

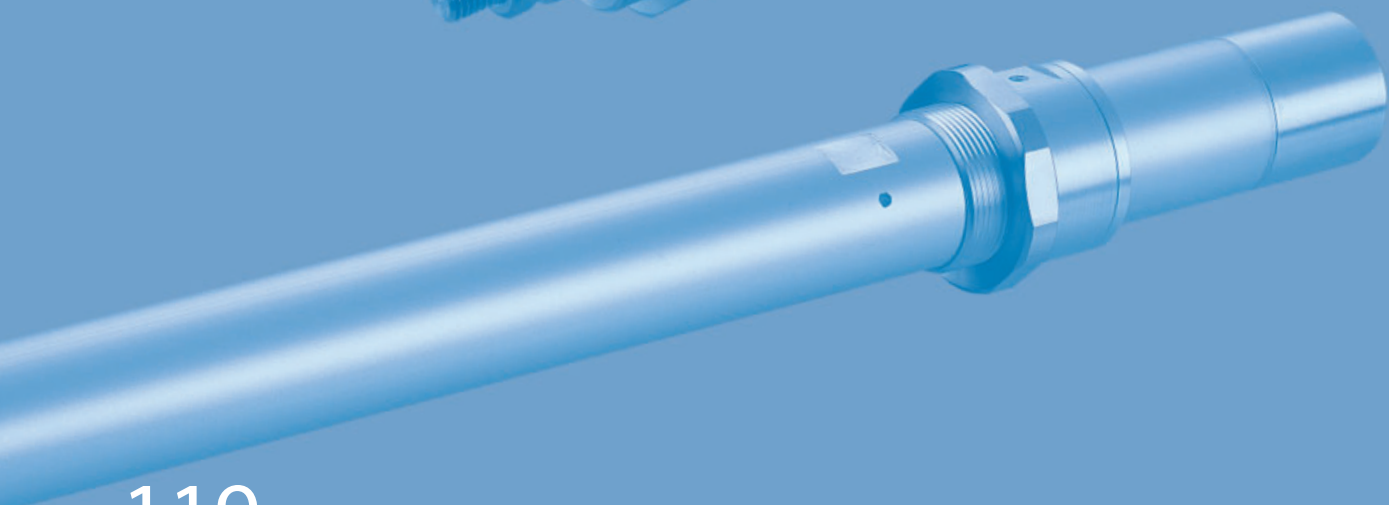
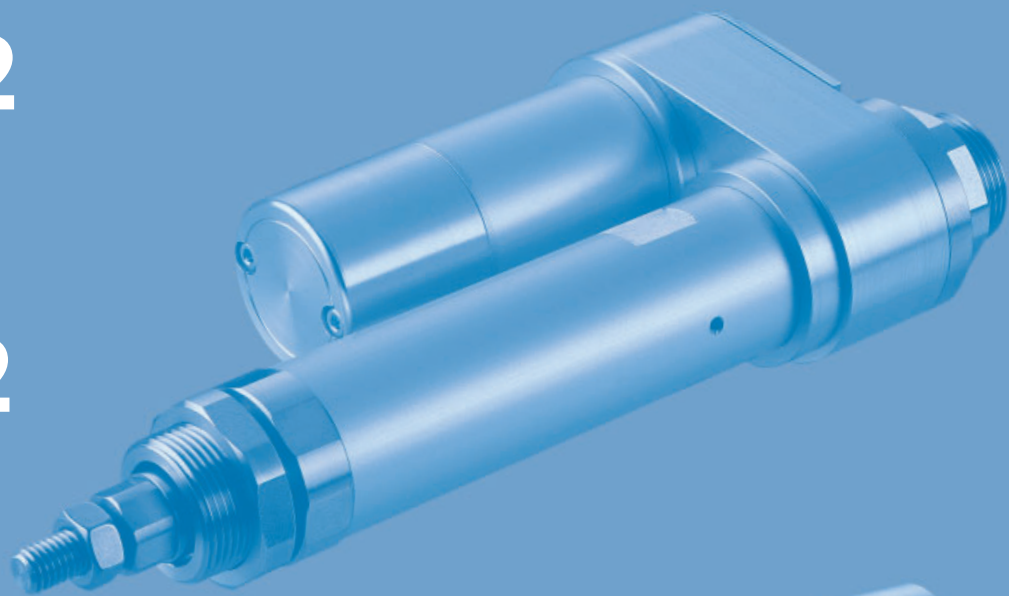


ロッドタイプ

RCP2

RCA

RCS2



コンパクト
一体型

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

テーブル
アシスト

名パン
タイプ

クリーン
対応

防滴対応

コンパクト

C カップリング

D ビルドイン

R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCP2 series パルスモータ タイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	幅25mm	RCP2-RA2C	121
			幅35mm	RCP2-RA3C	123
			幅45mm	RCP2-RA4C	125
			幅64mm	RCP2-RA6C	127
			幅100mm	RCP2-RA10C	129
	シングルガイド付タイプ	カップリングタイプ	幅45mm	RCP2-RGS4C	131
			幅64mm	RCP2-RGS6C	133
	ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	幅35mm	RCP2-RGD3C	135
			幅45mm	RCP2-RGD4C	137
幅64mm			RCP2-RGD6C	139	

RCA series 24V サーボモータ タイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RA3C	141	
			φ 37mm	RCA-RA4C	143	
			ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RA3D	145
		φ 37mm	RCA-RA4D	147		
		モータ折返しタイプ	φ 32mm	RCA-RA3R	149	
			φ 37mm	RCA-RA4R	151	
	シングルガイド付きタイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RGS3C	153	
			φ 37mm	RCA-RGS4C	155	
			ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RGS3D	157
		φ 37mm	RCA-RGS4D	159		
		ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3C	161
				φ 37mm	RCA-RGD4C	163
	ビルドインタイプ		φ 32mm	RCA-RGD3D	165	
	φ 37mm	RCA-RGD4D	167			
	モータ折返しタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3R	169		
φ 37mm		RCA-RGD4R	171			

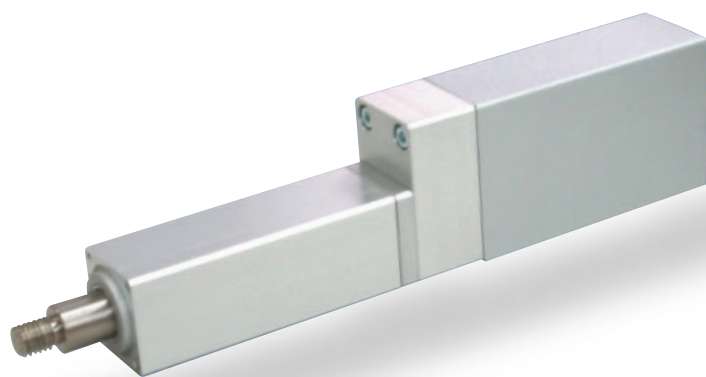
RCS2 series 200V サーボモータ タイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4C	173	
			幅55mm	RCS2-RA5C	175	
			ビルドインタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4D	177
		幅75mm	RCS2-RA7AD	179		
		モータ折返しタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4R	183	
			幅55mm	RCS2-RA5R	185	
			幅130mm	RCS2-RA13R	187	
		シングルガイド付きタイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RGS4C	189
				幅55mm	RCS2-RGS5C	191
	ビルドインタイプ			φ 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	φ 37mm	RCS2-RGD4C	199
		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			
モータ折返しタイプ		φ 37mm	RCS2-RGD4R	209		

RCP2-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

型式項目	RCP2	-	RA2C	-	I	-	20P	-	□	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20P:パルスモータ 20□サイズ	1: 1mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FL:フランジ FT:フート金具									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



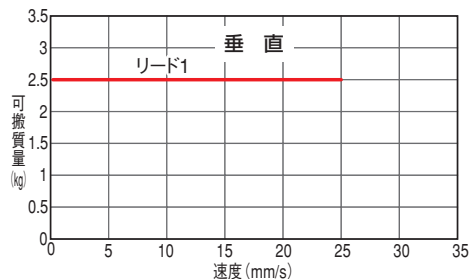
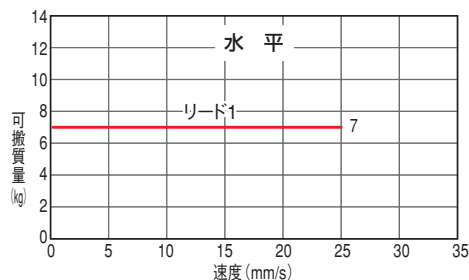
技術資料 P.451



- (1) 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、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N) (注1)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
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

(注1) 押付力のグラフは492ページをご参照下さい。

(単位はmm/s)

ストロークと最高速度

ストローク リード	25~100 (25mm毎)
1	25

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	
	RA2C	エンコーダ種類
25	—	インクリメンタル
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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは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)

寸法図

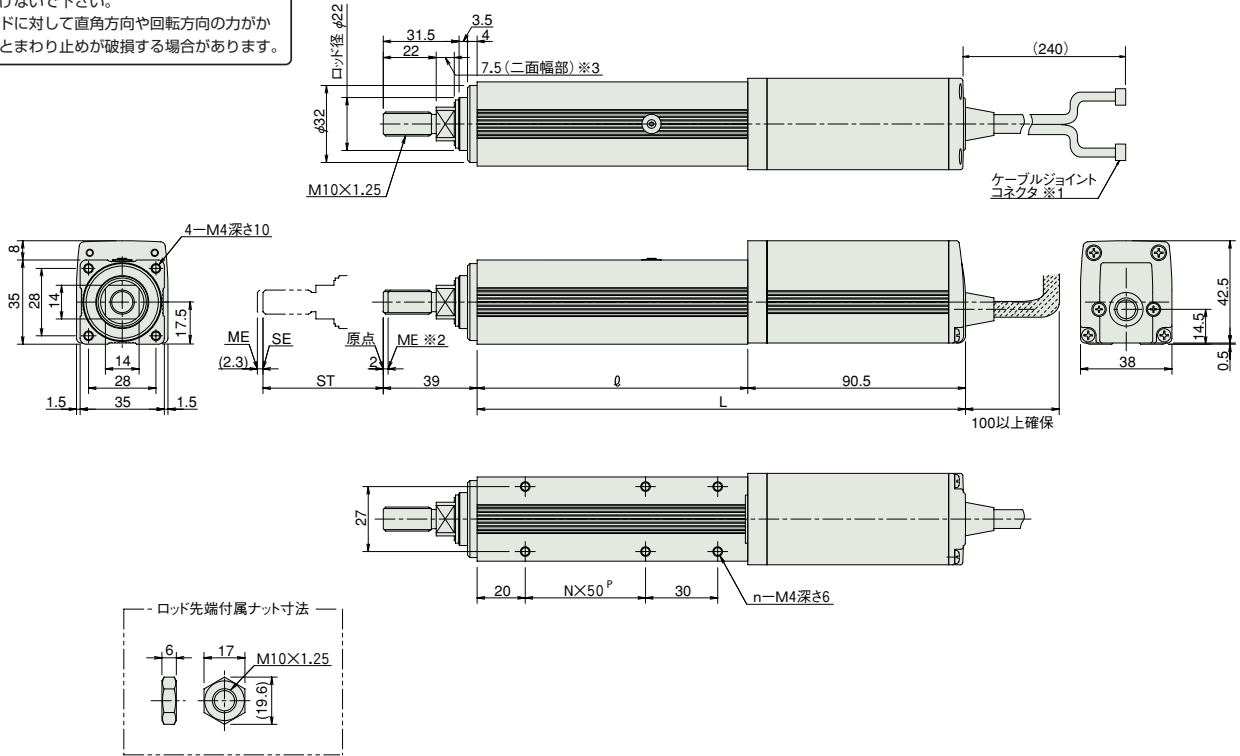
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 P.454

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。
- ※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
- ※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

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

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	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点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-				
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0									
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							
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)							
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ								
シリアル通信タイプ		PCON-SE-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

一体型
スライダ
ロッド
テーブル
名パン
防滴対応
コントローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

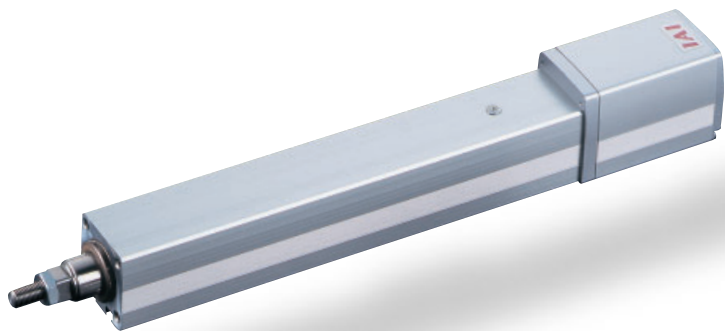
- 一体型
コントロール
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- テーブル
タイプ
- 名バ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ

RCP2-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	-	I	-	42P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ42□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	B: ブレーキ FL: フランジ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様											

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



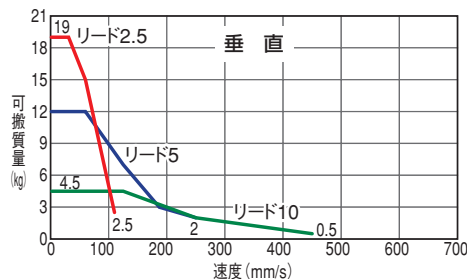
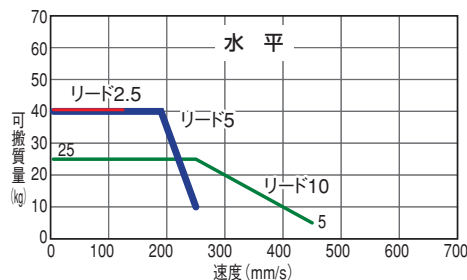
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2G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。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ください。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~4.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~12	284	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~19	358	

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

ストローク リード	最高速度 (mm/s)		
	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)

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	
	RA4C	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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)

- C カット
機能
- D ヒール
機能
- R 折り返し
機能

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

寸法図

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

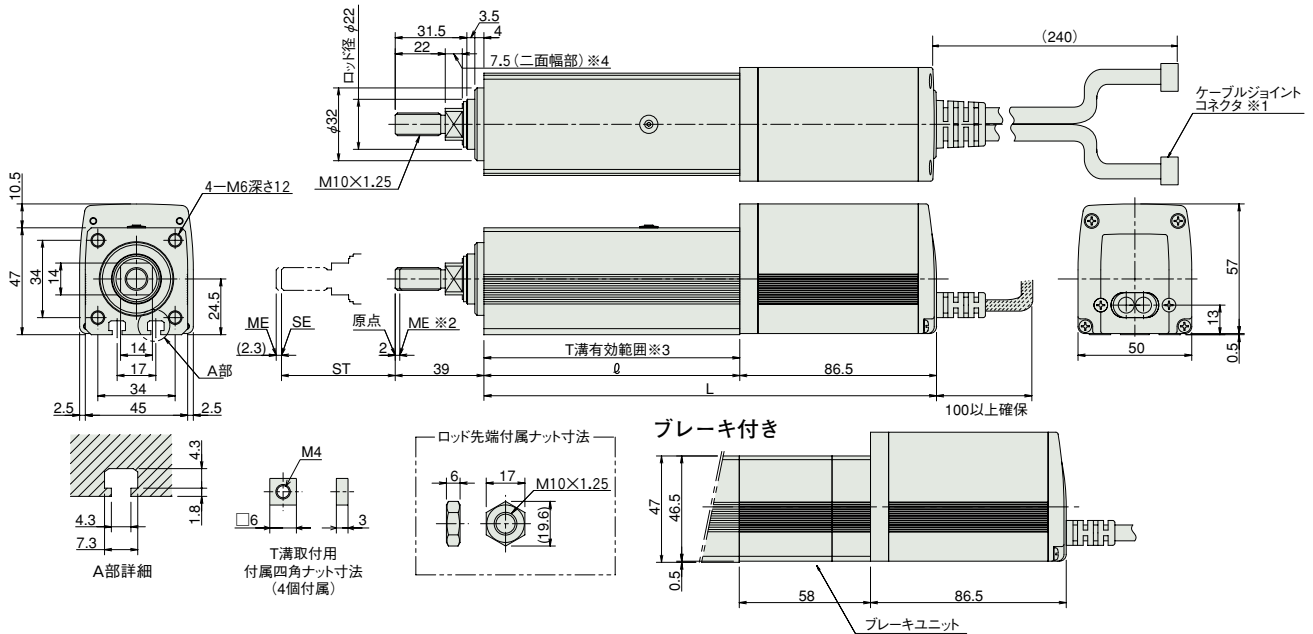


ご注意

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。

特注対応のご案内 P.454

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

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

適応コントローラ

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

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

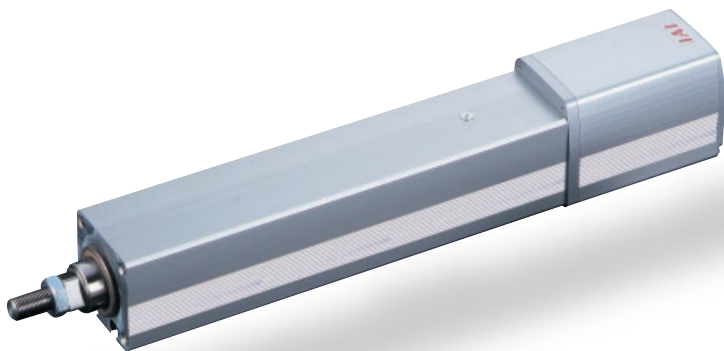
- コントローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブル
- パイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

RCP2-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	-	I	-	56P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様											

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



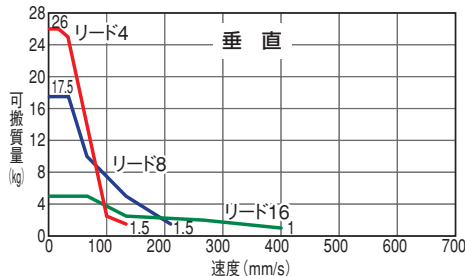
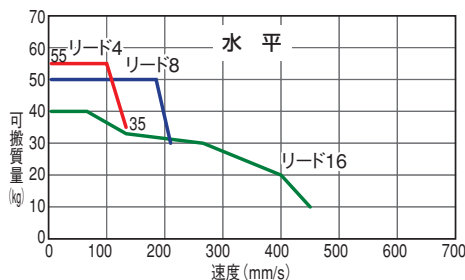
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2G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。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ください。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~5	240	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~17.5	470	
RCP2-RA6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~26	800	

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

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

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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)

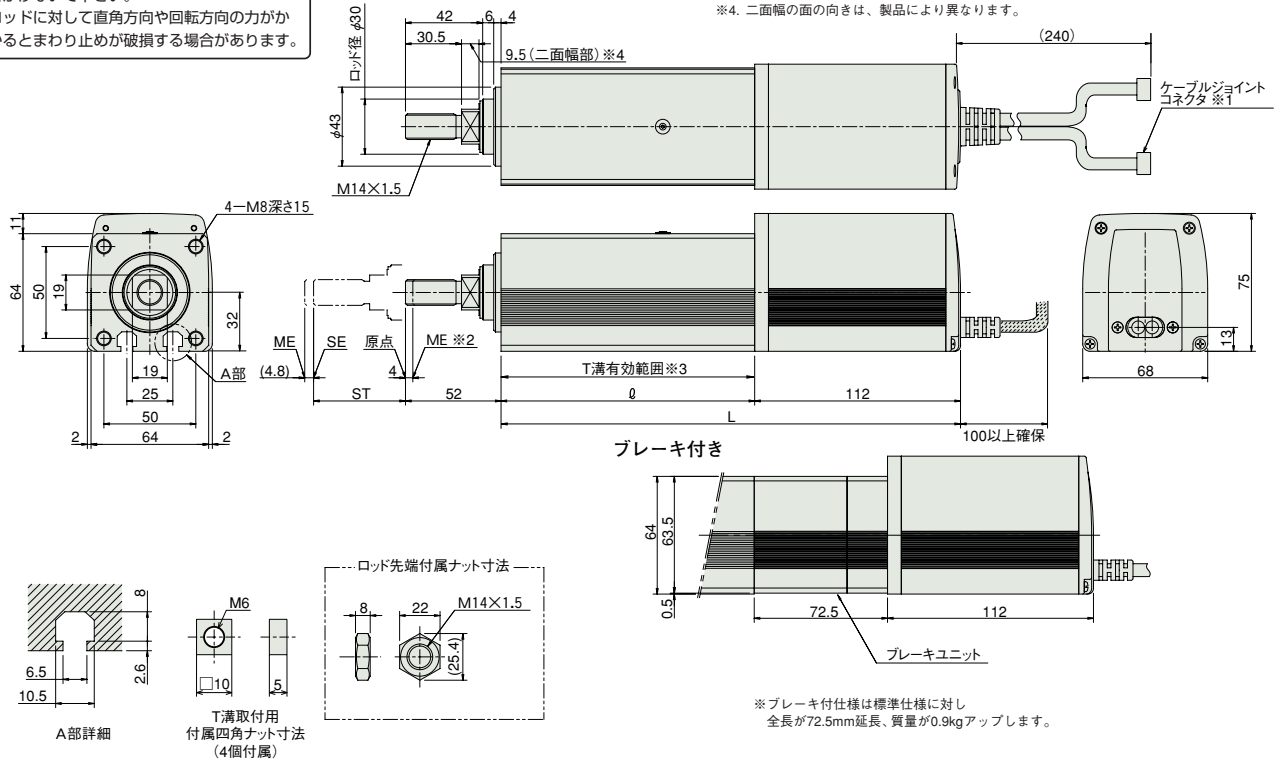
寸法図

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



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。



- ※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ください。
- ※4. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

特注対応のご案内 P.454

■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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0									
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点							
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)							
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ								
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							→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							

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

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

RCP2-RGS4C

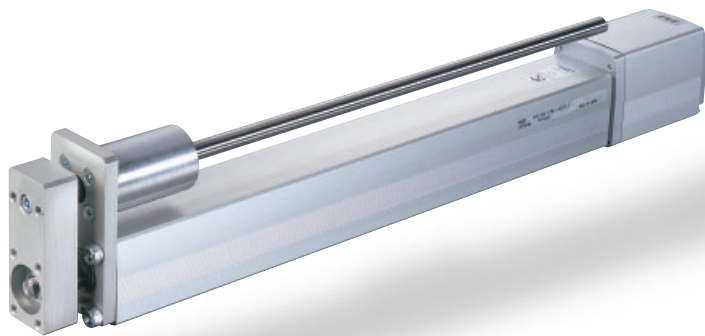
ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **RCP2-RGS4C-I-42P** - [] - [] - **P1** - [] - []

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

インクリメンタル仕様 42Pパルスモータ 42□サイズ 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm 50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定) P1:PCON PSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



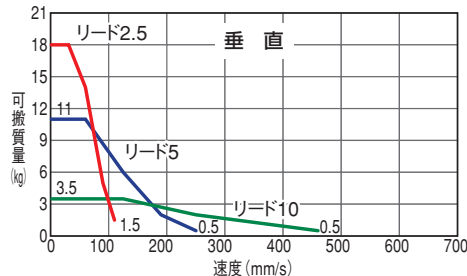
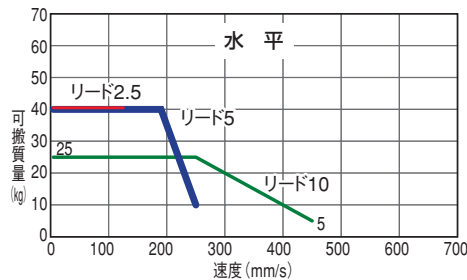
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2G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。



アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGS4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~3.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGS4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~11	284	
RCP2-RGS4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~18	358	

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

ストローク リード	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
	10	458	458
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)

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	
	RGS4C	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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	-	-

*保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

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

アクチュエータ仕様

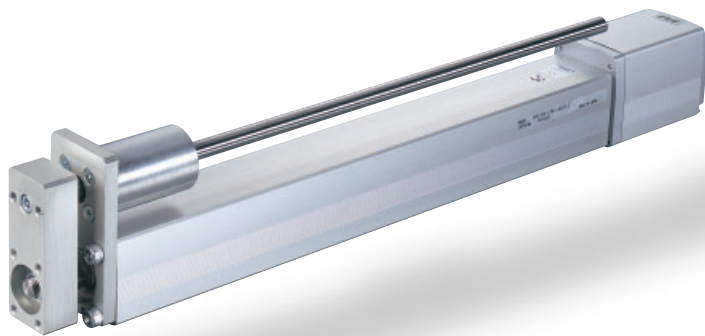
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド ガイドロッド径φ10mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2-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	I	56P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



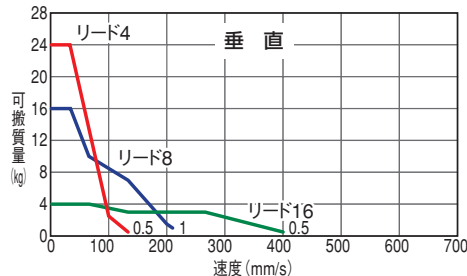
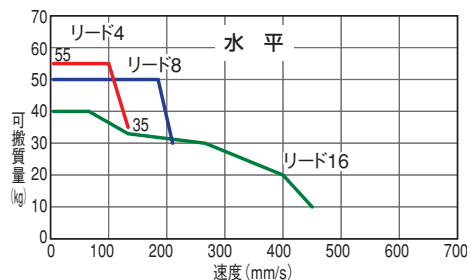
技術資料 P.451



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2G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

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGS6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~4	240	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGS6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~16	470	
RCP2-RGS6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~24	800	

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

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

※ < > 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	
	RGS6C	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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 ボールプッシュタイプ
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)

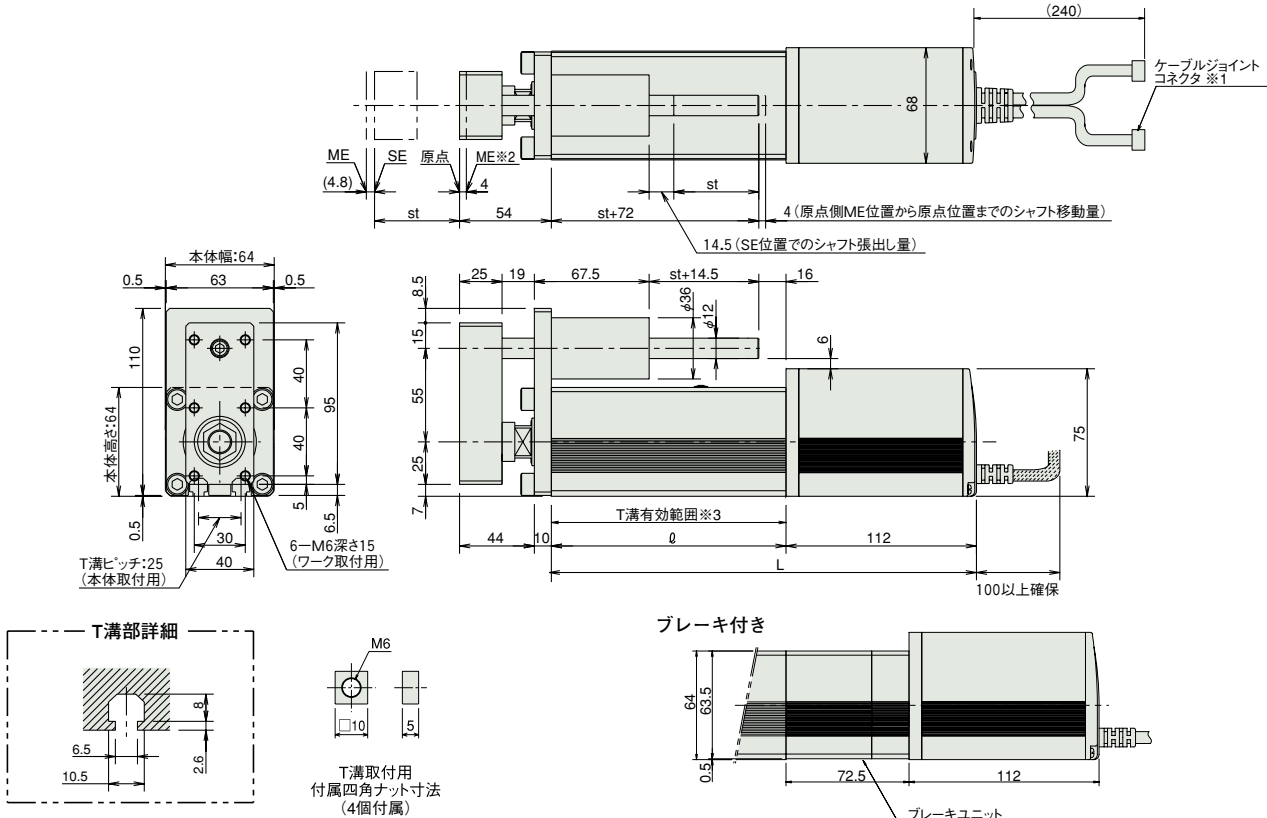
寸法図

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



特注対応のご案内 P.454

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



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

■ストローク別寸法・質量

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	参照ページ				
ポジションナー タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-					
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点								
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応 パルス列入カタイプ	(-)								→P365
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ									
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点								
フィールド ネットワーク タイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点								→P343
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点								→P395

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

RCP2-RGD3C

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅35mm パルスモータ ストレート形状

型式項目	RCP2-RGD3C-I-28P					P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	28P:パルスモータ 28□サイズ	5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm ↓ 200: 200mm (50mmピッチ毎設定)	P1: PCON PSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	FT: フート金具 NM: 原点逆仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

※写真はRGD4Cになります。



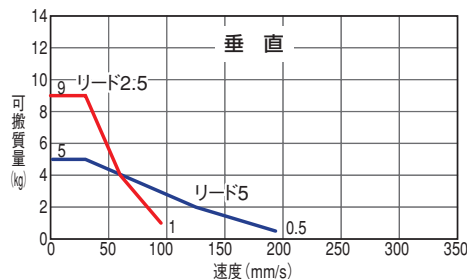
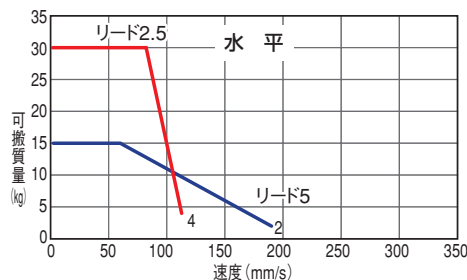
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2G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

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGD3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~5	73.5	50~200 (50mm毎)
RCP2-RGD3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~9	156.8	50~200 (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。

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~200 (50mm毎)
	5
2.5	114<93>

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様


項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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	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

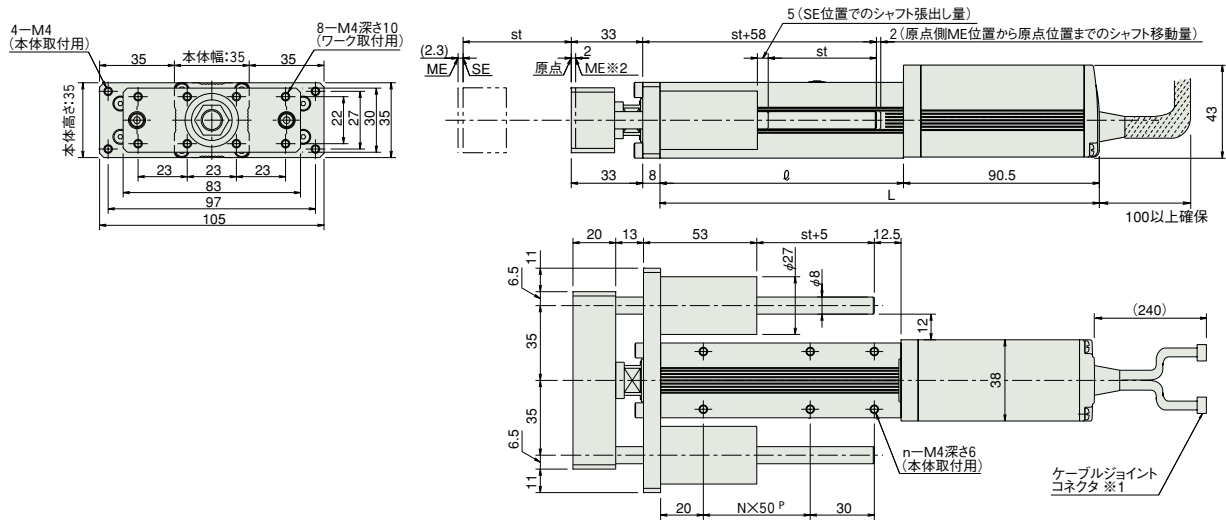
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

特注対応のご案内  P.454

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

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 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	→P365			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0									
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							
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ラインドライバ(対応 パルス列入カタイプ	(-)							
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ								
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-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

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCP2-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

型式項目	RCP2-RGD4C-I-42P					P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ 42□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



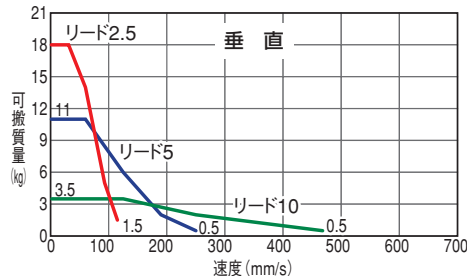
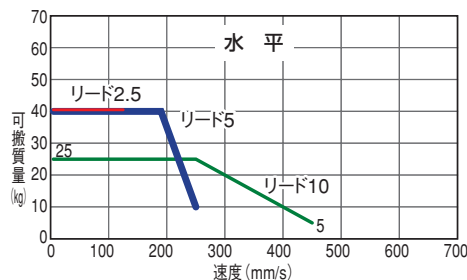
技術資料 P.451

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2G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

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGD4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~3.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGD4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~11	284	
RCP2-RGD4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~18	358	

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

ストローク リード	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
	10	458	458
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)

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	
	RGD4C	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)


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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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	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)

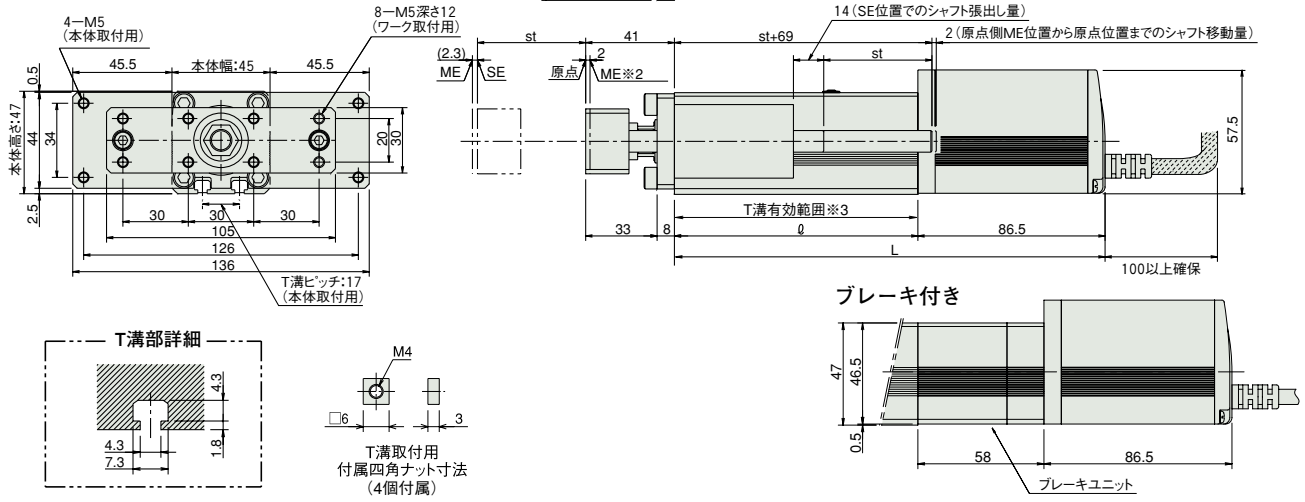
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454



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



※ 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

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

適応コントローラ

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

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

コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
アダプター
各種
アダプター
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

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

RCP2-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

型式項目	RCP2-RGD6C-I-56P					P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボツケケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

※写真はRGD4Cになります。



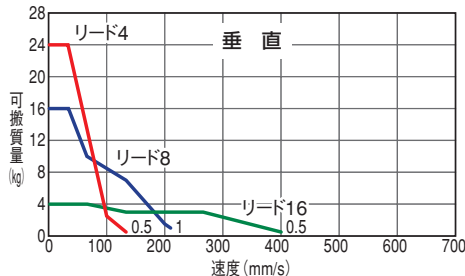
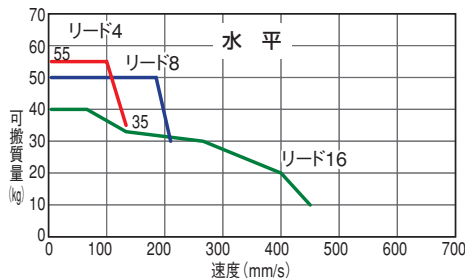
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2G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。



アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGD6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~4	240	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGD6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~16	470	
RCP2-RGD6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~24	800	

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

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

※ < > 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	
	RGD6C	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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	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)

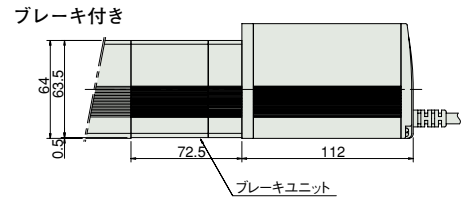
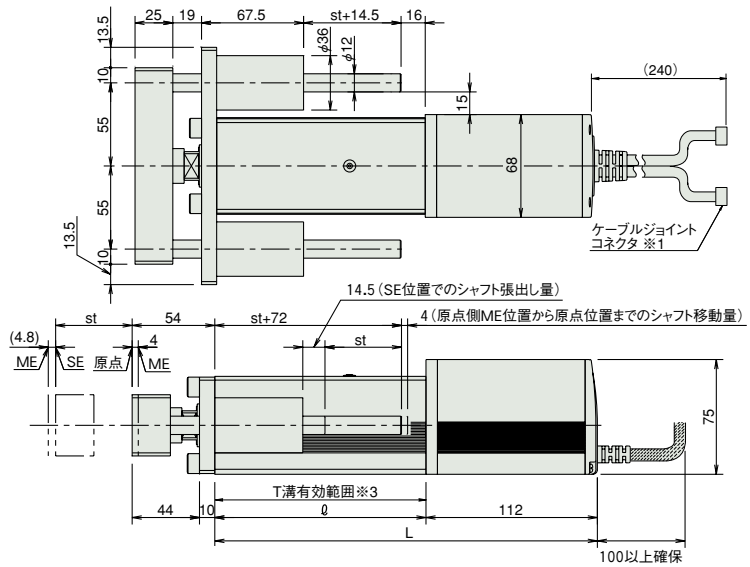
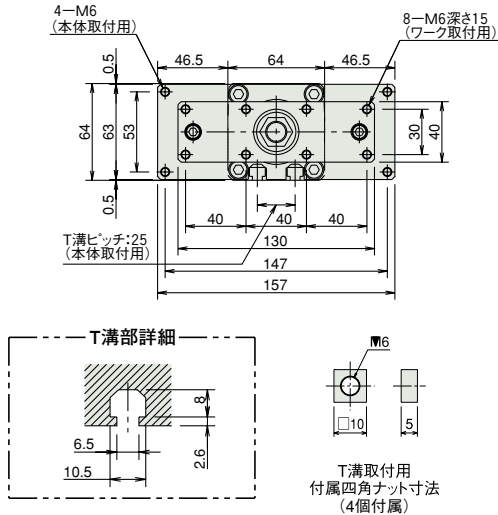
寸法図

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



特注対応のご案内 P.454

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



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	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				
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	-				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点					-	-	-	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入カタイプ)	(-)					-	-	-	→P365
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ(対応パルス列入カタイプ)						-	-	-	-
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点					-	-	-	-
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点					-	-	-	→P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点					-	-	-	→P395

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

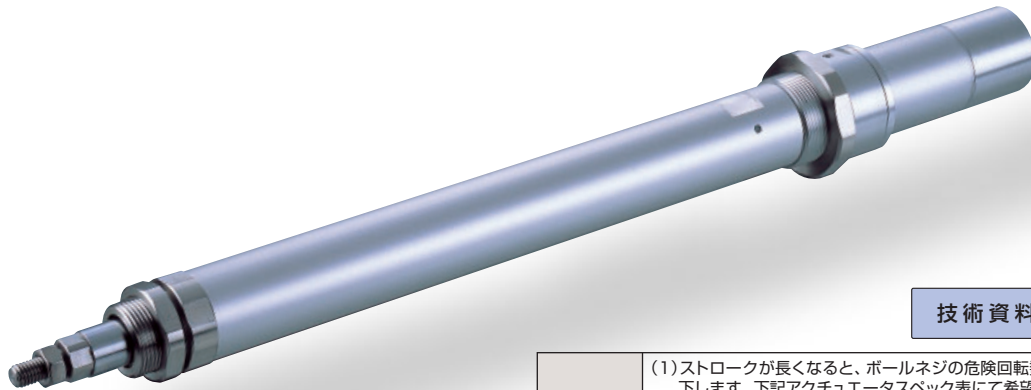
RCA-RA3C

ロボシリンダ 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	-	RA3C	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応 **省電力対応**
(リード2.5は除く)



技術資料 P.451



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3C-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3C-I-20-5-①-A1-②-③		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3C-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.5	144.8	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	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)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	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。

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)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454

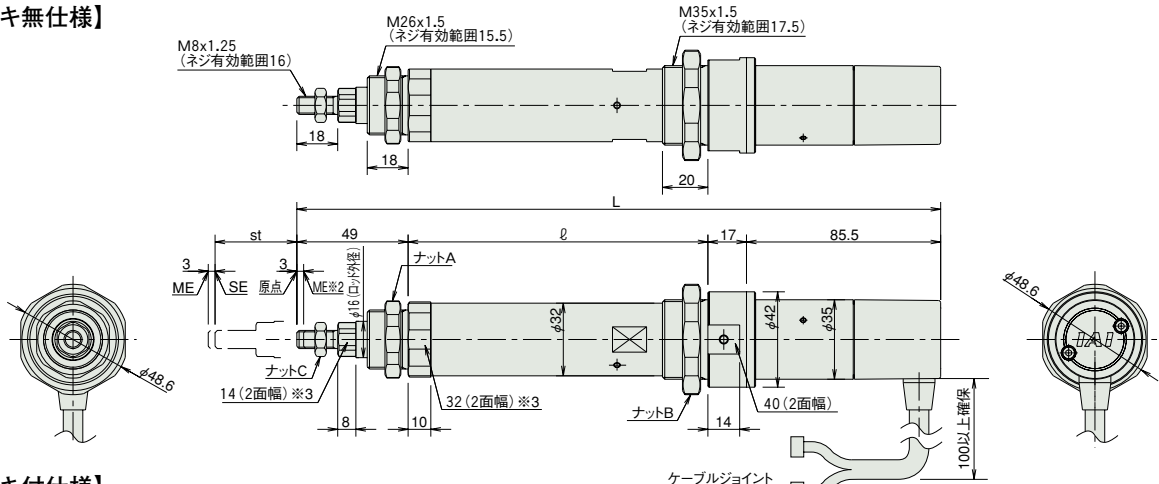
2次元 CAD

3次元 CAD

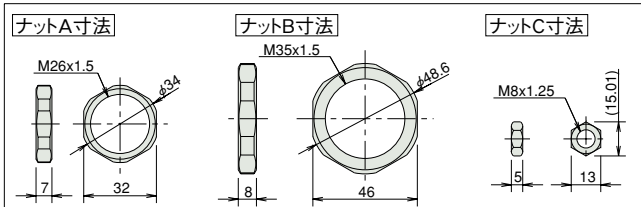
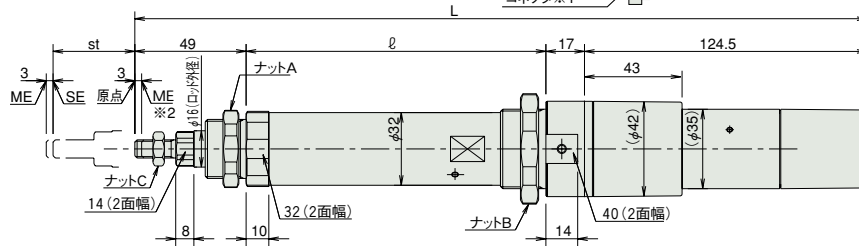
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【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-RA3C (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	283.5	333.5	383.5	433.5
ℓ	132	182	232	282
質量(kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3C (ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
ℓ	132	182	232	282
質量(kg)	0.9	1.0	1.1	1.2

適応コントローラ

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

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

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

カップリング
ビルドイン
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCA-RA4C

ロボシリンダ 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

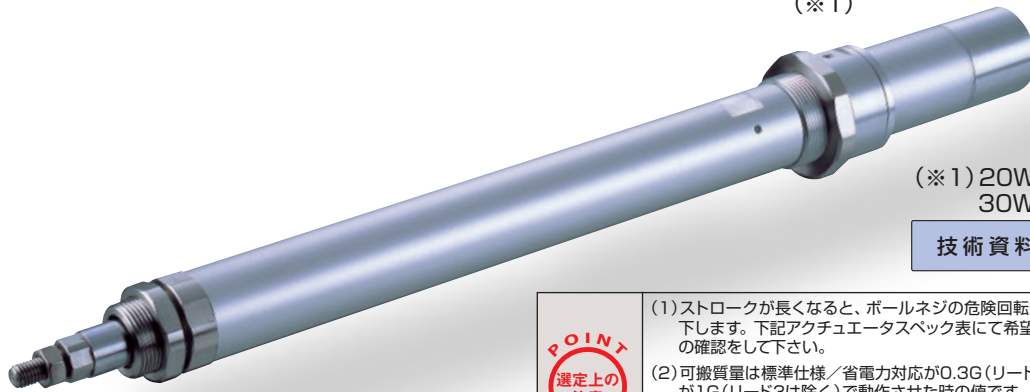
型式項目	RCA	-	RA4C	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12: 12mm 6: 6mm	50: 50mm 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)	A1: ACON ASEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照					
		A.アプソリュート仕様	30: サーボモータ 30W	3: 3mm									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

省電力対応

(※1)



(※1) 20W全機種と
30Wリード3は除く

技術資料 P.451



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- (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。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA4C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4C-①-30-6-②-A1-③-④		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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA4C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	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。

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)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

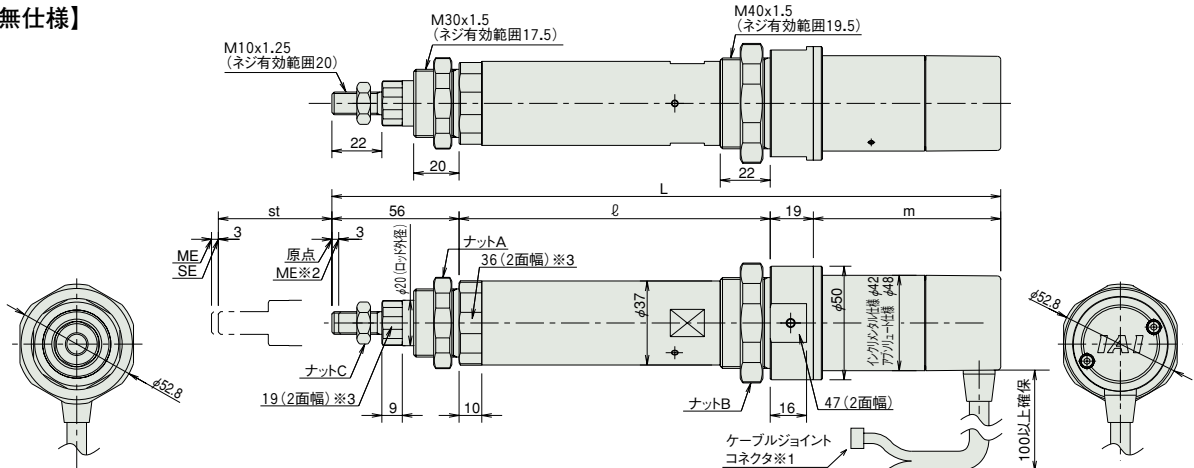
P.454



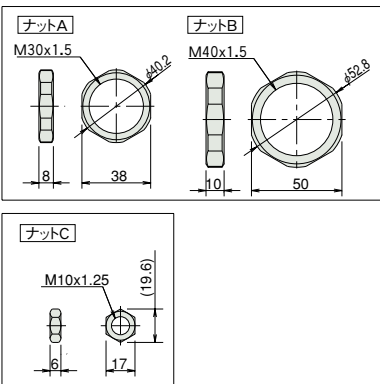
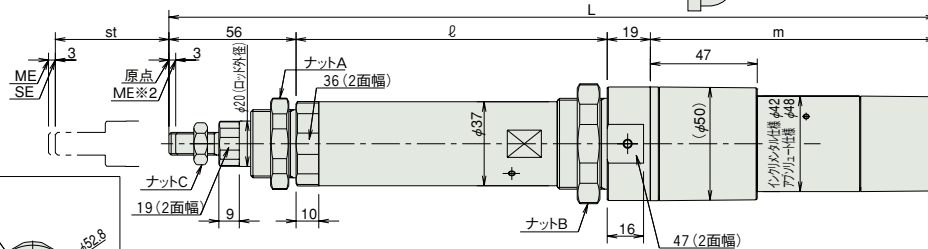
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

※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】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5
	アプソ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
L	インクリ	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5
	アプソ	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5
ℓ	137	187	237	287	337	387
m	インクリ	67.5				
	アプソ	80.5				
m	インクリ	82.5				
	アプソ	95.5				
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCA-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
	アプソ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
L	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
	アプソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ	137	187	237	287	337	387
m	インクリ	110.5				
	アプソ	123.5				
m	インクリ	125.5				
	アプソ	138.5				
質量 (kg)	1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

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		ACON-C-20I②-NP-2-0 ACON-C-30I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A 30W 定格1.3A ピーク5.1A	-			
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0 ACON-CG-30I②-NP-2-0								
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0 ACON-CY-30I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	-	-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0 ACON-PL-30I②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	-	-	-
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0 ACON-PO-30I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	-	-	-
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-N-0-0 ACON-SE-30I②-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	-	-	-
フィールドネットワークタイプ		RACON-20② RACON-30②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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	1500点			-	-	-	-

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

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

寸法図

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

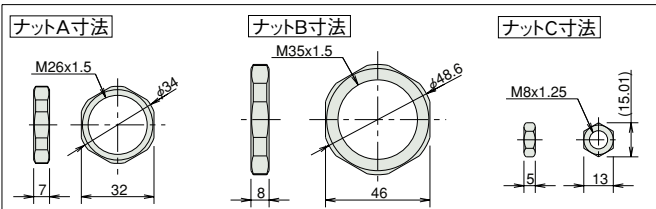
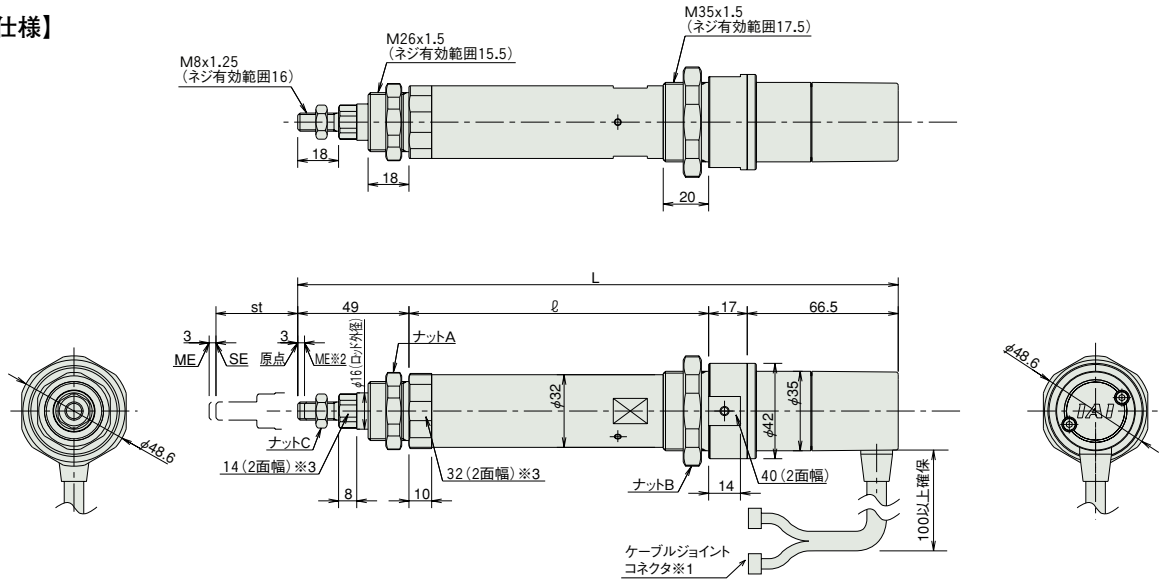
特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが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







RCA-RA3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
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		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入力タイプ (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	(-)			-	
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				-	
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			-	
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	→P405		

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

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

C
カップ
レン

D
ビルド
イン

R
折り
返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454

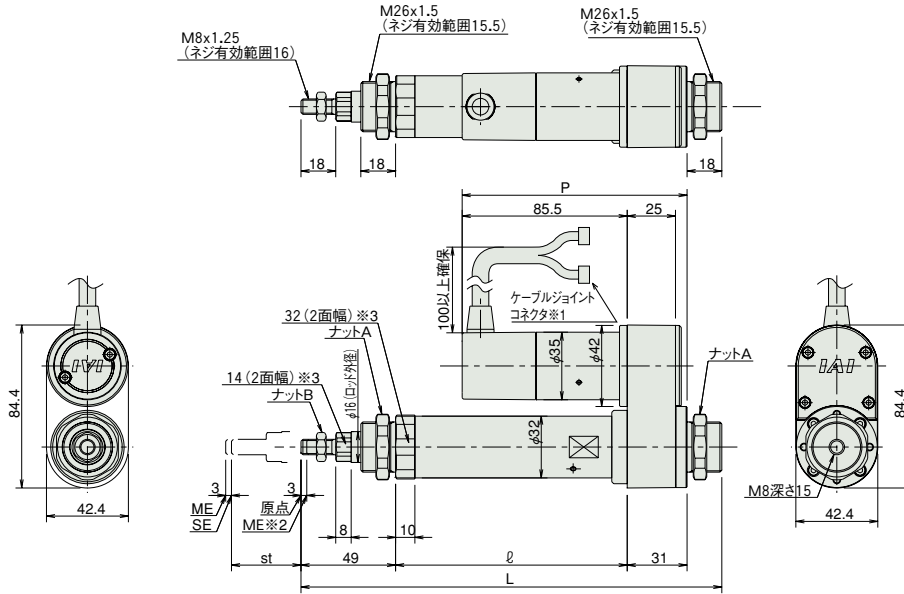
2次元 CAD

3次元 CAD

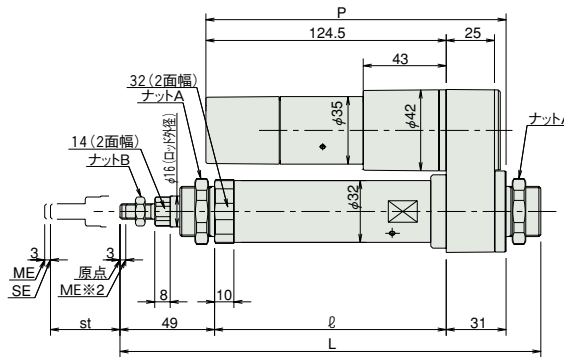
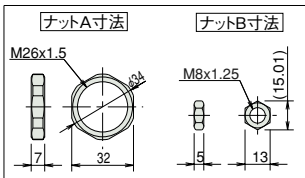
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【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
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
質量(kg)	0.8	0.9	1.0	1.1

RCA-RA3R (ブレーキ付き)

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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)				
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-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				
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。

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

カップリング
ビルドイン
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

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						A1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



省電力対応

技術資料 P.451



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

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA4R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→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。

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)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

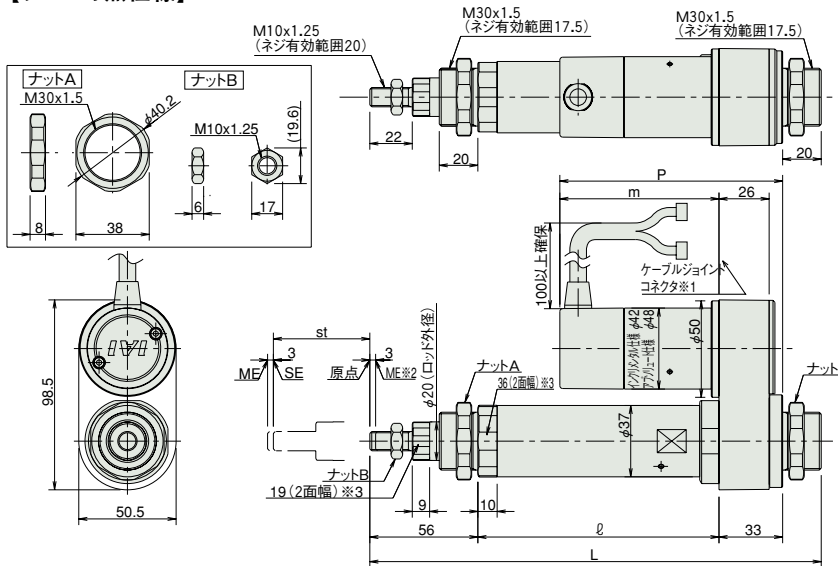


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内

P.454

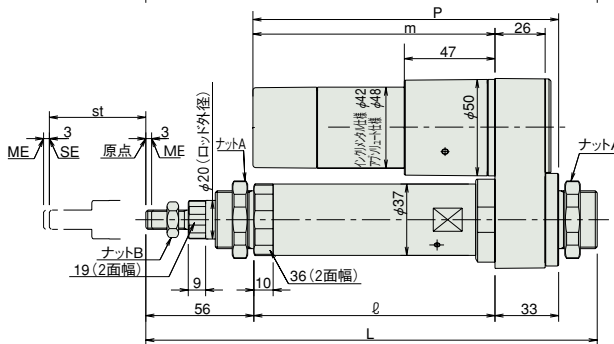
【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量
RCA-RA4R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリ	234	284	334	384	434	484
	アブソ	234	284	334	384	434	484
L	30W インクリ	234	284	334	384	434	484
	アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W インクリ	67.5					
	アブソ	80.5					
m	30W インクリ	82.5					
	アブソ	95.5					
P	20W インクリ	100.5					
	アブソ	113.5					
P	30W インクリ	115.5					
	アブソ	128.5					
質量 (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

【ブレーキ付仕様】



RCA-RA4R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリ	234	284	334	384	434	484
	アブソ	234	284	334	384	434	484
L	30W インクリ	234	284	334	384	434	484
	アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W インクリ	110.5					
	アブソ	123.5					
m	30W インクリ	125.5					
	アブソ	138.5					
P	20W インクリ	143.5					
	アブソ	156.5					
P	30W インクリ	158.5					
	アブソ	171.5					
質量 (kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-20I②-NP-2-0 ACON-C-30I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0 ACON-CG-30I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0 ACON-CY-30I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0 ACON-PL-30I②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0 ACON-PO-30I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-N-0-0 ACON-SE-30I②-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20② RACON-30②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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	1500点				

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

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

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φ82mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

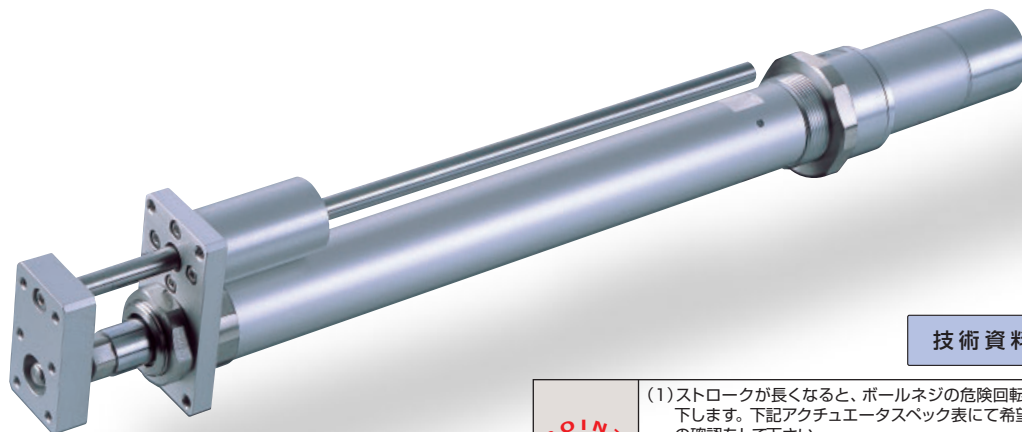
■型式項目	RCA	-	RGS3C	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

省電力対応

(リード2.5は除く)



技術資料

P.451



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- (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 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS3C-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-①-A1-②-③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~200 (50mm毎)
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)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
フット金具	FT	→P440	-
高加減速対応(※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。

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	シングルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールプッシュタイプ
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)

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

C
D
R

バルスモータ
20P
バルスモータ
28P

バルスモータ
35P
バルスモータ
42P

バルスモータ
56P
バルスモータ
86P

サーボモータ
10W
サーボモータ
20W

サーボモータ
30W
サーボモータ
60W

サーボモータ
100W
サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

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φ37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

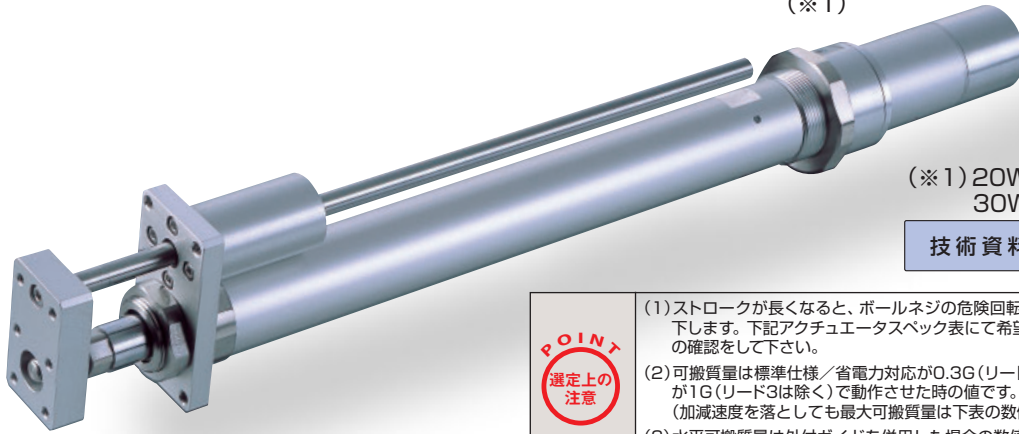
型式項目	RCA	-	RGS4C	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
		インクリメンタル仕様 A.アプソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照					

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

省電力対応

(※1)



(※1) 20W全機種と
30Wリード3は除く

技術資料 P.451



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速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。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

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

②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGS4C			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
高加減速対応(※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。

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)

寸法図

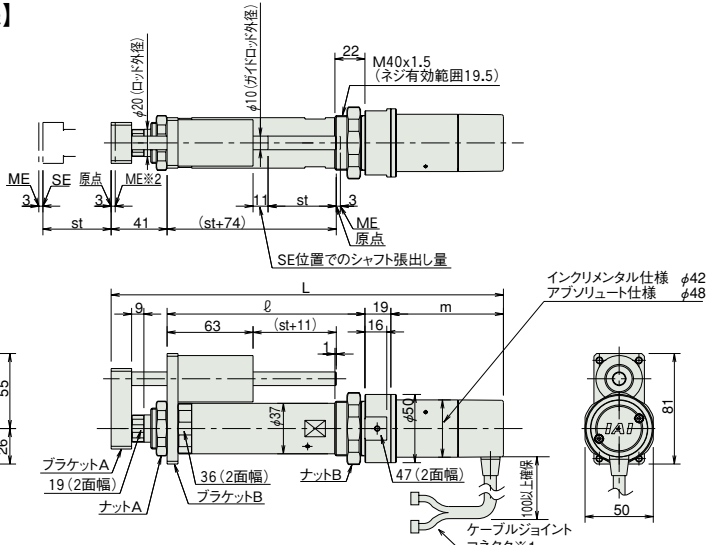
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



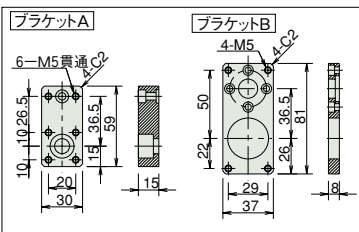
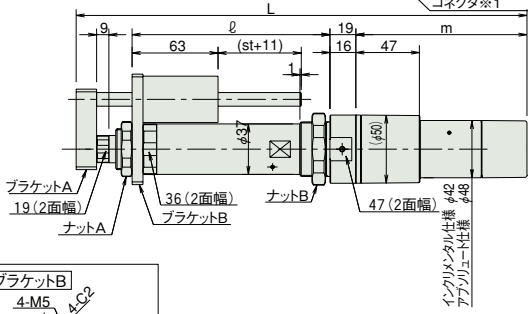
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

特注対応のご案内 P.454

【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-RGS4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5
	アプン	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5
	アプン	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
φ	145	195	245	295	345	395
m	インクリ				67.5	
	アプン				80.5	
	インクリ				82.5	
	アプン				95.5	
質量 (kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	アプン	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
	アプン	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
φ	145	195	245	295	345	395
m	インクリ				110.5	
	アプン				123.5	
	インクリ				125.5	
	アプン				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		ACON-C-20I②-NP-2-0 ACON-C-30I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	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-20I②-NP-2-0 ACON-CG-30I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0 ACON-CY-30I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0 ACON-PL-30I②-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0 ACON-PO-30I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-N-0-0 ACON-SE-30I②-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20② RACON-30②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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	1500点				

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

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

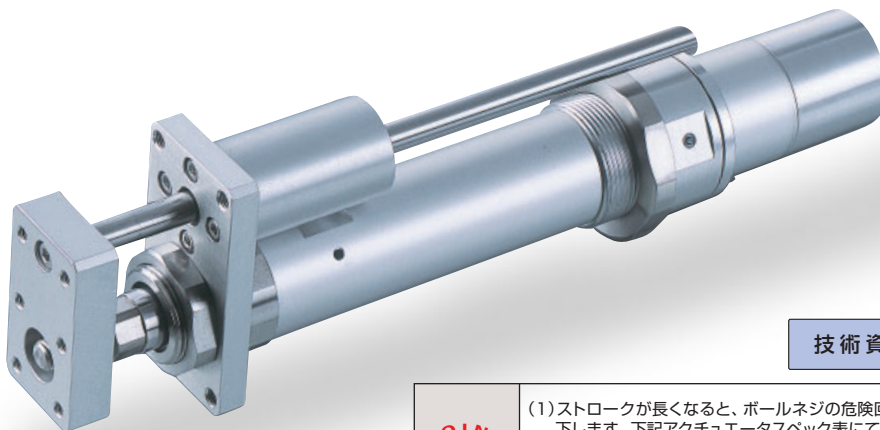
RCA-RGS3D

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

■型式項目	RCA	-RGS3D-	I	-20-	□	□	-A1-	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		トインクリメンタル仕様	20:サーボモータ20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード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 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS3D-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3D-I-20-5-①-A1-②-③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	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)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	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	-
トナリオン金具(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・ボールプッシュタイプ
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)


コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
デュアル
アクチュエータ
対応
クリーン
防滴対応
コントローラ

カップリング
C
ビルドイン
D
折り返し
R

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

寸法図

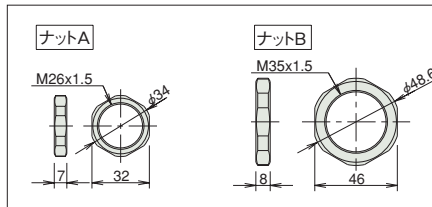
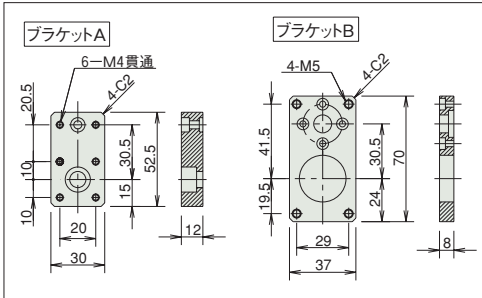
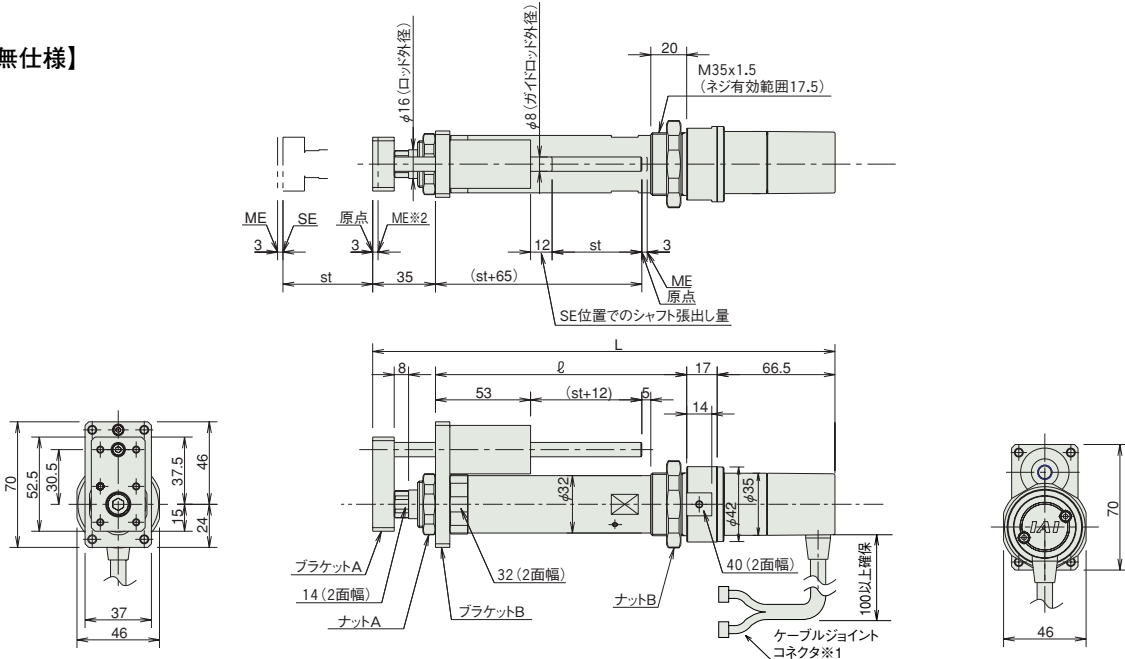
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

- ※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-RGS3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
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

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点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入力タイプ (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	(-)			-	
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				-	
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			-	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	→P405		

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

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

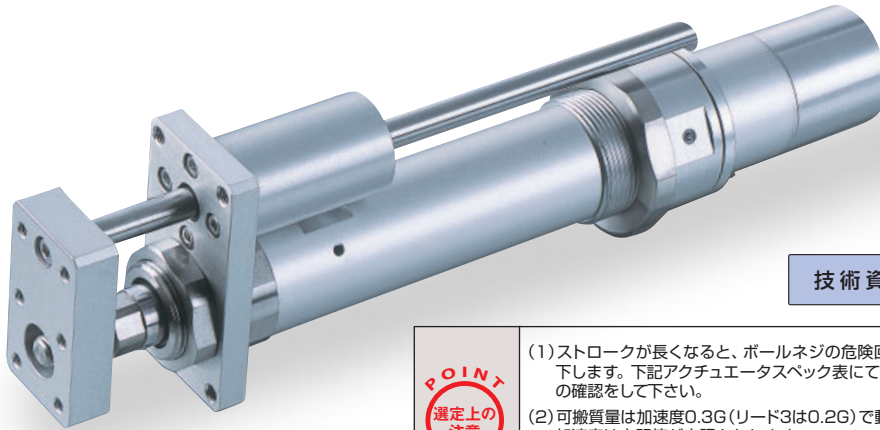
RCA-RGS4D

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

■型式項目	RCA	-RGS4D-	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	A1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

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

②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGS4D			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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
フット金具	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	—
トリアオン金具(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)

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

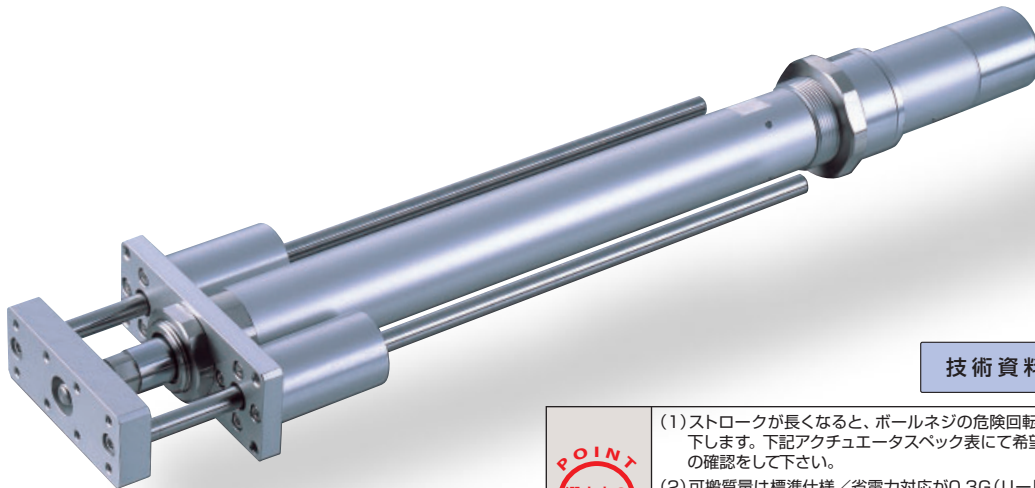
型式項目	RCA	-RGD3C-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

省電力対応

(リード2.5は除く)



技術資料

P.451



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- (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 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3C-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5-①-A1-②-③		5	9	2.7	72.4	
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)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル種類 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	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
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	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	B	→P437	-
フット金具	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	-
トランシオン金具(後)	TRR	→P446	-

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・ボールプッシュタイプ
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)

(※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。

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
デュアル
アクチュエータ
ロボット
対応
防滴対応
コントローラ

キャッチ
機構
D
折り返し
R

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

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

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

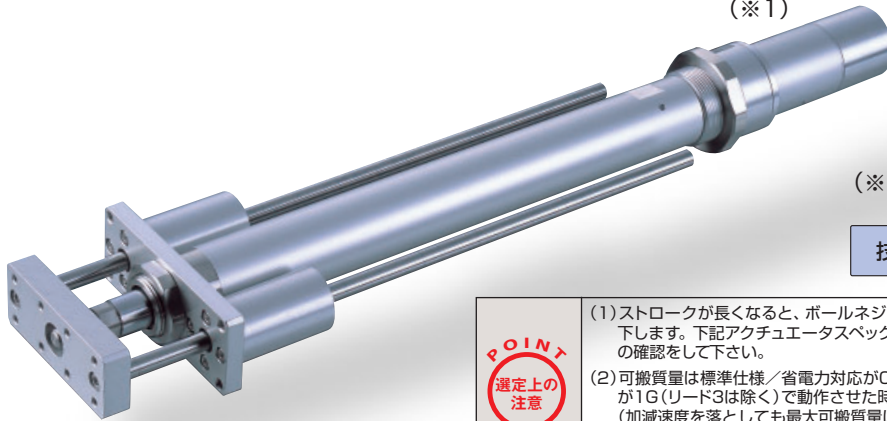
型式項目	RCA	-RGD4C-						A1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		
		A.アプソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm						

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

省電力対応

(※1)



(※1) 20W全機種と
30Wリード3は除く

技術資料 P.451



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 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。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

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

②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RGD4C			
	①エンコーダ種類		アプソリュート	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
高加減速対応(※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。

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)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

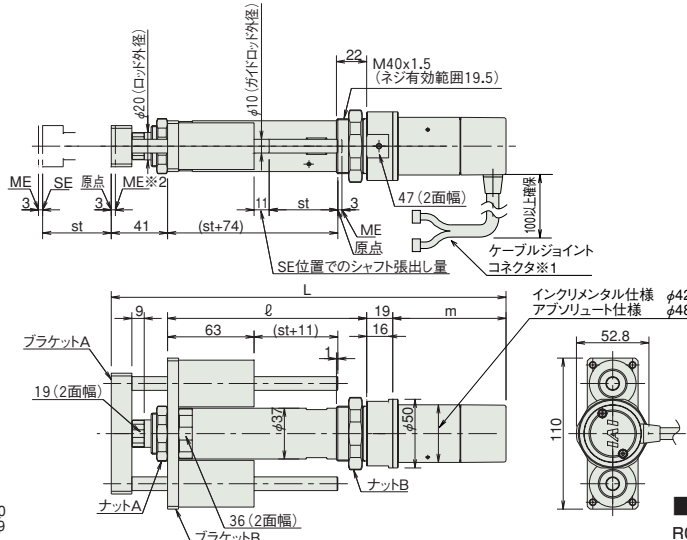


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

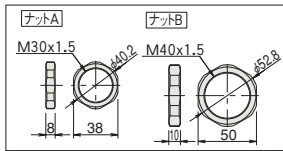
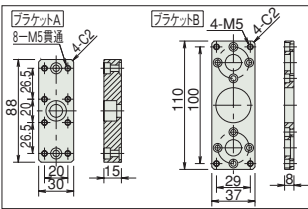
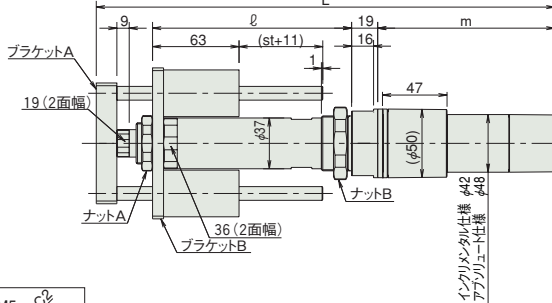
特注対応のご案内

P.454

【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-RGD4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
	アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
m	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
	アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
φ	145	195	245	295	345	395	
質量 (kg)	20W	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8
	30W	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

RCA-RGD4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
	アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
m	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
	アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
φ	145	195	245	295	345	395	
質量 (kg)	20W	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
	30W	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-20I②-NP-2-0 ACON-C-30I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0 ACON-CG-30I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0 ACON-CY-30I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0 ACON-PL-30I②-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0 ACON-PO-30I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-N-0-0 ACON-SE-30I②-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20② RACON-30②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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	1500点				

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

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

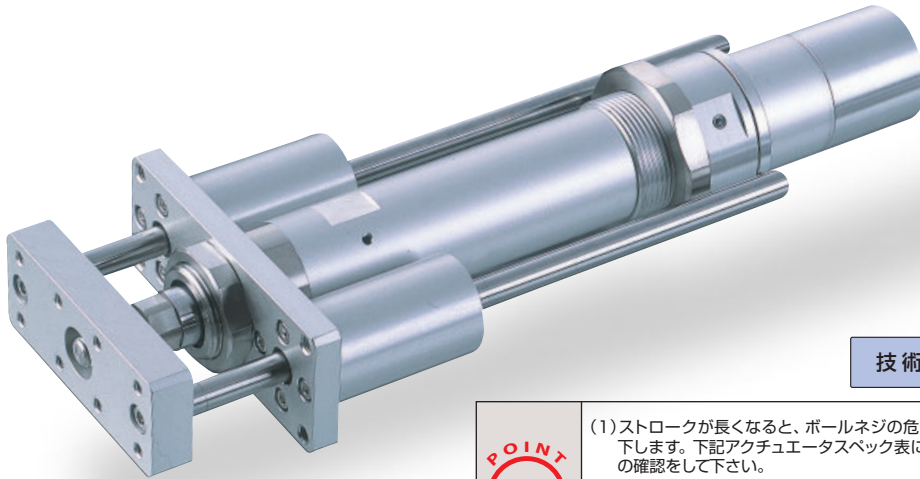
RCA-RGD3D

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-	I	-20-	□	□	-A1-	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード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 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3D-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-5-①-A1-②-③		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	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)

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

※保守用のケーブルは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
フット金具	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	-
トナリオン金具(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・ボールプッシュタイプ
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)

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
デュアル
アクチュエータ
対応
クリーン
防滴対応
コントローラ

カップリング
C
ビルドイン
D
折り返し
R

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

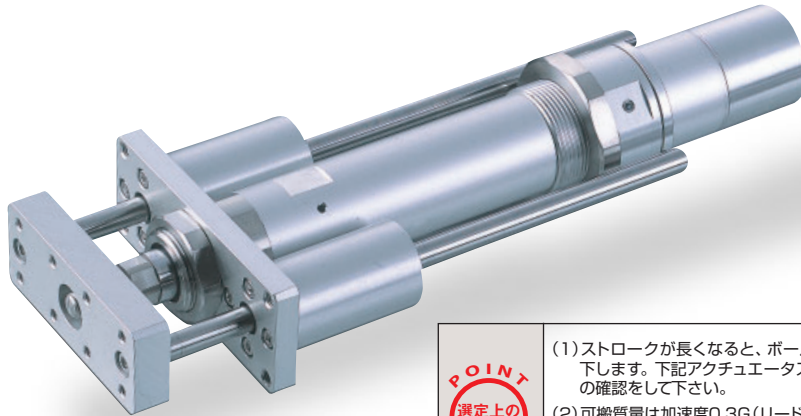
RCA-RGD4D

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-						A1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 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 (W)	リード	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-RGD4D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGD4D-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-①-30-6-②-A1-③-④		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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RGD4D			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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
フット金具	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	—
トナリオン金具(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	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)

寸法図

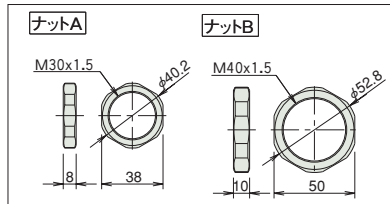
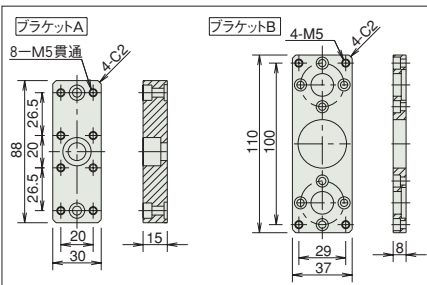
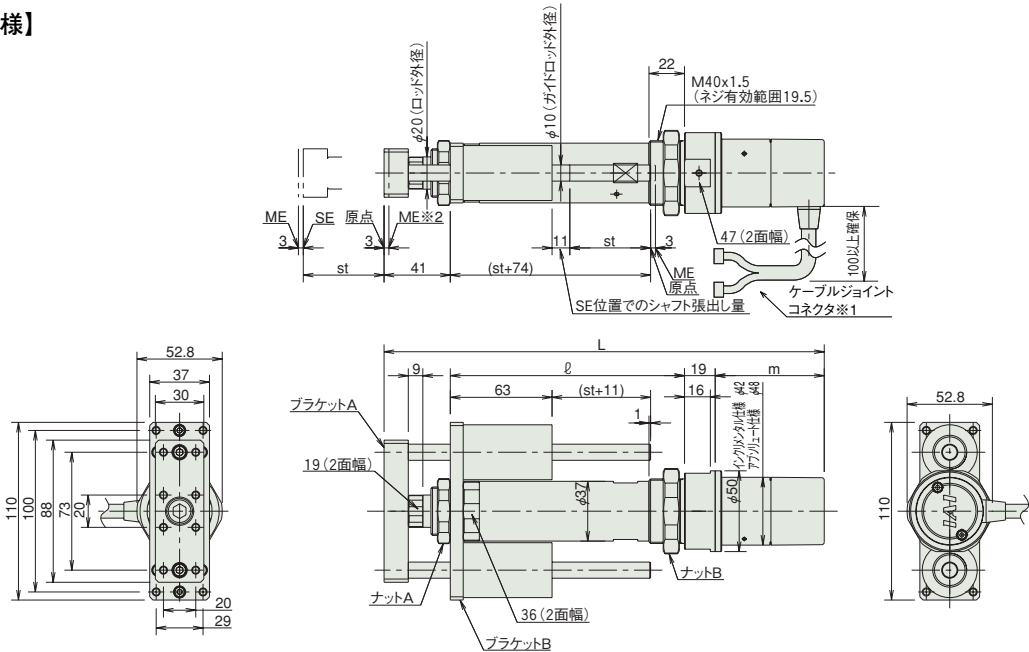
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが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  P.454

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量



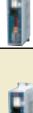




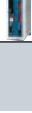
RCA-RGD4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5
	アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5
m	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
	アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5
φ	インクリ	145	195	245	295	345
	アブソ				45.5	58.5
質量 (kg)	インクリ	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5
	アブソ				73.5	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。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-20I②-NP-2-0 ACON-C-30I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0 ACON-CG-30I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0 ACON-CY-30I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0 ACON-PL-30I②-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0 ACON-PO-30I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-N-0-0 ACON-SE-30I②-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20② RACON-30②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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	1500点				

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

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

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

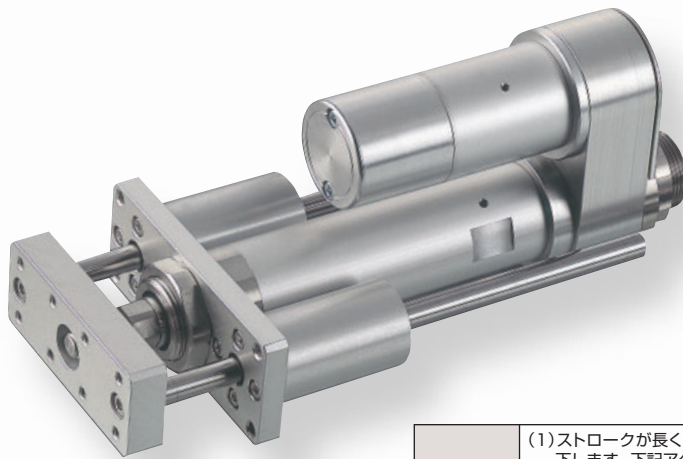
RCA-RGD3R

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 -	I	- 20 -			- A1 -		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm ↓ 200: 200mm (50mmピッチ毎設定)	A1: ACON ASEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3R-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3R-I-20-5-①-A1-②-③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	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)

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

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	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)

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
デュアル
アクチュエータ
対応
クリーン
防滴対応
コントローラ

カッパ
リング
ヒルト
イン
折り返し

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

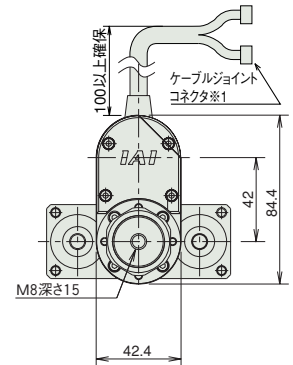
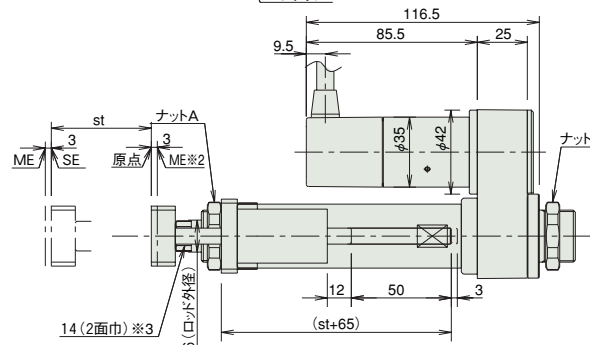
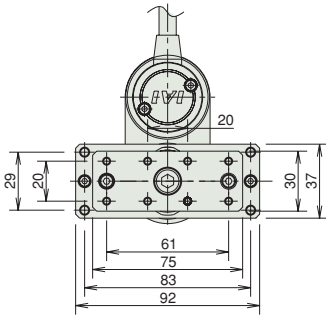
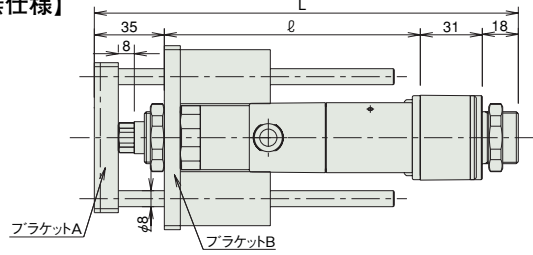
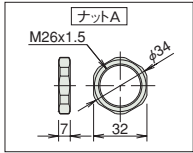
P.454



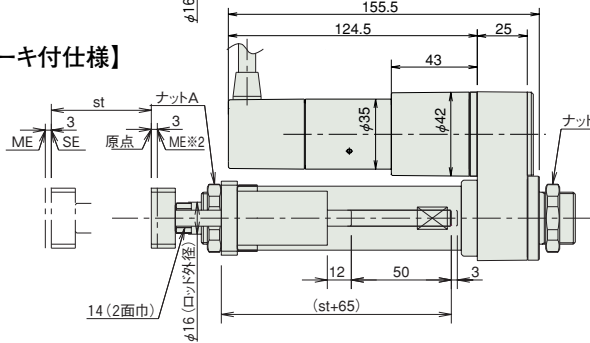
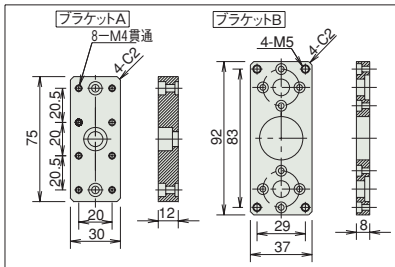
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

※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】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3R (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量(kg)	1.2	1.3	1.5	1.6

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

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI②-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI②-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)			-	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI②-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-20S②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI②-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。

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

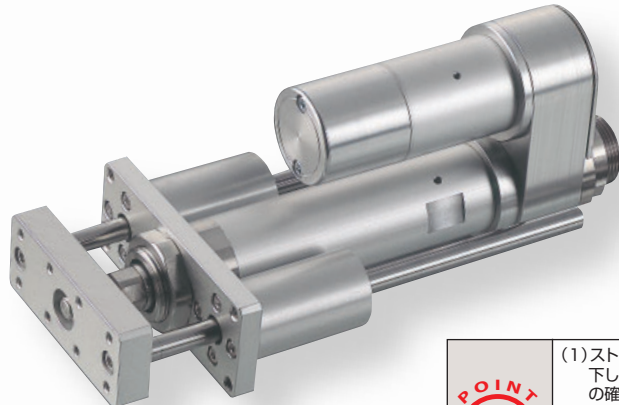
RCA-RGD4R

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

型式項目	RCA	-	RGD4R	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
		トインクリメンタル仕様 A.アプソリュート仕様	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm ↓ 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)	A1: ACON ASEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照					

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

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

アクチュエータ仕様

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

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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA4R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→P437	—
フット金具	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 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)

寸法図

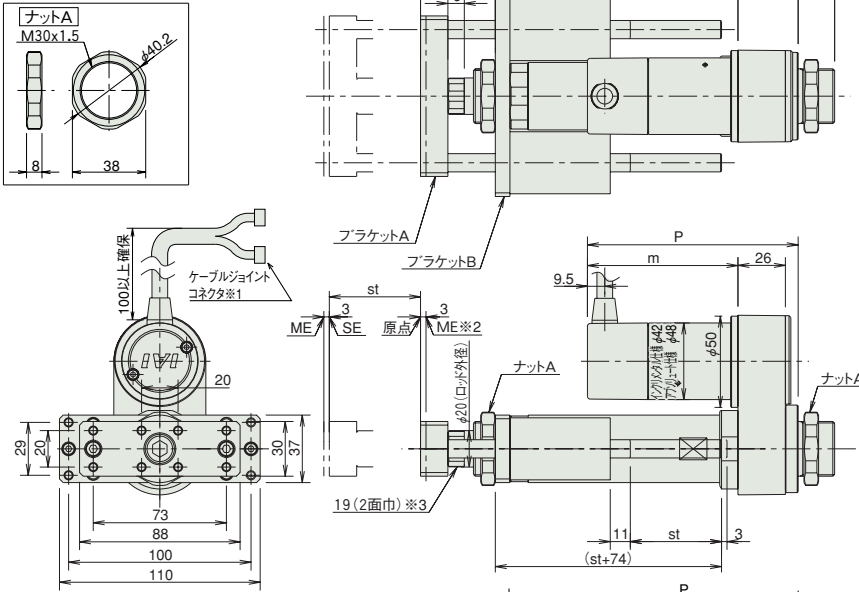
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

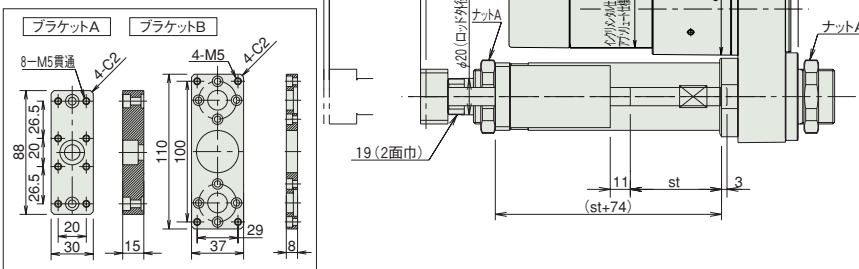


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



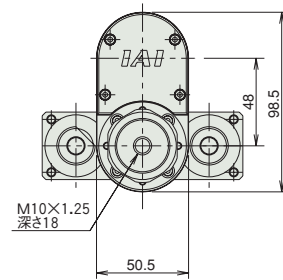
【ブレーキ付仕様】



特注対応のご案内 P.454

■ストローク別寸法・質量
RCA-RGD4R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
	インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	188	233	288	333	383	
m	インクリ						67.5
	アブソ						80.5
	インクリ						82.5
	アブソ						95.5
P	インクリ						100.5
	アブソ						113.5
	インクリ						115.5
	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	
L	インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
	インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	188	233	288	333	383	
m	インクリ						110.5
	アブソ						123.5
	インクリ						125.5
	アブソ						138.5
P	インクリ						143.5
	アブソ						156.5
	インクリ						158.5
	アブソ						171.5
質量 (kg)	2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2	

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-20I②-NP-2-0 ACON-C-30I②-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A 30W 定格1.3A ピーク5.1A	-	-
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I②-NP-2-0 ACON-CG-30I②-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I②-NP-2-0 ACON-CY-30I②-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I②-NP-2-0 ACON-PL-30I②-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)				
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I②-NP-2-0 ACON-PO-30I②-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I②-N-0-0 ACON-SE-30I②-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20② RACON-30②	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①②-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	1500点				

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

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

RCS2-RA4C

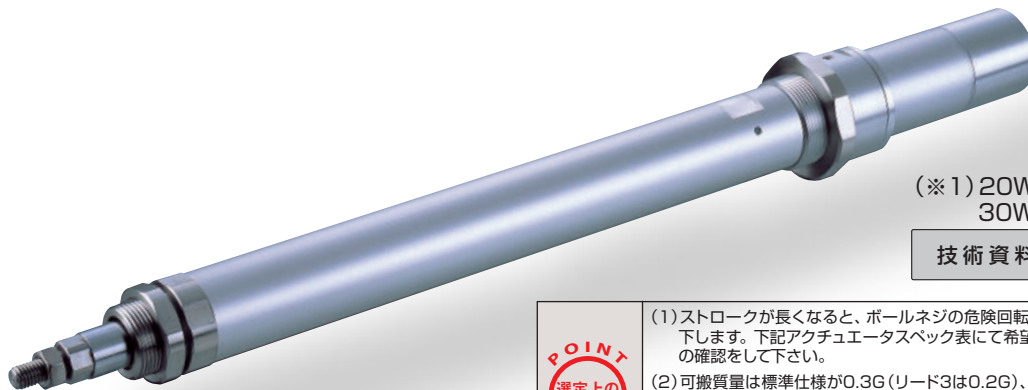
ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCS2	-	RA4C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様 A.アプソリュート仕様	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

(※1)



(※1) 20W全機種と
30Wリード3は除く

技術資料 P.451

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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-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オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA4C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
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。

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)

寸法図

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

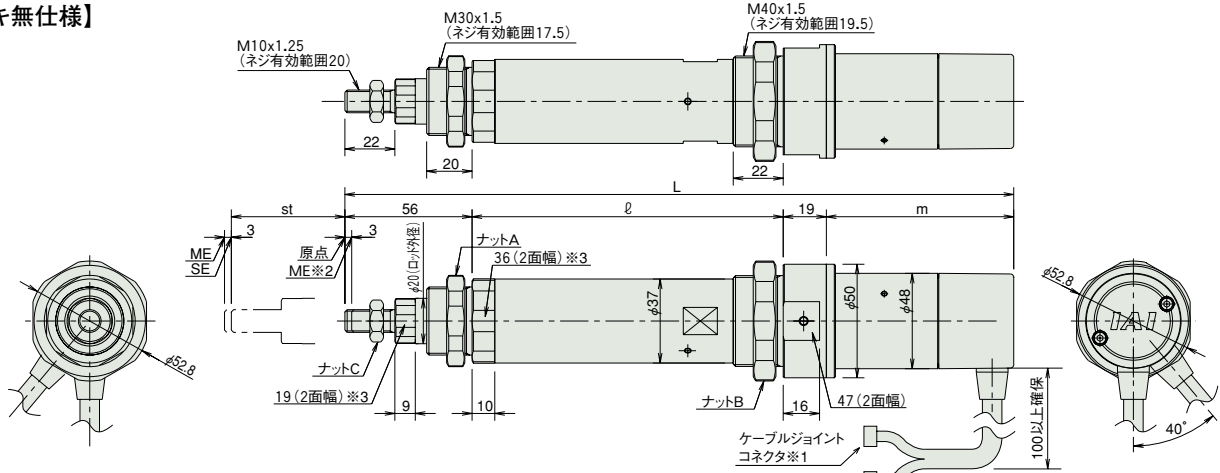
特注対応のご案内  P.454



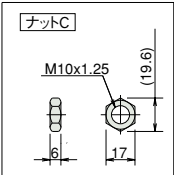
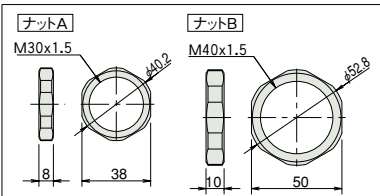
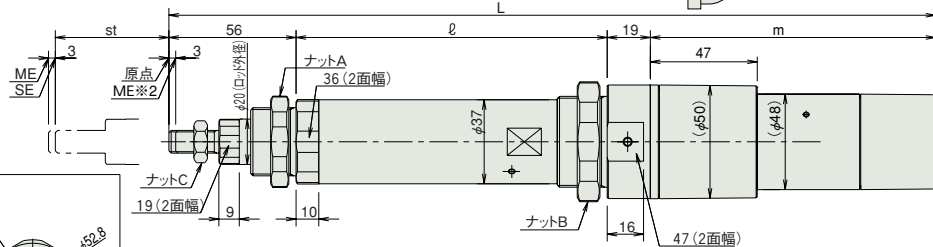
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

※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】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C (ブレーキなし)		50	100	150	200	250	300
L	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
m	20W	80.5					
	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)		50	100	150	200	250	300
L	20W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (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
ポジションモード		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		XSEL-④-1-20①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-30D①②-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

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

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

RCS2-RA5C

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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm	8:8mm	50:50mm	T1:XSEL-J/K	N:無し	下記オプション価格表参照								
A.アプソリュート仕様	100:サーボモータ 100W	8:8mm	4:4mm	300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



高加減速対応

(※1)

(※1) 60W全機種と100Wリード4は除く

技術資料 P.451

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

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA5C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→P437	—
フランジ	FL	→P438	—
フット金具	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。

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	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)

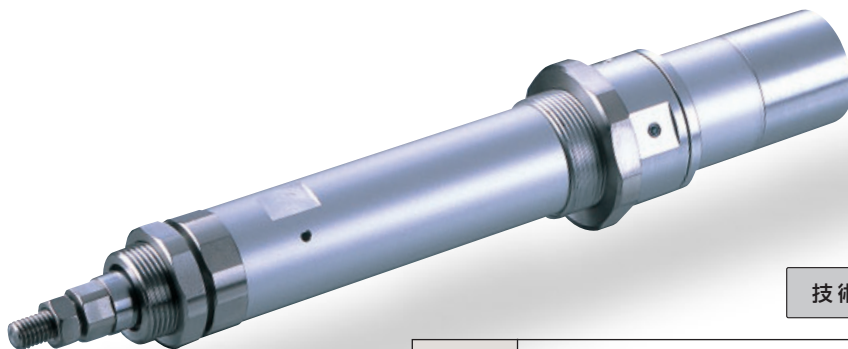
RCS2-RA4D

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

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		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オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA4D			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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。

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)


コネクター
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
デュアル
タイプ
名義
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コネクター

カップリング
D
ビルドイン
タイプ
折返し
R

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

寸法図

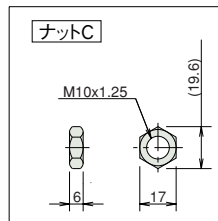
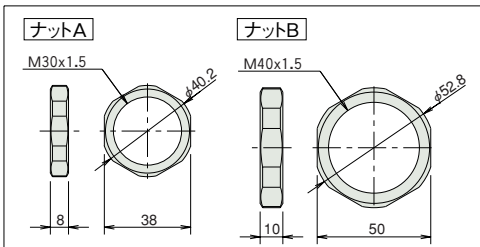
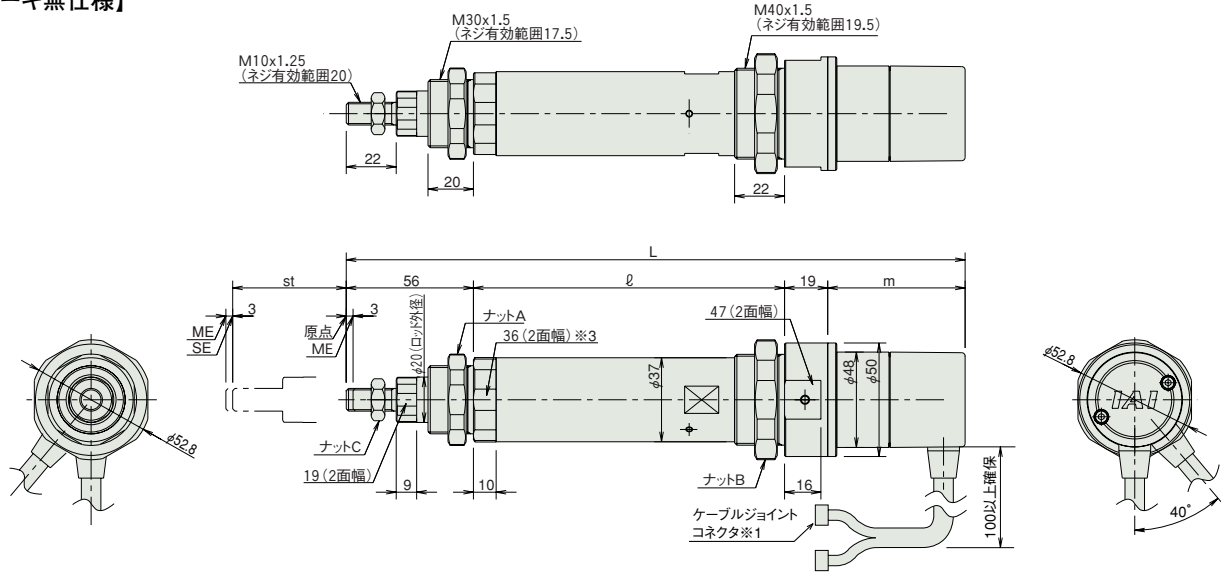
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

- ※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	
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ	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		SCON-C-20①-NP-2-② SCON-C-30D①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		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。
 ※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。

1 本体型
2 スライダタイプ
3 ロッドタイプ
4 テーブル
5 名義
6 クリーン
7 防滴対応
8 コントローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

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

RCS2-RA7AD

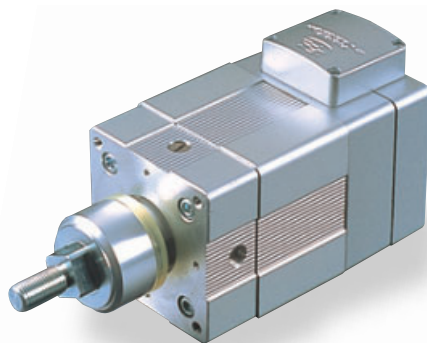
ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	RA7AD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
トインクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照											

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 ※リード3は60Wのみの設定です。

推奨代替機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、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)」をご覧ください。



技術資料 P.451

POINT 選定上の注意

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量はモータ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 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RA7AD-I-60-12-①-②-③-④	60	12	10.0	2.5	85.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA7AD-I-60-6-①-②-③-④		6	20.0	7.0	169.5	
RCS2-RA7AD-I-60-3-①-②-③-④		3	40.0	15.0	340.1	
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		6	30.0	12.5	283.2	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)	
	50~250 (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 (mm)	タイプ記号 RA7AD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 60W	モータW数 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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→P437	—
フランジ	FL	→P439	—
フット金具	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)

寸法図

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

2次元
CAD


※RA7ADタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので
ご注意ください。

※1 モータ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:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

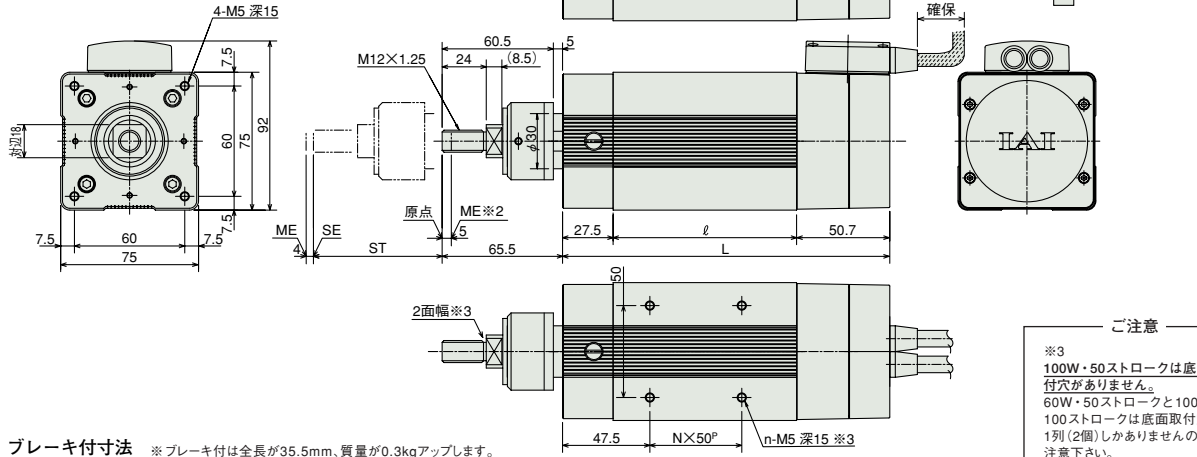
特注対応のご案内  P.454

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。

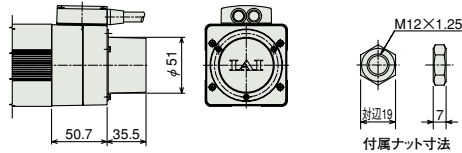
ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側
面にスリットが設けられています。
防塵・防滴仕様については別途ご要望下さい。



ご注意
※3
100W・50ストロークは底面取
付穴がありません。
60W・50ストロークと100W・
100ストロークは底面取付穴が
1列(2個)しかありませんので
ご注意ください。

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。





■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
ℓ	49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量 (kg)	60W	2.1	2.6	3.0	3.5	3.9
	100W	2.2	2.7	3.1	3.6	4.0

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジション モード		SCON-C-60I-NP-2-① SCON-C-100I-NP-2-①	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-1-60I-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	-	-	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ			XSEL-②-1-60I-N1-EEE-2-③ XSEL-②-1-100I-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

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ください。

※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。

コンローラ
スライダ
ロッド
ケーブル
名パン
クレーン
防滴対応
コンローラ

カップリン
ビルドイン
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCS2-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

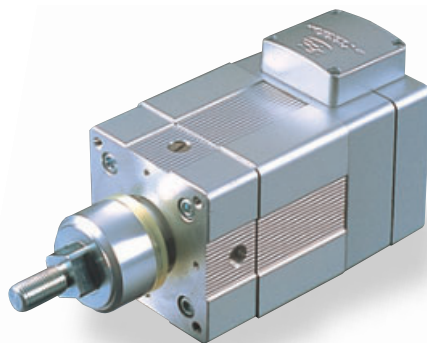
■型式項目 **RCS2-RA7BD-I** - [] - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 ※リード4は100Wのみの設定です。

推奨代替機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、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)」をご覧ください。



技術資料 P.451

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量はモータ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。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RA7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	10.0	3.5	105.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	22.0	9.0	212.7	
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 (50mm毎)
RCS2-RA7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	35.0	14.5	318.5	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)	
	最高速度 (mm/s)	最高速度 (mm/s)
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)

①ストローク (mm)	タイプ記号 RA7BD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 100W	モータW数 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ください。

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

※保守用のケーブルは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	B	→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)

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	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
		A.アプソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm				

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		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オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA4R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
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。

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)

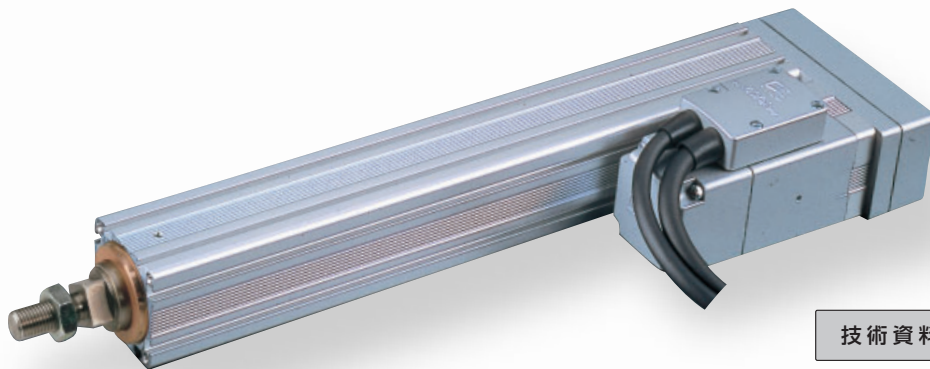
RCS2-RA5R

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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	60:サーボモータ	16:16mm	60W	8:8mm	50:50mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照
A.アブソリュート仕様		4:4mm		4:4mm	300:300mm (50mmピッチ毎設定)	SSEL XSEL-P/Q	X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



- (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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RA5R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	2.0	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA5R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	5.0	127.5	
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

(単位はmm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA5R	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)


名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P437	-
ブレーキ	B	→P437	-
フランジ	FL	→P438	-
フット金具	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

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±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)

寸法図

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

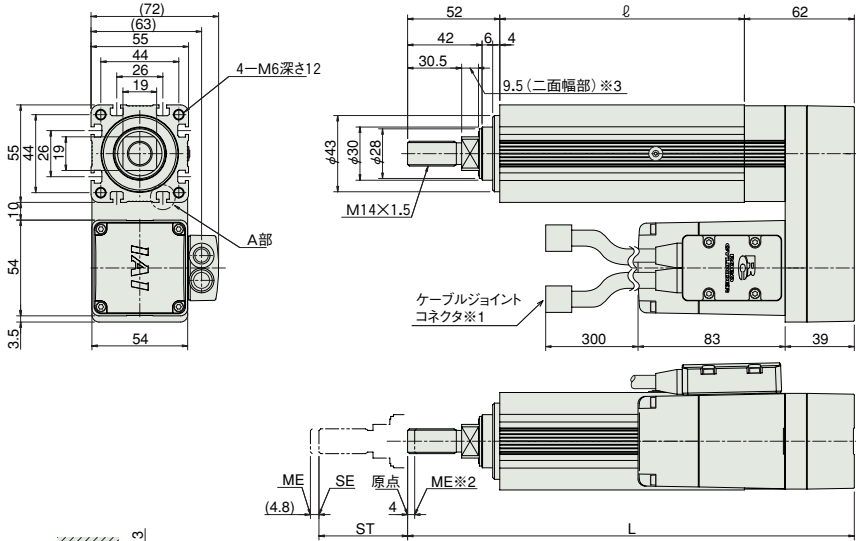
特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

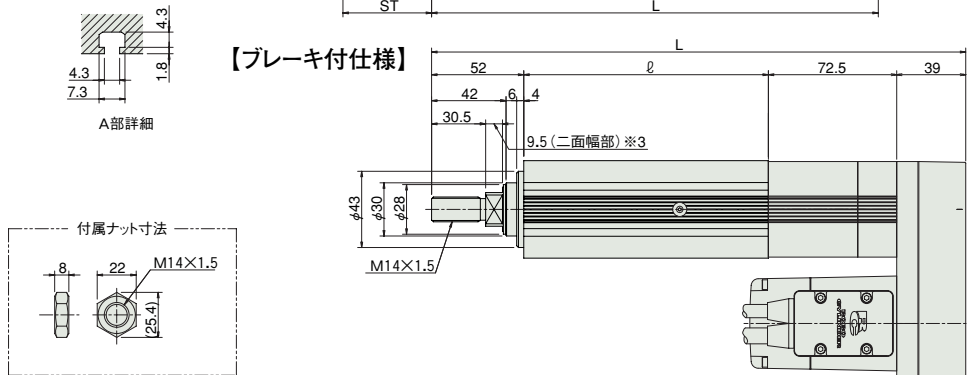
※RA5Rタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので
ご注意ください。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。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】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5R (ブレーキなし)




ストローク	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
ℓ	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。

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

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

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

C
カップリン
D
ビルドイン
R
折り返し

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

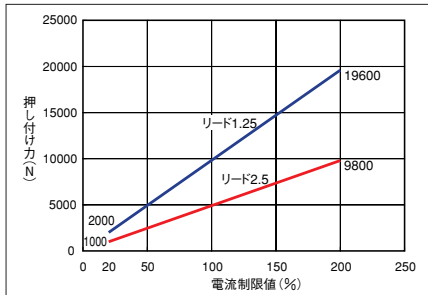
RCS2-RA13R

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

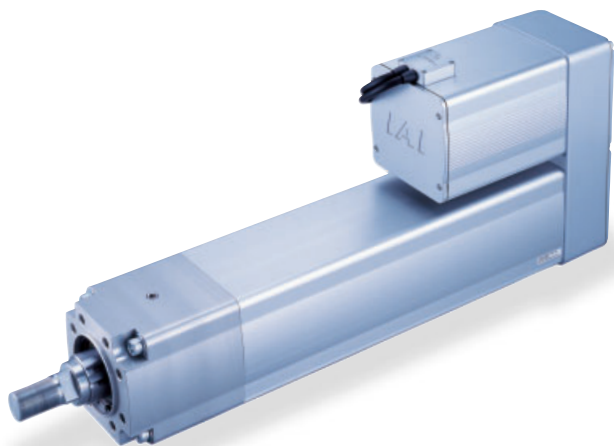
■型式項目	RCS2	-	RA13R	-	□	-	750	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	750:サーボモータ仕様	750W	2.5:2.5mm 1.25:1.25mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mm毎設定)	T2:SCON	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

■押し付け力と電流制限値の相関図



- 注意:
- 押し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し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。
 - 押し付け動作時の移動速度は10mm/s固定となります。
グラフは10mm/sで押し付けた時のもので、速度が変わると押し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し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)が必要となります。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大加速度 (G)	最大可搬質量		定格推力	連続推力	最大推力	ストローク
				水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(N)	(N)	(mm)
RCS2-RA13R-①-750-2.5-②-T2-③-④	750	2.5	0.02	400	200	5106	3567	9800	50~200 (50mm毎)
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④		1.25	0.01	500	300	10211	7141	19600	

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

リード (mm)	ストローク (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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RA13R			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アプソリュート	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (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
ブレーキ(ブレーキボックス付)	B	→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	—

■アクチュエータ仕様

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
バックラッシュ	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。

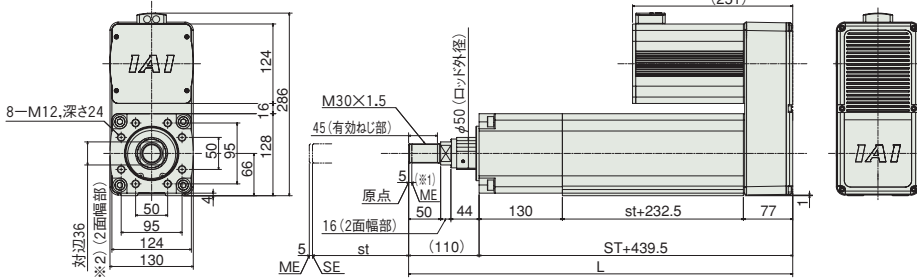
一体型
スライダ
ロッド
テーブル
アダプタ
名義
ロータリ
クリーン
防滴対応
コントローラ
C
D
R
バルスモータ 20P
バルスモータ 28P
バルスモータ 35P
バルスモータ 42P
バルスモータ 56P
バルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

寸法図

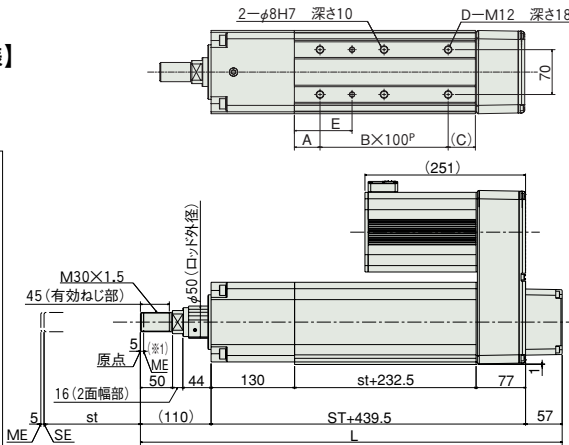
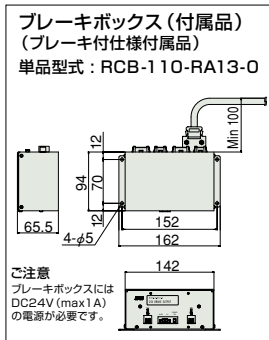
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



特注対応のご案内 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。
- SE: 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。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA13R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	599.5	649.5	699.5	749.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
質量(kg)	33	34	35	36

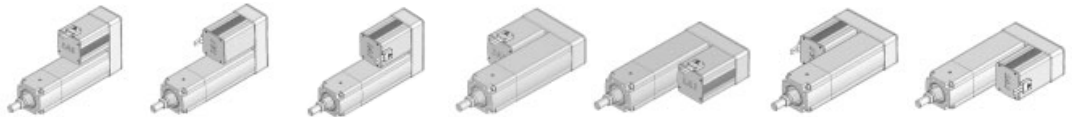
RCS2-RA13R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200
L	656.5	706.5	756.5	806.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	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	MT3	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		SCON-C-750①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 200V	最大1569VA ※1軸仕様 750W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	(-)				

※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。

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

RCS2-RGS4C

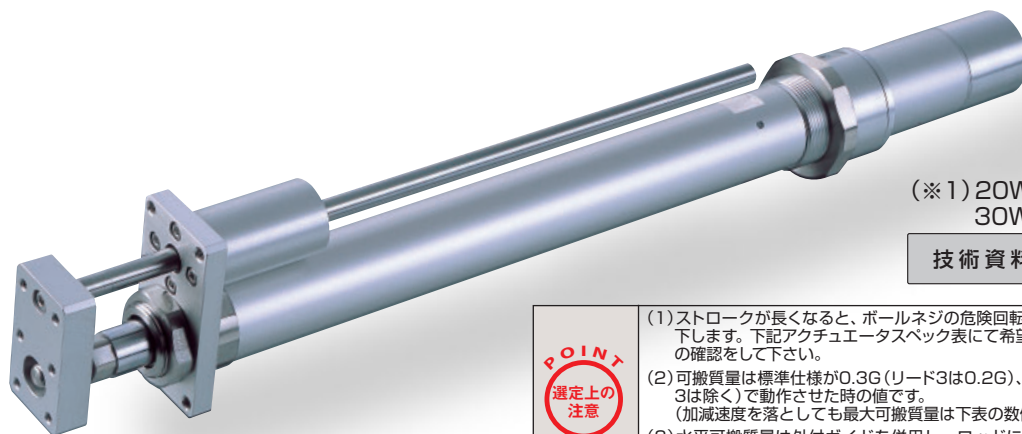
ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	RGS4C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		T:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

高加減速対応

(※1)



(※1) 20W全機種と
30Wリード3は除く

技術資料 P.451

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は標準仕様が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)
 - 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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		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 リード	50~300 (50mm毎)	
	ストローク	最高速度
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)

③ストローク (mm)	タイプ記号 RGS4C			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

*保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
高加減速対応(※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。

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)

寸法図

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

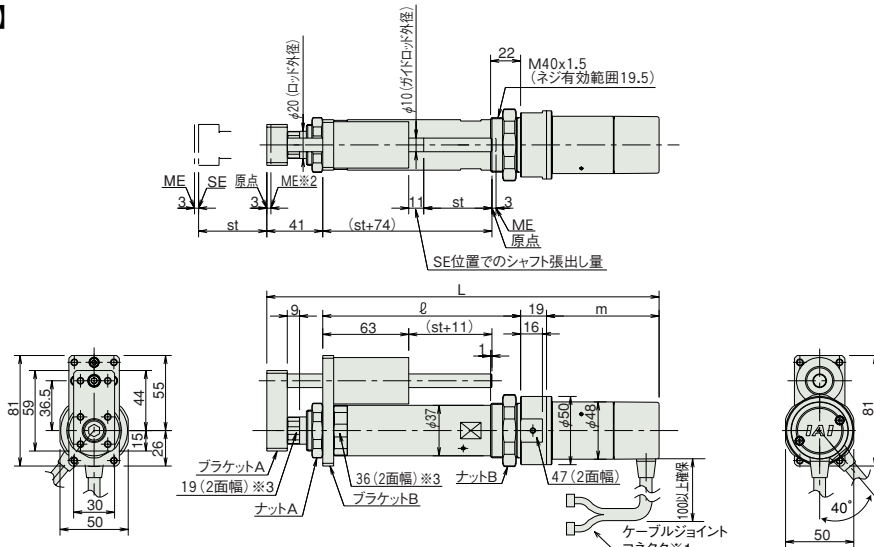


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

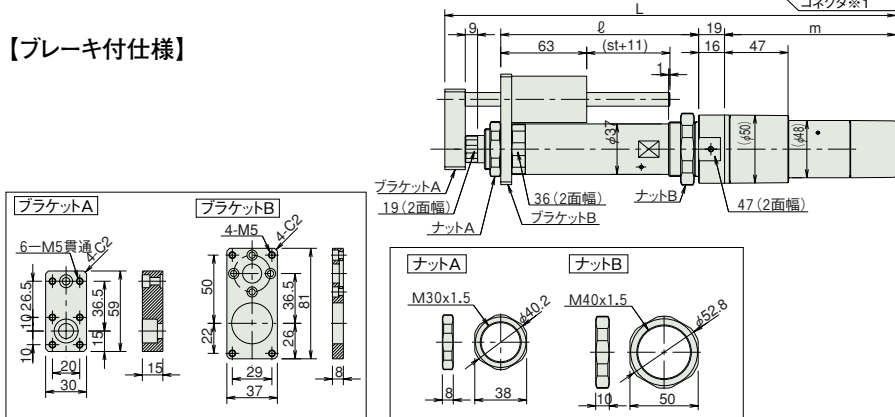
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内 P.454

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395
	30W	80.5					
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量(kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	

RCS2-RGS4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395
	30W	123.5					
m	20W	123.5					
	30W	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

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20①-NP-2-③ 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			XSEL-④-1-20①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-30D①②-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能				

※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。

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

カップ
リング
ビルド
イン
折り
返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

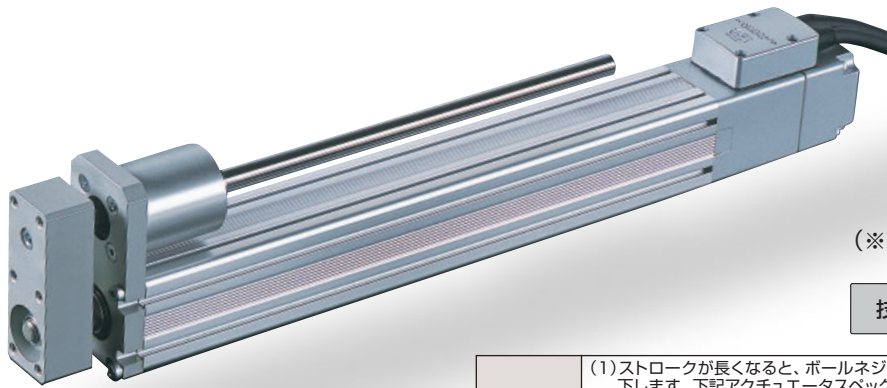
サーボモータ
750W

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	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
トインクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照											

※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)

(※1) 60W全機種と100Wリード4は除く

技術資料 P.451

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は標準仕様が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)
 - 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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGS5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGS5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGS5C-①-100-8-②-③-④-⑤		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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RGS5C			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→P437	—
フット金具	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。

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
ガイド	シングルガイド・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	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

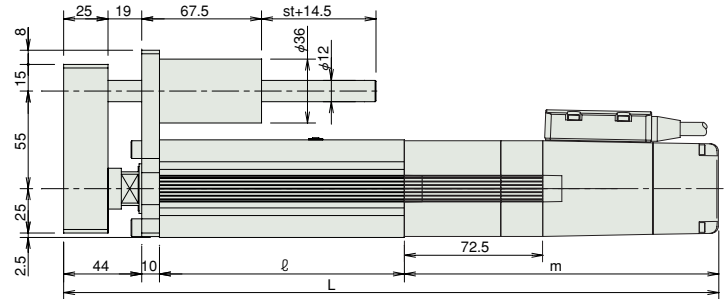
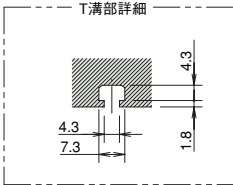
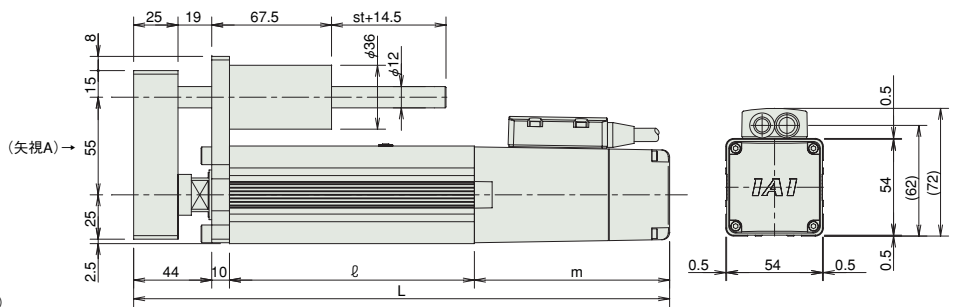
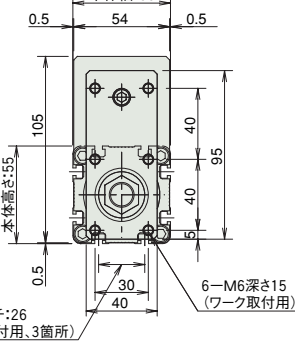
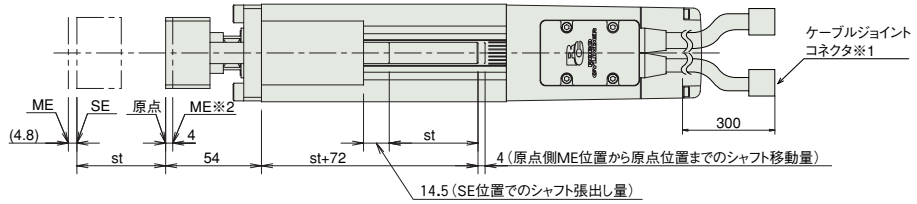
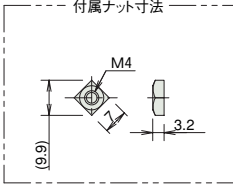
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 **P.454**



※RGS5Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。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



(標準) 上取付

GS4 左取付 本体 GS2 右取付

GS3 下取付

ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS5C (ブレーキなし)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	284	334	384	434	484	534
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量 (kg)		2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3

RCS2-RGS5C (ブレーキ付き)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	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
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	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

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-60①-NP-2-③ SCON-C-100①②-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-1-60①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-100①②-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 (1: インクリ/A: アブソ) が入ります。
※②は高加減速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。
※③は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
※④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
※⑤は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ 20P

パルスモータ 28P

パルスモータ 35P

パルスモータ 42P

パルスモータ 56P

パルスモータ 86P

サーボモータ 10W

サーボモータ 20W

サーボモータ 30W

サーボモータ 60W

サーボモータ 100W

サーボモータ 150W

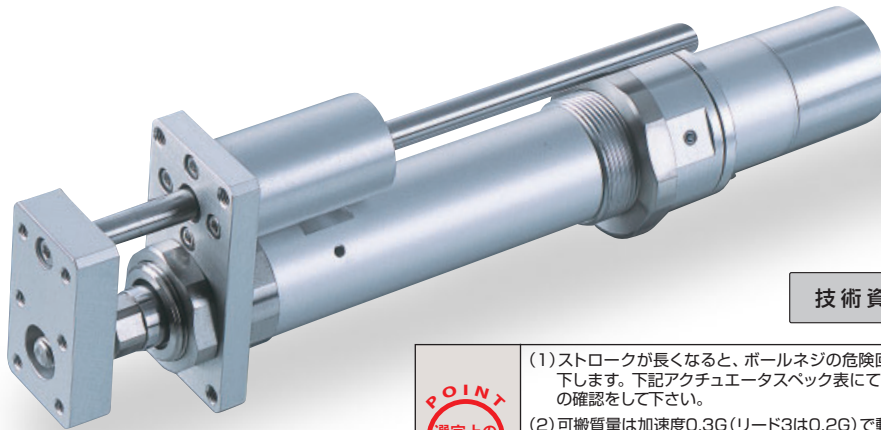
サーボモータ 750W

RCS2-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	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 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)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		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 リード	50~300 (50mm毎)	
	ストローク	最高速度
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)

③ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGS4D			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

*保守用のケーブルは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
フット金具	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。

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)

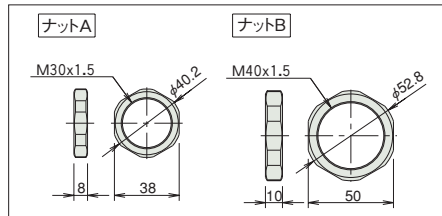
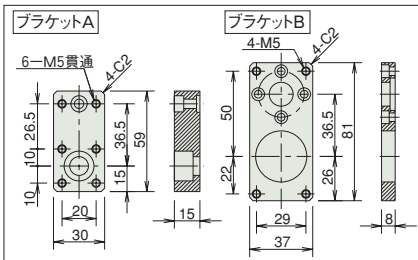
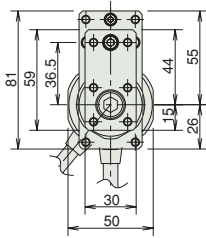
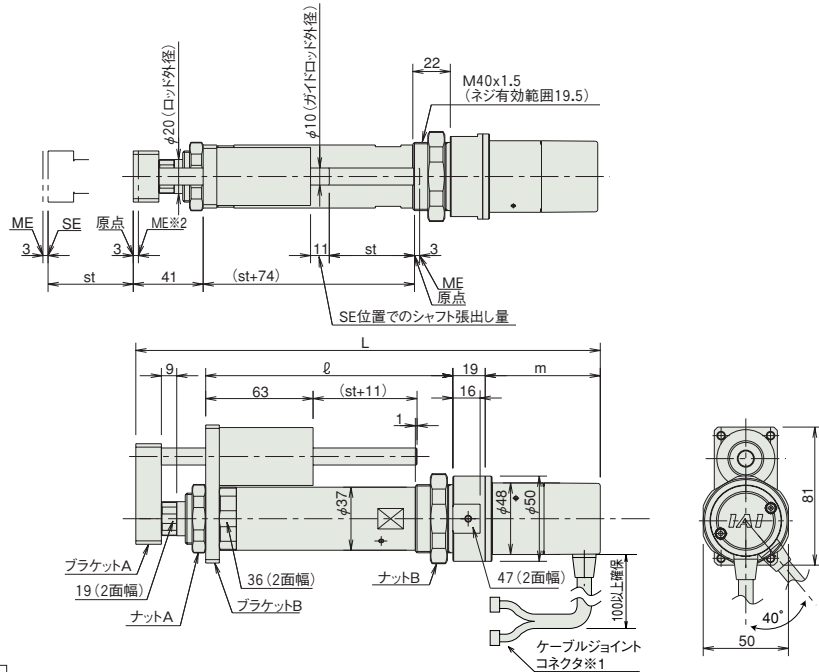
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが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





■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4D (ブレーキなし)		50	100	150	200	250	300
L	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
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
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。

適応コントローラ

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

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

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

コンローラ
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
名パン
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ
カップリン
ビルドイン
折り返し

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

RCS2-RGS7AD

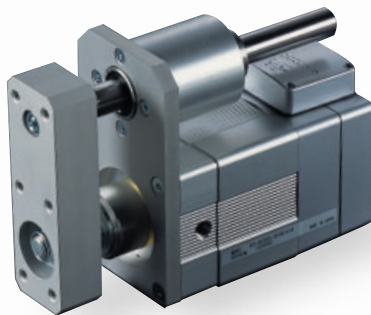
ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

型式項目	RCS2-RGS7AD-I								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 ※リード3は60Wのみの設定です。

推奨代替機種のご案内

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)」をご覧ください。



技術資料 P.451

POINT 選定上の注意

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

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGS7AD-I-60-12-①-②-③-④	60	12	10.0	1.5	85.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS7AD-I-60-6-①-②-③-④		6	20.0	6.0	169.5	
RCS2-RGS7AD-I-60-3-①-②-③-④		3	40.0	14.5	340.1	
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		6	30.0	11.5	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
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 (mm)	タイプ記号 RGS7AD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 60W	モータW数 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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→P437	—
フット金具	FT	→P441	—
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	→右ページ	—

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	±0.1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ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

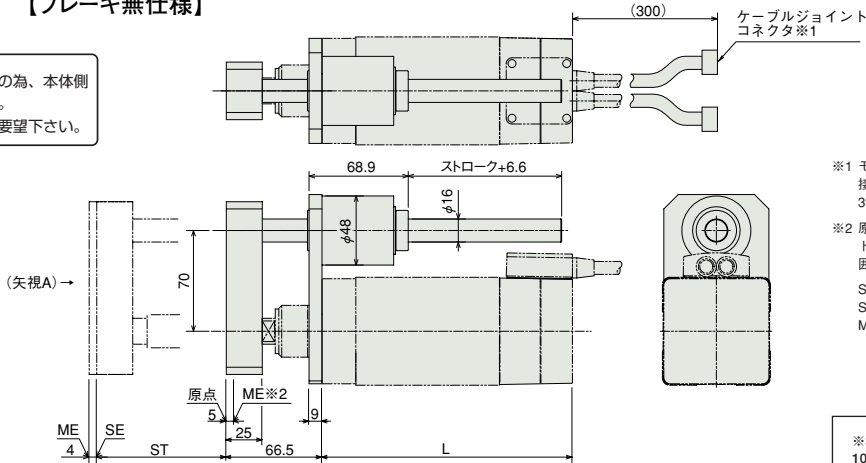
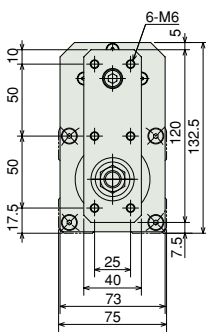
特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

※RGS7ADタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
防塵・防滴仕様については別途ご要望下さい。



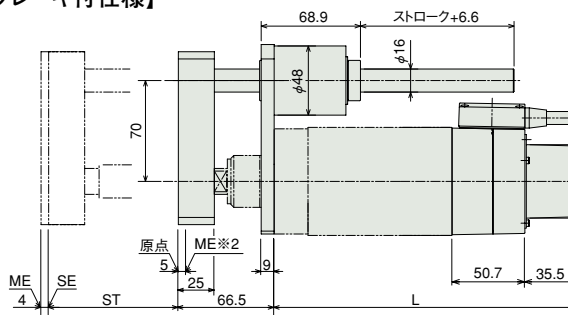
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。

※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:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意
※3
100W・50ストロークは底面取付穴がありません。
60W・50ストロークと100W・100ストロークは底面取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意ください。

【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS7AD (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量 (kg)	60W	3.2	3.8	4.3	4.8	5.3
	100W	3.3	3.9	4.4	4.9	5.4

RCS2-RGS7AD (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量 (kg)	60W	3.5	4.1	4.6	5.1	5.6
	100W	3.6	4.2	4.7	5.2	5.7

(標準)
上取付

GS4
左取付

本体




GS2
右取付

GS3
下取付

ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-C-60I-NP-2-① SCON-C-100I-NP-2-①	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-1-60I-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-②-1-60I-N1-EEE-2-③ XSEL-②-1-100I-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ください。

※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。

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

C
カップリング

D
ビルドイン

R
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCS2-RGS7BD

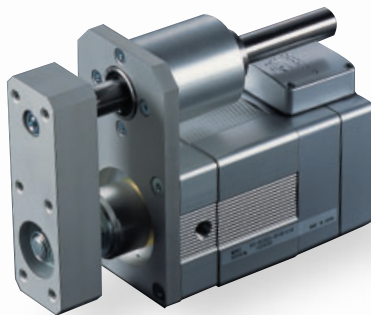
ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

型式項目	RCS2	-	RGS7BD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照											

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 ※リード4は100Wのみの設定です。

推奨代替機種のご案内

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)」をご覧ください。



技術資料 P.451

POINT 選定上の注意

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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGS7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	10.0	2.5	105.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	22.0	8.0	212.7	
RCS2-RGS7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	40.0	18.5	424.3	
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		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
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)

①ストローク (mm)	タイプ記号 RGS7BD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 100W	モータW数 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ください。

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

※保守用のケーブルは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	B	→P437	—
フート金具	FT	→P441	—
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	→右ページ	—

アクチュエータ仕様

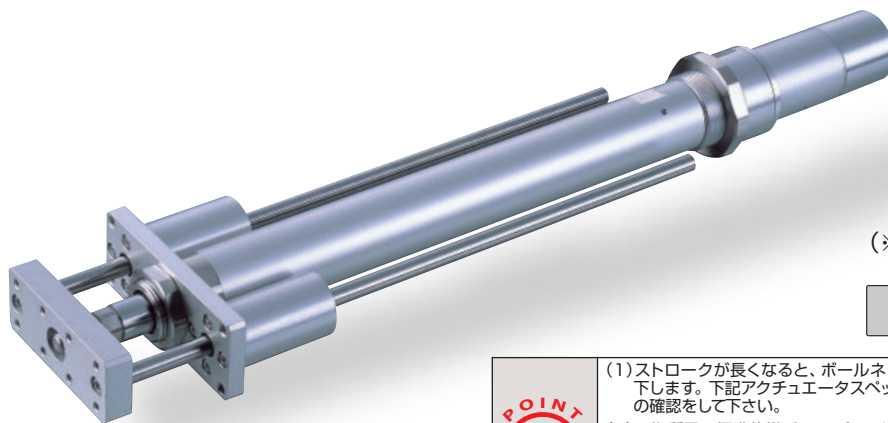
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



高加減速対応

(※1)

(※1) 20W全機種と
30Wリード3は除く

技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は標準仕様が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)
- 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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		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	50~300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RGD4C			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

*保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
高加減速対応(※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。

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)

199 RCS2-RGD4C

コネクター
スライダ
ロッド
ケーブル
クレーン
防滴対応
コネクター

キャッチ

ヒドマン

折返し

バルスモータ 20P

バルスモータ 28P

バルスモータ 35P

バルスモータ 42P

バルスモータ 56P

バルスモータ 86P

サーボモータ 10W

サーボモータ 20W

サーボモータ 30W

サーボモータ 60W

サーボモータ 100W

サーボモータ 150W

サーボモータ 750W

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

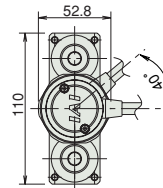
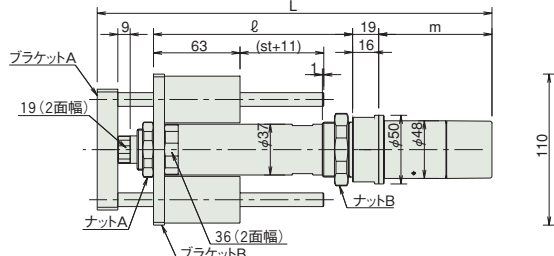
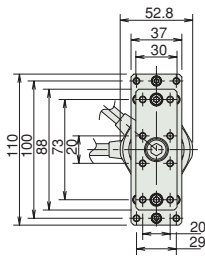
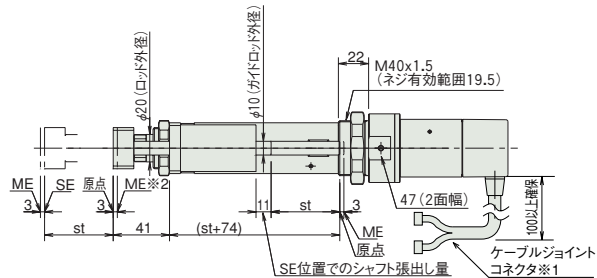
www.iai-robot.co.jp



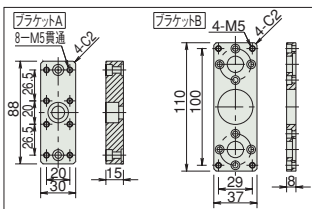
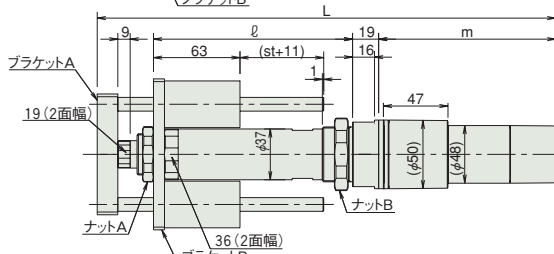
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

特注対応のご案内 P.454

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
l		145	195	245	295	345	395
	20W	80.5					
m		95.5					
	30W	95.5					
質量(kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	

RCS2-RGD4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
l		145	195	245	295	345	395
	20W	123.5					
m		138.5					
	30W	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

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-C-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			XSEL-④-1-20①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-30D①②-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能				

※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。

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

RCS2-RGD5C

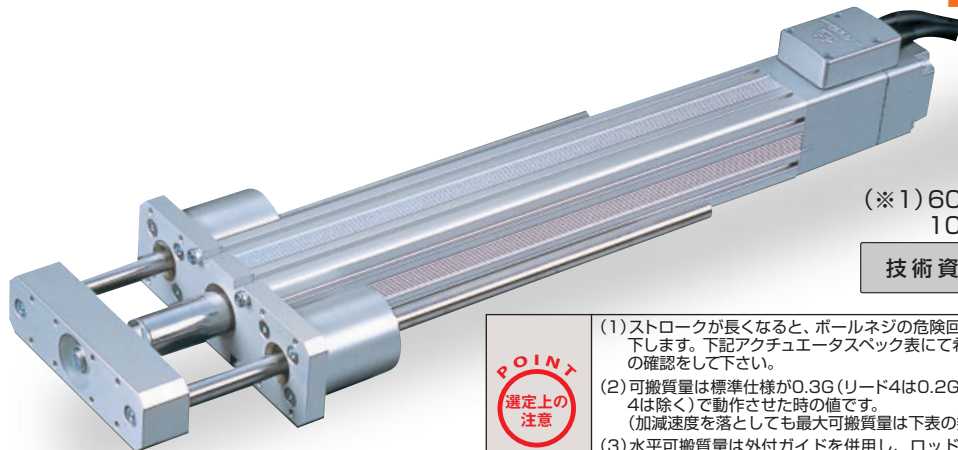
ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCS2-RGD5C-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション						
		インクリメンタル仕様 A.アプソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照						

※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)



(※1) 60W全機種と
100Wリード4は除く

技術資料 P.451

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は標準仕様が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)
 - 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)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGD5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGD5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-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)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RGD5C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→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。

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
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)

寸法図

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

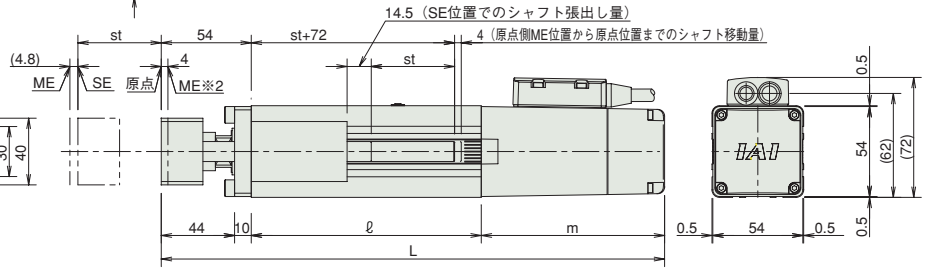
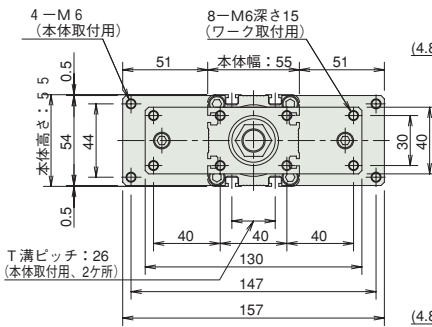
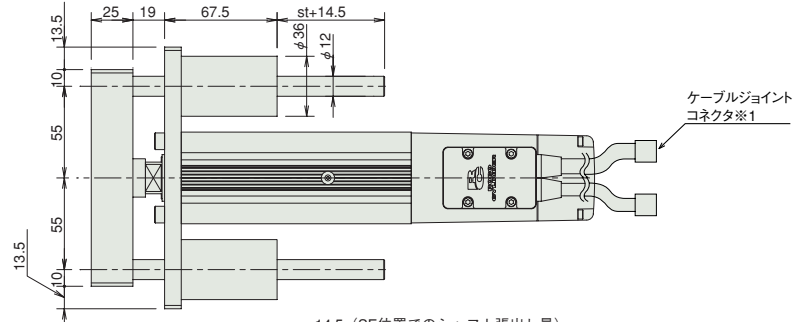
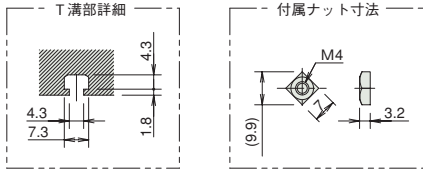
特注対応のご案内 **P.454**



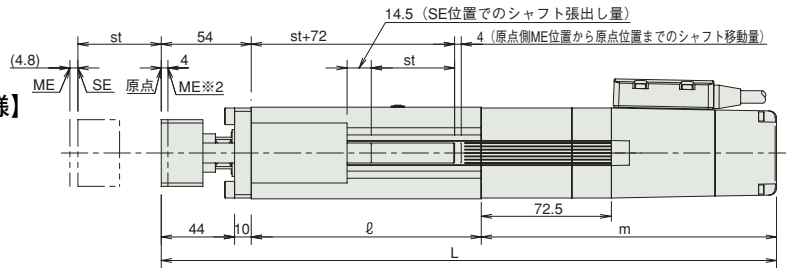
※RGD5Cタイプは構造上原点逆点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。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】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD5C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	284	334	384	434	484	524
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ	60W	138	188	238	288	338	388
	100W			92			
m	60W			110			
	100W						
質量(kg)	2.7	3.0	3.4	3.8	4.2	5.5	

RCS2-RGD5C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	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
ℓ	60W	138	188	238	288	338	388
	100W			164.5			
m	60W			182.5			
	100W						
質量(kg)	3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8	

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-60①-NP-2-③ SCON-C-100①②-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-1-60①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-100①②-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(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。

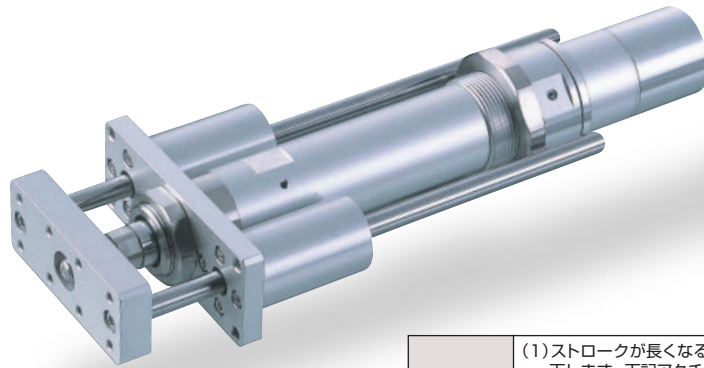
- 一体型 コントローラ
- タイプ スライダ
- タイプ ロッド
- タイプ テーブル
- タイプ ロボシリンダ
- 対応 クリーン
- 防滴対応
- コントローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

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

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		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 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

②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 RGD4D			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

*保守用のケーブルは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
フット金具	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。

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)

寸法図

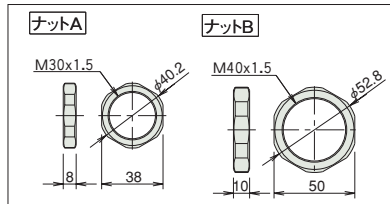
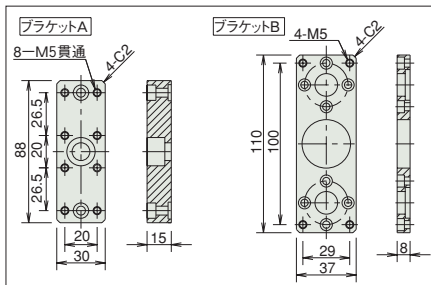
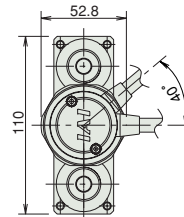
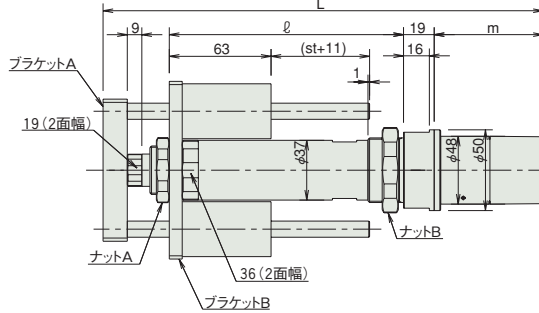
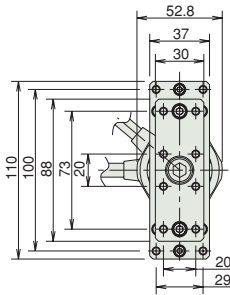
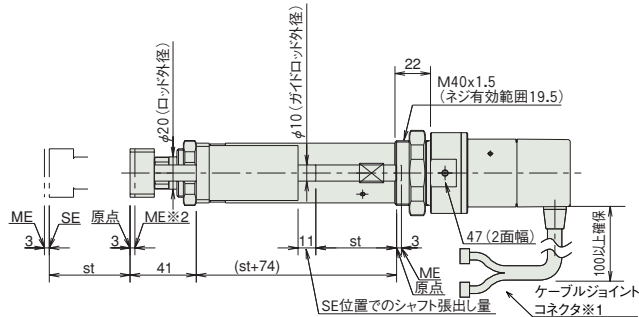
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



※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 P.454

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	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
ℓ	145	195	245	295	345	395	
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7	

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
ポジションモード		SCON-C-20①-NP-2-② SCON-C-30D①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		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。
※①はエンコーダの種類 (1:インクリ/A:アブソ) が入ります。
※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

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

RCS2-RGD7AD

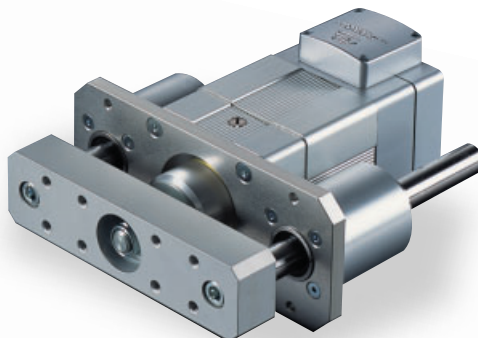
ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	RGD7AD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 ※リード3は60Wのみの設定です。

推奨代替機種のご案内

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)」をご覧ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD7AD-I-60-12-①-②-③-④	60	12	10.0	0.9	85.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD7AD-I-60-6-①-②-③-④		6	20.0	5.4	169.5	
RCS2-RGD7AD-I-60-3-①-②-③-④		3	40.0	13.9	340.1	
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		6	30.0	10.9	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)
	12	600
6	300	250
3	150	125

(単位はmm/s)

③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 RGD7AD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 60W	モータW数 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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは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	B	→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ください。

アクチュエータ仕様


項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
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)

寸法図

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

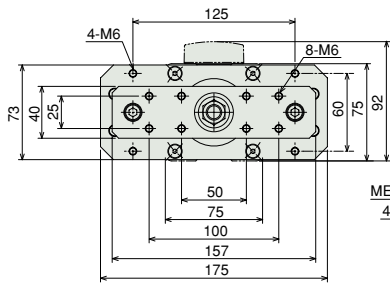
2次元
CAD

※RGD7ADタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

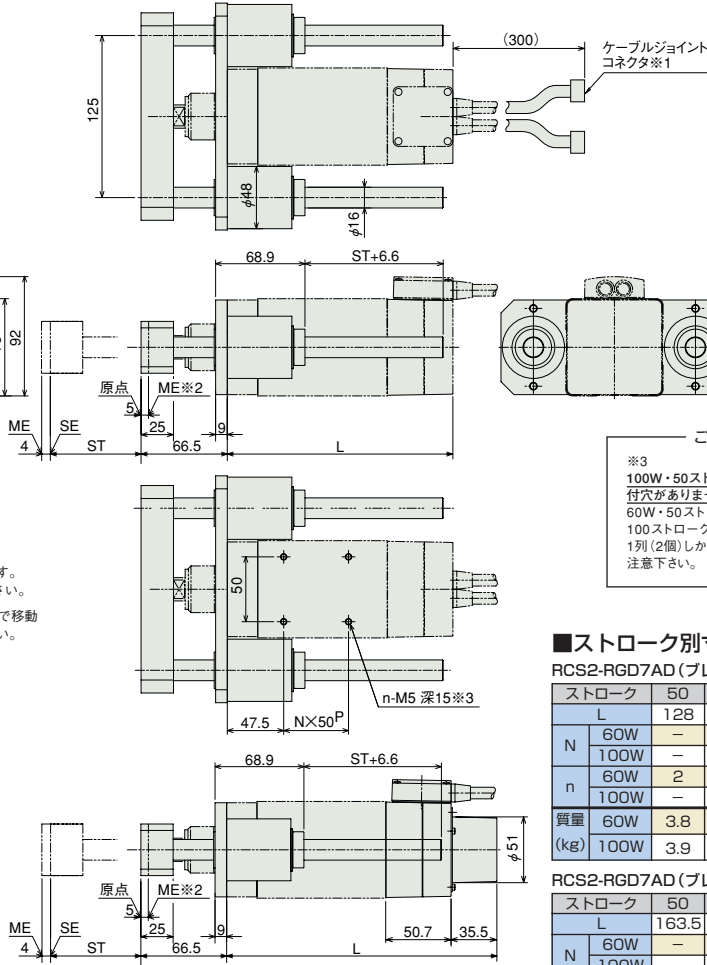
特注対応のご案内  P.454

ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
防塵・防滴仕様については別途ご要望下さい。



- ※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:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド



ご注意
※3
100W・50ストロークは底面取付穴がありません。
60W・50ストロークと100W・100ストロークは底面取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD7AD (ブレーキなし)




ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量 (kg)	60W	3.8	4.5	5.1	5.7	6.3
	100W	3.9	4.6	5.2	5.8	6.4

RCS2-RGD7AD (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量 (kg)	60W	4.1	4.8	5.4	6	6.6
	100W	4.2	4.9	5.5	6.1	6.7

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-C-60I-NP-2-① SCON-C-100I-NP-2-①	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-1-60I-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-②-1-60I-N1-EEE-2-③ XSEL-②-1-100I-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ください。

※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。

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ 20P

パルスモータ 28P

パルスモータ 35P

パルスモータ 42P

パルスモータ 56P

パルスモータ 86P

サーボモータ 10W

サーボモータ 20W

サーボモータ 30W

サーボモータ 60W

サーボモータ 100W

サーボモータ 150W

サーボモータ 750W

RCS2-RGD7BD

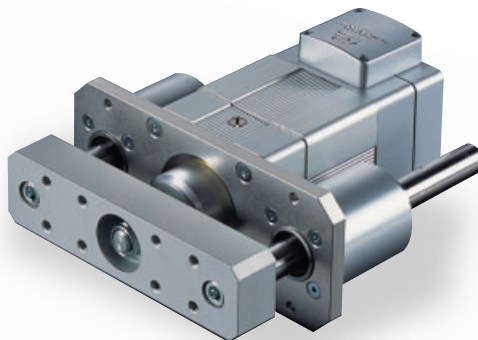
ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕

型式項目	RCS2	-	RGD7BD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。 ※リード4は100Wのみの設定です。

推奨代替機種のご案内

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)」をご覧ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	10.0	1.9	105.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	22.0	7.4	212.7	
RCS2-RGD7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	40.0	17.9	424.3	
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		8	35.0	12.9	318.5	

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

■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)

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 RGD7BD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 100W	モータW数 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ください。

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

※保守用のケーブルは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	B	→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ください。

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)

寸法図

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

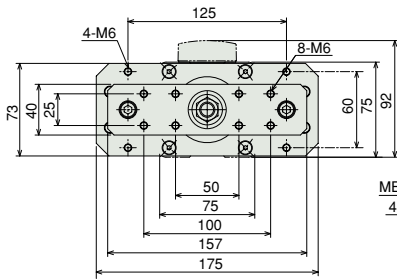
特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD

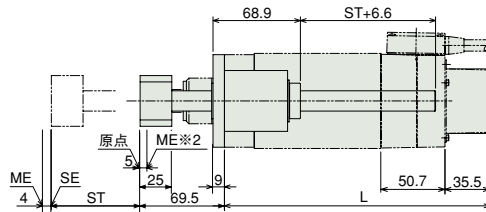
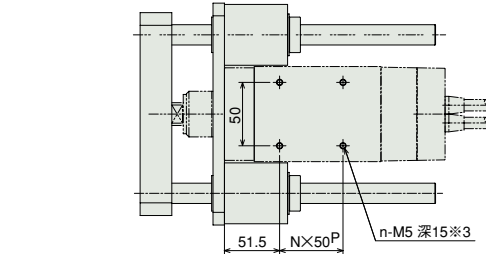
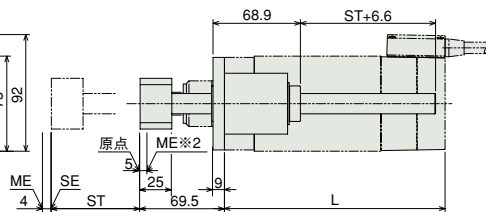
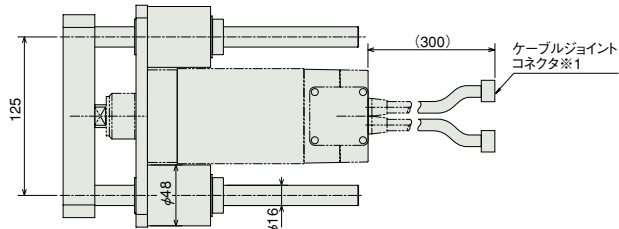
※RGD7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
防塵・防滴仕様については別途ご要望下さい。



- ※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:ストローク
- SE:ストロークエンド
- ME:メカエンド



(300) ケーブルジョイントコネクタ※1

ご注意
※3
150W・50ストロークは設定がありません。
100W・50ストロークは底面取付穴がありません。
100Wと150Wの100ストロークは底面取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD7BD (ブレーキなし)




ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	100W	133	183	233	283	333	383
	150W	-	183	233	283	333	383
N	100W	-	-	1	2	3	4
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
質量 (kg)	100W	4.4	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5
	150W	-	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6

RCS2-RGD7BD (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
	150W	-	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
N	100W	-	-	1	2	3	4
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
質量 (kg)	100W	4.7	5.4	6	6.6	7.2	7.8
	150W	-	5.5	6.1	6.7	7.3	7.9

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-C-100I-NP-2-① SCON-C-150I-NP-2-①	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-1-100I-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			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-②-1-100I-N1-EEE-2-③ XSEL-②-1-150I-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ください。

※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。

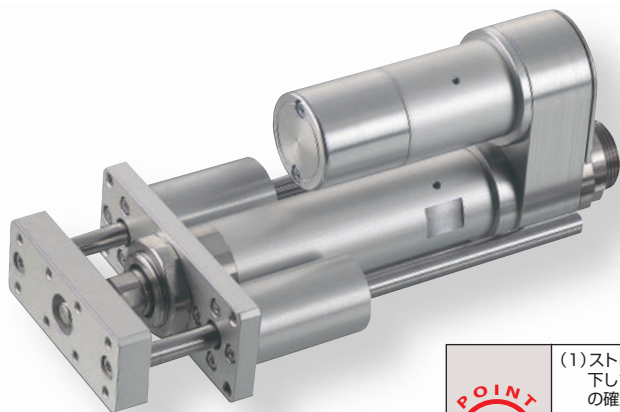
コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
グリップ
クリーン
防滴対応
コンローラ
カップリン
ビルドイン
折り返し
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

RCS2-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 モータ折返し仕様

型式項目	RCS2-RGD4R	□	□	□	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 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)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

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

②ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGD4R			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	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
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

*保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
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。

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)

寸法図

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

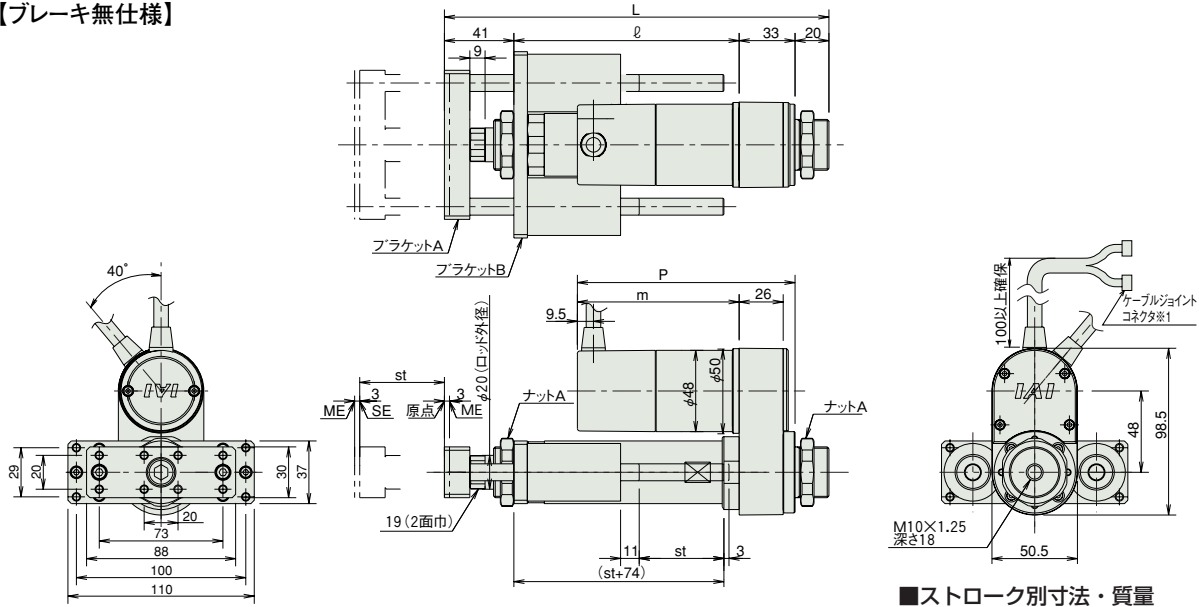


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

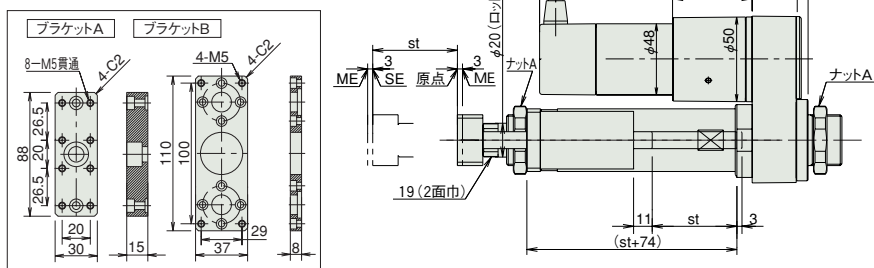
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

特注対応のご案内 P.454

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4R (ブレーキなし)		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	188	233	288	333	383
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量 (kg)		1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0

RCS2-RGD4R (ブレーキ付き)		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	188	233	288	333	383
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量 (kg)		2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

適応コントローラ

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

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

MEMO

- 一体型
コトローラ
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- テーブル
タイプ
- 名板
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コトローラ

- C
カップリング
- D
ヒドイン
- R
折り返し

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

MEMO

MEMO page with horizontal dashed lines for writing.

一体型
コンローラ

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

テーパー
アイソメテ

名パン
ロータリ

クリーン
対応

防滴対応

コンローラ

C
カップリン

D
ビルドイン

R
折り返し

パルスモータ
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

パルスモータ
56 P

パルスモータ
86 P

サーボモータ
10 W

サーボモータ
20 W

サーボモータ
30 W

サーボモータ
60 W

サーボモータ
100 W

サーボモータ
150 W

サーボモータ
750 W