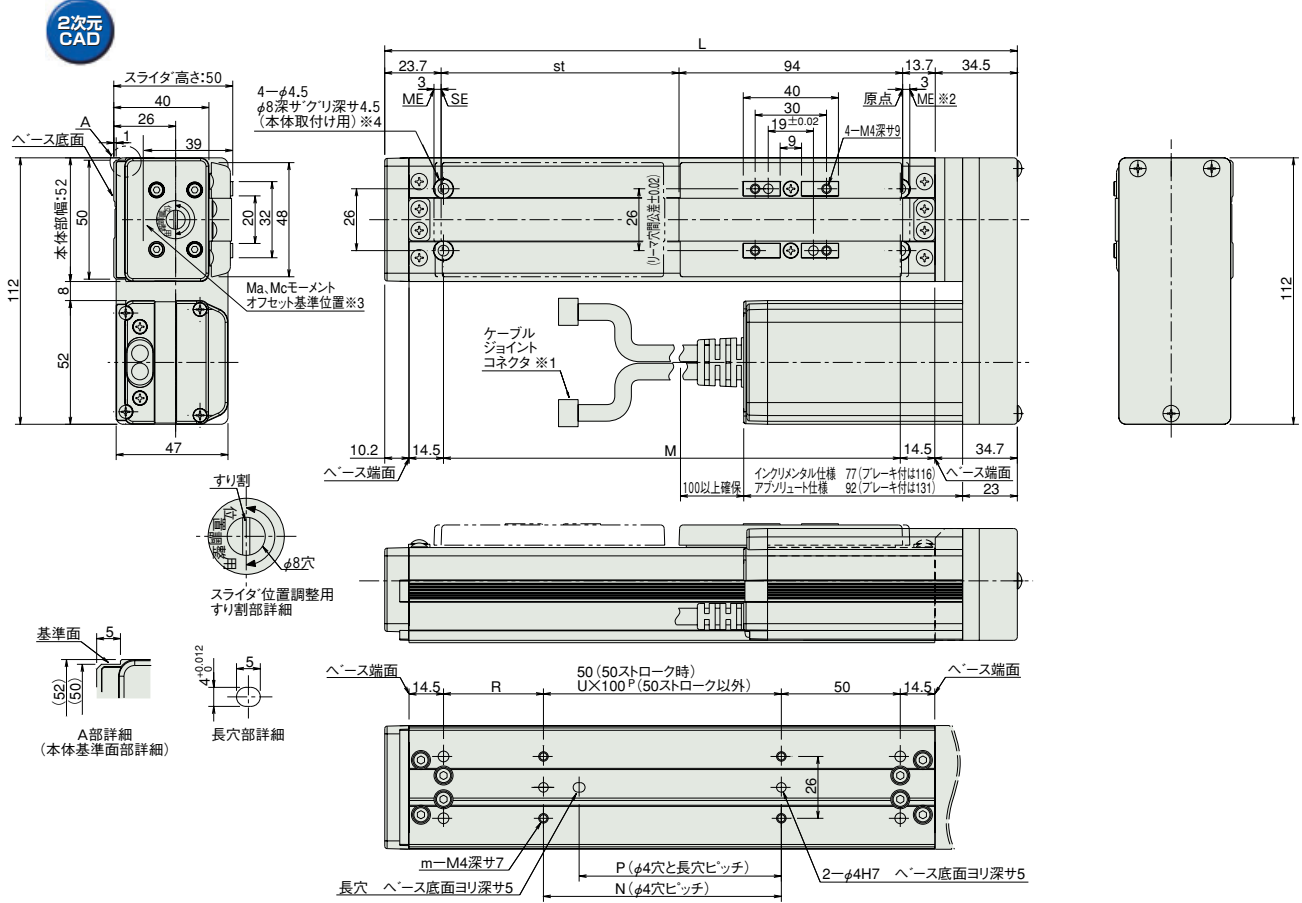
C
D
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

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

特注対応のご案内 P.454



■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
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

- ※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
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

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-20I②-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0								
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)						
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ	(-)						
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I②-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-20②	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。

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
ロボシリンダ
クリーン
防滴対応
コンローラ

C カップリン

D ビルドイン

R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

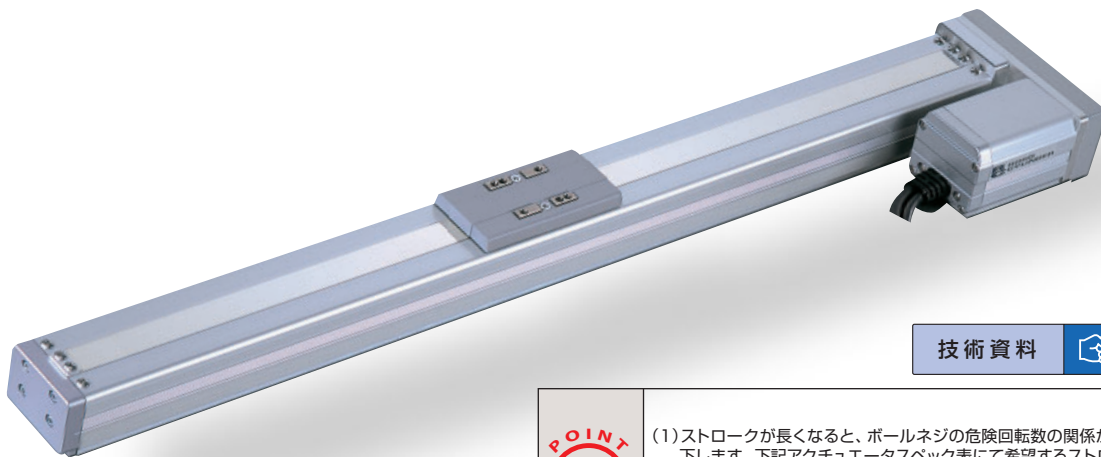
RCA-SA6R

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

■型式項目	RCA	-	SA6R	-	□	-	30	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		30:サーボモータ30W		12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎設定)		A1:ACON ASEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

※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



技術資料 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) 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。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6R-①-30-6-②-A1-③-④		6	12	3	48.4	
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 リード	最高速度 (mm/s)				
	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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA6R	
	①エンコーダ種類	
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

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)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

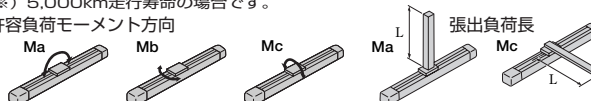
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点確認センサ	HS	→P442	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	-
モータ右折返し仕様	MR	→P444	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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



コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
アダプタ
ロボット
ケーブル
対応
クリーン
防滴対応
コントローラ

C
D
R
カプシリン
ヒドラン
折り返し

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

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

■型式項目 **RCS2-SA4C** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応
(リード2.5は除く)



技術資料 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様が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)

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4C-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	50~400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA4C	
	①エンコーダ種類	
	I インクリメンタル	A アブソリュート
50	-	-
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは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	B	→P437	-
フット金具	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	-

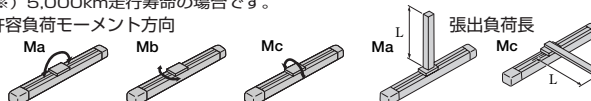
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。
※リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。

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



一体型
スライダ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
名義
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

C
D
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W

サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

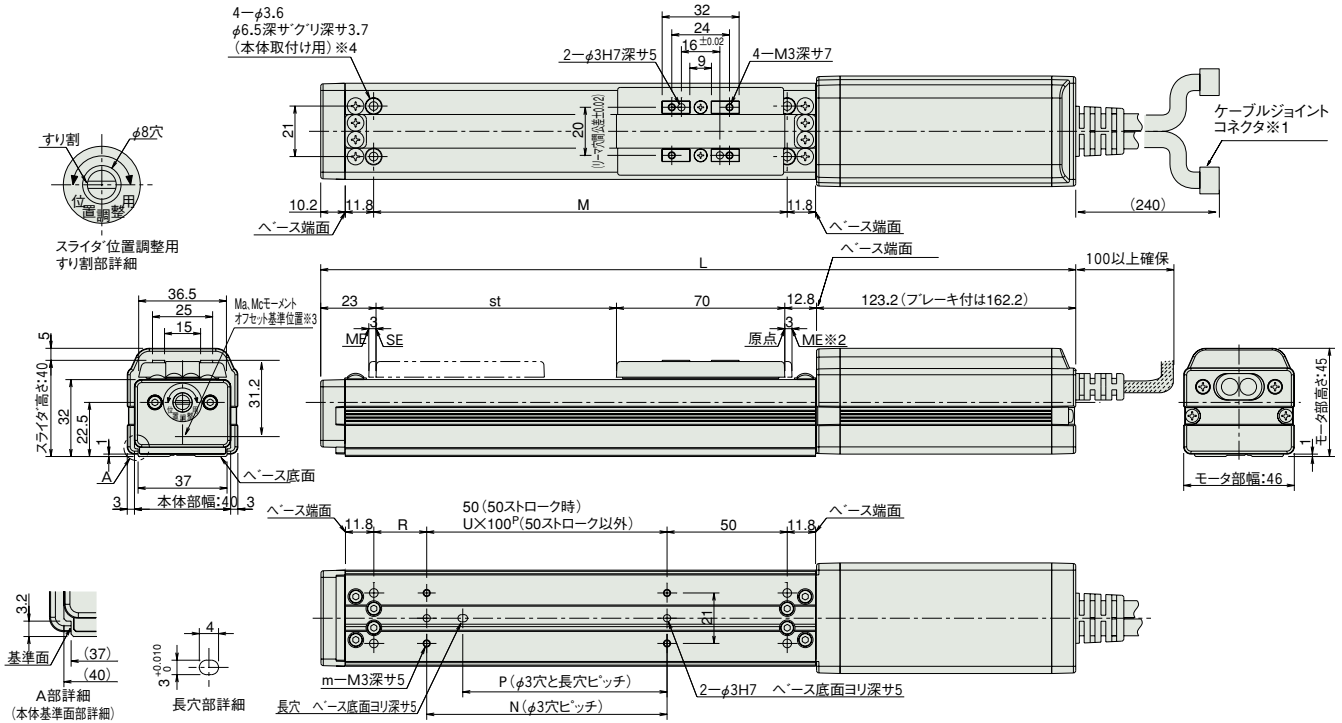
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 **P.454**



- ※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、異音の発生が起きます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								
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
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		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		XSEL-④-1-20①②-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 (1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は高加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。

コンローラ
スライダ
ロッド
ケーブル
ケーブルジョイント
コネクタ
クリーン
防滴対応
コンローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

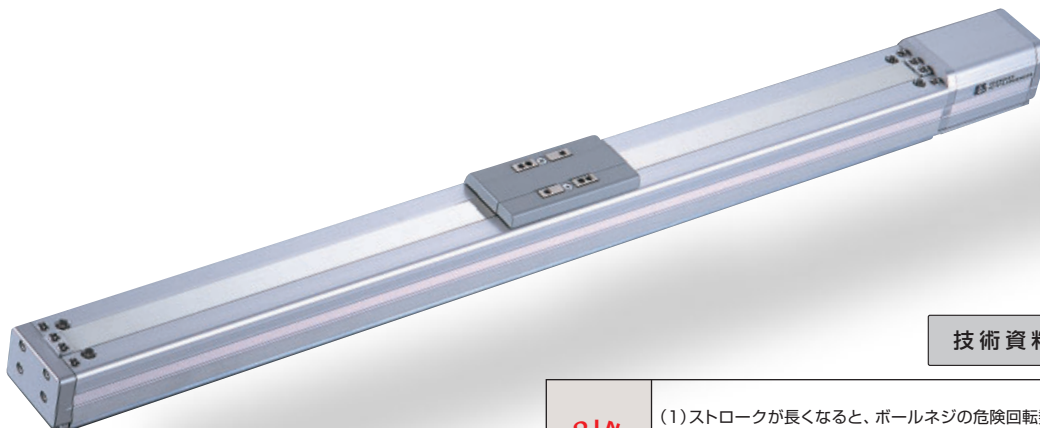
RCS2-SA5C

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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応
(リード3は除く)



技術資料 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) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G(リード3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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
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	最高速度	
	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)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA5C	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは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	B	→P437	-
フット金具	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	-

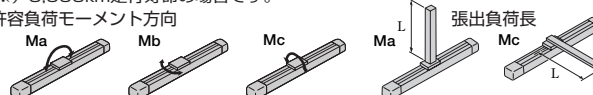
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

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-SA6C

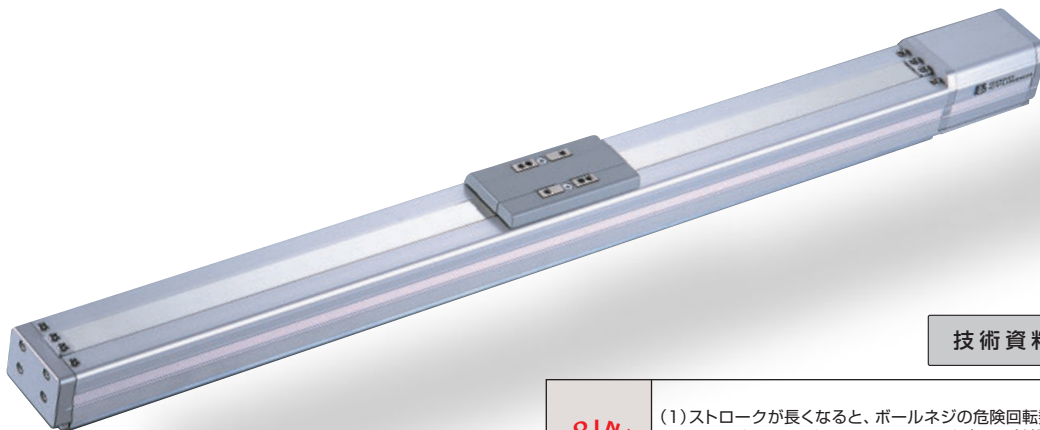
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCS2-SA6C** - [] - **30** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応
(リード3は除く)



技術資料 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) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6C-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 リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
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適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA6C	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは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	B	→P437	-
フット金具	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	-

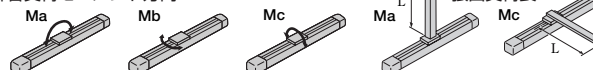
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

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: 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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

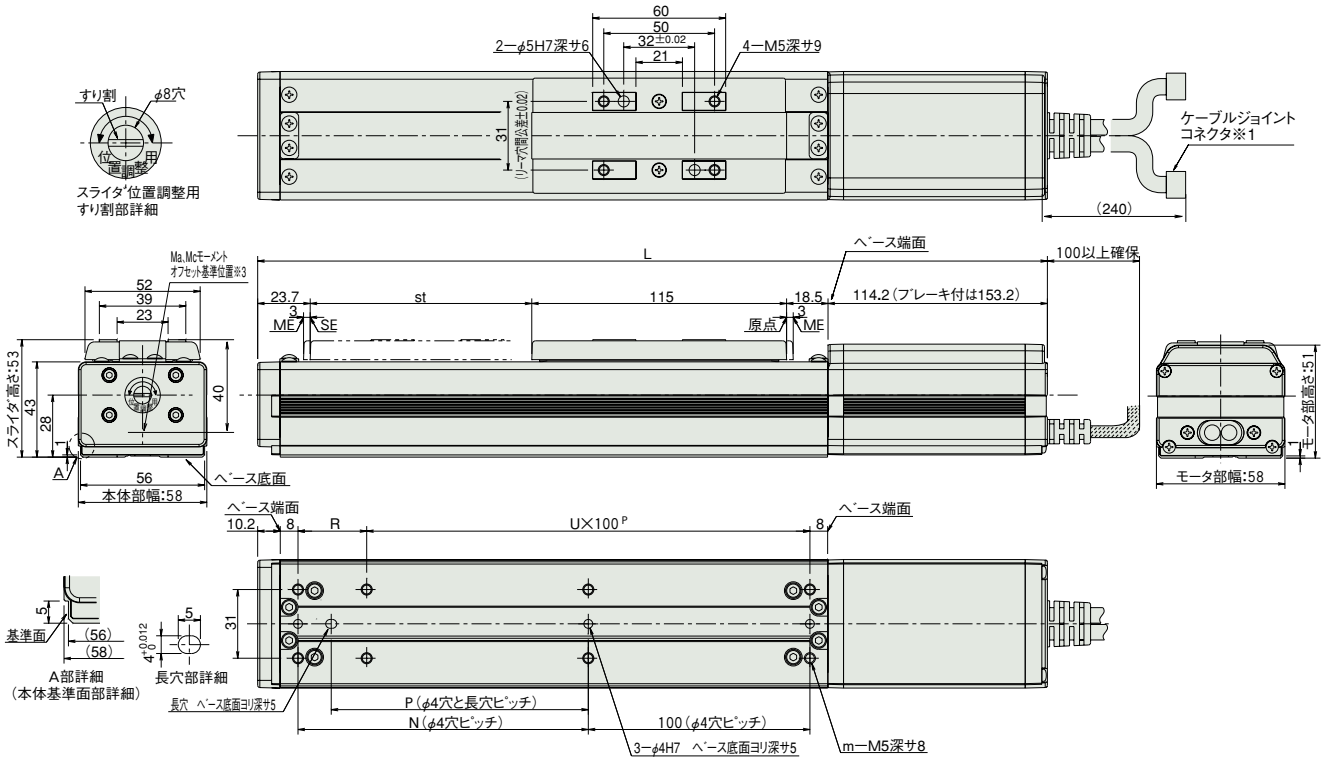
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454



- ※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。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
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
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-30D①②-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-1-30D①②-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-30D①②-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(1: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。

- コンローラ
- 一体型
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- 名バネタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

RCS2-SA7C

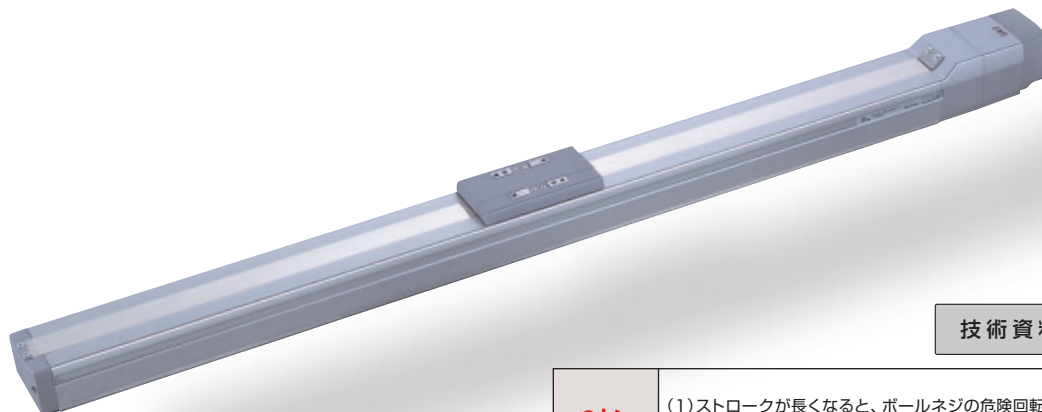
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCS2-SA7C** - [] - **60** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	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	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応
(リード4は除く)



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速対応が1G(リード8は0.8G、リード4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)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7C-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 リード	最高速度		
	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)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA7C	
	①エンコーダ種類	
	I インクリメンタル	A アブソリュート
50/100	-	-
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは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	-

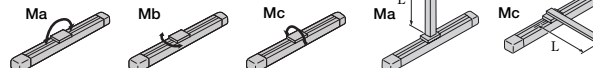
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。
※リード4は高加減速対応で使用出来ません。

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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

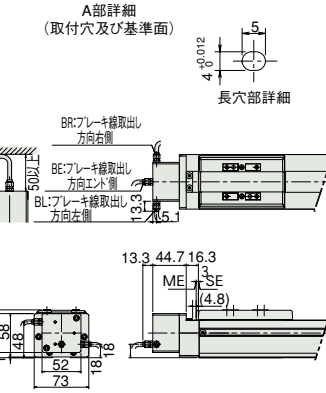
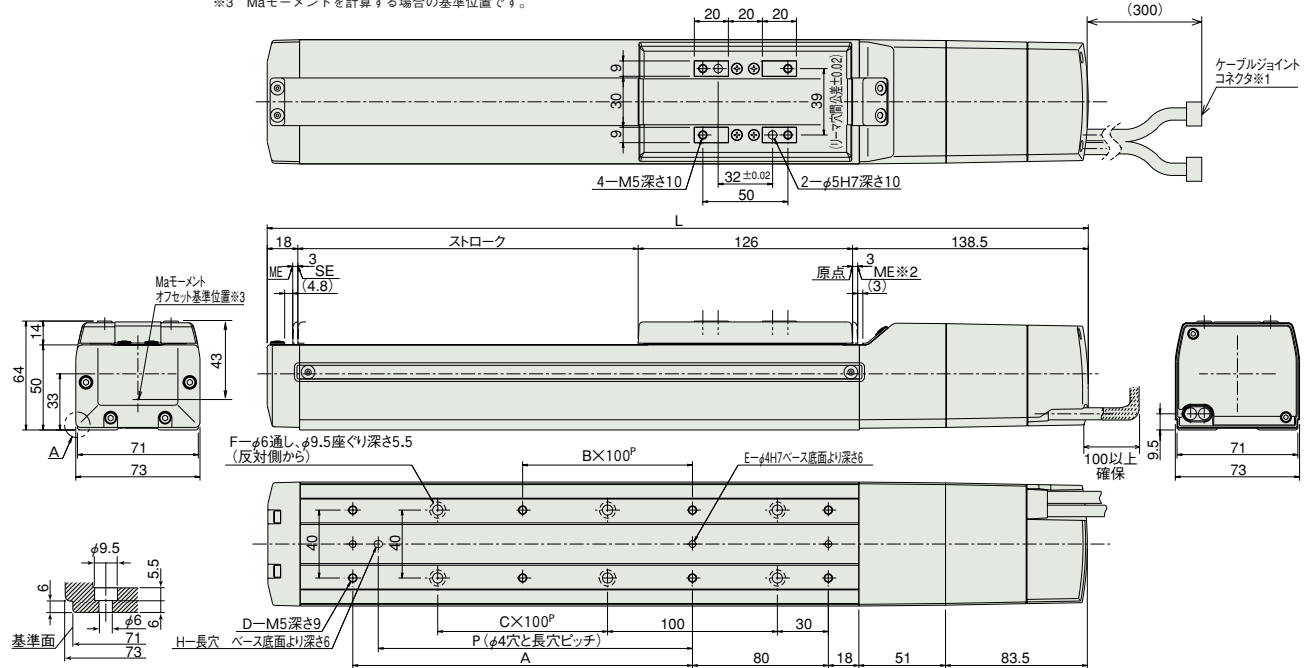
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454



- ※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。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が43mm(配線エンド側取出しは56.3mm)
質量が0.6kg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	650	700	750	800
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
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	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
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	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
ポジションナーモード		SCON-C-60①②-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-1-60①②-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		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(1:インクリ/A:アプソ)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。

1 本体型
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブル
 名パン
 クリーン
 防滴対応
 カップリング
 ビルドイン
 折り返し
 パルスモータ 20P
 パルスモータ 28P
 パルスモータ 35P
 パルスモータ 42P
 パルスモータ 56P
 パルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	12:12mm 6:6mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ 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。



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータ仕様

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)	12	600	470
RCS2-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8			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)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS7C	
	①エンコーダ種類	
	I	A
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

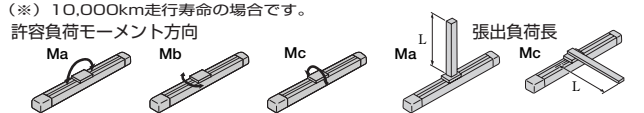
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→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。



コンローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブル
ロボット
クリーン対応
防滴対応
ロボット
C
D
R
20P
28P
35P
42P
56P
86P
10W
20W
30W
60W
100W
150W
750W

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

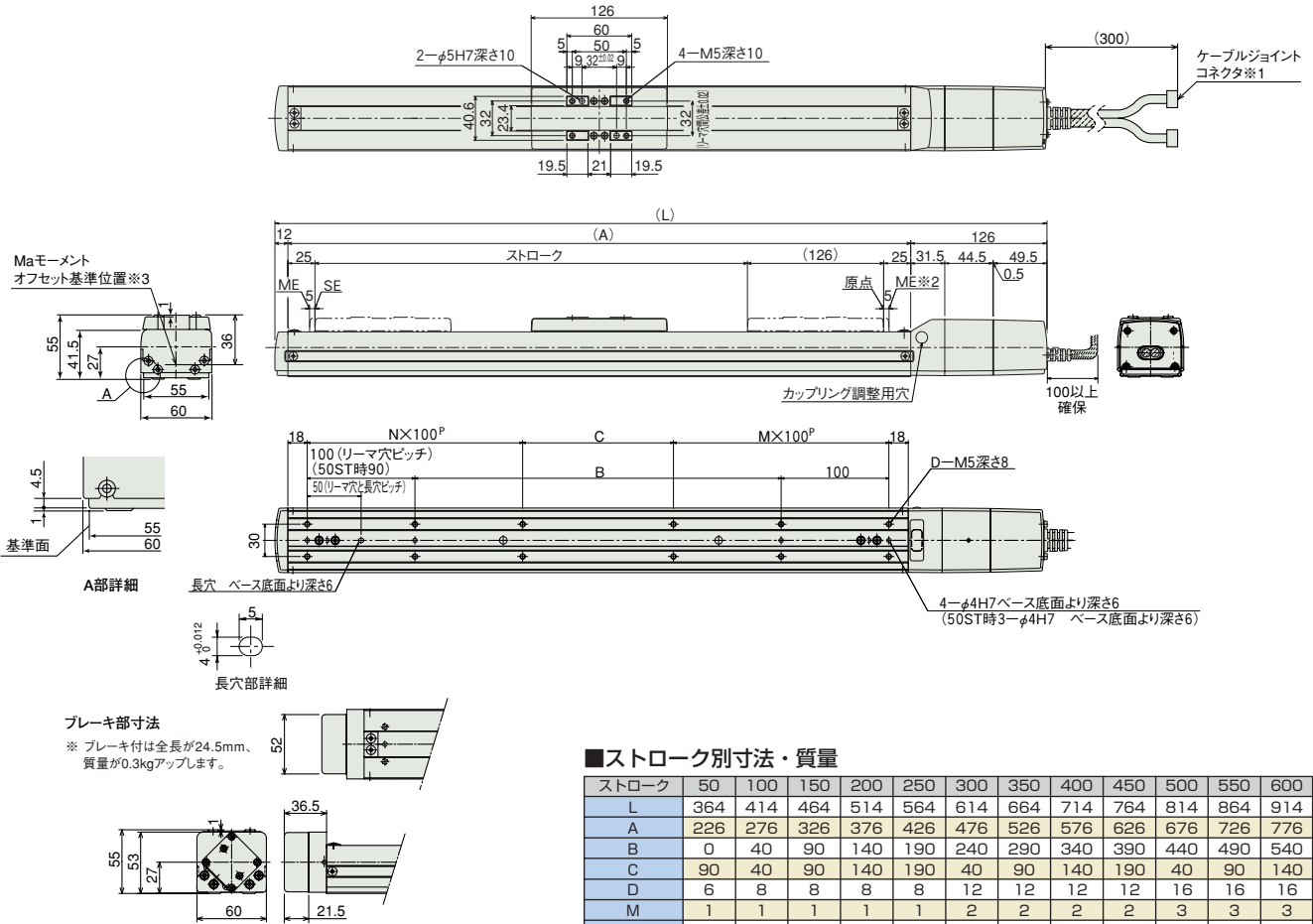
特注対応のご案内

P.454

2次元 CAD

3次元 CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	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
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)	4.9	3.2	3.5	3.8	4.2	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.4

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
ポジションモード		SCON-C-60①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-60①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		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。
 ※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。

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
ロボット
クリーン
防滴対応
コンローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

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	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	20:20mm 10:10mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ 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。



技術資料 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

ストローク リード	ストローク (mm)				
	50~600 (50mm毎)	~700	~800	~900	~1000
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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	100W	150W	100W	150W
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)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

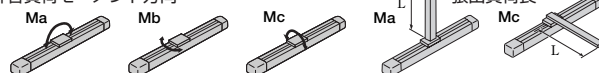
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

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
繰り出し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	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。

許容負荷モーメント方向




コンローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
デュアル
アクチュエータ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

C
D
R

バルスモータ 20P
バルスモータ 28P
バルスモータ 35P
バルスモータ 42P
バルスモータ 56P
バルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

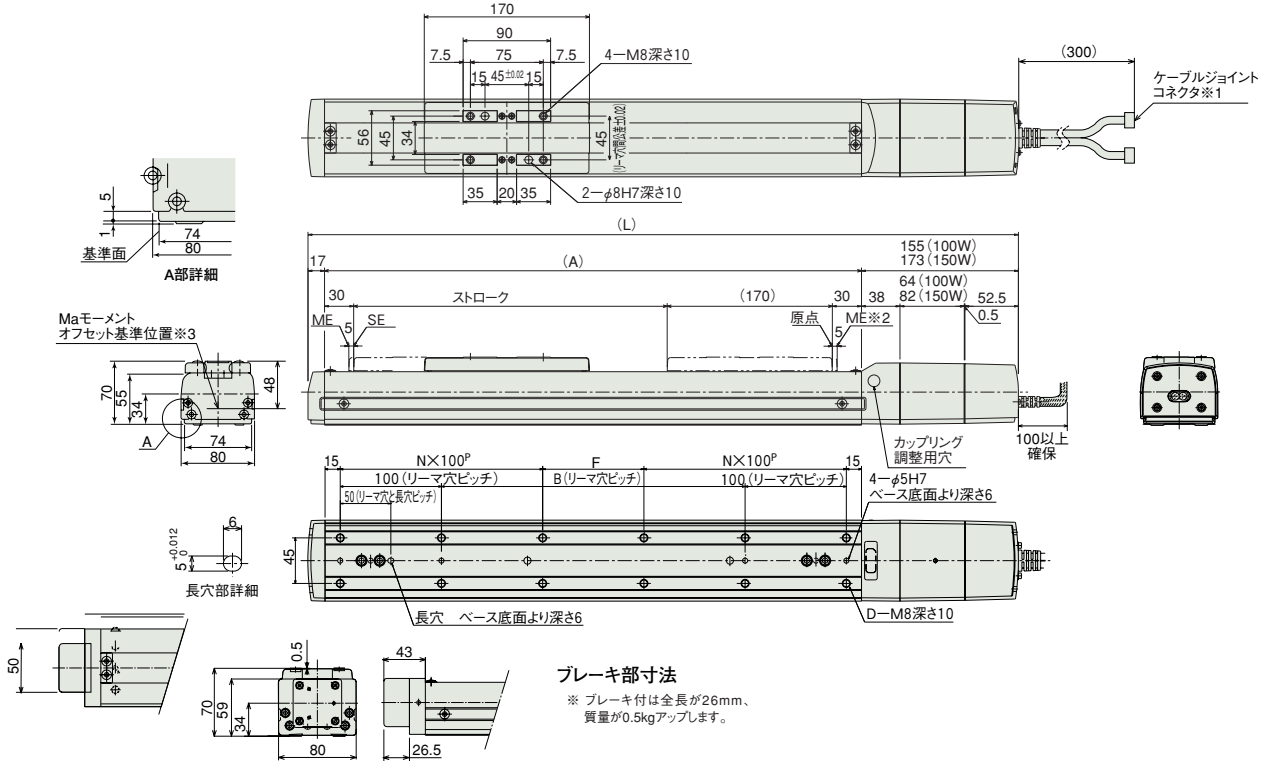
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454



- ※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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L (100W)	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402
L (150W)	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	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	22	24	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	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	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
ポジションモード		SCON-C-100①-NP-2-② SCON-C-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-100①-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			-	→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。
 ※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。

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
アダプタ
ロバ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

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** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	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		

※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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCS2-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
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

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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA4D	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

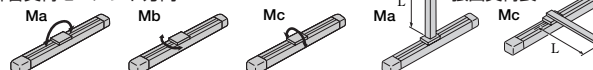
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→P437	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→P437	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

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 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



一体型
スライダタイプ
ロットタイプ
テーブル
ロボット
クリーン
防滴対応
コントローラ
C
D
R
20P
28P
35P
42P
56P
86P
10W
20W
30W
60W
100W
150W
750W

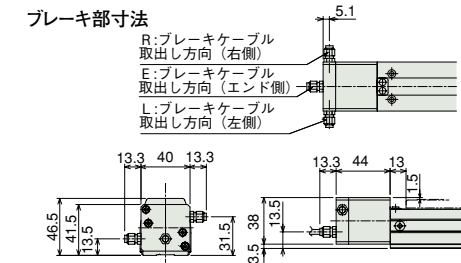
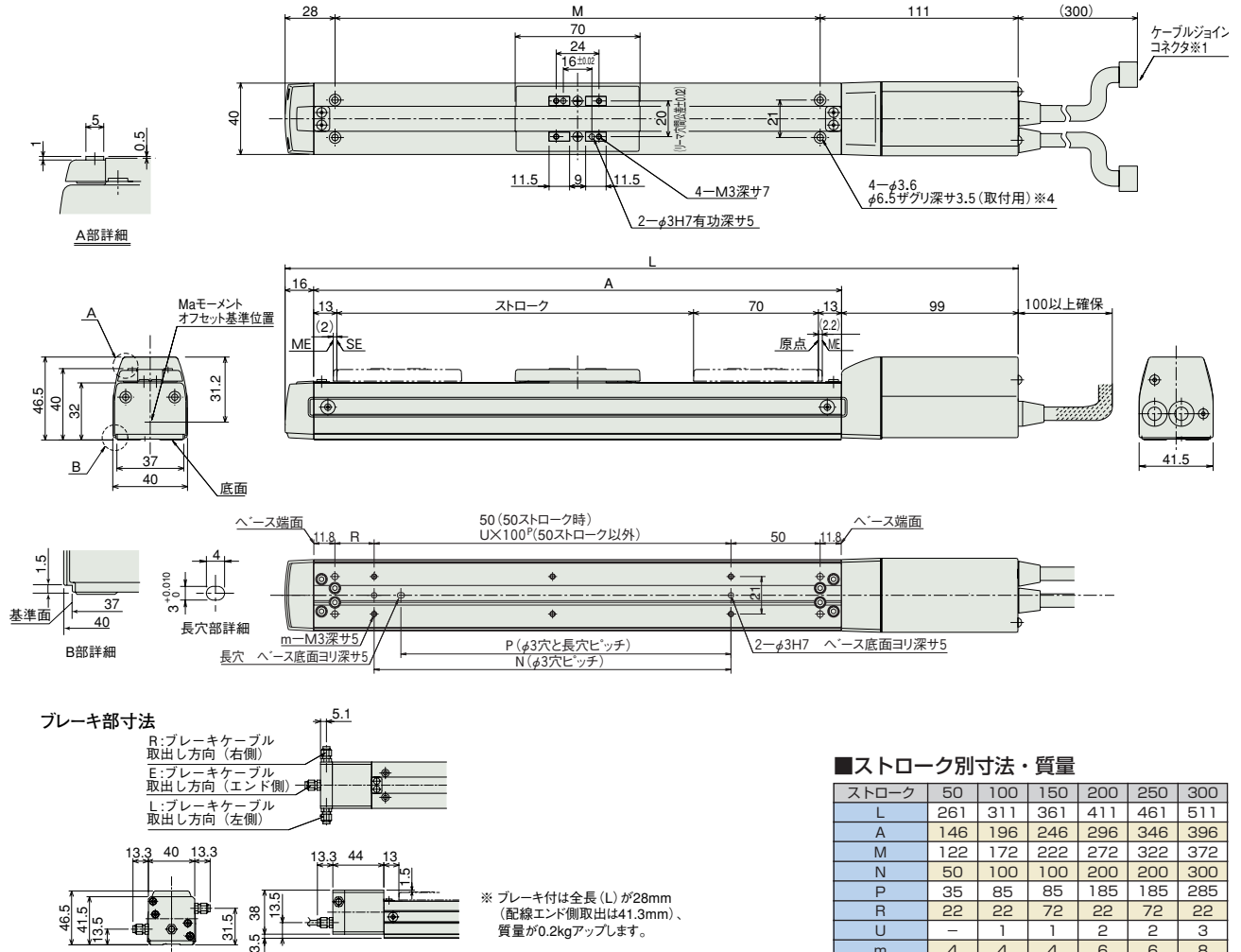
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454




2次元 CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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。



適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-20①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		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。
 ※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。

コンローラ
一体型
タイプ
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
アダプタ
タイプ
名パン
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
R
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 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

POINT
選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
RCS2-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	12	800	760	
RCS2-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	6	400	380	
RCS2-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA5D	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	-	-
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

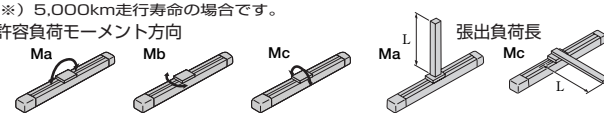
⑤オプション価格表(標準価格)

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 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-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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	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。



技術資料 P.451

POINT 選定上の注意

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度				
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500	550	600
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)	12	800	760	640	540
RCS2-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4		6	400	380	320	270
RCS2-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8		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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA6D	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	-	-
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

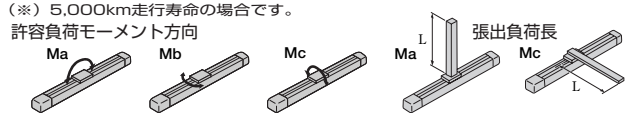
⑤オプション価格表(標準価格)

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 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。



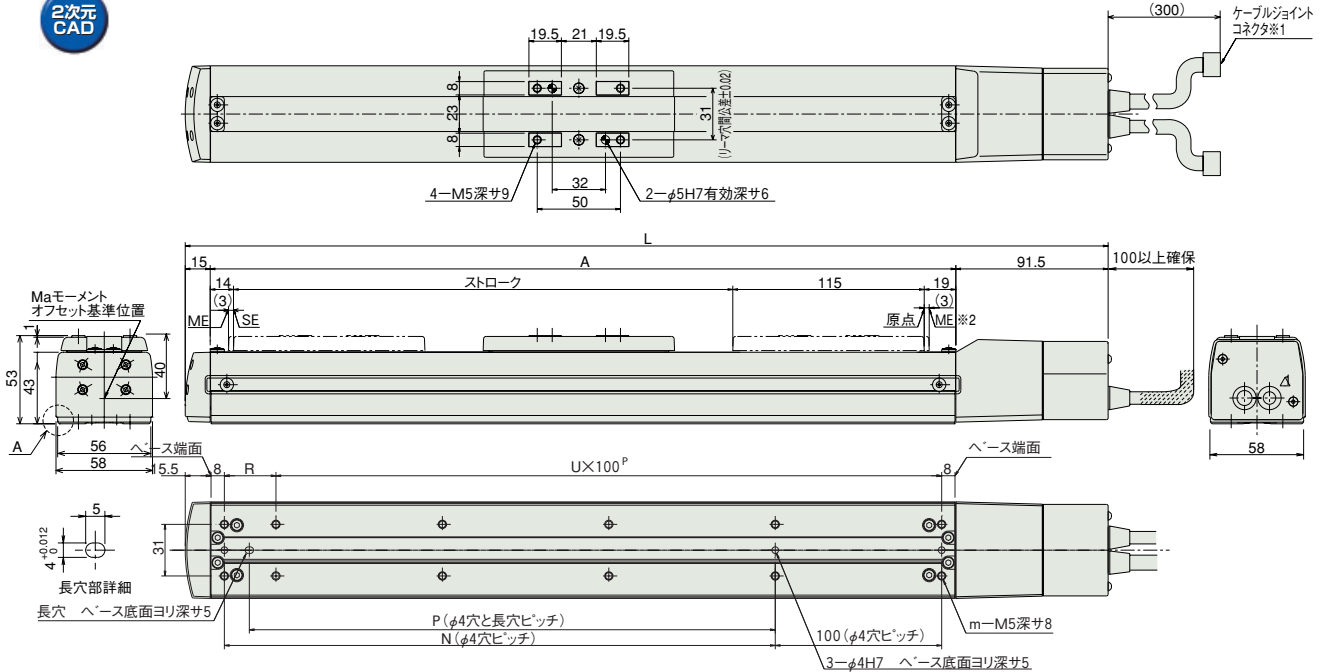
一体型
スライダタイプ
ロボットタイプ
テーブル
名義
クリーン
防滴対応
コントローラ
C
D
R
バルスモータ 20P
バルスモータ 28P
バルスモータ 35P
バルスモータ 42P
バルスモータ 56P
バルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

寸法図

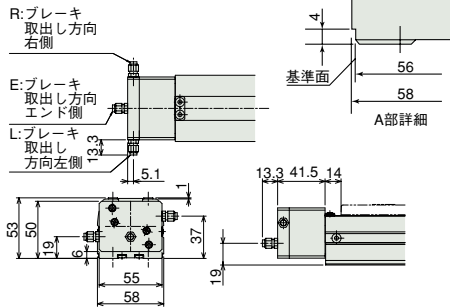
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 P.454

2次元
CAD



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。

- ※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

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	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
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-30D①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-30D①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		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。
- ※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。

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
パイプ
クレーン
防滴対応
コンローラ

C カップリン
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

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 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ20W

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

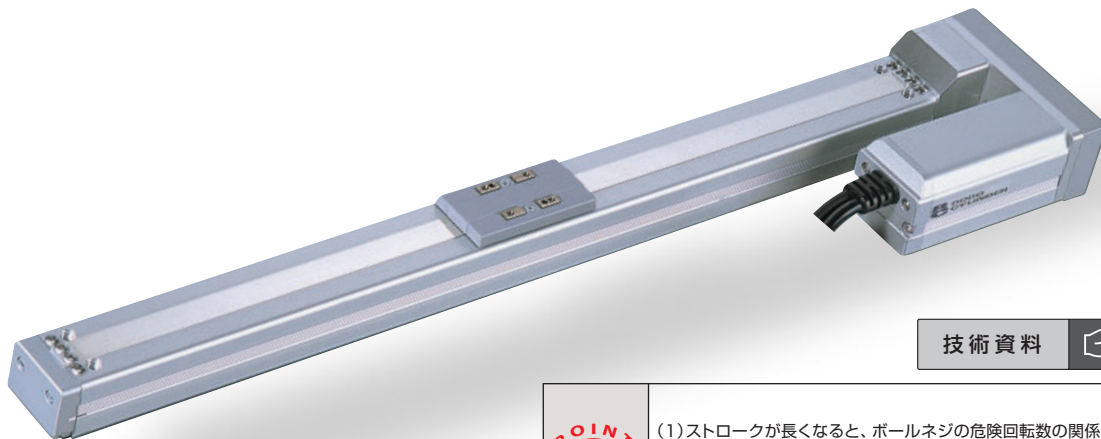
50:50mm
400:400mm
(50mmピッチ毎設定)

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

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

B:ブレーキ
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
SR:スライダ部ローラー仕様
SS:スライダスペーサ

※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) 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。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
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 / リード	50~400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA4R	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	—	—
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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

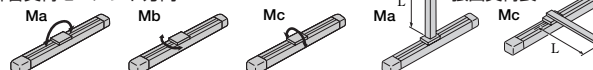
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点確認センサ	HS	→P442	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	—
モータ右折返し仕様	MR	→P444	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—
スライダスペーサ	SS	→P445	—

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



一体型
スライダタイプ
ロットタイプ
テーブル
ロボット
名義
クリーン
防滴対応
コントローラ


C
D
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W

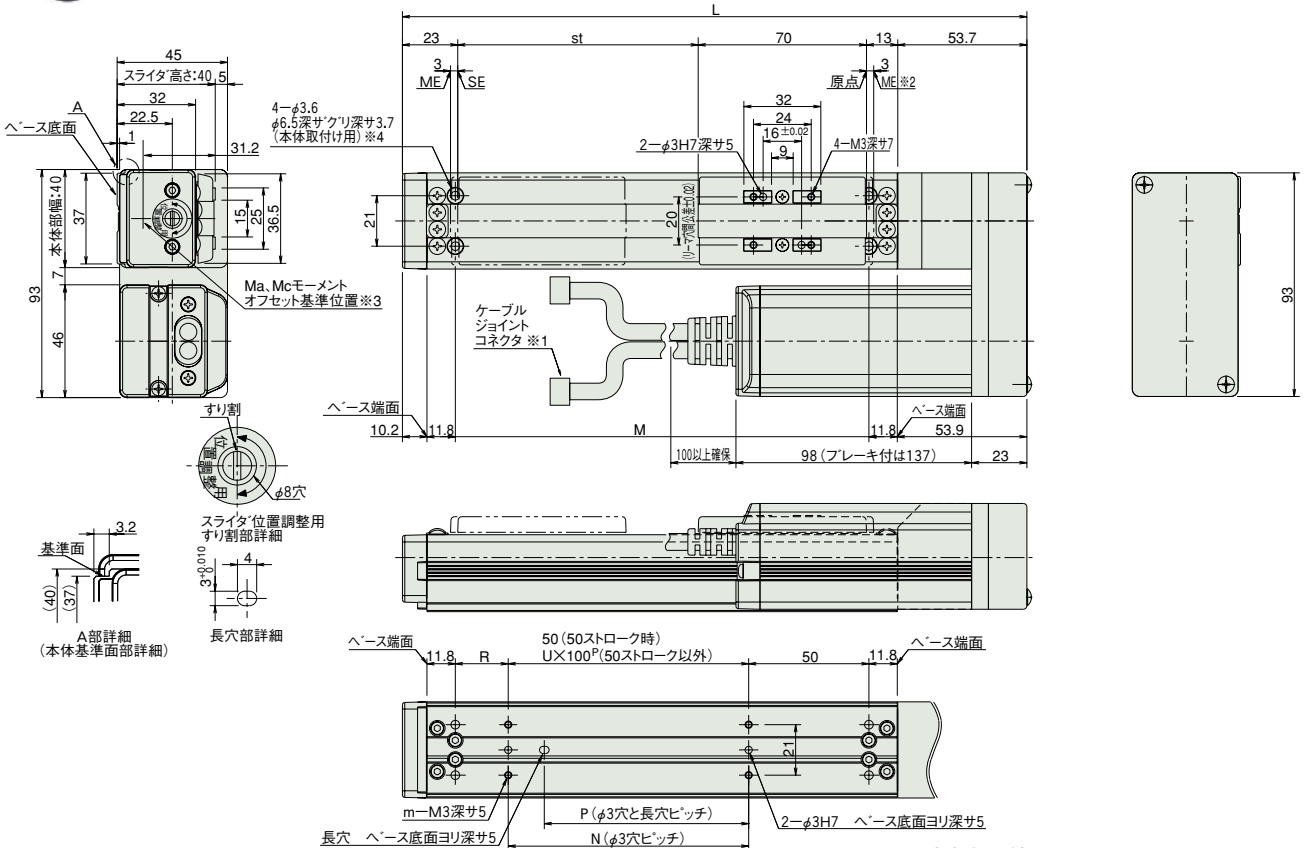
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元 CAD






■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
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

- ※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。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-20①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		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。
- ※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。

コンローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
アーム
タイプ
ロボ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コンローラ
カップ
リング
ビルド
イン
折り
返し
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

RCS2-SA5R

ロボシリンダ スライドタイプ 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 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ20W

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

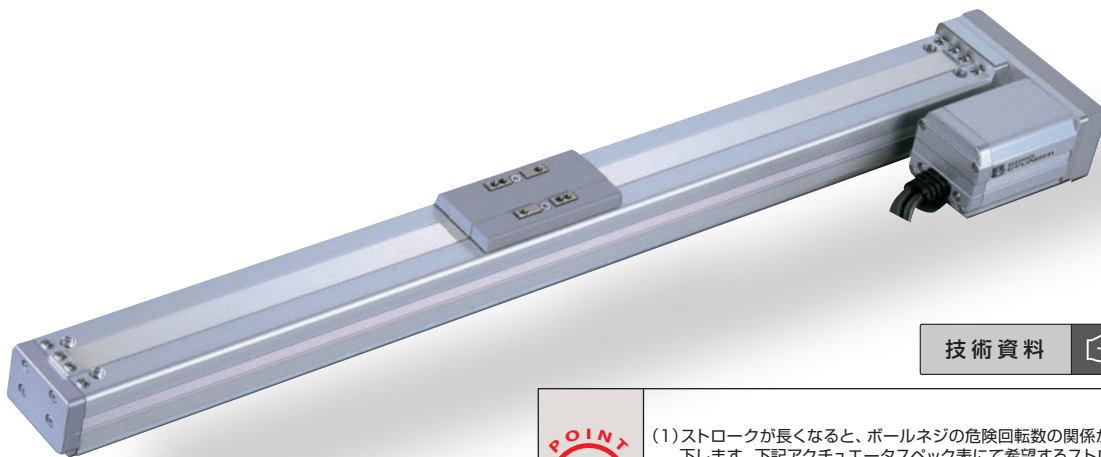
50:50mm
500:500mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

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
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



- (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。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5R-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オプション

■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
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)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA5R	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

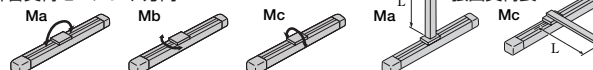
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点確認センサ	HS	→P442	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	—
モータ右折返し仕様	MR	→P444	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

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



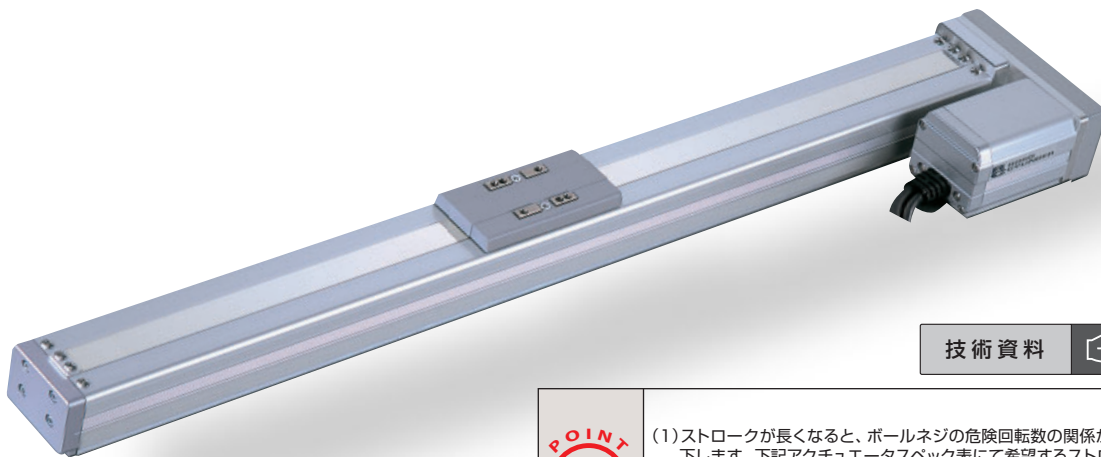
RCS2-SA6R

ロボシリンダ スライドタイプ 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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 ML:モータ折返し仕様(標準) MR:モータ右折返し仕様 SR:スライダ部ローラー仕様		

*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

POINT
選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード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。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
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 リード	50~450 (50mm毎)	500	550	600
	(mm)	(mm)	(mm)	(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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA6R	
	①エンコーダ種類	
	I:インクリメンタル	A:アブソリュート
50	-	-
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

*保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

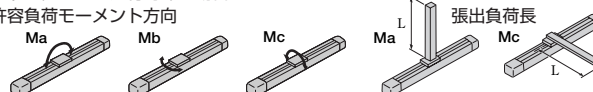
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点確認センサ	HS	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	-
モータ右折返し仕様	MR	→P444	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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



一体型
スライダタイプ
ロッドタイプ
デュアル
ロータリ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ
カップリング
ヒルトマン
折り返し
バルスモータ 20P
バルスモータ 28P
バルスモータ 35P
バルスモータ 42P
バルスモータ 56P
バルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 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									

※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

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード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。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
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 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)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SA7R	
	①エンコーダ種類	
	I インクリメンタル	A アブソリュート
50/100	-	-
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

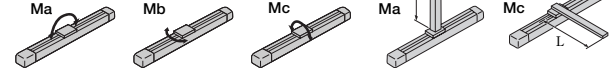
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	-
モータ右折返し仕様	MR	→P444	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

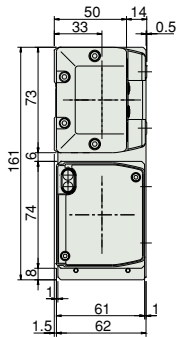
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454

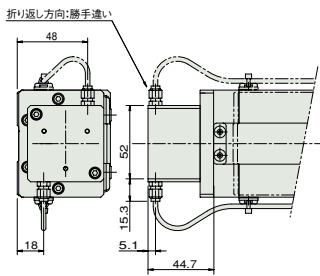
2次元 CAD

※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)

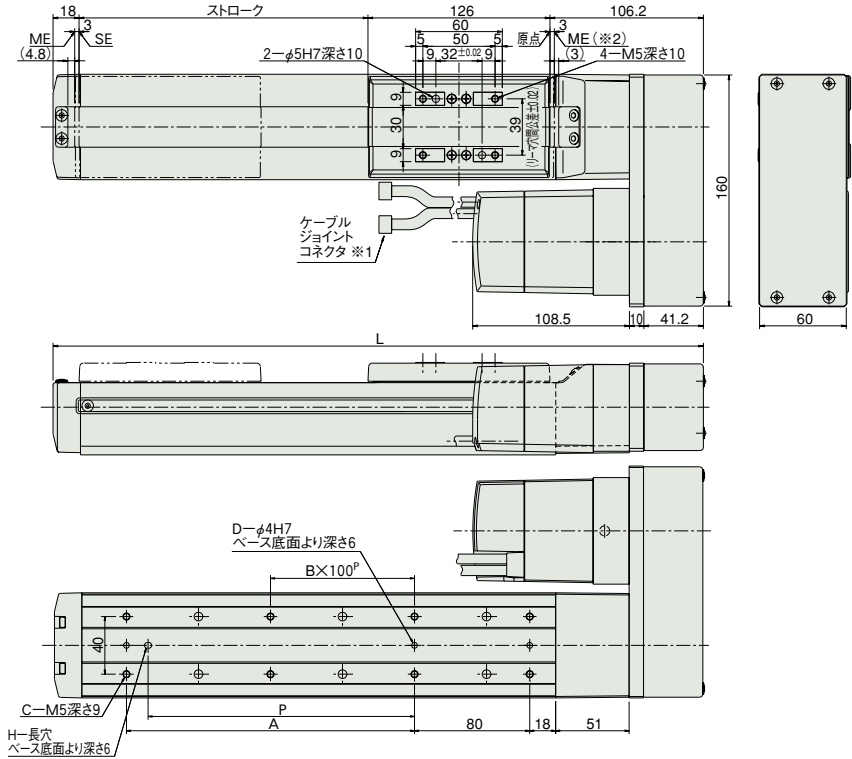
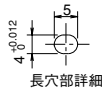


ブレーキ部寸法

※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



注記
ME:メカエンド、SE:ストロークエンド

■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
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	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
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	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。
- *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
ポジションモード		SCON-C-60①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-60①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ				XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④				

※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。

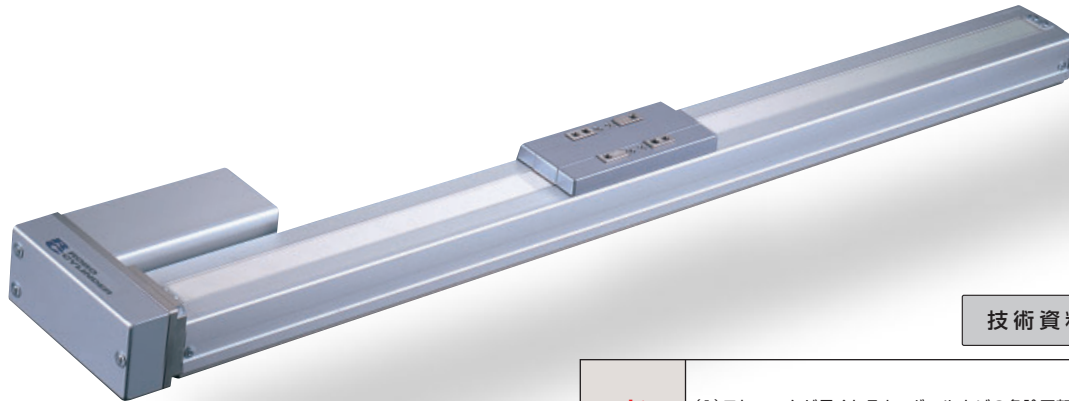
コンローラ
 スライダ
 ロッド
 テーブル
 ロボ
 クリーン
 防滴対応
 コンローラ
 カップリン
 ビルドイン
 折り返し
 バルスモータ 20P
 バルスモータ 28P
 バルスモータ 35P
 バルスモータ 42P
 バルスモータ 56P
 バルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	12:12mm 6:6mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 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									

※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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

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 リード	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)
	12	600
6	300	230

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS7R	
	①エンコーダ種類	
	I	A
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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

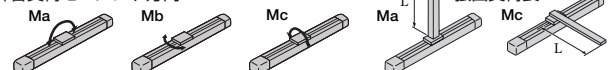
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→P444	-
モータ右折返し仕様	MR	→P444	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	-

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



コンローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブル
名バ
クリーン
防滴対応
コントローラ
C
D
R
20P
28P
35P
42P
56P
86P
10W
20W
30W
60W
100W
150W
750W

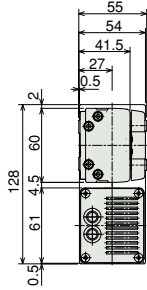
寸法図

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

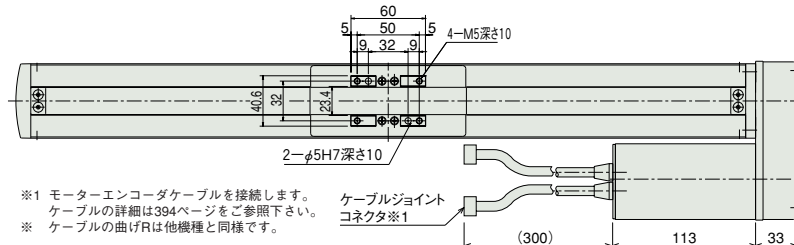
特注対応のご案内 P.454

2次元
CAD

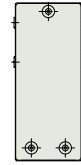
※基準面はSS7Cタイプと同様です。(P98参照)
※Maモメントのオフセット基準位置は、SS7Cタイプと同様です。(P98参照)



※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ください。
※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。

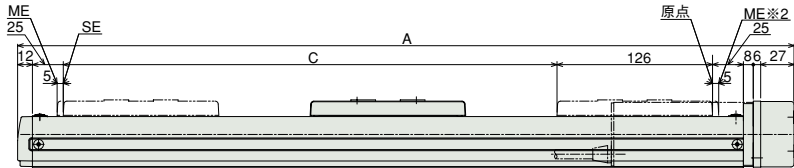


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
※ ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

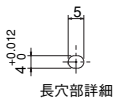


※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

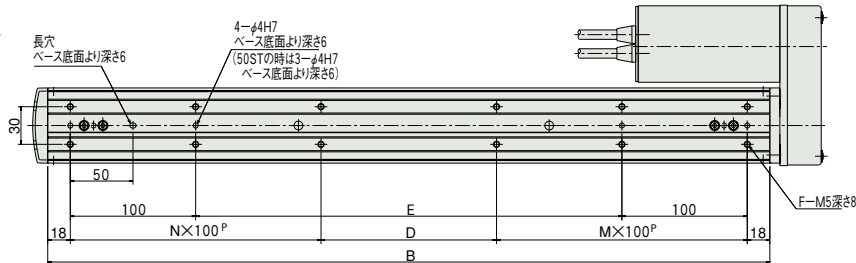
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



※ 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



■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
A	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
E	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
ポジションモード		SCON-C-60①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-60①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ				XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④				

※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。

- コンローラ
- スライダ
- ロット
- テーブル
- 名バ
- クリーン
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

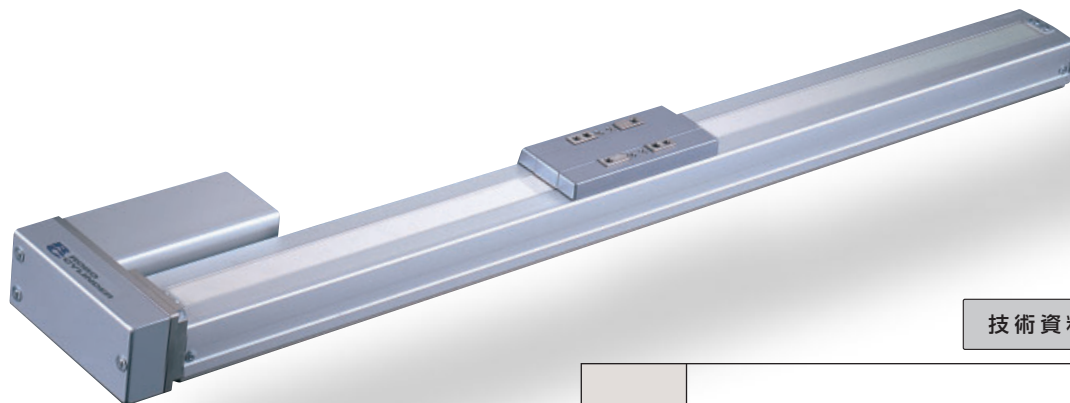
RCS2-SS8R

ロボシリンダ スライドタイプ 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	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W	20:20mm 10:10mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ 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		
A:アプソリュート仕様	150:サーボモータ 150W							

*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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

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 (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	50~1000 (50mm毎)
RCS2-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8		
RCS2-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	
RCS2-SS8R-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~600 (50mm毎)	~700	~800	~900	~1000
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)

②ストローク (mm)	タイプ記号			
	SS8R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータ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)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R20 (20m)	—

*保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

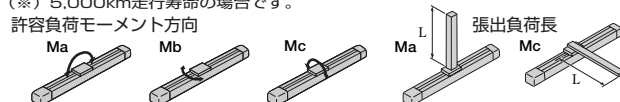
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→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。



一体型
スライダ
ロッド
タイプ
デュアル
アクチュエータ
対応
防滴対応
コントローラ
カップリング
ヒドラン
折り返し
バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

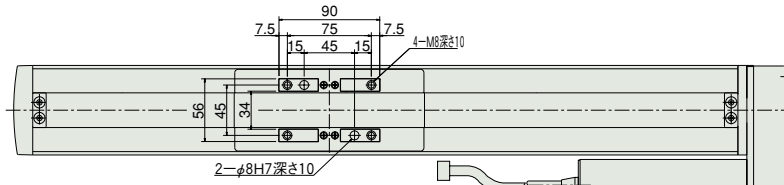
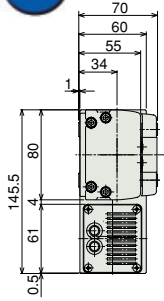
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454

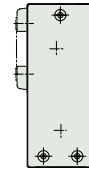
2次元 CAD

※基準面はSS8Cタイプと同様です。(P100参照)



※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394ページをご参照下さい。ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

ケーブルジョイントコネクタ※1

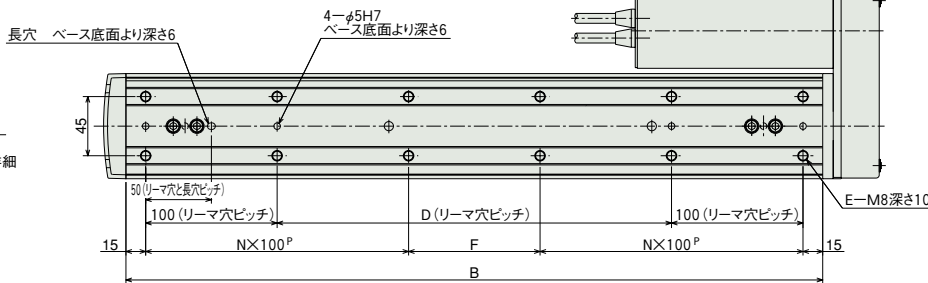
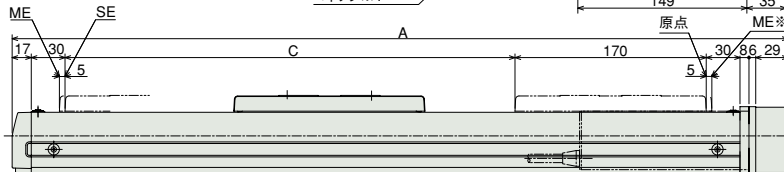


※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



※Maモ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ください。
※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

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
A	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
B	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
C	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	3	3	3	3	4	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
ポジションモード		SCON-C-100①-NP-2-② SCON-C-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→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-1-100①-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			-	→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。
※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。

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
ロボ
クリーン
防滴対応
コンローラ
カップリング
ビルドイン
折り返し
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W