



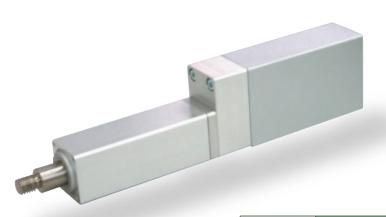
ロッドタイプ



#-#E-9 150 w

RCP2 Series NUXスモラタイプ (本学年) RCP2 RECP2 Series NUXスモラタイプ (本学年) RCP2 RECP3 RECP4 REC						
RCP2 Series Se		標準タイプ	カップリングタイプ	幅25mm	RCP2-RA2C	121
RCP2 Series NUAZE- \$177 **** *** *** ** ** ** ** ** ** ** **				幅35mm	RCP2-RA3C	123
RCP2-RA10C 129 1	D 4 D 4			幅45mm	RCP2-RA4C	125
NURLATED 13				幅64mm	RCP2-RA6C	127
### 9 イプ カップリングタイプ 幅5 mm RCP2-RGS6C 133 135 mm RCP2-RGD3C 135 mm RCP2-RGD3C 135 mm RCP2-RGD4C 137 mm RCP2-RGD4C 137 mm RCP2-RGD4C 137 mm RCP2-RGD4C 139 mm RCP2-RGD4C 139 mm RCP2-RGD6C 141 mm RCP2-RGD6C 141 mm RCP2-RGD6C 143 mm RCP2-RGD6C 145 mm RCP2-RGD6C 145 mm RCP2-RGD6C 155 mm RCP2-RGS0C 153 mm RCP2-RGS0C 153 mm RCP2-RGS0C 153 mm RCP2-RGS0C 155 mm RCP2-RGS0C 155 mm RCP2-RGS0C 155 mm RCP2-RGS0C 155 mm RCP2-RGD6C 161 mm RCP2-RGD6C 161 mm RCP2-RGD6C 165 mm RCP2-RGD6C 175 mm RCP2-RGD6C 175 mm RCP2-RA5C 175 mm R	series			幅100mm	RCP2-RA10C	129
##64mm RCP2-RGD8C 133 Mashma RCP2-RGD9C 137 Mashma RCP2-RGD9C 137 Mashma RCP2-RGD9C 139 Mashma RCP2-RGD9C 141 Mashma RCP2-RGD9C 141 Mashma RCP2-RGD9C 143 Mashma RCP2-RGD9C 143 Mashma RCP4-RA3D 145 Mashma RCP4-RA3D 155 Mashma RCP4-RA3D 165 Mashma	パルフエータ	シングルガイド付タイプ	カップリングタイプ		RCP2-RGS4C	131
Ref				幅64mm	RCP2-RGS6C	133
標準タイプ		ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	幅35mm		135
RCA series RCA series ***********************************					RCP2-RGD4C	137
RCA				幅64mm	RCP2-RGD6C	139
RCA		- 海淮 カノプ	ナップリングタイプ	/ 00mm	DCA DAGC	1 // 1
RCA Series **PRODUING Series** **PROCEST S		標準ダイノ	カップリングダイブ			
RCA Series 24V サーボモータ タ37 横準タイプ カップリングタイプ カップリングタイプ グ37mm RCA-RA3R 149 メングルガイド付きタイプ グ37mm RCA-RA4R 151 ビルドインタイプ グ32mm RCA-RG3C 153 スイプ グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RG3C 155 (ビルドインタイプ グ37mm RCA-RG3C) 157 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RG3D) 157 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RG3D) 159 メブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RGD3C 161 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RGD3D 165 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RGD3D 165 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RGD3D 165 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RGD3D 165 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RGD3D 169 (グブルガイド付タイプ グ37mm RCA-RGD3D 179 (福55mm RCS2-RA4C 173 (福55mm RCS2-RA4D 177 (福75mm RCS2-RA4D 177 (福75mm RCS2-RA4D 177 (福75mm RCS2-RA4D 181 (日本アナンタイプ グ37mm RCS2-RA4D 181 (日本アナンタイプ グ37mm RCS2-RA4D 183 (福55mm RCS2-RA4R 183 (福55mm RCS2-RA4R 183 (福55mm RCS2-RA4R 183 (福55mm RCS2-RA5B 185 (福55mm RCS2-RA5B 185 (福55mm RCS2-RA5B 185 (福55mm RCS2-RA5B 185 (福55mm RCS2-RG54D 193 (福75mm RCS2-RG57AD 195 (福75mm RCS2-RG57AD 195 (福75mm RCS2-RG50D 203 (福75mm RCS2-RGD4D 203 (福75mm RCS2-RGD4D 203 (福75mm RCS2-RGD7AD 205			ビルドインカイプ	•		
RCA series 24V サーボモータ 37mm RCA-RGS3C 153 タ37mm RCA-RGS3C 155 ビルドインタイプ タ32mm RCA-RGS3C 153 タ37mm RCA-RGS3C 155 グ37mm RCA-RGS3D 157 RCA-RGS3D 157 グブルガイド付きタイプ タ32mm RCA-RGS3D 155 グ37mm RCA-RGS4D 159 グブルガイド付タイプ かップリングタイプ タ32mm RCA-RGS4D 159 グブルガイド付タイプ グブルガイド付きタイプ タ32mm RCA-RGD3C 161 イタオアmm RCA-RGD4C 163 グブルガイド付タイプ クップリングタイプ タ32mm RCA-RGD3D 165 イタ37mm RCA-RGD4D 167 モータ折返しタイプ タ32mm RCA-RGD3D 165 グ37mm RCA-RGD4D 167 モータ折返しタイプ タ37mm RCA-RGD4R 171 RES5mm RCS2-RA4C 173 RES5mm RCS2-RA4D 177 RCS2-RA5C 175 RCS2-RA5C 175 RCS2-RA5C 175 RCS2-RA5D 181 RCS2-RA5D 181 RCS2-RA5D 181 RCS2-RA5D 185 RCS2-RA5D 185 RCS2-RA5D 191 RCS2-RGS4C 189 RCS2-RGS4D 193 RCS2-RGS4D 193 RCS2-RGS4D 194 RCS2-RGS4D 195 RCS2-RGS4D 197 RCS2-RGS4D 197 RCS2-RGD4D 203 RCS2-RGD4D 203 RCS2-RGD7AD 205 RCS2-RGD7AD 205			こがパランダイン			
RCA Series 24V サーボモーク タイプ グブルガイド付きタイプ ルップリングタイプ グブルガイド付きタイプ グブルガイド付きタイプ アブリングタイプ グブルガイド付きタイプ カップリングタイプ グブルガイド付きタイプ グブルガイド付きタイプ ルップリングタイプ グブルガイド付きタイプ ク37mm RCA-RGS3C 153 437mm RCA-RGS3C 155 グ37mm RCA-RGS4C 155 グ37mm RCA-RGS4D 159 グブルガイド付きタイプ カップリングタイプ グ32mm RCA-RGD3C 161 グ37mm RCA-RGD4C 163 グ37mm RCA-RGD4C 163 グ37mm RCA-RGD4D 167 モータ折返しタイプ グ32mm RCA-RGD3B 169 グ37mm RCA-RGD4B 171 RCS2-RA4C 173 RES5mm RCS2-RA4C 173 RES5mm RCS2-RA4C 177 RCS2-RA4D 177 RCS2-RA4D 177 RCS2-RA4D 177 RCS2-RA4D 177 RCS2-RA4B 183 RCS2-RA5B			エータ状況! タイプ			
# タングルガイド付きタイプ カップリングタイプ						
# A 37mm RCA-RGS4C 155	RCA	 シングルガイド付きタイプ	カップリングタイプ	,		
という	series	22 7700 TEN 62 TV	777727717			
### PATH PATH PATH PATH PATH PATH PATH PATH			 ビルドインタイプ	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
### PCS2-RA4C 173						
Puritivarial Results	タイプ		 カ _゚ ゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚゚	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
ビルドインタイプ		5 5 7 7 7 1 1 1 5 1 5				
#準タイプ #準タイプ #37mm RCA-RGD4D 167 #37mm RCA-RGD4D 169 #37mm RCA-RGD4R 171 #4 RCA-RGD4R 173 #4 RCA-RGD4R 173 #4 RCA-RGD4R 173 #4 RCA-RGD4R 175 #4 RCA-RGD4R 185			 ビルドインタイプ			
モータ折返しタイプ 夕32mm RCA-RGD3R 169 夕37mm RCA-RGD4R 171 171 172						
標準タイプ カップリングタイプ φ37mm RCA-RGD4R 173 幅55mm RCS2-RA4C 173 幅55mm RCS2-RA4D 177 幅75mm RCS2-RA7AD 179 幅75mm RCS2-RA7BD 181 モータ折返しタイプ φ37mm RCS2-RA4R 183 幅55mm RCS2-RA4R 183 幅55mm RCS2-RA4R 183 幅55mm RCS2-RA5R 185 幅130mm RCS2-RA5R 185 幅130mm RCS2-RA5R 187 かップリングタイプ φ37mm RCS2-RA5R 187 旧55mm RCS2-RA5R 189 幅75mm RCS2-RA5R 189 幅75mm RCS2-RA5R 191 ほがインタイプ φ37mm RCS2-RA5R 191 であるでは、またいでは、また			 モータ折返しタイプ	•		
標準タイプ カップリングタイプ						
RCS2-RA5C 175				/		
ビルドインタイプ 437mm RCS2-RA4D 177 幅75mm RCS2-RA7AD 179 幅75mm RCS2-RA7BD 181 日子が返しタイプ 437mm RCS2-RA7BD 181 日子が返しタイプ 437mm RCS2-RA4R 183 幅55mm RCS2-RA5R 185 幅130mm RCS2-RA5R 185 幅130mm RCS2-RA5R 187 87mm RCS2-RA5R 191 87mm RCS2-RA5R 191 87mm RCS2-RA5R 193 87mm RCS2-RA5R 195 87mm RCS2-RA5R 1		標準タイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4C	173
RCS2 Series 2000/ サーボモータ タイプ グラブルガイド付きタイプ グラブルガイド付きイプ クタイプ グラブルガイド付きイプ グラブルガイド付きイプ クタイプ グラブルガイド付きイプ カップリングタイプ グラブルガイド付きイプ クタイプ ベースを表し 193 ベースを表し 195 ベースを表し 197 イータ クタイプ イータ カップリングタイプ グラブルガイド付きイプ クタイプ イータ カップリングタイプ グラブルガイド付きイプ クタイプ イータ カップリングタイプ イータ カップ RCS2-RGD4C イータ カップ RCS2-RGD4C イータ カップ RCS2-RGD4D イータ カップ RCS2-RGD7AD イータ カップ RCS2-RGD7BD イータ カップ RCS2-RGD7BD				幅55mm		175
RCS2 FRA7BD 181 FRCS2 FRA7BD 183 FRCS2 FRA7BD 183 FRCS2-RA7BD 183 FRCS2-RA4R 183 FRES5mm RCS2-RA5R 185 FRES5mm RCS2-RA5R 185 FRES5mm RCS2-RA13R 187 FRES5mm RCS2-RGS4C 189 FRES5mm RCS2-RGS5C 191 FUNFインタイプ が37mm RCS2-RGS5C 191 FUNFインタイプ が37mm RCS2-RGS4D 193 FRES5mm RCS2-RGS7AD 195 FRES5mm RCS2-RGS7BD 197 FRES5mm RCS2-RGS7BD 197 FRES5mm RCS2-RGD4C 199 FRES5mm RCS2-RGD5C 201 FUNFインタイプ が37mm RCS2-RGD4D 203 FRES5mm RCS2-RGD4D 203 FRES5mm RCS2-RGD7AD 205 FRES5mm RCS2-RGD7BD 205			ビルドインタイプ			
RCS2 series 200V サーボモータタイプ グライブ グライブ グライブ をディブ Elas (中のでは、) かっプリングタイプ グライブ をディブ Elas (中のでは、) かっプリングタイプ グライブ 「幅75mm RCS2-RGD4C 199 (中のでは、) かっプリングタイプ 「幅75mm RCS2-RGD4D 203 (中のでは、) かっプリングタイプ 「幅75mm RCS2-RGD7AD 205 (中のでは、) かっプリングタイプ 「幅75mm RCS2-RGD7AD 205 (中のでは、) かっプリングタイプ 「幅75mm RCS2-RGD7AD 205 (中のでは、) かっプリングタイプ である (中のでは、) かっぱり によっている (中ので						
RCS2 series シングルガイド付きタイプ カップリングタイプ φ37mm RCS2-RGS4C 189 幅55mm RCS2-RGS5C 191 200V サーボモータ タイプ ダ37mm RCS2-RGS4D 193 幅75mm RCS2-RGS7AD 195 幅75mm RCS2-RGS7BD 197 ダブルガイド付タイプ カップリングタイプ φ37mm RCS2-RGS7BD 197 ビルドインタイプ φ37mm RCS2-RGS7BD 197 幅75mm RCS2-RGS7BD 197 にルドインタイプ φ37mm RCS2-RGD4C 199 幅55mm RCS2-RGD5C 201 ビルドインタイプ φ37mm RCS2-RGD4D 203 幅75mm RCS2-RGD7AD 205 幅75mm RCS2-RGD7AD 205						
RCS2 series Series **Proposition of the image is a series of the ima			モータ折返しタイプ	<u>.</u>		
Seriesシングルガイド付きタイプカップリングタイプφ 37mm RCS2-RGS4C189200V サーボモータタイプビルドインタイプφ 37mm RCS2-RGS4D193幅75mm RCS2-RGS7AD195幅75mm RCS2-RGS7BD197ダブルガイド付タイプカップリングタイプφ 37mm RCS2-RGD4C199幅55mm RCS2-RGD5C201ビルドインタイプφ 37mm RCS2-RGD4D203幅75mm RCS2-RGD7AD205幅75mm RCS2-RGD7BD207	D 660					
Page 100			0.00			
200V サーボモータ タイプビルドインタイプ夕 37mmRCS2-RGS4D193幅75mmRCS2-RGS7AD195幅75mmRCS2-RGS7BD197ダブルガイド付タイプク 37mmRCS2-RGD4C199幅55mmRCS2-RGD5C201ビルドインタイプク 37mmRCS2-RGD4D203幅75mmRCS2-RGD7AD205幅75mmRCS2-RGD7BD207	series	シングルガイド付きタイプ	カップリンクタイプ			
サーボモータ タイプ第7 MmROS2-RGS7AD195幅75mmRCS2-RGS7BD197ダブルガイド付タイプカップリングタイプ4 37mmRCS2-RGD4C199幅55mmRCS2-RGD5C201ビルドインタイプ4 37mmRCS2-RGD4D203幅75mmRCS2-RGD7AD205幅75mmRCS2-RGD7BD207	2007					
タイプ幅/5mm RCS2-RGS/AD 195幅75mm RCS2-RGS7BD 197ダブルガイド付タイプ カップリングタイプ 何55mm RCS2-RGD4C 199幅55mm RCS2-RGD5C 201ビルドインタイプ 何75mm RCS2-RGD4D 203幅75mm RCS2-RGD7AD 205幅75mm RCS2-RGD7BD 207			ビルドインタイプ			
ダブルガイド付タイプカップリングタイプφ 37mmRCS2-RGD4C199幅55mmRCS2-RGD5C201ビルドインタイプφ 37mmRCS2-RGD4D203幅75mmRCS2-RGD7AD205幅75mmRCS2-RGD7BD207						
幅55mm RCS2-RGD5C 201 ビルドインタイプ φ 37mm RCS2-RGD4D 203 幅75mm RCS2-RGD7AD 205 幅75mm RCS2-RGD7BD 207		<i>₽</i> →`	⊥ → 11> + 1 - 2			
ビルドインタイプφ 37mmRCS2-RGD4D203幅75mmRCS2-RGD7AD205幅75mmRCS2-RGD7BD207		ダ ノルカイト付 ダイフ	カッノリンクタイフ			
幅75mm RCS2-RGD7AD 205 幅75mm RCS2-RGD7BD 207			15H 1575 47-9			
幅75mm RCS2-RGD7BD 207			ヒルトインダイノ			
セータ折返しダイノ φ3/mm RCS2-RGD4R 209			エーカゼンロ カノデ			
			モーダ加巡しダ1ノ	φ3/mm	NUOZ-NGD4K	209

P2-RA2C ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅25mm パルスモータ ストレート形状 RCP2 - RA2C -**20P P1** ■型式項目 エンコーダ種別 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 25:25mm P1:PCON I:インクリメンタル 20P:パルスモータ 1: 1mm FL:フランジ FT:フート金具 20□サイズ PSEL 100:100mm (25mmピッチ毎設定) ※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 R□□:ロボットケーブル



P.451 技術資料

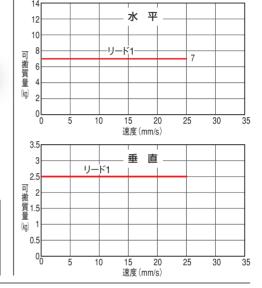
OIN 選定上の 注意

- (1)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。
- (2)可搬質量は、加速度0.05Gで動作させた時の値です。 加速度は0.05Gが上限となります。

又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかか ると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)(注1)	ストローク (mm)
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-P1-②-③	1	7	2.5	100	25~100 (25mm毎)
記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション	()	主1)押付力0	0グラフは49	2ページをご	参照下さい。

■ストロークと最高速度

ストローク	25~100 (25mm毎)
1	25

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

サストロー フ	リストローノが画名な(標準画名)					
①ストローク (mm)	タイプ記号 RA2C エンコーダ種類 インクリメンタル					
25	_					
50	_					
75	_					
100	_					

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	→P438	_
フート金具	FT	→P440	_

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
ロッド径	φ12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

特注対応のご案内

译 P.454

ケーブルジョイント コネクタ ※1

●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



寸法図



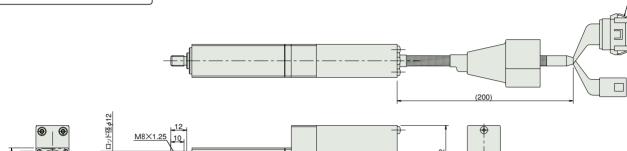
※RA2Cは構造上原点逆仕様は出来ませんので ご注意下さい。

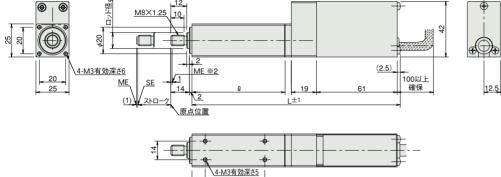
※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。

※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので 周辺物との干渉にご注意下さい。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

- ご注意 ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力

をかけないで下さい。 ロッドに対して直角方向や回転方向の力がか かるとまわり止めが破損する場合があります。





■ストローク別寸法・質量

	J 113	3 144	~=	
ストローク	25	50	75	100
l	70	95	120	145
L	157.5	182.5	207.5	232.5
Р	45	70	95	120
質量(kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

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	参照ペーシ
ポジショナー タイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			_	
電磁弁タイプ		PCON-CY-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P365
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	Ó	PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		DCOAV	最大2A	_	→P365
パルス列入力タイプ オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	取入ごA	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-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-20P	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-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P395

P2-RA3C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅35mm パルスモータ ストレート形状

RCP2 - RA3C -■型式項目 Т

エンコーダ種別 モータ種類 ー シリーズ — タイプ

28P リード 5: 5mm I:インクリメンタル 28P:パルスモータ

28□サイズ 2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm

200:200mm

適応コントローラ P1:PCON PSEL

P1

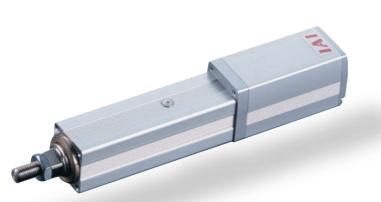
N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

ー オプション

(50mmビッチ毎設定) X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル



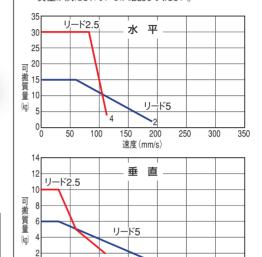
译 P.451 技術資料

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

位記の迷反と「小殿真里の相図別にく布置すの迷反の「小殿」 (3) 可搬質量は、加速度0.26で動作させた時の値です。 加速度は0.26が上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかか ると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬货 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~6	73.5	50~200
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~10	156.8	(50mm毎)
記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (注2) 押付力のグラフは492ページをご参照下さい				参照下さい。	

■ストロークと最高速度

150

ストローク リード	50~200 (50mm毎)
5	187
2.5	114

200

速度(mm/s)

250

300

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

リストローク	リストローン別価恰衣 (標準価格)					
①ストローク (mm)	タイプ記号 RA3C エンコーダ種類					
	インクリメンタル					
50	_					
100	_					
150	_					
200	_					

②ケーブル長価格表(標準価格)

50 100

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格				
フランジ	FL	→P438	_				
フート金具	FT	→P440	_				
原点逆仕様	NM	→P442	_				

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
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

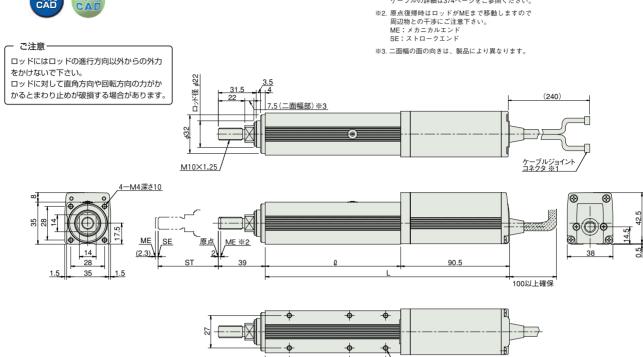
P.454

30 w #-#E-9 60 w

サーボモータ 100 w サーボモータ

15U w サーボモー:





N×50 ^P

20

30

n-M4深さ6

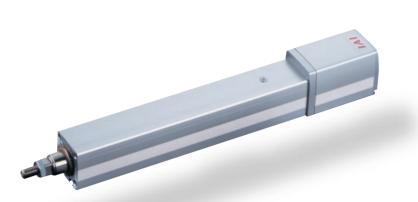


■ストローク別寸法・質量

	7 111	עו ני	只里	
ストローク	50	100	150	200
l	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量(kg)	0.8	0.95	1.1	1.25

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	起びコントローラで動作が可能です。こと 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-28SPI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM		Ello	_	
電磁弁タイプ		PCON-CY-28SPI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P365
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	6	PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		D004V		_	→P365
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28SPI-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-28SP	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-1-28SPI-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

2-RA4C ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状 ■型式項目 RCP2 - RA4C -**42P P1** エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 10:10mm P1:PCON I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 50:50mm B :ブレーキ FL:フランジ 42□サイズ 5: 5mm PSEL 300:300mm FT:フート金具 2.5:2.5mm (50mmピッチ毎設定) NM:原点逆仕様 X□□・長さ指定



技術資料

译 P.451

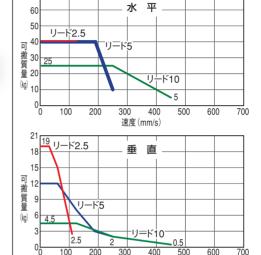


- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 位記の迷反と「小殿真里の相図別にく布置すの迷反の「小殿」 (3) 可搬質量は、加速度0.26で動作させた時の値です。 加速度は0.26が上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかか ると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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

R□□: □ボットケーブル



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(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。

一ク「こう」放兵主	(/11/	W 100 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10	- 女文ノくつ」以近に	1003000	77/6/	
型式	リード (mm)	最大可搬的 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)	
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~4.5	150		
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~12	284	50~300 (50mm毎)	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~19	358		
2号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (注2) 押付力のグラフは492ページをご参照下さい。						

リード	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)		
10	458	458	350		
5	250	237	175		
2.5	125 〈114〉	118 〈114〉	87		
※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s					

速度(mm/s)

■ストロークと最高速度

①ストローク別価格表(標進価格)

し入し フが画作教 (標準画作)				
	タイプ記号			
0717 4	1			
①ストローク	RA4C			
(mm)	エンコーダ種類			
	インクリメンタル			
50	_			
100	_			
150	_			
200	_			
250	_			
300	_			

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フランジ	FL	→P438	_
フート金具	FT	→P440	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

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
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

特注対応のご案内

P.454

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



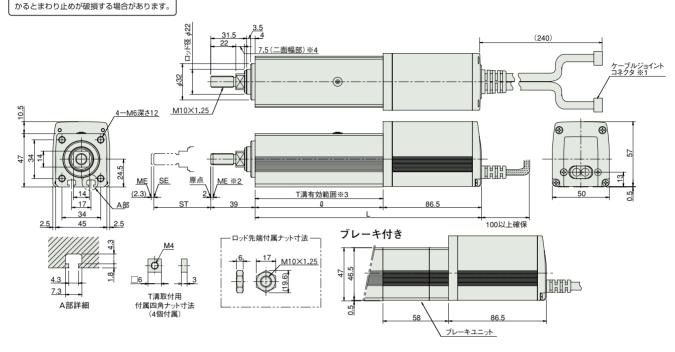
- ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力 をかけないで下さい。 ロッドに対して直角方向や回転方向の力がか

※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. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので 周辺物との干渉にご注意下さい。 ME:メカニカル エンド SE:ストロークエンド () 付寸法は参考寸法です。

- ※3. ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意下さい。
- ※4. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



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

■ストローク別寸法・質量

■ハーロ ノかり広 兵里							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
l	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	
L	199	249	299	349	399	449	
質量(kg)	1.35	1.6	1.85	2.1	2.35	2.6	

RCP2シリースの)アクチュエータは下	記のコントローラで動作が可能です。ご	使用になる用途に応し	ジたタイプをご選択く	ださい。			
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー タイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM.			-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P365
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	á	PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	77303
『ルス列入力タイプ オープンコレクタ仕様)	B)	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	(-)	DC24V	販人∠A	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P395

P2-RA6C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 - RA6C -**56P**

エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

リード I:インクリメンタル 56P:パルスモータ 16:16mm 56□サイズ

ストローク 50:50mm 8: 8mm 300:300mm 4: 4mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON

PSEL

P1

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

ケーブル長

B :ブレーキ FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

オプション

R□□: □ボットケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

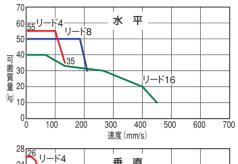
译 P.451

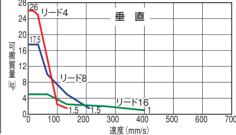
(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。 (2) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。

位記の迷反と「小殿真里の相図別にく布置すの迷反の「小殿」 (3) 可搬質量は、加速度0.26で動作させた時の値です。 加速度は0.26が上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかか ると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
RCP2-RA6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~5	240	
RCP2-RA6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~17.5	470	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~26	800	
	(3:	10) 畑付力/)グラフ け /10	コロページをご	参照下さい

■ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
16	450 (400)
8	210
4	130

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

※〈 〉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 RA6C エンコーダ種類		
	インクリメンタル		
50	_		
100	_		
150	_		
200	_		
250	_		
300	_		

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

オプション記号	参老百	標準価格
В	→P437	
FL	→P438	_
FT		_
NM	→P442	_
	B FL FT	FL →P438 FT →P440

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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

- ご注意

をかけないで下さい。

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力

ロッドに対して直角方向や回転方向の力がか

かるとまわり止めが破損する場合があります。

Ť

19

∄

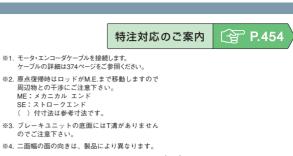
ME

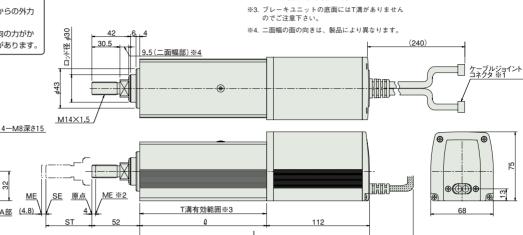
A部 (4.8)

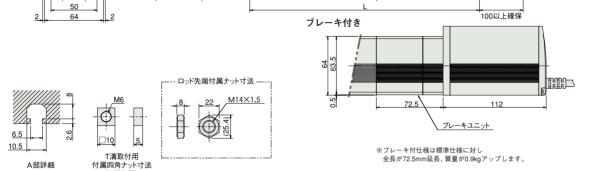
(4個付属)

.19

25







■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
l	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	3.1	3.6	4.1	4.6	5.1	5.6

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し	ジ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	参照ペーシ
ポジショナー タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM.			-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P365
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	ā	PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	-	77300
(ルス列入力タイプ オーブンコレクタ仕様)	B	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	(-)	DC24V	販人ごA	_	
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

2-RA10 ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ 本体幅100mm パルスモータ ストレート形状 **RCP2** – **RA10C** – ■型式項目 **P2** 86P エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 - オプション P2:PCON-CF I:インクリメンタル 86P:パルスモータ 10:10mm 50:50mm A1~A3:コネクタケーブル N:無し : 1m : 3m 取出方向変更 86□サイズ 5: 5mm 300:300mm B :ブレーキ 2.5:2.5mm M: 5m (50mmビッチ毎設定) FL:フランジ □・長さ指定



(1)リード毎に最低速度が設定されています。(リード10:10mm/s、リード5:5mm/s、リード2.5:1mm/s) 最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意下さい。

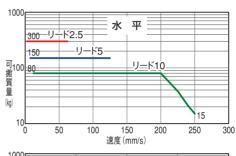
(2) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。

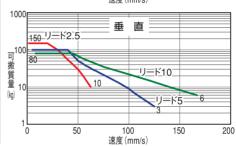
(3) 可搬質量は、リード10:0.046、リード5:0.026、リード2.5:0.016で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかか ると、まわり止めか破損する場合がありますのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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

R□□: ロボットケーブル FT: フート金具





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN,

選定上の 注意

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

	(/ / .				
型式	リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P2-②-③	10	~80	~80	1500	
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P2-②-③	5	150	~100	3000	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P2-②-③	2.5	300	~150	6000	

ر ا ا	(50mm毎)
10	250〈167〉
5	125
2.5	63

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

(注2)押付力のグラフは493ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

■ストロークと最高速度

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

· · · · · ·	加圖旧式 (冰中圖旧)
	カノゴミコロ
	タイプ記号
①ストローク	RA10C
(mm)	エンコーダ種類
	インクリメンタル
50	_
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	ı
	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
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フランジ	FL	→P438	_
フート金具	FT	→P440	_

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

パルスモータ 35 P

42_P

56P パルスモータ

86 P

10 w

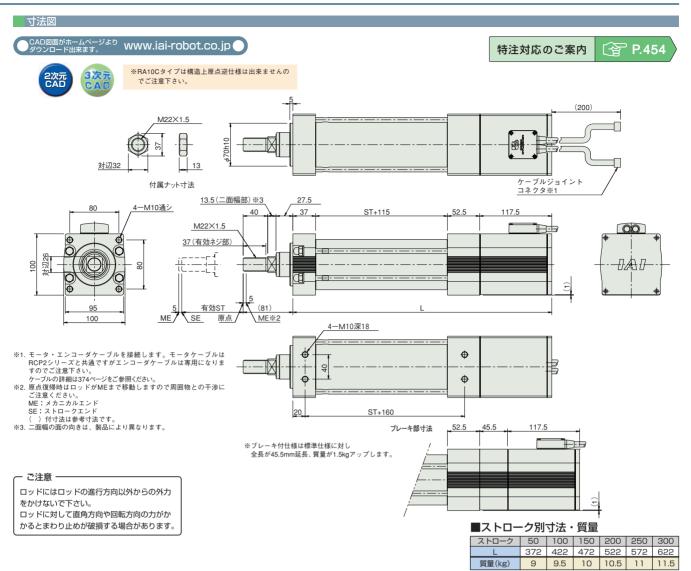
^{サーボモータ} 20 w

ซ−สั₹−9 30 w

#-#E-9

TUU w サーボモータ 150 w



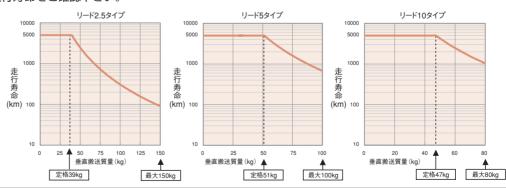


垂直搬送質量と走行寿命の相関図

●ロボシリンダロッドタイプの寿命は5,000kmですが、RCP2-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいため、可搬質量や押し付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。

速度と可搬質量の相関図もしくは押し付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押し付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認下さい。

で注意 定格の数値は、走行寿命5,000km の場合の最大値です。最大の数値は 動作可能な最大値を表します。 定格の数値を超えて動作した場合 は、寿命が下グラフのように減少し ますのでご注意下さい。



適応コントローラ BCP2-BA10Cタイプのコン

RCP2-RA10C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

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

■型式項目

RCP2 - RGS4C -- 42P シリーズ — タイプ

エンコーダ種別 ―

干—夕種類 リード I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 10:10mm 42□サイズ 5: 5mm

ストローク 50:50mm 2.5:2.5mm

300:300mm

(50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON PSEL

P1

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

ケーブル長

B :ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

オプション

R□□:ロボットケーブル

技術資料

译 P.451



OIN 選定上の 注意

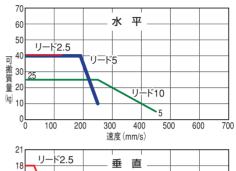
(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。

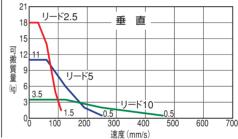
(2) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。

石記の迷反と「小殿真里の相図別にく布皇」の迷皮の「小殿」の「歌真里を確認してください。 (3) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。 加速度は0.2Gが上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (P500) をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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





アクチュエータスペック

■リードと可燃質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

「プートとり」放見里						
型式	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク	
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N) (注2) 150 284 358	(mm)	
RCP2-RGS4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~3.5	150		
RCP2-RGS4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~11	284	50~300 (50mm毎)	
RCP2-RGS4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~18	358		
	(2)	0 1 1 1 1 1	4		44 DT - 1	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 〈114〉	118 〈114〉	87

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注2) 押付力のグラフは492ページをご参照下さい。

※〈 〉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)

· · · · · ·	7.1曲145(水平圖14)
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGS4C エンコーダ種類
50	インクリメンタル ー
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	-
原点逆仕様	NM	→P442	ı

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
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド ガイドロッド径φ10mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

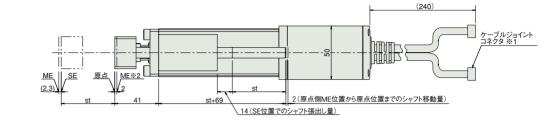
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

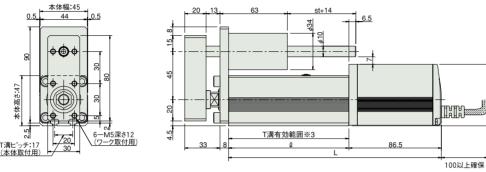


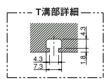


- 译 P.454 特注対応のご案内 ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがM.E.st.で移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカル エンド
 SE:ストロークエンド
 () 付寸法は参考寸法です。

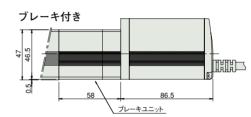
※3. ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意下さい。











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

■ストローク別寸法・質量

	7 111	77/15	尺里			
ストローク	50	100	150	200	250	300
l	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
質量(kg)	1.8	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2

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		特徴	最大位置決め点数	 入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナー タイプ	Í	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			-		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0 位置決めが可能			_				
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P365	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	8		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	7200
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)			PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V	取八二八	_	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_		
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P395	

RCP2-RGS4C

P2-RGS6C ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ ストレート形状 ■型式項目 RCP2 - RGS6C -**56P P1** エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション N:無し P:1m S:3m M:5m P1:PCON I:インクリメンタル 56P:バルスモータ 16:16mm 50:50mm B :ブレーキ FT:フート金具 56□サイズ 8: 8mm PSEL

4: 4mm

300:300mm

(50mmビッチ毎設定)



技術資料

译 P.451



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (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。
- 石記の迷反と「小殿真里の相図別にく布皇」の迷皮の「小殿」の「歌真里を確認してください。 (3) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。 加速度は0.2Gが上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (P500) をご参照下さい。

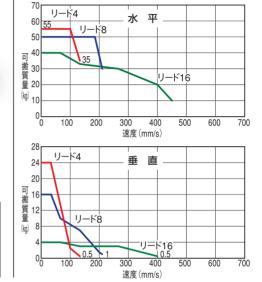
■速度と可搬質量の相関図

X□□・長さ指定

R□□:ロボットケーブル

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。

NM:原点逆仕様



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		最大可搬貨	質量(注1)		ストローク
<u>至</u> 八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N) (注2)	(mm)
RCP2-RGS6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~4	240	
RCP2-RGS6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~16	470	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGS6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~24	800	
	()=	(2) 押付力(0グラフは49	2ページをご	参照下さい。

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
16	450 (400)
8	210
4	130

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オブション

※〈 〉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)

	タイプ記号			
①ストローク	RGS6C			
(mm)	エンコーダ種類			
	インクリメンタル			
50	_			
100	_			
150	_			
200	_			
250	_			
300	_			

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点逆仕様	NM	→P442	ı

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
ガイド	シングルガイド ガイドロッド径φ12mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

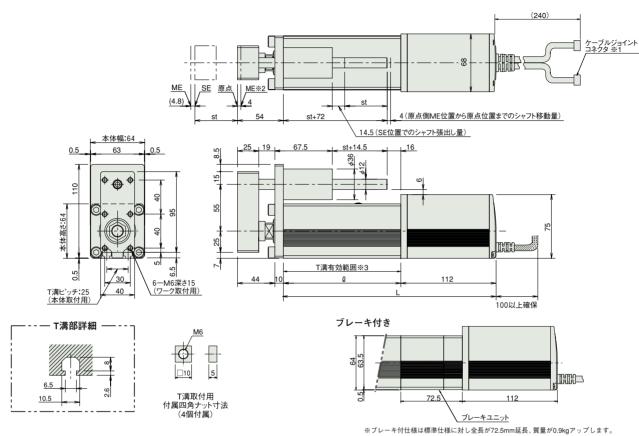




※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。 ※2. 原点復帰時はロッドがM.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカル エンド
 SE:ストロークエンド
 ()付寸法は参考寸法です。

※3. ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意下さい。

特注対応のご案内



■フトローク団寸法・哲景

■ストロークかり広・貝里							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
l	138	188	238	288	338	388	
L	250	300	350	400	450	500	
質量(kg)	3.6	4.4	5.0	5.5	6.1	6.6	

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	参照ペーシ
ポジショナー タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			_	→P365
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		B+0∧	_	
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	6	PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		DC24V		_	77303
ペルス列入力タイプ 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	(-)	DC24V	最大2A	_	
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

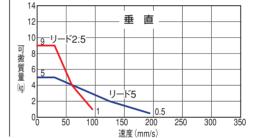
RCP2-RGD3C-■型式項目 **P1** 28P エンコーダ種別 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 5: 5mm P1:PCON I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 50:50mm FT:フート金具 NM:原点逆仕様 28□サイズ 2.5:2.5mm PSEL 200:200mm (50mmビッチ毎設定) X□□・長さ指定 ※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 R□□:ロボットケーブル



译 P.451 技術資料

OIN 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。
- 石記の迷反と「小殿真里の相図別にく布皇」の迷皮の「小殿」の「歌真里を確認してください。 (3) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。 加速度は0.2Gが上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (P500) をご参照下さい。



150

■速度と可搬質量の相関図

リード2.5

50 100

30

25 20

搬質量 15 10

(kg)

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

水 平

リード5

200

速度(mm/s)

250

350

300

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

■リードと可燃質量

■ソードとり淑貝里	(Æ1)		-取入り取は私	roayocc	注思へたとい。
九型	リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
RCP2-RGD3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~5	73.5	50~200
RCP2-RGD3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~9	156.8	(50mm毎)

リード	(50mm毎)		
5	187		
2.5	114〈93〉		

50~,200

■ストロークと最高速度 スト□−ク

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注2) 押付力のグラフは492ページをご参照下さい。

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

	①入じ口 フが画行教(宗平画行)						
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGD3C エンコーダ種類 インクリメンタル						
50	_						
100	_						
150	_						
200	_						

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→P440	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

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
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ10mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

特注対応のご案内

30 w

60 w #-#E-\$ 100 w

> 150 v サーボモー

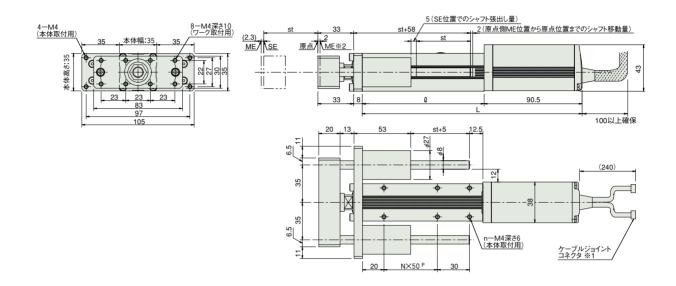
寸法図

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





- ※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. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので 周辺物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカル エンド SE:ストロークエンド () 付寸法は参考寸法です。



■ストローク別寸法・質量

	7 111	עו ני	只里	
ストローク	50	100	150	200
l	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量(kg)	1.1	1.3	1.4	1.6

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			
ポジショナー タイプ		PCON-C-28SPI-NP-2-0	最大512点の	512点			_				
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0	位置決めが可能			位置決めが可能		最大2A		_	
電磁弁タイプ		PCON-CY-28SPI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_			→P365	
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	ő	PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	_	77303				
パルス列入力タイプ オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	AX/\L/\	_				
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28SPI-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-28SP	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-1-28SPI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P395			

P2-RGD4C

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状

RCP2-RGD4C-■型式項目 **42P** I

シリーズ ― タイプ エンコーダ種別 ―

干—夕種類 I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 42□サイズ

リード 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm 300:300mm

(50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ

P1:PCON PSEL

P1

B :ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

オプション

N:無し P:1m S:3m M:5m

X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

ケーブル長

技術資料

译 P.451

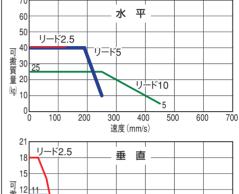
(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。

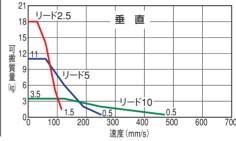
(2) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。

石記の迷反と「小殿真里の相図別にく布皇」の迷皮の「小殿」の「歌真里を確認してください。 (3) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。 加速度は0.2Gが上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (P500) をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN

選定上の 注意

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

(/ / .		THE CONTROL	1000,747.00	11/20 1/1000 10
リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
10	~25	~3.5	150	
5	~40	~11	284	50~300 (50mm毎)
2.5	40	~18	358	
	リード (mm) 10 5	リード (mm) 最大可搬貨 水平(kg) 10 ~25 5 ~40	リード (mm) 最大可搬質量(注1) 水平(kg) 垂直(kg) 10 ~25 ~3.5 5 ~40 ~11	/mm 水平(kg) 垂直(kg) (N)(注2) 10 ~25 ~3.5 150 5 ~40 ~11 284

ストローク リード	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 〈114〉	118 〈114〉	87

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

(注2) 押付力のグラフは492ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

· · · · · ·	7.1曲145(水平圖14)
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGD4C エンコーダ種類
50	インクリメンタル ー
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

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
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ10mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

 ϕ 34

[音 P.454

特注対応のご案内

6.5

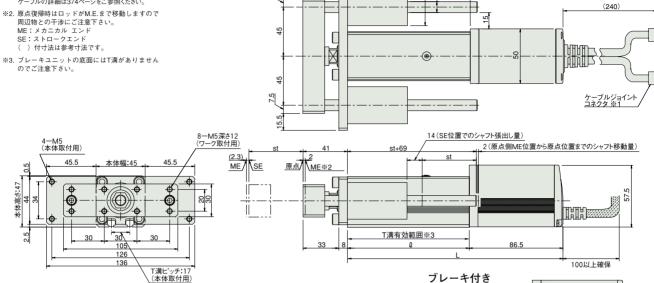


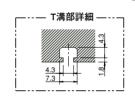


寸法図



- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。



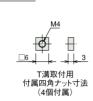


適応コントローラ

フィールド ネットワーク

タイプ プログラム

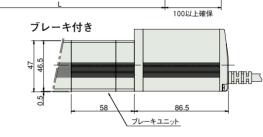
制御タイプ



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。

RPCON-42P

PSEL-C-1-42PI-NP-2-0



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

■ストローク別寸法・質量

	7 111	77/15	尺里			
ストローク	50	100	150	200	250	300
l	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
質量(kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

ポジショナー PCON-C-42PI-NP-2-0 タイプ 最大512点の 512点 位置決めが可能 安全カテゴリ対応 PCON-CG-42PI-NP-2-0 ポジショナータイプ 電磁弁と同じ 電磁弁タイプ PCON-CY-42PI-NP-2-0 3点 制御で動作が可能 →P365 パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ対応 PCON-PL-42PI-NP-2-0 (差動ラインドライバ仕様) パルス列入力タイプ (-)DC24V 最大2A パルス列入力タイプ オープンコレクタ対応 PCON-PO-42PI-NP-2-0 (オープンコレクタ仕様) パルス列入力タイプ シリアル通信 シリアル通信 PCON-SE-42PI-N-0-0 64点 タイプ 専用タイプ

フィールドネットワーク

専用タイプ

プログラム動作が可能

最大2軸の動作が可能

768点

1500点

→P343

→P395

P2-RGD6C ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ ストレート形状 RCP2-RGD6C-■型式項目 **P1 56P** ı エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション N:無し P:1m S:3m M:5m P1:PCON I:インクリメンタル 56P:バルスモータ 16:16mm 50:50mm B :ブレーキ FT:フート金具 56□サイズ 8: 8mm PSEL 300:300mm NM:原点逆仕様 4: 4mm (50mmピッチ毎設定)

※写真はRGD4Cになります。

技術資料



OIN 選定上の 注意

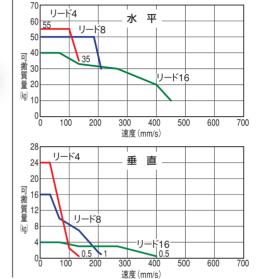
- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 石記の迷反と「小殿真里の相図別にく布皇」の迷皮の「小殿」の「歌真里を確認してください。 (3) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。 加速度は0.2Gが上限となります。 又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (P500) をご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

X□□・長さ指定

R□□:ロボットケーブル

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

■リードと可燃質量

(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。

■リードこり放兵里	(Æ1)		・取入り取る風	1.090000	/ 注思へ/ことい。
型式	リード	最大可搬質量(注1)			ストローク
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)(注2)	(mm)
RCP2-RGD6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~4	240	
RCP2-RGD6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~16	470	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGD6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~24	800	
	(2)	0 1 1 1 1 1	4		44 DT - 1

■ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
16	450〈400〉
8	210
4	130

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注2) 押付力のグラフは492ページをご参照下さい。 ※〈 〉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)

· · · · · ·	3.1個10次(水中間10)
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGD6C エンコーダ種類
	エンコーテ 怪規 インクリメンタル
50	_
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点逆仕様	NM	→P442	_

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
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ12mm ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・温度	0~40°C、85%BH以下(結露無きこと)

译 P.454

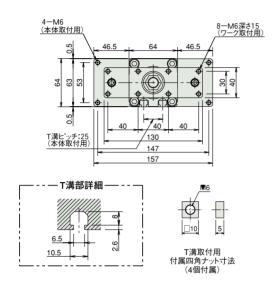
特注対応のご案内

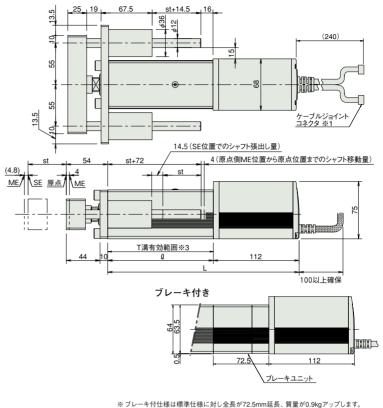
寸法図 CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp





- ※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. 原点保障時はロッドがM.E.まで移動しますので 周辺物との干渉にご注意下さい。 ME: メカニカル エンド SE: ストロークエンド () 付寸法は参考寸法です。
- ※3. ブレーキュニットの底面にはT溝がありませんのでご注意下さい。





■ストローク別寸法・質量

	7 111	77/15	尺里			
ストローク	50	100	150	200	250	300
l	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3

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-56PI-NP-2-0	最大512点の 510 5			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			_	
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P365
パルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	Ŕ	PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		DC24V		_	
パルス列入力タイプ オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	
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

RCA-RA3C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 ø 32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA - RA3C -20

エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

リード 10:10mm I:インクリメンタル 20: サーボモータ 20W 5: 5mm 2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm 200:200mm (50mmピッチ毎設定)

A1 適応コントローラ A1:ACON

ASEL

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

R□□:ロボットケーブル

高加減速対応

省電力対応

(リード2.5は除く)



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

	工 力山土	II L	最大可	拠哲 量	中444十	710 0
型式	モータ出力 (W)	(mm)	水平(kg)		化恰推刀 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3C-I-20-10-①-A1-②-③		10	4.0	1.5	36.2	
RCA-RA3C-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9.0	3.0	72.4	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3C-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

0	
②ストローク (mm)	タイプ記号 RA3C エンコーダ種類 インクリメンタル
50	_
100	_
150	_
200	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

● ランコン 画 旧 数 (18 十 画 日)					
名称	オプション記号	参考頁	標準価格		
ブレーキ	В	→P437	_		
フート金具	FT	→P440	_		
フランジ金具(前)	FL	→P438	_		
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_		
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_		
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_		
省電力対応(※3)	LA	→P442	_		
ナックルジョイント	NJ	→P443	_		
原点逆仕様	NM	→P442	_		
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_		
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_		

(※1) リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。 (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

RCA-RA3C

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

特注対応のご案内

P.454





寸法図

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

M35x1.5 (ネジ有効範囲17.5) 【ブレーキ無仕様】 M26x1.5 (ネジ有効範囲15.5) M8x1.25 (ネジ有効範囲16) .18. _18_ 20 (要於台) ME※2 台 ナットA \<u>SE</u>原点/ ナットログ 14(2面幅)※3 32(2面幅)※3 40(2面幅) 100以上確保 ケーブルジョイント 【ブレーキ付仕様】 コネクタ※1 124.5 ナットA 43 ナットC 10 32 (2面幅) 14(2面幅) 40(2面幅) ナットBノ

	- > ° < -	-> 10
ナットA寸法	ナットB寸法	ナットC寸法
M26x1.5	M35x1.5	M8x1.25 (6) (9) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1

■ストローク別寸法・質量

RCA-RASC (7D-+&C)						
ストローク	50	100	150	200		
L	283.5	333.5	383.5	433.		
l	132	182	232	282		
質量(kg)	0.8	0.9	1.0			
BCA-BA3C(ブレーキ付き)						

RCA-RA3C(ブレーキ付き)						
ストローク 50 100 150 20						
L	322.5	372.5	422.5	472.5		
l	132	182	232	282		
質量(kg)	1.0	1.1	1.2			

適応コ	1	ЬΠ	_=

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナ タイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリポジショナータ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_	
電磁弁ター	7	ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P375
パルス列入力な		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.7A	_	75375
パルス列入力な		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)		ピーク5.1A	_	
シリアル道 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 タイプ	7-7	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 制御タイ		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輪仕様の場合です。 ※①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。

■型式項目

RCA-RA4C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 ø37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

RCA - RA4Cシリーズ — タイプ エンコーダ種類 干---夕種類

> 1:インクリメンタル A·アブソリュート 仕様

20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

リード

A1 適応コントローラ

A1:ACON ASEL

オプション 下記オブション 価格表参照

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

ケーブル長

高加減速対応

省電力対応



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可	****	定格推力	ストローク
<u></u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-RA4C-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	1.0	18.9	
RCA-RA4C-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCA-RA4C-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)
RCA-RA4C-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 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)

<u> </u>			4147		
		タイプ記号			
		RA	4C		
②ストローク		①エンコ	ーダ種類		
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート	
	モータ	タW数	モーク	タW数	
	20W	30W	20W	30W	
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
ロボットケーブル	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格		
ブレーキ	В	→P437	_		
フート金具	FT	→P440	_		
フランジ金具(前)	FL	→P438	_		
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_		
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_		
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_		
省電力対応(※3)	LA	→P442	_		
ナックルジョイント	NJ	→P443	_		
原点逆仕様	NM	→P442	_		
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_		
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_		

- (※1) 20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。 (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

RCA-RA4C

アクチュエータ什様

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

P.454



CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

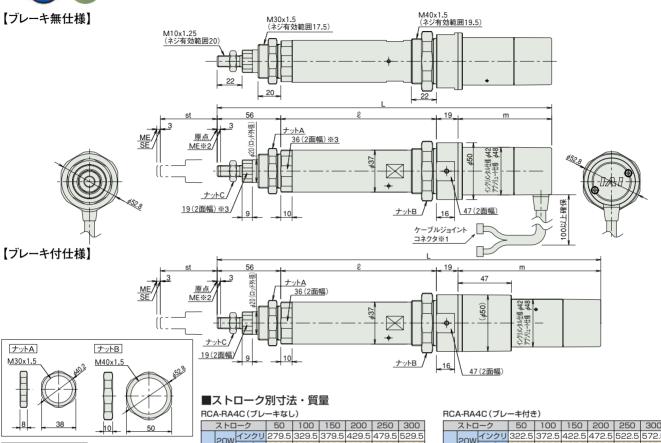


寸法図



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 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 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。



	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300		
	20W	インクリ	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5		
	2000	アブソ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5		
L	30W	インクリ	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5		
	SUW	アブソ	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5		
l			137	187	237	287	337	387		
	20W	インクリ		67.5						
	2000	アブソ	80.5							
m	30W	インクリ	82.5							
	SUW	アブソ	95.5							
質量(kg)			1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8		

ストローク		50	100	150	200	250	300		
	20W	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	
,		アブソ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	
L	2014/	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5	
	30W	アブソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	
	£		137	187	237	287	337	387	
	20W	インクリ	110.5						
_	2000	アブソ	123.5						
m	00147	インクリ	125.5						
	30W	アブソ			13	8.5			
質量(kg)			1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	

適応コントローラ

(19.6)

ナットC

M10x1.25

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-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点			_					
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-201@-NP-2-0 ACON-CG-301@-NP-2-0	位置決めが可能			20W	20W	-				
電磁弁タイプ		ACON-CY-201@-NP-2-0 ACON-CY-301@-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				20//	30W	20W	20W	SUM
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	D)		差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	75375				
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ			30W 定格1.3A	-					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-201@-N-0-0 ACON-SE-301@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点		ピーク5.1A - - -	-					
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-NP-2-0 ASEL-C-1-30①@-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P405				

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

RCA-RA3D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

RCA - RA3D -■型式項目

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

20 リード I:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

5: 5mm

2.5:2.5mm

20W

ストローク 50:50mm

200:200mm

(50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON ASEL

A1

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

ケーブル長

省電力対応

- オプション

下記オプション 価格表参照



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

·						
型式	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空 式	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-RA3D-I-20-10-①-A1-②-③		10	4.0	1.5	36.2	
RCA-RA3D-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9.0	3.0		50~200 (50mm毎)
RCA-RA3D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

	加圖伯茲 (除十圖伯)
	タイプ記号
①ストローク	RA3D
(mm)	エンコーダ種類
(111111)	インクリメンタル
	I
50	_
100	_
150	_
200	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

じろフラコン 画作教 (宗平画作)											
名称	オプション記号	参考頁	標準価格								
フート金具	FT	→P440	_								
フランジ金具(前)	FL	→P438	_								
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_								
原点確認センサ	HS	→P442	_								
省電力対応	LA	→P442	_								
ナックルジョイント	NJ	→P443	_								
原点逆仕様	NM	→P442	_								
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_								
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_								

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

P.454

寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

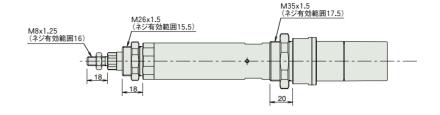


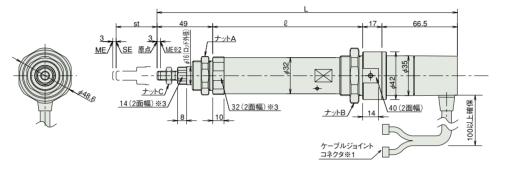
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

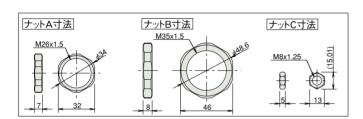
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内

【ブレーキ無仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3D(ブレーキなし)									
ストローク			150						
L	264.5	314.5	364.5	414.5					
l	132	182	232	282					
質量(kg)	0.7	0.8	0.9	1.0					

RCA-RA3Dタイプには ブレーキの設定がありません。

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	H	ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の	512点			_						
	安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0	位置決めが可能	O I Lim			_						
	電磁弁タイプ	****	ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点								_	→P375
	パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.7A	_						
	パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0 オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		ピーク5.1A	_								
	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。

■型式項目

RCA-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 24Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

RCA - RA4D -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

> 仕様 A:アブソリュート 仕様

モータ種類 I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 20W 30: サーボモータ

30W

リード 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

A1 適応コントローラ

A1:ACON ASEL

かからない場合の数値です。

下記オプション 価格表参照

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

ケーブル長

省電力対応

- オプション



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4D-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	1.0	18.9	
RCA-RA4D-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCA-RA4D-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)
RCA-RA4D-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が

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

(単位はmm/s)

記号説明 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)

()エンコーン 住族/ () () () () () () () () () () () () ()						
	タイプ記号					
		RA	4D			
②ストローク		①エンコ	ーダ種類			
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
	モータW数		モータW数			
	20W	30W	20W	30W		
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

じろ ノフョン 画作教 (赤牛画作)					
名称 名称	オプション記号	参考頁	標準価格		
フート金具	FT	→P440	_		
フランジ金具(前)	FL	→P438	_		
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_		
原点確認センサ	HS	→P442	_		
省電力対応	LA	→P442	_		
ナックルジョイント	NJ	→P443	_		
原点逆仕様	NM	→P442	_		
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_		
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_		

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

P.454

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



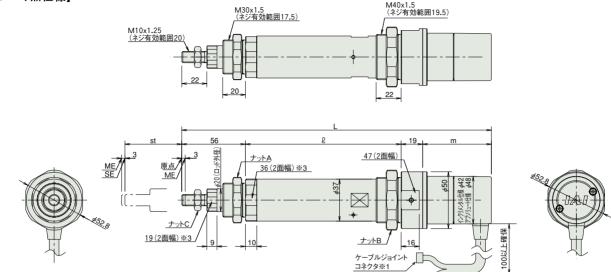
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

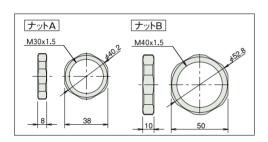
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

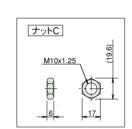
特注対応のご案内

【ブレーキ無仕様】

寸法図







■ストローク別寸法・質量

RC/	RCA-RA4D(ブレーキなし)							
	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300
	20W	インクリ	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5
	2000	アブソ	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
-	30W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
	SUW	アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	P		137	187	237	287	337	387
	SOW	インクリ	45.5					
m	2000	アブソ	58.5					
1111	30W インクリ		60.5					
	300	アブソ	73.5					
	質量(kg)	1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCA-RA4Dにはブレーキ付きの 設定がありません。

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

HUAンリー人のアンデュエータは「AEのコントローフで製JFが刊展です。こ1史用になる用途に応じたダイノをご透がください。									
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-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-201@-NP-2-0 ACON-CG-301@-NP-2-0	位置決めが可能	312 _m			-		
電磁弁タイプ		ACON-CY-20 @-NP-2-0 ACON-CY-30 @-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点		20W 定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ΔÎ	ACON-PL-201@-NP-2-0 ACON-PL-301@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DCSAV		-	7-373	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		DC24V	56217	30W 定格1.3A ピーク5.1A	-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-201@-N-0-0 ACON-SE-301@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点					L-95.1A
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-NP-2-0 ASEL-C-1-30①@-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P405	

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

RCA-RA3R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA - RA3R -20 シリーズ — タイプ

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

リード 5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 適応コントローラ 50:50mm 200:200mm

(50mmピッチ毎設定)

A1:ACON ASEL

A1

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

ケーブル長

省電力対応

P.451

オプション

下記オプション 価格表参照



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型 土	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3R-I-20-10-①-A1-②-③		10	4.0	1.5	36.2	
RCA-RA3R-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9.0	3.0	72.4	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3R-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

O	のにはなくの一個にか
①ストローク (mm)	タイプ記号 RA3R エンコーダ種類 インクリメンタル
50	_
100	-
150	_
200	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格			
ブレーキ	В	→P437	_			
フート金具	FT	→P440	_			
フランジ金具(前)	FL	→P438	_			
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_			
原点確認センサ	HS	→P442	_			
省電力対応	LA	→P442	_			
ナックルジョイント	NJ	→P443	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			
クレビス金具	QR	→P443	_			
背面取付用プレート	RP	→P444	_			
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_			

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

P.454

寸法図

CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp

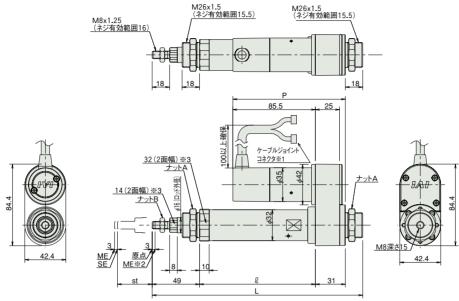


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

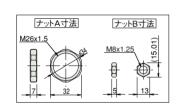
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

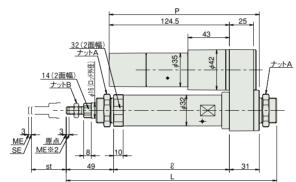
特注対応のご案内

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】





■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3R(ブレーキなし)							
ストローク	50	100	150	200			
L	218	268	318	368			
Q.	120 170 220 270						
Р	P 116.5						
質量(kg)	0.8 0.9 1.0 1.1						
DOA DAOD		-4-1					

RCA-RA3R(ブレーキ付き)						
ストローク	50	100	15			
1	210	260	21			

Ī	質量(kg)	1.0	1.1	1.2	1.3
I	Р	155.5			
	l	120	170	220	270
I	L	218	268	318	368
	ストローク	50	100	150	200

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。

TOAフケスのパフノユエースは「abouコンドローフ(3動Fが可能にす。こぼ用になる用点に応じたメープをこ成がへんでい。												
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	512点			l					
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			ı					
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							ı	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)		定格1.7A	ı					
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-P0-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V	ピーク5.1A	ı					
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			I					
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	/680			_	→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は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。

RCA-RA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA - RA4R -シリーズ — タイプ エンコーダ種類

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

|:インクリメンタル 仕様 A:アブソリュート 仕様

モータ種類 リード 20: サーボモータ 12:12mm 20W

6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

ストローク 50:50mm 300:300mm (50mmビッチ毎設定)

A1 適応コントローラ A1:ACON

ASEL

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

下記オプション 価格表参照

R : ロボットケーブル

省電力対応

オプション



技術資料

P.451

OIN,

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)	****	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4R-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	1.0	18.9	
RCA-RA4R-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCA-RA4R-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)
RCA-RA4R-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.5	113.1	
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	ョン				

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

		タイプ	プ記号			
		RA	4R			
②ストローク		①エンコ	ーダ種類			
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
	モーク	タW数	モータW数			
	20W	30W	20W	30W		
50	_	_	_	_		
100	_	_	_	_		
150	_	_	_	_		
200	_	_	_	_		
250	_	_	_	_		
300	_	_	_	_		

③ケーブル長価格表(標準価格)

3 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·						
種類	ケーブル記号	標準価格				
	P (1m)	1				
標準タイプ	S (3m)	_				
	M (5m)	_				
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_				
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_				
	X16 (16m)~ X20 (20m)	1				
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_				
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_				
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_				
	R11 (11m)~ R15 (15m)	1				
	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	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
フランジ金具(前)	FL	→P438	_
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
ナックルジョイント	NJ	→P443	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
クレビス金具	QR	→P443	_
背面取付用プレート	RP	→P444	_
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

M30x1.5 (ネジ有効範囲17.5)

P.454

M10x1.25 (ネジ有効範囲20)

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



【ブレーキ無仕様】

寸法図

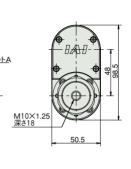
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

M30x1.5 (ネジ有効範囲17.5)

■ストローク別寸法・質量 RCA-RA4R(ブレーキなし)

特注対応のご案内

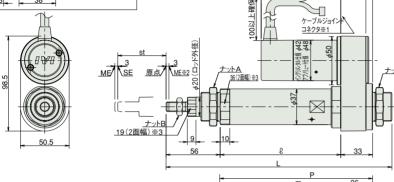
	ストローク		50	100	150	200	250	300
	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
	2000	アブソ	234	284	334	384	434	484
L	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
	3000	アブソ	234	284	334	384	434	484
	ę.		125	175	225	275	325	375
	20W	インクリ			67	7.5		
m	2000	アブソ	80.5					
1111	30W	インクリ			82	2.5		
	3000	アブソ			95	5.5		
	20W	インクリ			10	0.5		
Р	2000	アブソ			11	3.5		
	30W	インクリ	115.5					
	3000	アブソ			12	8.5		
	質量((kg)	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

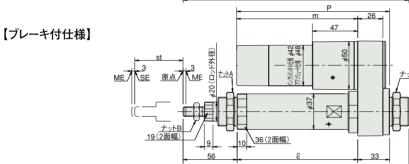


RCA-RA4R(ブレーキ付き)

				- /				
	ストロ]ーク	50	100	150	200	250	300
	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
	2000	アブソ	234	284	334	384	434	484
L	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
	3000	アブソ	234	284	334	384	434	484
	P		125	175	225	275	325	375
	20W	インクリ			11	0.5		
	2000	アブソ			12	3.5		
m	30W	インクリ			12	5.5		
	3000	アブソ			13	8.5		
	20W	インクリ			14	3.5		
Р	2000	アブソ			15	6.5		
_	30W	インクリ			15	8.5		
	300	アブソ			17	1.5		
	質量((kg)	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

ナットA M30x1.5 ナットB (19.6) M10x1.25 20 ◍ 26 ケーブルジョイ コネクタ※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。

ロロファ スツノノノユエースは「山ツコンドローノ(到下川可能(5)。こ反所になる内地に同じたストノでこ地がへたでい。								
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-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-201@-NP-2-0 ACON-CG-301@-NP-2-0	位置決めが可能	JILM			_	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20 @-NP-2-0 ACON-CY-30 @-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点		20W	_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ΔÎ	ACON-PL-201@-NP-2-0 ACON-PL-301@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DCSAV	20W 定格1.3A ピーク5.1A 30W 定格1.3A ピーク5.1A	_	1 0/3
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V		_	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20 @-N-0-0 ACON-SE-30 @-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			_	
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-NP-2-0 ASEL-C-1-30①@-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	15000			_	→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(LA)が入ります。

RCA-RGS3C ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA - RGS3C -

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

|:インクリメンタル

20 リード 10:10mm 20: サーボモータ

20W

5: 5mm 2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm

A1:ACON ASEL 200:200mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ

A1

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:£ □・長さ指定

ケーブル長

価格表参照 R□□:ロボットケーブル

オプション

下記オプション

高加減速対応

省電力対応

(リード2.5は除く)



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS3C-I-20-10-①-A1-②-③		10	4.0	1.2	36.2	
RCA-RGS3C-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9.0	2.7		50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

②ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

②ストローク (mm)	①タイプ記号 RGS3C エンコーダ種類 インクリメンタル				
50	<u>.</u>				
100	_				
150	_				
200	_				

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オフション価格表(標準価格)		
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_
省電力対応(※3)	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_

(※1) リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。 (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

RCA-RGS3C

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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

P.454

特注対応のご案内

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

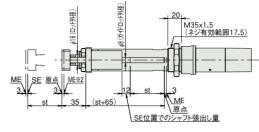


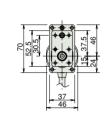
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

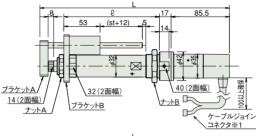
【ブレーキ無仕様】

【ブレーキ付仕様】

寸法図



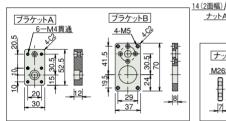


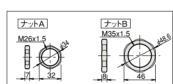




40(2面幅)

ナットB





(32(2面幅)

<u>ブラケットB</u>

ナットA

■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C(ブレーキなし)						
ストローク			150			
L	277.5	327.5	377.5	427.5		
Q.	140	190	240	290		
質量(kg)	0.9	1.1	1.2	1.3		

7(110)	0.0		
RCA-RGS3C	(ブレー	キ付き)	
ストローク	50	100	П

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ę.	140	190	240	290
質量(kg)	1.1	1.3	1.4	1.5
	-			

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
ポジショナー タイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の	510. 5			_				
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0	位置決めが可能	512点			-				
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	→P375			
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		á	ΩĨ	ΩĨ	ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.7A	-	1 0/3
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	ピーク5.1A	-				
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輪仕様の場合です。 ※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

RCA-RGS4C ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 ϕ 37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA - RGS4C -シリーズ —

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

タイプ エンコーダ種類 1:インクリメンタル A·アブソリュート

仕様

干一夕種類 20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm

30W

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

適応コントローラ A1:ACON ASEL

A1

N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

高加減速対応

省電力対応



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可	****	定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-RGS4C-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGS4C-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCA-RGS4C-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCA-RGS4C-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	
·						

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 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

②ストローク別価格表(標準価格)

		タイプ記号			
		RGS	54C		
②ストローク			ーダ種類		
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート	
	モータW数		モーク	タW数	
	20W	30W	20W	30W	
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	I
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
ロボットケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	-
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※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(煙淮価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格		
ブレーキ	В	→P437	_		
フート金具	FT	→P440	_		
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_		
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_		
省電力対応(※3)	LA	→P442	_		
原点逆仕様	NM	→P442	_		
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_		

RCA-RGS4C

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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm

±0.05度

アクチュエータ仕様

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

(※1) 20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。 (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

特注対応のご案内 **P.454**

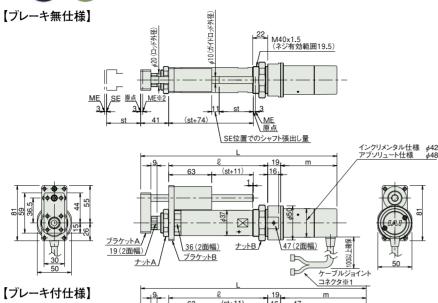
CAD図面がホームベージより WWW.iai-robot.co.jp



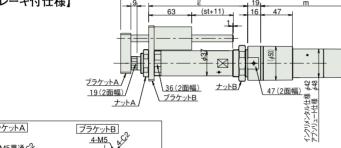
寸法図

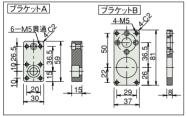


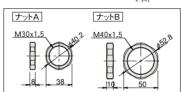
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4C(ブレーキなし)

104110040 (77 1.00)							
ストローク		50	50 100 150 200 250 30			300	
2014	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
2000	アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
20//	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
300	アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
P		145 195 245 295 345 395			395		
20//	インクリ		67.5				
2000	アブソ			80).5		
20//	インクリ		82.5				
300	アブソ	95.5					
質量(kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4
	20W 30W 20W 30W	20W インクリ アプソ 30W インクリ アブソ & 20W インクリ アブソ	20W インクリ 272.5 アブッ 285.5 30W インクリ 287.5 アブッ 300.5 & インクリ 200.5 145 20W インクリ アブッ 30W インクリ アブッ	20W インクリ 272.5 322.5 アプソ 285.5 335.5 330W 7プソ 300.5 350.5 と 145 195 20W インクリ 30W インクリ 30W インクリ アプソ	20W インクリ 272.5 322.5 372.5 7ブソ 285.5 335.5 385.5 300.5 7ブソ 300.5 350.5 400.5 と インクリ 27ブソ 67 7ブソ 80 300 インクリ 82 300 インクリ 95 95	20W インクリ 272.5 322.5 372.5 422.5 アプソ 285.5 335.5 385.5 435.5 30W 277 300.5 350.5 400.5 450.5 8 145 195 245 295 20W インクリ 87.7 300.5 350.5 400.5 450.5 8 145 195 245 295 20W インクリ 80.5 80.5 30W インクリ 82.5 95.5	20W インクリ 272.5 322.5 372.5 422.5 472.5 7ブソ 285.5 335.5 385.5 435.5 485.5 300.5 7ブソ 300.5 350.5 400.5 450.5 500.5 8 145 195 245 295 345 20W インクリ 87.5 80.5 80.5 80.5 80.5 80.5 80.5 80.5 80

RCA-RGS4C(ブレーキ付き)

	ストロ	ーク	50 100 150 200 250 30			300		
	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
١.	12000	アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
-	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
	300	アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
	£		145 195 245 295 345 395					
	20W	インクリ		110.5				
_ m	2000	アブソ		123.5				
m	30W	インクリ	125.5					
	SUW	アブソ	138.5					
	質量(kg)	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

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	ì	ACON-C-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-201@-NP-2-0 ACON-CG-301@-NP-2-0	位置決めが可能	JIZM			_	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I@-NP-2-0 ACON-CY-30I@-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点		20W	_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	<u>0</u>	ACON-PL-201@-NP-2-0 ACON-PL-301@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A	-	7575
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	ė,	ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DG24V	30W 定格1.3A	-	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-201@-N-0-0 ACON-SE-301@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点		ピーク5.1A	_	
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-NP-2-0 ASEL-C-1-30①@-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P405

※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。

■型式項目

RCA-RGS3D

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ ビルドイン仕様

A1

RCA - RGS3D -Т 20 エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ リード

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 20W

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

ストローク 50:50mm 200:200mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON ASEL

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

ケーブル長

省電力対応

オプション

下記オプション 価格表参照



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS3D-I-20-10-1-2-3		10	4.0	1.2	36.2	
RCA-RGS3D-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9.0	2.7		50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

○	
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGS3D エンコーダ種類 インクリメンタル I
50	_
100	_
150	_
200	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

内容

※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
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 ϕ 8mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・温度	0~40°C 85%BH以下(結露無きこと)

特注対応のご案内

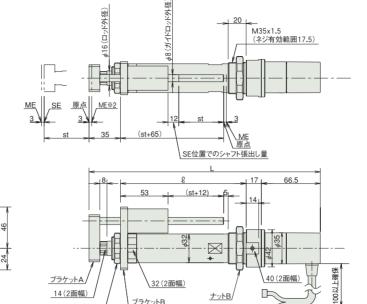
寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

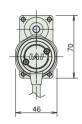


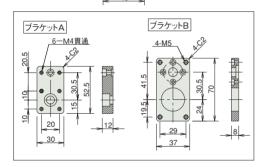
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】

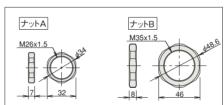


ブラケットB





37



■ストローク別寸法・質量

_____ -ブルジョイント コネクタ※1

RCA-RGS3D(ブレーキなし)								
ストローク 50 100 150 20								
L	258.5	308.5	358.5	408.5				
l	140	190	240	290				
質量(kg)	0.9	1.1	1.2	1.3				

RCA-RGS3Dにはブレーキ付きの 設定がありません。

適応コントローラ

ナットA

	RCAンリースのアクチュエータは下記のコントローフで動作が可能です。こ使用になる用途に応じたタイプをご選択くたさい。									
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	512点			_			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		位置決めが可能 位置決めが可能		ı						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点					_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ĥ	ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.7A	-	763/5		
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	ピーク5.1A	ı			
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			ı			
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。

■型式項目

RCA-RGS4D

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 ø37mm 24Vサーボモータ ビルドイン仕様

RCA - RGS4D -シリーズ — タイプ エンコーダ種類

> 1:インクリメンタル Δ·アブソリュート

> > 仕様

干---夕種類 20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm

30W

50:50mm 300:300mm (50mmビッチ毎設定)

ストローク

A1 適応コントローラ A1:ACON

ASEL

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション 下記オプション 価格表参照

R : ロボットケーブル

省電力対応



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

力型式		リード	最大可搬質量		定格推力	ストローク
至以	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-RGS4D-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGS4D-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCA-RGS4D-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCA-RGS4D-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(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

②ストローク別価格表(標準価格)

●	, いい回, 口文((134-1回)	н/		
	タイプ記号			
		RGS	54D	
②ストローク			ーダ種類	
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート
	モータW数 モータW数			タW数
	20W	30W	20W	30W
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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				
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ				
ロッド径	φ20mm				
ロッド不回転精度	±0.05度				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)				

159 RCA-RGS4D

特注対応のご案内

20 w

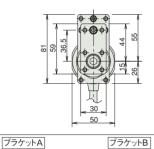
CAD図面がホームベージより WWW.iai-robot.co.jp



寸法図

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

410(ガイドロッド外径 420(ロッド外径) M40x1.5 (ネジ有効範囲19.5) ME * 2 ME SE 原点 SE位置でのシャフト張出し量



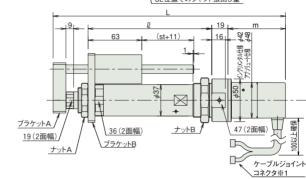
4-M5

29

37

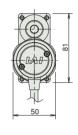
20

15



M40x1.5

10



■ストローク別寸法・質量 RCA-RGS4D(ブレーキなし) ナットB



RCA-RGS4Dにはブレーキ付きの

設定がありません。

適応コントローラ

6-M5貫通

20

30

26.5

9 0

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。

ナットA

M30x1.5

- 8

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 タイプ	-	ACON-C-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点			_			
安全カテゴリポジショナータ		ACON-CG-20I@-NP-2-0 ACON-CG-30I@-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_			
電磁弁タイ	7	ACON-CY-20I@-NP-2-0 ACON-CY-30I@-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			20W	20W	_	→P375
パルス列入力を	and the second second	ACON-PL-20I②-NP-2-0 差動ラインドライ/(対応 ACON-PL-30I②-NP-2-0 //ルス列入力タイプ	定格1.3A	定格1.3A ピーク5.1A	-	76375				
パルス列入力な		ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	30W 定格1.3A ピーク5.1A	_			
シリアル通 タイプ	信	ACON-SE-20I@-N-0-0 ACON-SE-30I@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				L 75.1A	_	
フィールドネット	7-7	RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点					_	→P343
プログラ		ASEL-C-1-20①②-NP-2-0 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				_	→P405		

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

RCA-RGS4D

RCA-RGD3C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA -RGD3C-20 エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 20W

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

リード

ストローク 50:50mm 200:200mm

ASEL (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON

A1

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

R□□:ロボットケーブル

高加減速対応

省電力対応

オプション

価格表参照

下記オブション

(リード2.5は除く)



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

九型	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3C-I-20-10-①-A1-②-③		10	4	1.2	36.2	
RCA-RGD3C-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9	2.7		50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル種類 ③オプション

<u> </u>	
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGD3C エンコーダ種類 インクリメンタル I
50	_
100	-
150	_
200	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格夷(煙淮価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格			
ブレーキ	В	→P437	_			
フート金具	FT	→P440	_			
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_			
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_			
省電力対応(※3)	LA	→P442	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_			

(※1) リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。 (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

RCA-RGD3C

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
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

特注対応のご案内

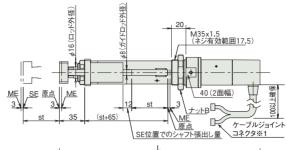
寸法図

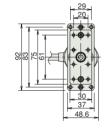
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



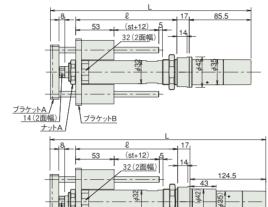


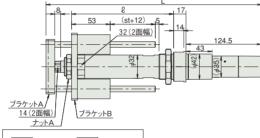
ブラケットB

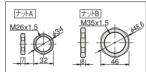
. 8

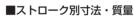
【ブレーキ付仕様】

ブラケットA









RCA-RGD3C(ブレーキなし)						
ストローク 50 100 150 200						
L 277.5 327.5 377.5 427.5						
l 140 190 240 290						
質量(kg)	1.1	1.2	1.4	1.5		

RCA-RGD3C(プレーキ付き)						
ストローク	50	100	150	200		
L	316.5	366.5	416.5	466.5		
ę.	140	190	240	290		
質量(kg)	1.3	1.4	1.6	1.7		

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-20SI①-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_	
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		定格1.7A	_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_	7-673
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		B02-4	ピーク5.1A	_	
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輪仕様の場合です。 ※①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。

■型式項目

RCA-RGD4C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

RCA -RGD4C-シリーズ — タイプ エンコーダ種類 干一夕種類 リード

A·アブソリュート

仕様

1:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm

20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

50:50mm 300:300mm (50mmビッチ毎設定)

ストローク

A1 適応コントローラ

A1:ACON ASEL

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

R□□:ロボットケーブル

下記オブション 価格表参照

オプション

高加減速対応

省電力対応



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		リード	最大可搬質量		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-RGD4C-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGD4C-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCA-RGD4C-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCA-RGD4C-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	
·						

■ストロークと最高速度

付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です

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

(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

②ストローク別価格表(標準価格)

©ストローンがIII-11日代 (15年11日1日)						
	タイプ記号					
	RGD4C					
②ストローク	①エンコーダ種類					
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
	モーク	タW数				
	20W	30W	20W	30W		
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表(煙淮価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格			
ブレーキ	В	→P437	_			
フート金具	FT	→P440	_			
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_			
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_			
省電力対応(※3)	LA	→P442	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_			

- (※1) 20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様では使用出来ません。 (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

RCA-RGD4C

アクチュエータ仕様

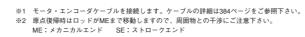
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

特注対応のご案内

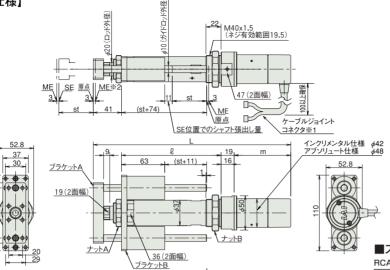
寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

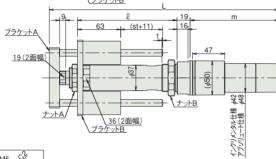




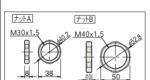
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



7.77.7.AA 8—MS真和 5.88.70.75.83.1 1.20.1 1.51.30.1 1.51.30.1	7777/B 4-M5 C3



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4C(ブレーキなし)

	ストローク		50	100	150	200	250	300	
		20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
	,	2000	アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	_	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		SUW	アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
	ę.			145	195	245	295	345	395
		20W	インクリ	67.5					
	m	2000	アブソ		80.5				
	1111	30W	インクリ	82.5					
		30W	アブソ			95	5.5		
I		質量(kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCA-RGD4C(ブレーキ付き)

1134)								
	ストロ	lーク	50	100	150	200	250	300
	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
١.	2000	アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
-	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
	300	アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
	£		145	195	245	295	345	395
	20W インクリ		110.5					
m	2000	アブソ	123.5					
111	''' 30W インクリ		125.5					
	3000	アブソ		138.5				
	質量(kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

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	Ĩ	ACON-C-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-201@-NP-2-0 ACON-CG-301@-NP-2-0	位置決めが可能	JILM		20W 定格1.3A ピーク5.1A	_		
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I@-NP-2-0 ACON-CY-30I@-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			定格1.3A ピーク5.1A	_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ΔÎ	ACON-PL-201@-NP-2-0 ACON-PL-301@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V				_
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		DC24V	20211	30W 定格1.3A ピーク5.1A	_	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20 @-N-0-0 ACON-SE-30 @-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点		L-95.1A	_		
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-NP-2-0 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				_	→P405	

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

RCA-RGD3D

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCA -RGD3D-

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

エンコーダ種類 モータ種類 シリーズ — タイプ

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

2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON ASEL 200:200mm

A1

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

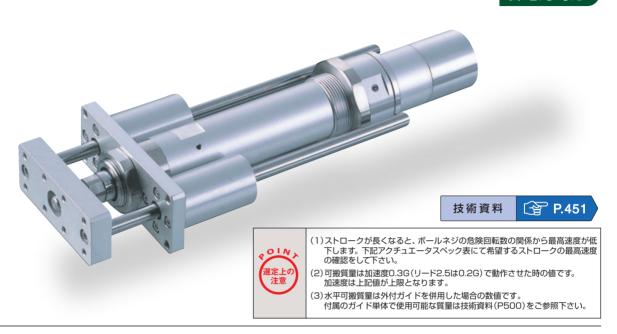
R□□:ロボットケーブル

省電力対応

オプション

価格表参照

下記オブション



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3D-I-20-10-①-A1-②-③		10	4	1.2	36.2	
RCA-RGD3D-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9	2.7		50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

○	
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGD3D エンコーダ種類 インクリメンタル I
50	_
100	_
150	_
200	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

ボールネジ φ8mm 転造C10 駆動方式 繰り返し位置決め精度 ±0.02mm ロストモーション ガイド O 1mm以下 ダブルガイド・ガイドロッド径 ϕ 8mm・ボールブッシュタイプ ロッド径 φ16mm ロッド不回転精度 ±0.05度 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) 使用周囲温度・湿度

アクチュエータ仕様

165 RCA-RGD3D

特注対応のご案内

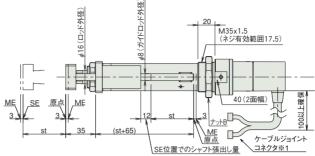
寸法図

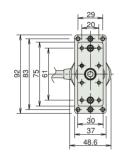
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

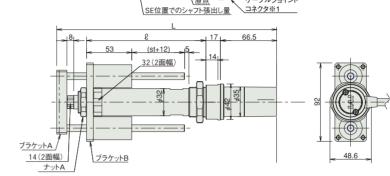


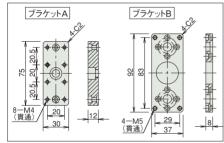
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

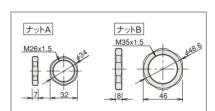
【ブレーキ無仕様】











■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3D(ブレーキなし)									
ストローク			150						
L	258.5	308.5	358.5	408.5					
l	140	190	240	290					
質量(kg)	1.1	1.2	1.4	1.5					

RCA-RGD3Dにはブレーキ付きの 設定がありません。

適応コン	<u> ГП</u> –	- =
た ル ト ー ノ		

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

HOAZ / XV	, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	記のコントローラで野作が可能です。こ1史)	市になる/市歴に心じ/	C / 1 / E C / K:// (/C	C V 10										
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	512点			-								
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0	位置決めが可能	JIZM			ı								
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										l	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Ĥ	ΩĨ	ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.7A	ı							
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	D024V	ピーク5.1A	-								
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			l								
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。

RCA-RGD4D

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24Vサーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCA -RGD4D-シリーズ — タイプ エンコーダ種類

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

|:インクリメンタル Δ·アブソリュート 仕様

干---夕種類 リード 20: サーボモータ 20W

12:12mm 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

50:50mm 300:300mm (50mmビッチ毎設定)

ストローク

A1 適応コントローラ

A1:ACON ASEL

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション 下記オプション 価格表参照

R : ロボットケーブル

省電力対応

译 P.451



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可	3302 <	定格推力	
	(W)		水平(kg)	世世(kg)	(N)	(mm)
RCA-RGD4D-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGD4D-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCA-RGD4D-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCA-RGD4D-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 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

②ストローク別価格表(標準価格)

●		н/				
		タイプ	プ記号			
		RGI	04D			
②ストローク	①エンコーダ種類					
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
	モータ	タW数	モータW数			
	20W	30W	20W	30W		
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

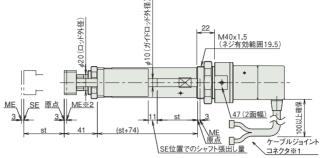
寸法図

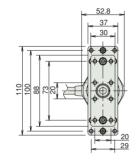
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

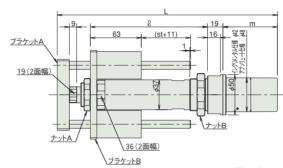


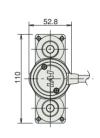
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



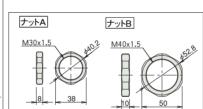






特注対応のご案内

ブラケットB 4-M5 ブラケットA 8-M5貫通 5 6 88 20 15 |8| 29



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4D(ブレーキなし)								
	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300
	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
L	2000	アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ę.			145	195	245	295	345	395
	20W	インクリ	45.5					
m		アブソ	58.5					
111	30W	インクリ	60.5					
	300	アブソ			73	3.5		
質量(kg)			1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCA-RGD4Dにはブレーキ付きの 設定がありません。

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。

110/12/ 2/42	, , , , <u>, , , , , , , , , , , , , , , </u>		市になる 市歴に応じ		C V 10				
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-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点		20W 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-201@-NP-2-0 ACON-CG-301@-NP-2-0	位置決めが可能	JILM			_		
電磁弁タイプ		ACON-CY-20 @-NP-2-0 ACON-CY-30 @-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			20W	_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ΔÎ	ACON-PL-201@-NP-2-0 ACON-PL-301@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_	7-373	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	B02-1	30W 定格1.3A ピーク5.1A	_		
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20 @-N-0-0 ACON-SE-30 @-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点		L-95.1A	_		
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343	
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-NP-2-0 ASEL-C-1-30①@-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	15000			_	→P405	

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

RCA-RGD3R ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA - RGD3R -

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

20 エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ |:インクリメンタル

リード 10:10mm 20: サーボモータ

5: 5mm

2.5:2.5mm

20W

ストローク 50:50mm

200:200mm

(50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON

A1

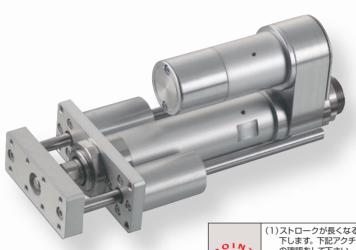
ASEL

オプション 下記オプション 価格表参照

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

ケーブル長

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。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が がからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		リード	最大可		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-RGD3R-I-20-10-①-A1-②-③		10	4.0	1.2	36.2	
RCA-RGD3R-I-20-5-①-A1-②-③	20	5	9.0	2.7		50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~200 (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)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

<u> </u>	33141424 (13) 1 14147
①ストローク (mm)	タイプ記号 RGD3R エンコーダ種類 インクリメンタル I
50	_
100	_
150	_
200	_

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オノンヨノ価格衣(標準価格)							
名称	オプション記号	参考頁	標準価格				
ブレーキ	В	→P437	_				
フート金具	FT	→P440	_				
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_				
原点確認センサ	HS	→P442	_				
省電力対応	LA	→P442	_				
原点逆仕様	NM	→P442	_				
クレビス金具	QR	→P443	_				
背面取付用プレート	RP	→P444	_				

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)



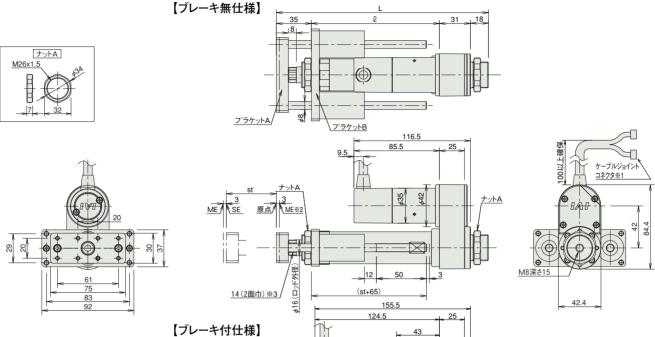
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

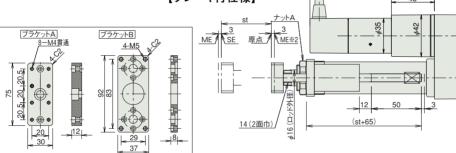


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内





■ストローク別寸法・質量

ナットA

RCA-RGD3R(ブレーキなし)							
ストローク 50 100 150 2							
L	212	262	312	362			
l	128	178	228	278			
質量(kg)	1.2	1.3	1.5	1.6			
				_			

RCA-RGD3R(フレーキ付き)							
ストローク 50 100 150 200							
L	212	262	312	362			
ę.	128	178	228	278			
質量(kg)	1.4	1.5	1.7	1.8			

i間心コン	

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-20SI@-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI@-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI@-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点		定格1.7A	_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Û	ACON-PL-20SI@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC34V		_	7 373
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	ピーク5.1A	_	
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20SI@-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-20S@	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-1-20SI@-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→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。

■型式項目

RCA-RGD4R ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

RCA - RGD4R -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

> 1:インクリメンタル Δ·アブソリュート 仕様

干---夕種類 12:12mm 20: サーボモータ 20W 6: 6mm 30: サーボモータ

30W

3: 3mm

ストローク A1:ACON 50:50mm ASEL

300:300mm (50mmビッチ毎設定)

A1 適応コントローラ

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:£

オプション 下記オプション 価格表参照

□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

省電力対応

译 P.451



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

技術資料

- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード			定格推力	ストローク
主以	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA-RGD4R-①-20-12-②-A1-③-④		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGD4R-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCA-RGD4R-①-30-12-②-A1-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCA-RGD4R-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4R-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	
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	50~300 (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)

	サインコープ 住衆/ サイトローブ が 画行教 (15年 画行)						
		タイプ	プ記号				
		RA4R					
②ストローク		①エンコ	ーダ種類				
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート			
	モータW数		モータW数				
	20W	30W	20W	30W			
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	ı
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは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	В	→P437	_	
70 1	_			
フート金具	FT	→P440	_	
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_	
原点確認センサ	HS	→P442	_	
省電力対応	LA	→P442	_	
原点逆仕様	NM	→P442	_	
クレビス金具	QR	→P443	_	
背面取付用プレート	RP	→P444	_	

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

, , , , <u>, , , , , , , , , , , , , , , </u>	
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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

アクチュエータ仕様

33 , 20

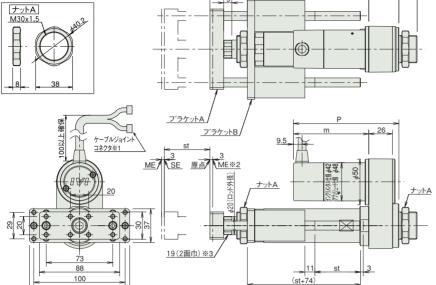
译 P.454



【ブレーキ無仕様】

※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 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

41



3 SE 原点 ME※2

19(2面巾)

620(口ッド外径)

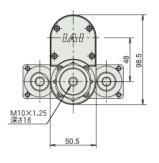
ME/

■ストローク別寸法・質量

特注対応のご案内

RCA-RGD4R(ブレーキなし)

	ストロ]ーク	50	100	150	200	250	300		
	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477		
L		アブソ	227	277	327	377	427	477		
-	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477		
	JSUW	アブソ	227	277	327	377	427	477		
	P		133	188	233	288	333	383		
	20W	インクリ			67	7.5				
lm		アブソ	80.5							
111	30W	インクリ		82.5						
	JSUW	アブソ			95	5.5				
	20W	インクリ			10	0.5				
P		アブソ			11	3.5				
	30W	インクリ			11	5.5				
	300	アブソ	128.5							
	質量((kg)	1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0		



RCA-RGD4R (ブレーキ付き)

		ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300
		20W	インクリ	227	277	327	377	427	477
Α		2000	アブソ	227	277	327	377	427	477
_	L	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		3000	アブソ	227	277	327	377	427	477
		P		133	188	233	288	333	383
		20W	インクリ			11	0.5		
		2000	アブソ	123.5					
	m	30W	インクリ			12	5.5		
	アラ		アブソ	138.5					
			インクリ	143.5					
	Р	2000	アブソ			15	6.5		
	_	0014	インクリ			15	8.5		
	30W アブソ					17	1.5		
		質量(kg)	2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

適応コントローラ

110

【ブレーキ付仕様】

88 26.5 20 26.5

20 30

ブラケットA ブラケットB

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	Ĩ	ACON-C-201@-NP-2-0 ACON-C-301@-NP-2-0	最大512点の	512点			_			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20 @-NP-2-0 ACON-CG-30 @-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			ı			
電磁弁タイプ		ACON-CY-201@-NP-2-0 ACON-CY-301@-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点		20W	_	→P375		
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	D)	ACON-PL-201@-NP-2-0 ACON-PL-301@-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A ピーク5.1A 30W 定格1.3A ピーク5.1A	定格1.3A	定格1.3A	-	76375
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-201@-NP-2-0 ACON-PO-301@-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V		-			
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-201@-N-0-0 ACON-SE-301@-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点		E-95.1A	_			
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20@ RACON-30@	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→P343		
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①@-NP-2-0 ASEL-C-1-30①@-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			_	→P405		

Р 47

(st+74)

920

※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。

■型式項目

RCS2-RA4C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

適応コントローラ

RCS2 - RA4C シリーズ — タイプ エンコーダ種類 干一夕種類

> |:インクリメンタル Δ·アブソリュート 仕様

リード 12:12mm 20: サーボモータ 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

50:50mm 300-300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

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

かからない場合の数値です。

N:無し P:1m S:3m M:5m

X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

ケーブル長

高加減速対応

オプション

価格表参照

下記オプション



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

リード 最大可搬質量 定格推力 ストローク (mm) 垂直(kg) RCS2-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤ 12 3.0 1.0 18.9 RCS2-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤ 20 37.7 6 6.0 2.0 RCS2-RA4C-①|-20-3-②|-③|-④|-⑤ 3 12.0 4.0 75.4 50~300 RCS2-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤ 12 1.5 28.3 4.0 RCS2-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤

30

6

3

90

180

3.0

6.5

56.6

113.1

アクチュエータ仕様

■ストロークと最高速度

(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) (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が

ストローク リード	50~300 (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(煙進価格)

RCS2-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤

①エノコータ性類/ ②入下ローノ加川竹衣 (標準側竹)					
	タイプ記号				
		RA	4C		
②ストローク		①エンコ	ーダ種類		
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート	
	モータ	タW数	モーク	タW数	
	20W	30W	20W	30W	
50	_	_	_	_	
100	_	_	_	_	
150	_	_	_	_	
200	_	_	_	_	
250	_	_	_	_	
300	_	_	_	_	

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

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
フランジ金具(前)	FL	→P438	_
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_
E FIMER LAND	110	D440	

ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	
フランジ金具(前)	FL	→P438	_
フランジ金具(後)	FLR	→P439	
高加減速対応(※1)	HA	→P442	
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_
ナックルジョイント	NJ	→P443	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_
トラーオン/仝目 (公)	TDD	→D116	_

	Inc	77440	
	TRR	→P446	_
(%1)	20W全機種と30Wリ	リード3は高加減速対ル	- 芯で使用出来ません
(% 2)	原点確認センサ(HS)	は原点逆仕様では使	用出来ません。

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 O 1mm以下 材質 アルミ 白色アルマイト処理 ロッド径 φ20mm ロッド不回転精度 ±1.0度 使用周囲温度・湿度 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

⑤オプション価格表(標準価格)

20 w



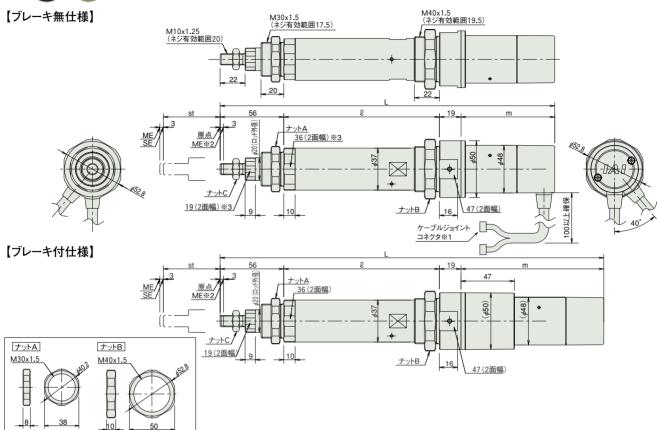
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

寸法図

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内



ナットC (19.6)M10x1.25

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C(ブレーキなし)

スト	-ローク	50	100	150	200	250	300
	20W	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
_	30W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
	l	137	187	237	287	337	487
	20W			80).5		
m	30W		95.5				
質	量(kg)	1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCS2-RA4C(ブレーキ付き)

	ווטטביוואיט (איר איר)							
	スト	ーーク	50	100	150	200	250	300
I	_	20W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
١		30W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
I		e e	137	187	237	287	337	487
I		20W			12	3.5		
	m	30W			13	8.5		
	質量	量(kg)	1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

適応コントローラ

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

[名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
	ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能	512点				
	電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-③ SCON-C-30D①②-NP-2-③	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC		- 最大 360VA	→P385
	シリアル通信 タイプ			シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	360VA		75363
	パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様150W動作の場合		
	プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-3 SSEL-C-1-30D①②-NP-2-3	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
	プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-@-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。



ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 - RA5C -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 干一夕種類 ストローク 適応コントローラ

> 1:インクリメンタル A·アブソリュート 仕様

60: サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W

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

選定上0 注意

T1:XSEL-J/K 50:50mm 300:300mm (50mmビッチ毎設定)

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

ケーブル長

オプション 下記オブション 価格表参照

R□□:ロボットケーブル



(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)、高加減速仕様は1G(リード 4は0.2G)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)
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RA5C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12.0	2.0	63.8	
RCS2-RA5C-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	50~300
RCS2-RA5C-①-100-16-②-③-④-⑤		16	15.0	3.5	105.8	(50mm毎)
RCS2-RA5C-①-100-8-②-③-④-⑤	100	8	30.0	9.0	212.7	
RCS2-RA5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	18.0	424.3	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

○ ユンコーン 住族/ ⑤ハーローン が画出女 (水平画出)								
	タイプ記号 RA5C							
②ストローク								
(mm)	インクリメンタルアブソリュー							
	モーク	タW数	モータW数					
	60W	100W	60W	100W				
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フランジ	FL	→P438	_
フート金具	FT	→P441	_
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_

(※1) 60W全機種と100Wリード4は高加減速対応で使用出来ません。

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・温度	0~40°C 85%BH以下(結霰無きこと)

RCS2-RA5C

60 w

100 w



CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp

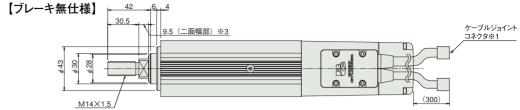


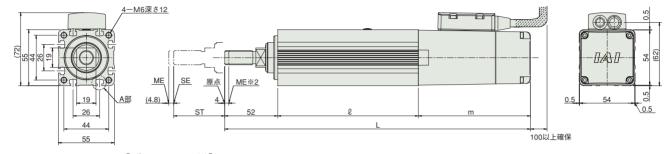


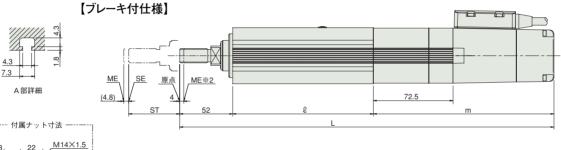
※RA5Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので

- ご注意下さい。
- ※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 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5C(ブレーキなし)

スト	-ローク	50	100	150	200	250	300
	60W	282	332	382	432	482	532
_	100W	300	350	400	450	500	550
	l	138	188	238	288	338	388
	60W			9	2		
m	100W			1.	10		
質	量(kg)	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4

RCS2-RA5C (ブレーキ付き)

HOUSE-HAUG (70-TIJE)								
スト	・ローク	50	100	150	200	250	300	
-	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	
L	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	
	&	138	188	238	288	338	388	
	60W		164.5					
m	100W			18	2.5			
質	量(kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	

適応-	1 7	kг	1_5

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点						
電磁弁モード		SCON-C-60①-NP-2-③	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合	-	→P385		
シリアル通信 タイプ		SCON-C-100①@-NP-2-3	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V			75363		
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V		150W動作	150W動作		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-③ SSEL-C-1-100①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415		
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-@-1-100①②-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425		

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

RCS2-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCS2 - RA4D -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

> 仕様 A:アブソリュート 仕様

モータ種類 リード I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 20W 30: サーボモータ

30W

6: 6mm 3: 3mm

適応コントローラ 50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

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

ケーブル長

R□□: □ボットケーブル

下記オブション 価格表参照

ー オブション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



(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。 OIN, (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。

加速度は上記値が上限となります。

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	1.0	18.9	
RCS2-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4D-①-20-3-@-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCS2-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)
RCS2-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

		タイプ	プ記号				
	RA4D						
②ストローク	①エンコーダ種類						
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート				
	モータ	タW数	モータW数				
	20W	30W	20W	30W			
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			
	P (1m)	1			
標準タイプ	S (3m)	_			
	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I			
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_			
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_			
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_			
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_			
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_			

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格			
フート金具	FT	→P440	_			
フランジ金具(前)	FL	→P438	_			
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_			
原点確認センサ	HS	→P442	_			
ナックルジョイント	NJ	→P443	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_			
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_			

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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			
ロッド径	φ20mm			
ロッド不回転精度	±1.0度			
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)			

アクチュエータ什様

译 P.454

特注対応のご案内

20 w

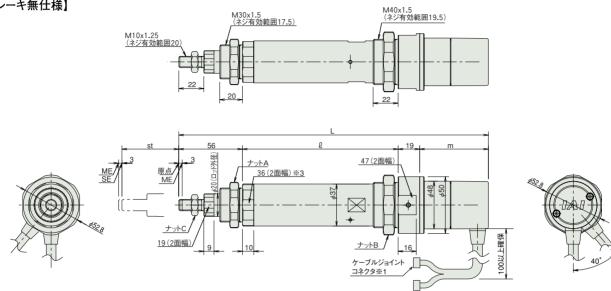
寸法図

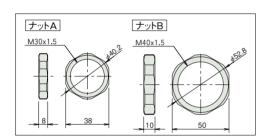
CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp (ダウンロード出来ます。

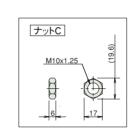


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】







■ストローク別寸法・質量

	RCS2-RA4D(ブレーキなし)							
	スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
	_	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	L	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
		&	137	187	237	287	337	487
	m	20W	58.5					
		30W	73.5					
	質量(kg)		1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCS2-RA4Dにはブレーキ付きの 設定がありません。

適応コントローラ

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

[名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
	ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
	電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC		_	→P385
	シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		1 300
	パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V			
	プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
	プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-④ XSEL-3-1-30D①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

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

S2-RA7AD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCS2 - RA7AD ı シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― 1:インクリメンタル

モータ種類 リード 60: サーボモータ 12:12mm 60W

100W

6: 6mm 100:サーボモータ 3: 3mm

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

※リード3は60Wのみの設定です。

ストローク

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

オプション

価格表参照

下記オプション

R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

新シリーズ「RCS2-SRA7BD」 のご使用(切替)を推奨いたします。 詳細はカタログ 「RCS2-SRA7(CJ0140-1A)」を ご覧下さい。



技術資料 ② 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) 可搬質量はモータ60Wが加速度0.15G(リード12)、0.1G(リード6)、0.05G(リード3)、モータ100Wが加速度0.2G(リード12)、0.1G(リード6)で動作させた時の値です。 加速度は上記の値が最大値となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
主人	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RA7AD-I-60-12-①-②-③-④		12	10.0	2.5	85.3	
RCS2-RA7AD-I-60-6-①-②-③-④	60	6	20.0	7.0	169.5	
RCS2-RA7AD-I-60-3-①-②-③-④		3	40.0	15.0	340.1	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA7AD-I-100-12-①-②-③-④	100	12	15.0	5.5	141.1	
RCS2-RA7AD-I-100-6-①-②-③-④	100	6	30.0	12.5	283.2	
記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オブション						

■ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)			
12	600	505			
6	300	250			
3	150	125			
(単位はmm/s)					

①ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号						
	RA7AD						
①ストローク	エンコーダ種類						
(mm)	インクリメンタル						
	モータW数	モータW数					
	60W	100W					
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

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
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フランジ	FL	→P439	_
フート金具	FT	→P441	-

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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

特注対応のご案内

60 w

100 w



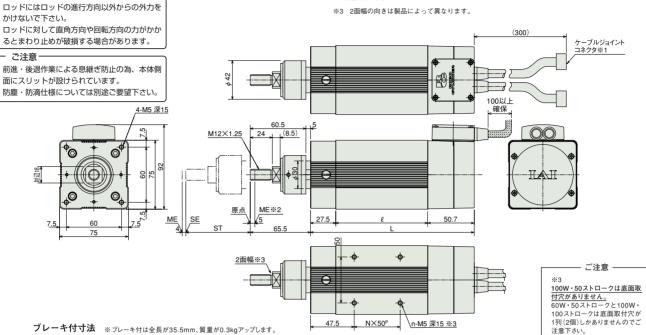
寸法図

ご注意

※RA7ADタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので ご注意下さい。

- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケブルの詳細は394ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動し ますので、周囲との干渉にご注意下さい。 ST: ZLローク

MF:メカエンド



51 50.7 35.5



■7 トローク메寸注。質量

■人「ローノ別リム・貝里							
スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
	L	128	178	228	278	328	378
	£	49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
N	60W	_	1	2	3	4	5
IN	100W	_	_	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
n	100W	_	2	4	6	8	10
質量	60W	2.1	2.6	3.0	3.5	3.9	4.4
(kg)	100W	2.2	2.7	3.1	3.6	4.0	4.5

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	
ポジショナー モード				最大512点の 位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-60I-NP-2-① SCON-C-100I-NP-2-①	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	■ 単相AC - 200V ※1軸仕様	最大 360VA	-	→P385	
シリアル通信 タイプ			シリアル通信 専用タイプ	64点				7-365	
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)		※1軸仕様 150W動作 の場合			
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-① SSEL-C-1-100I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-60I-N1-EEE-2-3 XSEL-@-1-100I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425	

ご注意 XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはRA7AD/RA7BDタイプは 接続できませんのでご注意下さい。

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

100 w サーボモータ 150 w

S2-RA7BD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

適応コントローラ

■型式項目 RCS2 - RA7BD -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 1:インクリメンタル

モータ種類 100W

100:サーボモータ 16:16mm 8: 8mm 150:サーボモータ 4: 4mm 150W

リード

ストローク 50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q ※リード4は100Wのみの設定です。

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

R□□:ロボットケーブル

ケーブル長

- オプション

価格表参照

下記オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

新シリーズ「RCS2-SRA7BD」 のご使用(切替)を推奨いたします。 詳細はカタログ 「RCS2-SRA7(CJ0140-1A)」を ご覧下さい。



技術資料

译 P.451



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量はモータ100Wが加速度0.25G(リード16)、0.17G(リード8)、 0.1G(リード4)、モータ150Wが加速度0.3G(リード16)、0.2G(リード8) で動作させた時の値です。 加速度は上記の値が最大値となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RA7BD-I-100-16-①-②-③-④		16	10.0	3.5	105.8	
RCS2-RA7BD-I-100-8-①-②-③-④	100	8	22.0	9.0	212.7	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	40.0	19.5	424.3	
RCS2-RA7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	15.0	6.5	158.8	100~300
RCS2-RA7BD-I-150-8-①-②-③-④	130	8	35.0	14.5	318.5	(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

フトローク別価投手(挿進価投)

(リストローグ別価格表 (標準価格)						
	タイプ記号					
	RA	7BD				
①ストローク	エンコ-	- ダ種類				
(mm)	インクリメンタル					
	モータW数	モータW数				
	100W	150W				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				

注. 150Wには50ストロークの設定がありませんのでご注意下さい。

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394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
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フランジ	FL	→P439	_
フート金具	FT	→P441	_

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
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

コネクタ※1

特注対応のご案内

(300)

100 w

150 w



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

をかけないで下さい。

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力

ロッドに対して直角方向や回転方向の力がか

かるとまわり止めが破損する場合があります。

寸法図

- ご注意

※RA7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので ご注意下さい。

※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。

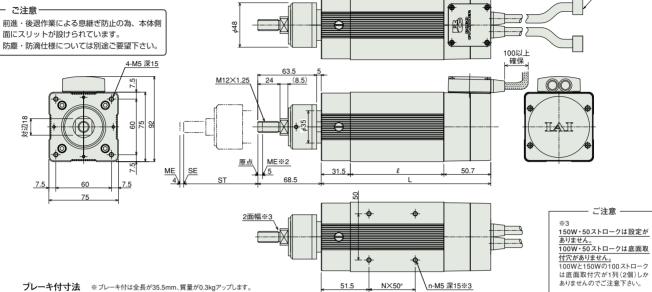
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動し ますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST: Zhローク MF:メカエンド

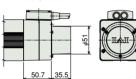
N×50F

\n-M5 深15※3

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。



ブレーキ付寸法 ※ブレーキ付は全長が35.5mm、質量が0.3kgアップします。





■ストローク別引広・貝里								
ストローク		50	100	150	200	250	300	
-	100W	133	183	233	283	333	383	
_	150W	_	183	233	283	333	383	
£	100W	50.8	100.8	150.8	200.8	250.8	300.8	
Ł	150W	_	100.8	150.8	200.8	250.8	300.8	
N	100W	_	_	1	2	3	4	
IV	150W	_	_	1	2	3	4	
n	100W	_	2	4	6	8	10	
n	150W	ı	2	4	6	8	10	
質量	100W	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5	5.0	
(kg)	150W	_	3.3	37	42	46	51	

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点						
電磁弁モード		SCON-C-100I-NP-2-①	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385		
シリアル通信 タイプ		SCON-C-150I-NP-2-①	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		7500		
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V		150W動作			
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100I-NP-2-① SSEL-C-1-150I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-100I-N1-EEE-2-3 XSEL-@-1-150I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425		

ご注意 XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはRA7AD/RA7BDタイプは 接続できませんのでご注意下さい。

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

RCS2-RA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 - RA4R -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 リード

> |:インクリメンタル 仕様 Δ·アブソリュート 仕様

20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

50:50mm 300:300mm (50mmビッチ毎設定)

ストローク

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

価格表参照 R□□:ロボットケーブル

オプション

下記オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料

译 P.451

OIN,

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	1.0	18.9	
RCS2-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCS2-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)
RCS2-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

		タイプ	プ記号				
		RA	4R				
②ストローク		①エンコーダ種類					
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート				
	モータW数		モータW数				
	20W	30W	20W	30W			
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	
	P (1m)	_	
標準タイプ	S (3m)	_	
	M (5m)	ı	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	I	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	I	
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_	
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_	
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	
	R11 (11m)~ R15 (15m)	ı	
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_	

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

● 5 フラコン 画 旧 2 (小一画 1)					
名称	オプション記号	参考頁	標準価格		
ブレーキ	В	→P437	_		
フート金具	FT	→P440	_		
フランジ金具(前)	FL	→P438	_		
フランジ金具(後)	FLR	→P439	_		
原点確認センサ	HS	→P442	_		
ナックルジョイント	NJ	→P443	_		
原点逆仕様	NM	→P442	_		
クレビス金具	QR	→P443	_		
背面取付用プレート	RP	→P444	_		
トラニオン金具(前)	TRF	→P446	_		

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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 O 1mm以下 材質 アルミ 白色アルマイト処理 ロッド径 φ20mm ロッド不回転精度 ±1.0度

0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

アクチュエータ仕様

使用周囲温度・湿度

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

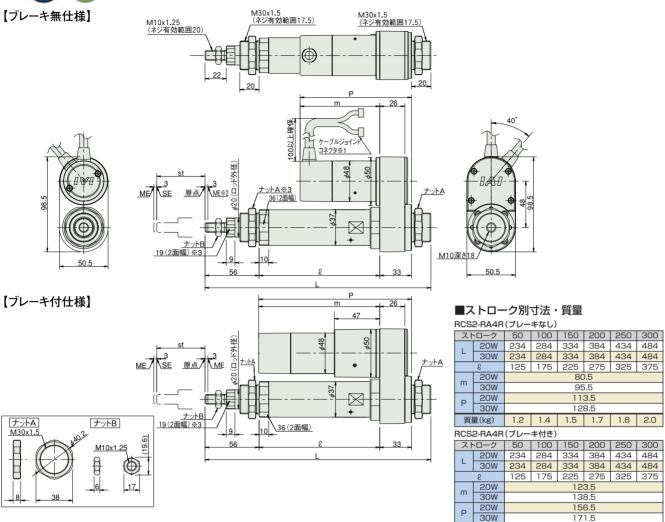


寸法図

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内



海広	77	ЬΠ	_=

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能	512点							
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385			
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA	_	75363			
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合	150W動作				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilled	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-④ 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。

質量(kg)

1.4

1.7 1.9 2.0 2.2

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

RCS2-RA5R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 - RA5R -60 モータ種類 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 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 60: サーボモータ 16:16mm 仕様 A:アブソリュート 60W 8: 8mm

仕様

50:50mm 300:300mm 4: 4mm (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



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA5R-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12.0	2.0	63.8	
RCS2-RA5R-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25.0	5.0	127.5	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA5R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

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

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

()エノコーダ性類/ ②人下ローンが11111代表(標準111代)				
	タイプ記号			
②ストローク	RA	.5R		
(mm)	①エンコ	ーダ種類		
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート		
	I	Α		
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フランジ	FL	→P438	_
フート金具	FT	→P440	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	_
モータ右折返し仕様	MR	→P444	_

アクチュエータ仕様

50	中央
項目 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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

60 w 100 w

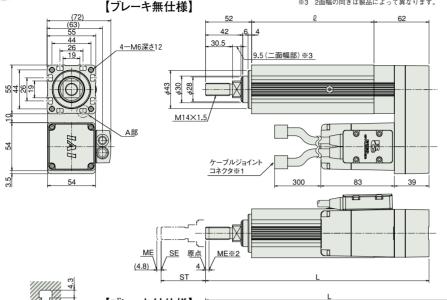


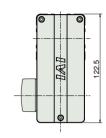


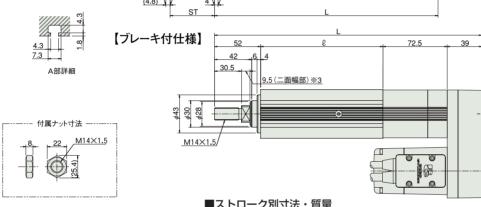
※RA5Rタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので ご注意下さい。

特注対応のご案内

※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 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。







■ストローク別寸法・質量

RUSZ-RASK(JU-FUU)									
ストローク	50	100	150	200	250	300			
L	252	302	352	402	452	502			
ę.	138	188	238	288	338	388			
質量(kg)	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8			

RCS2-RA5R (ブレーキ付き)									
ストローク	50	100	150	200	250	300			
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5			
l	138	188	238	288	338	388			
質量(kg)	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1			

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。

1100E277 AV7777 AM LEDVIANTE A CENTER ATTACKED OF EACH OF THE CONTRACTOR OF THE CONT										
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点						
電磁弁モード		SCON-C-60(1)-NP-2-(2)	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC		_	→P385		
シリアル通信 タイプ		30014-0-000-111-2-6	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA		7500		
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-3-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425		

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

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

■型式項目

S2-RA13R ロボシリンダ 超高推力ロッドタイプ 本体幅130mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

RCS2 - RA13R-750 シリーズ -- タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

I:インクリメンタル 750:サーボモータ 仕様 A:アブソリュート 750W 仕様

2.5: 2.5mm 50:50mm 1.25:1.25mm 200:200mm (50mm毎設定) 適応コントローラ T2:SCON

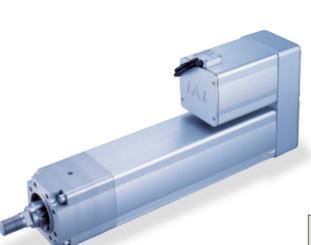
T2

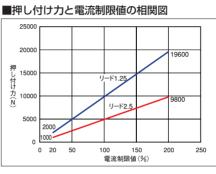
N:無し P:1m S:3m M:5m □・長さ指定

ケーブル長

R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。





注意:

オプション

価格表参照

下記オプション

- ●押付け力と電流制限値との関係 は目安の数字ですので、実際の 数字とは多少の誤差が生じます。
- ●電流制限値が低いと押付け力が ばらつく場合がありますので、
- 20%以上でご使用ください。 ●押付け動作時の移動速度は10 mm/s固定となります。 グラフは10mm/sで押付け た時のもので、速度が変わると 押付け力は低下しますのでご注
- 意ください。 ●動作条件によっては、モータの 温度上昇により押付け力が低下 する場合があります

技術資料 **P.451**



- (1)押し付け動作を行なう場合、設定した押し付け力によって連続使用時間が 決まっています。また通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、定格推力より小さい必要があります。 詳細は選定資料 (→P494) をご参照ください。
- (2)可搬質量はリード2.5が加速度0.02G、リード1.25が加速度0.01Gで動 作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。
- (4)ブレーキ付(オプション)の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキ ボックス (付属品 P188参照) が必要になります。

アクチュエータスペック

■ ロードレ可拠歴皇

■リートとり放兵里									
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大加速度 (G)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	連続押付力 (N)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA13R-①-750-2.5-②-T2-③-④	750	2.5	0.02	400	200	5106	3567	9800	50~ 200
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④		1.25	0.01	500	300	10211	7141	19600	(50mm 毎)

■ストロークと最高速度

ストローク リード(mm)	50	100	150	200			
2.5	85	120	125				
1.25	62						

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

	タイプ記号						
②ストローク	RA13R						
(mm)	①エンコーダ種類						
(11111)	インクリ		アブソリュート				
	1tタイプ(リード2.5)	2tタイプ(リード1.25)	1tタイプ(リード2.5)	2tタイプ(リード1.25)			
50	_	_	_	_			
100	_	-	_	_			
150	_	_	_	_			
200	_	-	_	_			

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

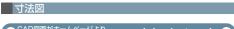
④オプション価格表(煙淮価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格			
ブレーキ(ブレーキボックス付)	В	→P188	_			
ブレーキ(ブレーキボックス無)	BN	→P188	_			
モータ上側折り返し	MT1/MT2/MT3	→P188	_			
モータ右側折り返し	MR1/MR2	→P188	_			
モータ左側折り返し	ML1/ML3	→P188	_			
フランジ	FL	→P439	_			
フート金具	FT	→P441	_			

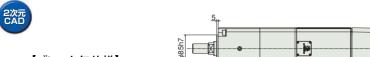
アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ32mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	0.2mm以下
ロッド径	φ50mm(ボールスプライン)
ロッド許容負荷モーメント	120N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	5000kmまたは押し付け1000万回(※1)

(※1)押し付け回数は最大押し付け力・押し付け移動量1mmで動作させた場合です。

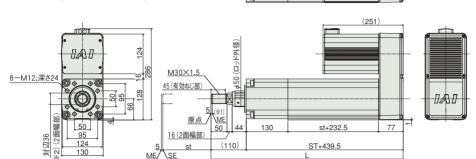


CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



【ブレーキ無仕様】

【ブレーキ付仕様】



特注対応のご案内

- 译 P.454
- ※1. 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。※2. 2面幅の向きは製品によって異なります。
- SF:ストロークエンド

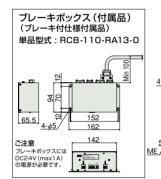
ME:メカエンド

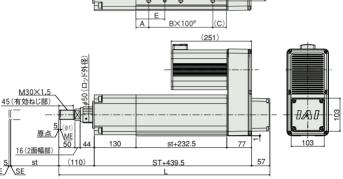
- ご注意 -

ブレーキ付仕様(オプション型式 -B)にはブレ ーキボックスが必ず付属します。

ブレーキ付仕様のアクチュエータ本体だけ手配 したい場合は、オプション型式-BNをご選択下 さい。

<u>2</u>-ø8H7 深さ10 D-M12 深さ18 E





■ストローク別寸法・質量 RCS2-RA13R(ブレーキなし)

11002 111 (11011 (7) 110.07							
ストロ-	-ク	50	100	150	200		
L		599.5	649.5	699.5	749.5		
Α		40	65	40	65		
В		2	2	3	3		
С		42.5	67.5	42.5	67.5		
D		6	6	8	8		
Е		90	115	90	115		
質量(k	g)	33	34	35	36		

nuoz-na io	ロ(フレ	-4192	- /	
ストローク	50	100	150	200
L	656.5	706.5	756.5	806.5
Α	40	65	40	65
В	2	2	3	3
С	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
Е	90	115	90	115
質量(kg)	35	36	37	38

モータ折返し方向/ケーブル取出位置(オプション)

ご注意

モータ折返し方向/ケーブル 取出位置は必ずいずれかの記 号を型式にご記入下さい。















オプション記号	MT1	MT2	МТЗ	MR1	ML1	MR2	ML3
モータ折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-750①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能 単相AC	単相AC	最大 1569VA		→P385	
シリアル通信 タイプ		300N-0-7300-NF-2-@	シリアル通信 専用タイプ	64点	200V	※1軸仕様 750W動作 の場合	_	75363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)				

※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は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。

CS2-RGS4C ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体経 ϕ 37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 - RGS4C -シリーズ — タイプ エンコーダ種類

> 1:インクリメンタル A·アブソリュート 仕様

干一夕種類 20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

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

かからない場合の数値です

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

価格表参照

オプション

下記オプション

X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

高加減速対応



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可			ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	
ロージャ ローンコーガ番類 ロフトローク 回流ホコントロ	_= 00	- ∵ıı.≡	□ + →	21771		

■ストロークと最高速度

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が

付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

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

(単位はmm/s)

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

③ストローク別価格表(標準価格)

多大「ローンが間泊数(赤牛間泊)									
		タイプ	プ記号						
	RGS4C								
③ストローク	①エンコーダ種類								
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート					
	モーク	マW数	モータW数						
	20W	30W	20W	30W					
50	_	_	_	_					
100	_	_	_	_					
150	_	_	_	_					
200	_	_	_	_					
250	_	_	_	_					
300	_	_	_	_					
100 150 200 250									

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_
(·····•)			

(※1) 20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。

(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

20 w



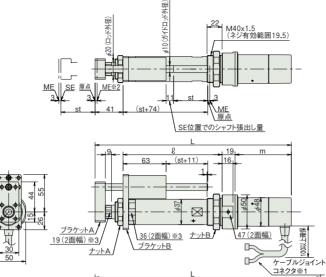


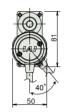
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

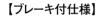
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

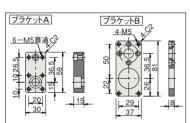
特注対応のご案内

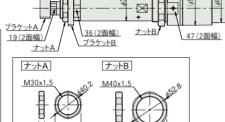
【ブレーキ無仕様】











P

(st+11)

19

16 47 m

■ストローク別寸法・質量

BCS2-BGS4C(ブレーキなし)

	NU32-NU34U()D-+&U)								
	ストローク		50	100		200		300	
	_	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	
	L	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	
		e	145	195	245	295	345	395	
İ	m	20W		80.5					
	m	30W			95	5.5			
	質	量(kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	

DCG3 DCG4C	$(\rightarrow$	'ı	+4+	±
RCS2-RGS4C	ノ	レー	+1 1	さ

•	11002-1100-0 (77 - 1132)								
	スト	ーーク	50	100	150	200	250	300	
Γ	_	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	
ı	_	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	
		&	145	195	245	295	345	395	
Γ	20W			123.5					
	m	30W			13	8.5			
	質	量(kg)	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	

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
ポジショナー モード		SCON-C-20①-NP-2-③ 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-1-20①-NP-2-3 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	Pilla	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-@-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。

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

RCS2-RGS5C ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 - RGS5C -タイプ エンコーダ種類 干一夕種類 ストローク

1:インクリメンタル A·アブソリュート 仕様

60: サーボモータ 16:16mm 60W 8: 8mm 100:サーボモータ 4: 4mm 100W

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

R□□:ロボットケーブル

高加減速対応

(※1)60W全機種と 100Wリード4は除く

(% 1)

技術資料

全 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。 OIN, (2) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速仕様は1G(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) 選定上0 注意

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

付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)	3302 <	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGS5C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12.0	1.3	63.8	
RCS2-RGS5C-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	50~300
RCS2-RGS5C-①-100-16-②-③-④-⑤		16	15.0	2.8	105.8	(50mm毎)
RCS2-RGS5C-①-100-8-②-③-④-⑤	100	8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGS5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	
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	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

②ストローク別価格表(標準価格)

(3人トローンが)画格衣(信牟画格)						
		タイプ	プ記号			
		RGS	35C			
②ストローク		①エンコ	ーダ種類			
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
	モーク	タW数	モータW数			
	60W	100W	60W	100W		
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P441	_
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	→右ページ	_
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_

(※1) 60W全機種と100Wリード4は高加減速対応で使用出来ません。

内容 ボールネジ φ12mm 転造C10 駆動方式 繰り返し位置決め精度 ±0.02mm ロストモーション ガイド O 1mm以下 シングルガイド・ガイドロッド径 ϕ 12mm・ボールプッシュタイプ ロッド径 φ30mm ロッド不回転精度 ±0.1度 使用周囲温度・湿度 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

P.454

60 w

100 w

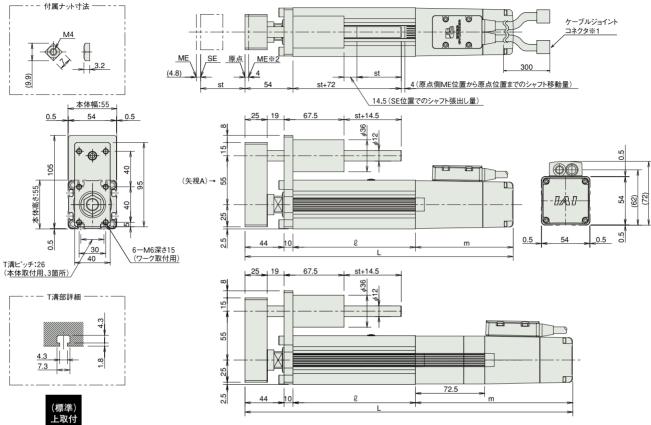




※RGS5Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので ご注意下さい。

**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 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 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



■ストローク別寸法・質量

-	RCS2-RGS5C(フレーキなし)							
	スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
ı		60W	284	334	384	434	484	534
-	L	100W	302	352	402	452	502	552
I	£		138	188	238	288	338	388
I	m	60W		92				
-	m	100W		110				
I	質量(kg) 25 28 32 36 39 4			43				

RCS2-RGS5C(ブレーキ付き)

	1,150							
スト	トローク	50	100	150	200	250	300	
-	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	
_	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	
	£	138	188	238	288	338	388	
	60W			16	4.5			
m	100W	182.5						
質	量(kg)	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	

適応コントローラ

本体

GS3 下取付 ガイド取付方向(矢視Aの場合)

GS2 右取付

GS4 左取付

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点						
電磁弁モード		SCON-C-60①-NP-2-③	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	· 単相AC	単相AC		_	→P385	
シリアル通信 タイプ		SCON-C-100①②-NP-2-③	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		7-365		
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V		150W動作			
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-③ SSEL-C-1-100①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	Qのみ)	-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-@-1-100①②-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425		

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

CS2-RGS4D

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCS2 - RGS4D -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 干---夕種類

!:インクリメンタル Δ·アブソリュート 仕様

20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm

30W

ストローク

T1:XSEL-J/K 50:50mm T2:SCON 300:300mm SSEL (50mmピッチ毎設定)

XSEL-P/Q

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

価格表参照 R□□:ロボットケーブル

オプション

下記オブション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可	***	定格推力	ストローク
<u>工</u> 以	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(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

③ストローク別価格表(標準価格)

少入「ローノが順行教(標準順行)							
		タイプ	プ記号				
		RGS	54D				
③ストローク		①エンコ	ーダ種類				
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート			
	モータ	タW数	モータW数				
	20W	30W	20W	30W			
50	_	_	_	_			
100	_	_	_	_			
150	_	_	_	_			
200	_	_	_	_			
250	_	_	_	_			
300	_	_	_	_			

⑤ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑥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
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

特注対応のご案内

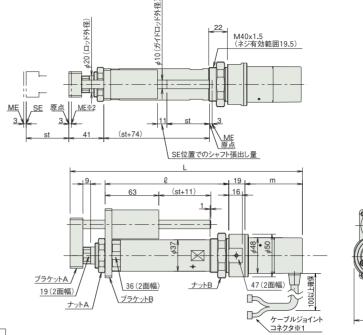
20 w

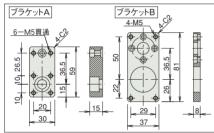
寸法図

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

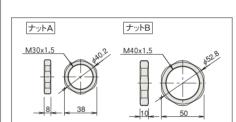


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





30



■ストローク別寸法・質量

RU32-RU34D(7V-+&U)							
スト	ーーク	50	100	150	200	250	300
-	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
L	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
Q.		145	195	245	295	345	395
20W				58	3.5		
E	30W			73	3.5		
質	量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

RCS2-RGS4Dにはブレーキ付きの 設定がありません。

П	適応コン	\overline{ND}	;

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	· 単相AC		_	→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA	_	75363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Tillea	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-4 XSEL-3-1-30D①-N1-EEE-2-4	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

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

RCS2-RGS7AD ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目 RCS2 - RGS7AD -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

1:インクリメンタル

モータ種類 リード 60: サーボモータ 12:12mm

60W

100:サーボモータ

100W

6: 6mm 3: 3mm

※リード3は60Wのみの設定です。

ストローク 50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

ケーブル長

オプション

価格表参照

下記オプション

R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

本ページ記載の製品を選定される場合は、 新シリーズ「RCS2-SRGS7BD」 のご使用(切替)を推奨いたします。 詳細はカタログ 「RCS2-SRA7(CJ0140-1A)」を ご覧下さい。



技術資料 **译 P.451**



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量はモータ60Wが加速度0.15G(リード12)、0.1G(リード6)、 0.05G(リード3)、モータ100Wが加速度0.2G(リード12)、0.1(リード 6)で動作させた時の値です。 加速度は上記の値が最大値となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGS7AD-I-60-12-①-②-③-④		12	10.0	1.5	85.3	
RCS2-RGS7AD-I-60-6-①-②-③-④	60	6	20.0	6.0	169.5	
RCS2-RGS7AD-I-60-3-①-②-③-④		3	40.0	14.5	340.1	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS7AD-I-100-12-①-②-③-④	100	12	15.0	4.5	141.1	
RCS2-RGS7AD-I-100-6-①-②-③-④	100	6	30.0	11.5	283.2	
	[D]					

■ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)				
12	600	505				
6	300	250				
3	150	125				
		(単位はmm/s)				

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ 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	タイプ記号 RGS7AD エンコーダ種類					
(mm)	インクリメンタル					
	モータW数	モータW数				
	60W	100W				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250						
300	_	_				

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

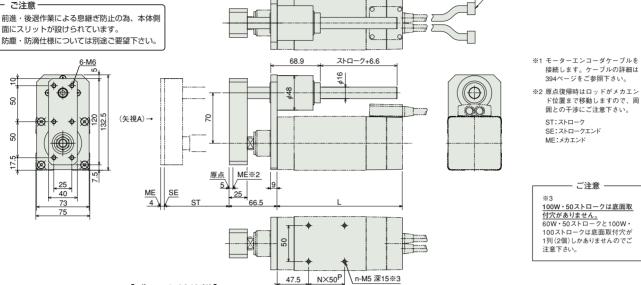
④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P441	_
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	→右ページ	_

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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径ø16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

100 w





【ブレーキ付仕様】 ■ストローク別寸法・質量 ストローク+6.6 68.9 RCS2-RGS7AD(ブレーキなし) φ16

50.7

35.5

	11002-11007 AB (77 - 1 40)							
	スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
		L	128	178	228	278	328	378
	N	60W	_	1	2	3	4	5
'	ן גיו	100W	_	_	1	2	3	4
Γ.	n	60W	2	4	6	8	10	12
'	'' [100W		2	4	6	8	10
質	量	60W	3.2	3.8	4.3	4.8	5.3	5.9
(k	(g)	100W	3.3	3.9	4.4	4.9	5.4	6.0

RCS2-RGS7AD(ブレーキ付き)

	ストローク L		50	100	150	200	250	300
			163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
	Ν	60W	_	1	2	3	4	5
	IV	100W	_	_	1	2	3	4
	<u></u>	60W	2	4	6	8	10	12
	n	100W	-	2	4	6	8	10
E S	質量	60W	3.5	4.1	4.6	5.1	5.6	6.2
	(kg)	100W	3.6	4.2	4.7	5.2	5.7	6.3

適応コントローラ

上取付

本体

GS3 下取付

ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

左取付

GS2 右取付

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。

2

原点

SE

ST

ME*2

166.5

25

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード	ド 一ド 通信		最大512点の 位置決めが可能	512点	単相AC			
電磁弁モード		SCON-C-60I-NP-2-①	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				→P385
シリアル通信 タイプ			SCON-C-100I-NP-2-①	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA	
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-① SSEL-C-1-100I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-60I-N1-EEE-2-3 XSEL-@-1-100I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

ご注意 XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはRA7AD/RA7BDタイプは 接続できませんのでご注意下さい。

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

サーボモータ 150 w

■型式項目 RCS2 - RGS7BD -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

1:インクリメンタル

モータ種類 リード 100:サーボモータ 16:16mm 100W 8: 8mm 150:サーボモータ 4: 4mm

150W

50:50mm

※リード4は100Wのみの設定です。

RCS2-RGS7BD ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン (直緒) 仕様

300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

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

適応コントローラ

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

ケーブル長

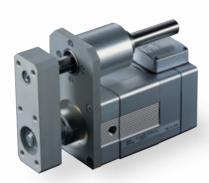
ー オプション

価格表参照

下記オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

本ページ記載の製品を選定される場合は、 新シリーズ「RCS2-SRGS7BD」 のご使用(切替)を推奨いたします。 詳細はカタログ 「RCS2-SRA7(CJ0140-1A)」を ご覧下さい。



技術資料 **译 P.451**



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量はモータ100Wが加速度0.25G(リード16)、0.17G(リード8)、 0.1G(リード4)、モータ150Wが加速度0.3G(リード16)、0.2(リード8) で動作させた時の値です。 加速度は上記の値が最大値となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)			定格推力	ストローク (mm)
	(VV)	(11111)	水平(kg)	世世(kg)	(IV)	(111111)
RCS2-RGS7BD-I-100-16-①-②-③-④		16	10.0	2.5	105.8	
RCS2-RGS7BD-I-100-8-①-②-③-④	100	8	22.0	8.0	212.7	
RCS2-RGS7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	40.0	18.5	424.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	15.0	5.5	158.8	
RCS2-RGS7BD-I-150-8-①-②-③-④	130	8	35.0	13.5	318.5	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・					
	タイプ記号				
	RGS	7BD			
①ストローク	エンコーダ種類				
(mm)	インクリメンタル				
	モータW数	モータW数			
	100W	150W			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			

注. 150Wには50ストロークの設定がありませんのでご注意下さい。

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

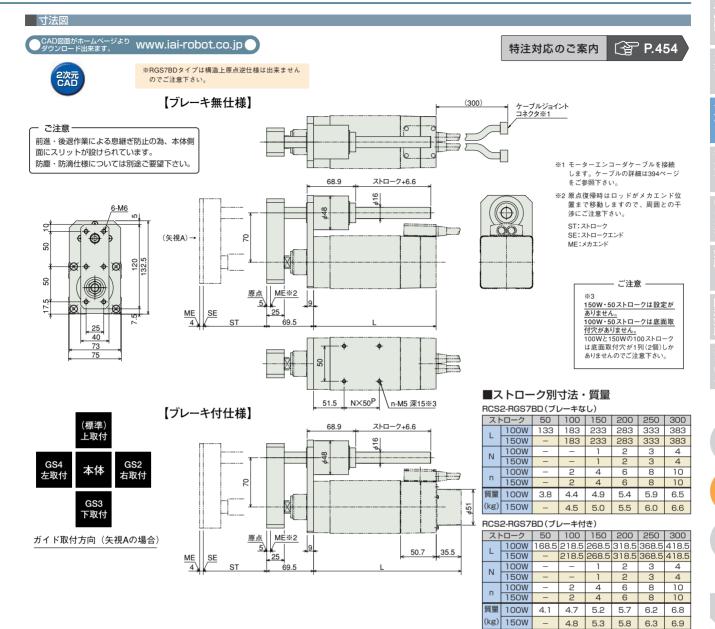
④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P441	_
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	→右ページ	-

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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径ø16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

100 w サーボモータ

150 w



適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナー モード				最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-100I-NP-2-①	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		→P385	
シリアル通信 タイプ		SCON-C-150I-NP-2-①	シリアル通信 専用タイプ	64点			-	7500	
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-1-100I-NP-2-① SSEL-C-1-150I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-100I-N1-EEE-2-3 XSEL-@-1-150I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425	

ご注意 XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはRA7AD/RA7BDタイプは 接続できませんのでご注意下さい。

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

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

RCS2-RGD4C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 - RGD4C -シリーズ — タイプ - エンコーダ種類

> 1:インクリメンタル A·アブソリュート 仕様

干---夕種類 20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

OIN,

選定上0 注意

ストローク

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

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

ケーブル長

R□□:ロボットケーブル

高加減速対応

オプション

価格表参照

下記オプション

(% 1)

(※1)20W全機種と 30Wリード3は除く

全 P.451 技術資料

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

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が

かからない場合の数値です 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード			定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

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

	②ストローク別価格表(標準価格)							
ı		タイプ記号						
			RGI	04C				
	②ストローク	①エンコーダ種類						
	(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート			
		モーク	マW数	モータW数				
		20W	30W	20W	30W			
	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
ロボットケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_
原点確認センサ(※2)	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_

(※1) 20W全機種と30Wリード3は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 φ 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使田周囲温度・温度	N~40℃ 85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

特注対応のご案内

20 w

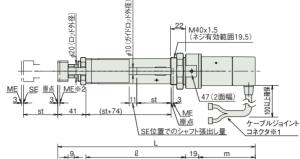


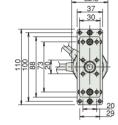


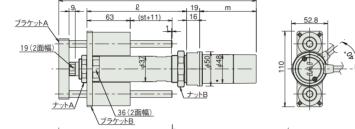


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】

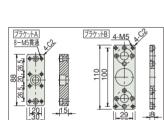


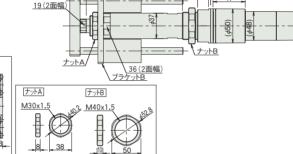




19

【ブレーキ付仕様】





. (st+11)

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C(ブレーキなし)

HOULTION (NO 1.00)							
スト	トローク	50	100	150	200	250	300
_	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
L	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
e e		145	195	245	295	345	395
20W		80.5					
m	30W			95	5.5		
質	量(kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCS2-RGD4C(ブレーキ付き)

11002 1102 10 () 2 11110)							
スト	ーローク	50	100	150	200	250	300
-	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
L	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
Q.		145	195	245	295	345	395
20W			123.5				
m	30W			13	8.5		
質	量(kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

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。

ブラケットA

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ					
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点									
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-③	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385					
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D①@-NP-2-3	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA	_	75363					
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	=#840	※1軸仕様150W動作の場合							
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-③ SSEL-C-1-30D①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点		(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-@-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。

RCS2-RGD5C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 - RGD5C -シリーズ — タイプ - エンコーダ種類 干一夕種類 ストローク 適応コントローラ オプション

> 1:インクリメンタル A·アブソリュート 仕様

60: サーボモータ 16:16mm 60W 8: 8mm 100:サーボモータ 4: 4mm 100W

T1:XSEL-J/K 50:50mm T2:SCON 300:300mm SSEL (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

価格表参照 R□□:ロボットケーブル

下記オブション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応 (*1)



選定上の 注意

(2) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速仕様は1G(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)

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		リード	707 (33307 (定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGD5C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12.0	1.3	63.8	
RCS2-RGD5C-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	50~300
RCS2-RGD5C-①-100-16-②-③-④-⑤		16	15.0	2.8	105.8	(50mm毎)
RCS2-RGD5C-①-100-8-②-③-④-⑤	100	8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

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

②人トローク別価格表(標準価格)							
		タイプ	プ記号				
		RGI	D5C				
②ストローク	①エンコーダ種類						
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート			
		タW数	モータW数				
	60W	100W	60W	100W			
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
ロボットケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

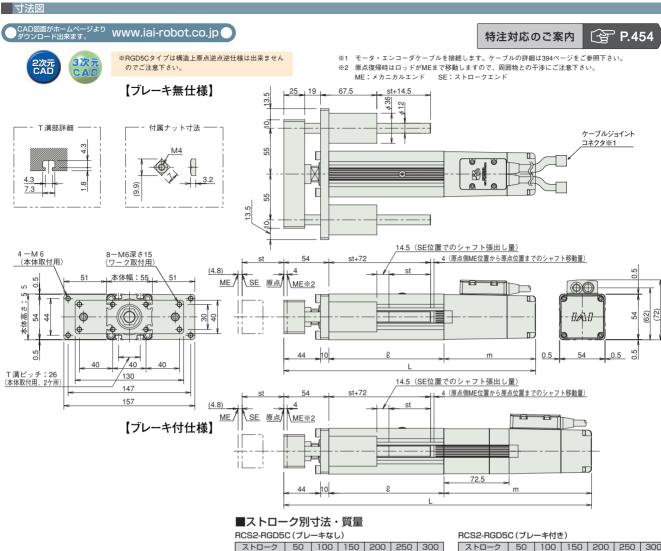
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P441	_
高加減速対応(※1)	HA	→P442	_

(※1) 60W全機種と100Wリード4は高加減速対応で使用出来ません。

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ12mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

100 w





TICOL TIOLOG (77 TIGO)								
スト	ストローク		100	150	200	250	300	
	60W	284	334	384	434	484	524	
_	100W	302	352	402	452	502	552	
	l	138	188	238	288	338	388	
	60W			9	2			
m	100W	W 110						
質	量(kg)	2.7	3.0	3.4	3.8	4.2	5.5	

	11002-110000 (70-4132)							
	ストローク		50	100	150	200	250	300
I	_	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
١	_	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
I		&	138	188	238	288	338	388
I		60W			16	4.5		
	m	100W			18	2.5		
	質	量(kg)	3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

'连亡一'		
11古11/1	7 P	
たさ//いー・		

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-60①-NP-2-③	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC		_	→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-100①@-NP-2-③	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA		75363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-3 SSEL-C-1-100①2-NP-2-3	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-@-1-100①②-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425

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

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

RCS2-RGD4D

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ ビルドイン仕様

■型式項目 RCS2 - RGD4D -シリーズ — タイプ - エンコーダ種類

> 1:インクリメンタル Δ·アブソリュート 仕様

干---夕種類 20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ

30W

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

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

オプション 下記オブション 価格表参照

R□□:ロボットケーブル



OIN,

(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。

技術資料

- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式 ====================================		リード	最大可	***	定格推力	ストローク
土.	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCS2-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCS2-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCS2-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

译 P.451

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

②ストローク別価格表(標準価格)

		н/							
		タイプ	プ記号						
		RGD4D							
②ストローク	①エンコーダ種類								
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート					
	モータW数		モータW数						
	20W	30W	20W	30W					
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
トラニオン金具(後)	TRR	→P446	_

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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				
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールプッシュタイプ				
ロッド径	φ20mm				
ロッド不回転精度	±0.05度				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)				

特注対応のご案内

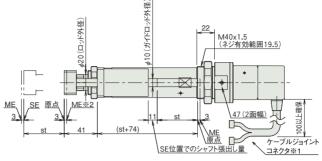
P.454

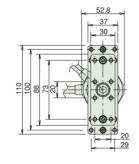
寸法図 CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp

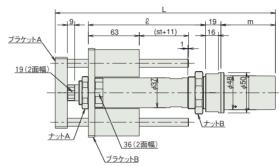


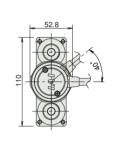
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

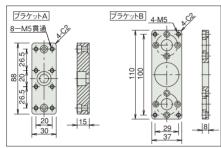
【ブレーキ無仕様】

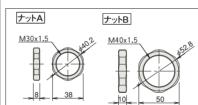












■ストローク別寸法・質量

RUSZ-RUD4D(7D-+&U)								
スト	ストローク		100	150	200	250	300	
	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	
_	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	
	&	145	195	245	295	345	395	
20W		58.5						
1111	30W	73.5						
質	量(kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7	
	L m	Z ← □ − 2 L 20W 30W ℓ 20W	X ► □ − 2 50 L 20W 263.5 30W 278.5 ℓ 145 m 20W 30W	A h □ − ½ 50 100 L 20W 263.5 313.5 30W 278.5 328.5 ℓ 1.45 195 m 20W 30W	L 20W 263.5 313.5 363.5 30W 278.5 328.5 378.5	A D D D D D D	Z U D S S S S S S S S S	

RCS2-RGD4Dにはブレーキ付きの 設定がありません。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC		_	→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA		75363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	200V		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-4 XSEL-3-1-30D①-N1-EEE-2-4	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

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

RCS2-RGD7AD

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCS2 - RGD7AD -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

!:インクリメンタル

干---夕種類 リード 60: サーボモータ 12:12mm 60W 100:サーボモータ

100W

6: 6mm 3: 3mm

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定) ※リード3は60Wのみの設定です。

ストローク

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

R□□:ロボットケーブル

ケーブル長

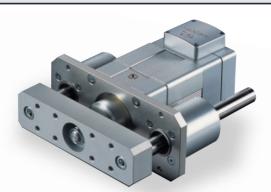
オプション

価格表参照

下記オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

本ページ記載の製品を選定される場合は、 新シリーズ「RCS2-SRGD7BD」 のご使用(切替)を推奨いたします。 詳細はカタログ 「RCS2-SRA7(CJ0140-1A)」を ご覧下さい。



技術資料 **译 P.451**



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量はモータ60Wが加速度0.15G(リード12)、0.1G(リード6)、 0.05G(リード3)、モータ100Wが加速度0.2G(リード12)、0.1(リード 6)で動作させた時の値です。 加速度は上記の値が最大値となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

力型式		リード			定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGD7AD-I-60-12-①-②-③-④		12	10.0	0.9	85.3	
RCS2-RGD7AD-I-60-6-①-②-③-④	60	6	20.0	5.4	169.5	
RCS2-RGD7AD-I-60-3-①]-②-③-④	ı	3	40.0	13.9		50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD7AD-I-100-12-①-②-③-④	100	12	15.0	3.9	141.4	
RCS2-RGD7AD-I-100-6-①-②-③-④	100	6	30.0	10.9	283.2	

■ストロークと最高速度

ストロークリード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125
		(単位はmm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

③ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号			
	RGD	7AD		
①ストローク	エンコーダ種類			
(mm)	インクリメンタル			
	モータW数	モータW数		
	60W	100W		
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

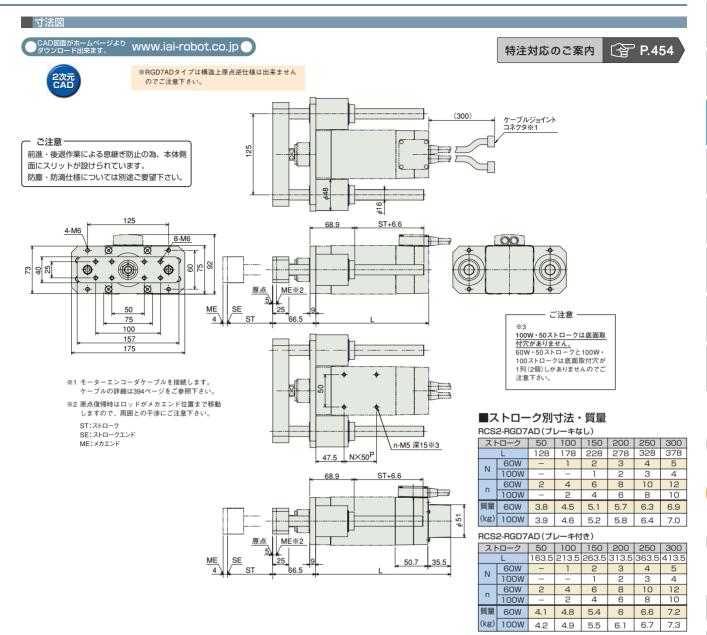
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P441	_

※60Wの50ストローク及び100Wの50·100ストロークはフート金具が設置出来 ませんのでご注意下さい。

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				
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ16mm・ボールプッシュタイプ				
ロッド径	φ30mm				
ロッド不回転精度	±0.08度				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)				

100 w





適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点					
電磁弁モード		SCON-C-60I-NP-2-①	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385	
シリアル通信 タイプ		SCON-C-100I-NP-2-①	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		75365	
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V		150W動作		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-① SSEL-C-1-100I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-@-1-60I-N1-EEE-2-3 XSEL-@-1-100I-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			_	→P425	

XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはRA7AD/RA7BDタイプは ご注意 接続できませんのでご注意下さい。

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

サーボモータ 150 w

RCS2-RGD7BD

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕

■型式項目 RCS2 - RGD7BD -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

1:インクリメンタル

干---夕種類 リード 100:サーボモータ 16:16mm 100W

150W

8: 8mm 150:サーボモータ 4: 4mm

300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

T1:XSEL-J/K 50:50mm T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

ケーブル長

価格表参照 R□□:ロボットケーブル

オプション

下記オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

本ページ記載の製品を選定される場合は、 新シリーズ「RCS2-SRGD7BD」 のご使用(切替)を推奨いたします。 詳細はカタログ 「RCS2-SRA7(CJ0140-1A)」を ご覧下さい。



技術資料

译 P.451



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量はモータ100Wが加速度0.25G(リード16)、0.17G(リード8)、 0.1G(リード4)、モータ150Wが加速度0.3G(リード16)、0.2(リード8) で動作させた時の値です。 加速度は上記の値が最大値となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		リード			定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGD7BD-I-100-16-①-②-③-④		16	10.0	1.9	105.8	
RCS2-RGD7BD-I-100-8-①-②-③-④	100	8	22.0	7.4	212.7	
RCS2-RGD7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	40.0	17.9	424.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	15.0	4.9	158.8	
RCS2-RGD7BD-I-150-8-①-②-③-④	130	8	35.0	12.9	318.5	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

・ クリロークが幅位数(水平価位)					
	タイプ記号 RGD7BD				
①ストローク	エンコーダ種類				
(mm)	インクリメンタル				
	モータW数	モータW数			
	100W	150W			
50	_	_			
100	_	_			
150					
200					
250					
300	_	_			

注. 150Wには50ストロークの設定がありませんのでご注意下さい。

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

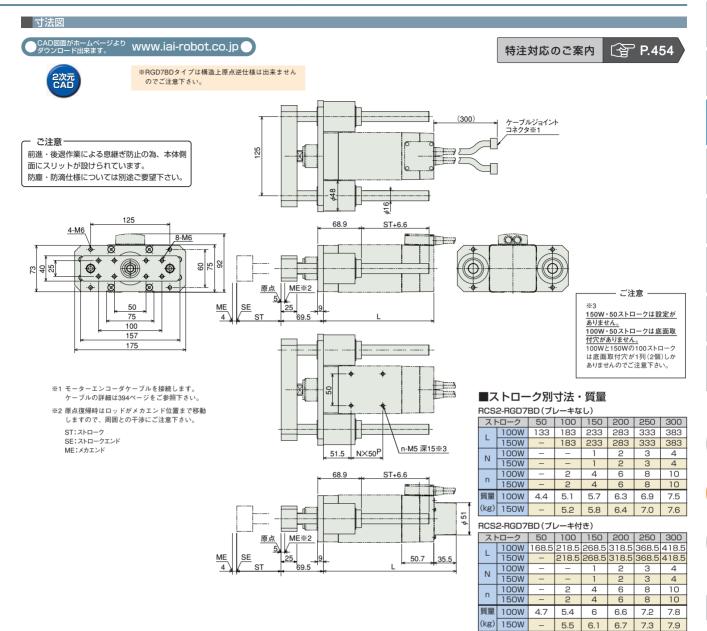
④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P437	_
ブレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P441	_

※50・100ストロークにはフート金具が設置出来ませんのでご注意下さい。

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
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

150 w



適応コントローラ

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

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

XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはRA7AD/RA7BDタイプは ご注意 接続できませんのでご注意下さい。

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

RCS2-RGD4R

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 - RGD4R -シリーズ — タイプ エンコーダ種類

1:インクリメンタル Δ·アブソリュート 仕様

干一夕種類 20: サーボモータ 12:12mm 20W 30: サーボモータ

30W

6: 6mm 3: 3mm

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

ストローク

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

下記オブション 価格表参照 R□□:ロボットケーブル

オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 **译 P.451**

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度 の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力が かからない場合の数値です。 付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P500)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCS2-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCS2-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCS2-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 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)

			41H/			
	タイプ記号					
		RGI	04R			
②ストローク	①エンコーダ種類					
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート			
	モータ	タW数	モータW数			
	20W	30W	20W	30W		
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格					
ブレーキ	В	→P437	_					
フート金具	FT	→P440	_					
フランジ金具(後)	FLR	→P438	_					
原点確認センサ	HS	→P442	_					
原点逆仕様	NM	→P442	_					
クレビス金具	QR	→P443	_					
背面取付用プレート	RP	→P444	_					

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

译 P.454

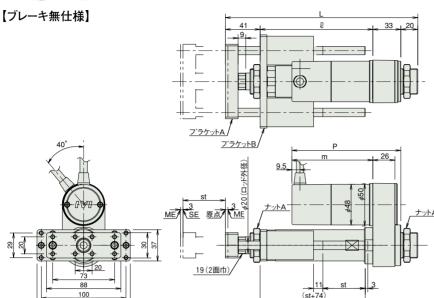
寸法図

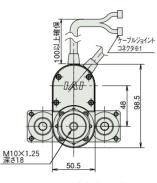
CAD図面がホームベージより WWW.iai-robot.co.jp



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 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 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。





■ストローク別寸法・質量

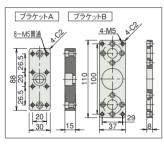
PCS2-PCD/IP(JI/-+trl.)

	1032-1004h(7V-+&U)							
ſ	スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
Ī	1	20W	227	277	327	377	427	477
-	L	30W	227	277	327	377	427	477
I	e e		133	188	233	288	333	383
I	m	20W			80).5		
-	m	30W			95	5.5		
Ī	Р	20W		113.5				
		30W	128.5					
Ι	質	量(kg)	1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0

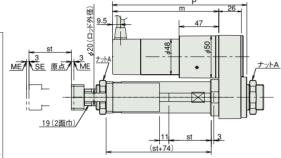
DOCO DOD	10/-11	/一キ付き
RCS2-RGD4	₽K(ノI	ノーキかっ

RCS2-RGD4R(プレーギ付き)							
スト	ーローク	50	100	150	200	250	300
-	20W	227	277	327	377	427	477
_	30W	227	277	327	377	427	477
	e	133	188	233	288	333	383
m	20W	123.5					
m	30W			13	8.5		
Р	20W			15	6.5		
-	30W			17	1.5		
質量(kg)		2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

【ブレーキ付仕様】



110



適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30Ď①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA	_	75360
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-3-1-20①-N1-EEE-2-4 XSEL-3-1-30D①-N1-EEE-2-4	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

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

ー体型型	MEMO
タイプイグ	
タロ イッ プド	
アクラブル	
グリッパ/ クリッパ/	
対 応 ル ン	
防滴対応	
コントローラ	
カ	
בו מגפר	
ルドイシ	
覧 返 を	
パルスモータ 20 p	
パルスモータ 28 P	
パルスモータ 35 P パルスモータ	
1(I)JZE-9 42 P 1(I)JZE-9 56 P	
パルスモータ 86 P	
サーボモータ 10 w サーボモータ	
サーボモータ 20 w サーボモータ 30 w	
#-#ξ-9 60 w	
サーボモータ 100 w サーボモータ	
#-#E-9 150 w #-#E-9 750 w	211

MEMO	ラーコー
	タステプイ
	夕口
	タロッド
	イテージ
	ラノドル
	ロッパ/ タリタゴ/ タゴ
	対ク
	ン
	防滴対
	lits
	コントローラ
	ر مر م
	35%
	D THE
	折
	R 返
	150 7 7 6
	パルスモータ 20 p
	パルスモータ 28 P
	パルスモータ 35 P
	パルスモータ
	42 p
	56 p
	86 P
	ุช−ポ€− <i>9</i> 10 w
	ซ−#₹− <i>9</i> 20 w
	#-#E-9 30 w
	サーボモータ
	60 w
	100 w
	ุช−ส€− <i>9</i> 150 w
<i>IAI</i> 212	サーボモータ 750 w

212