



テーブルタイプ / アームタイプ フラットタイプ

RCP3

RCA2

RCA

RCS2

RCP3 <i>series</i> 24V パルスモータ タイプ	テーブルタイプ	幅55mm	RCP3-TA5C	215
		幅65mm	RCP3-TA6C	217
		幅75mm	RCP3-TA7C	219
RCA2 <i>series</i> 24V サーボモータ タイプ	テーブルタイプ	幅55mm	RCA2-TA5C	221
		幅65mm	RCA2-TA6C	223
		幅75mm	RCA2-TA7C	225
RCA <i>series</i> 24V サーボモータ タイプ	アームタイプ	幅40mm	RCA-A4R	227
		幅52mm	RCA-A5R	229
		幅58mm	RCA-A6R	231
RCS2 <i>series</i> 200V サーボモータ タイプ	アームタイプ	幅58mm	RCS2-A4R	233
		幅68mm	RCS2-A5R	235
		幅58mm	RCS2-A6R	237
	フラットタイプ	幅68mm	RCS2-F5D	239

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
アシスト

名パン
ロッド型

クリーン
対応

防滴対応

コンローラ

C
カップリン

D
ビルドイン

R
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

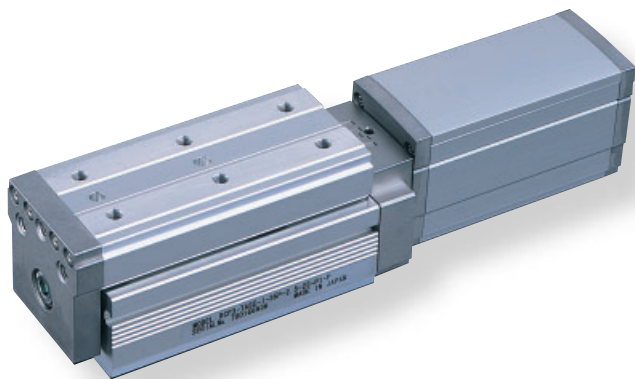
サーボモータ
750W

RCP3-TA5C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅55mm パルスモータ カップリング仕様

型式項目	RCP3	-	TA5C	-	I	-	35P	-	□	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	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	B: プレーキ付き NM: 原点逆仕様									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



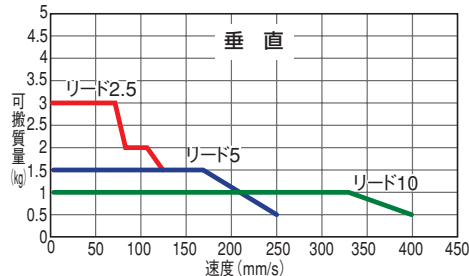
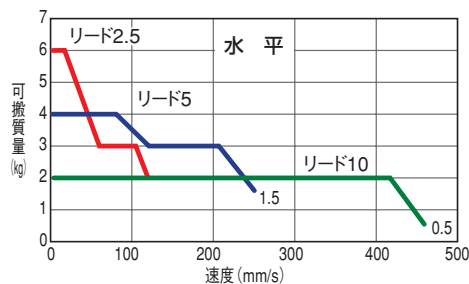
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) RCP3シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

速度と可搬質量の相関図

RCP3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

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)		
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-P1-②-③	10	~2	~1	34	25~100 (25mm毎)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-P1-②-③	5	~4	~1.5	68	
RCP3-TA5C-I-35P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~6	~3	136	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注2) 押付力のグラフは490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	25~100 (25mm毎)	
	10	465<400>
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	
	TA5C	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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	—	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

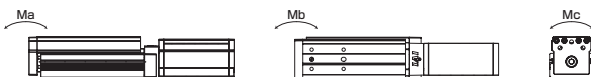
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ付き	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 25.5N・m Mb: 36.5N・m Mc: 56.1N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 6.57N・m Mb: 9.32N・m Mc: 14.32N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)


(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

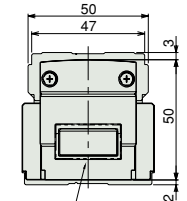
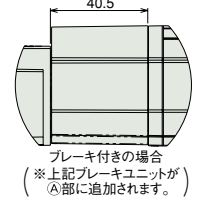
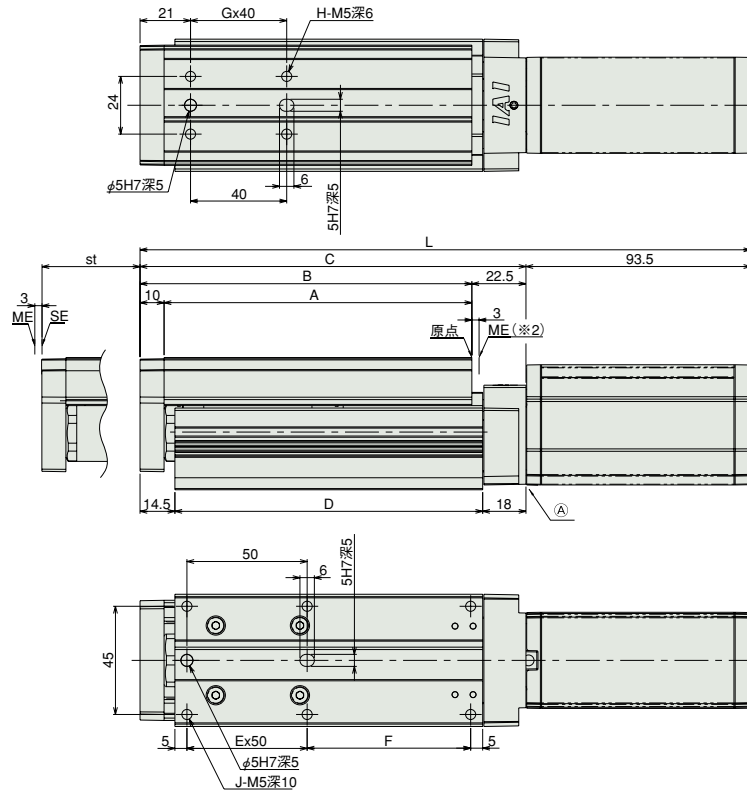
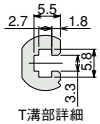
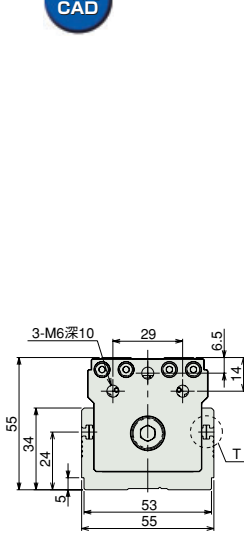


寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	
L	プレーキ無し	229	254	279	304
	プレーキ付き	269.5	294.5	319.5	344.5
A	103	128	153	178	
B	113	138	163	188	
C	135.5	160.5	185.5	210.5	
D	103	128	153	178	
E	1	1	2	2	
F	43	68	43	68	
G	1	1	2	2	
H	4	4	6	6	
J	6	6	8	8	
質量 (kg)	1.2	1.4	1.5	1.7	

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


(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME：メカニカルエンド

SE：ストロークエンド

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		PCON-C-35PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	→P365
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		PCON-CY-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-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-35PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-35P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-35PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	→P395		

※PSELは1軸仕様の場合です。

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

C カップリング

D ビルドイン

R 折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

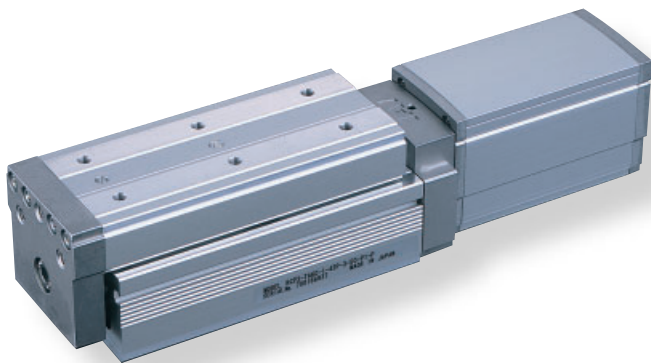
サーボモータ
750W

RCP3-TA6C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅65mm パルスモータ カップリング仕様

型式項目	RCP3	-	TA6C	-	I	-	42P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	B: プレーキ付き NM: 原点逆仕様											

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



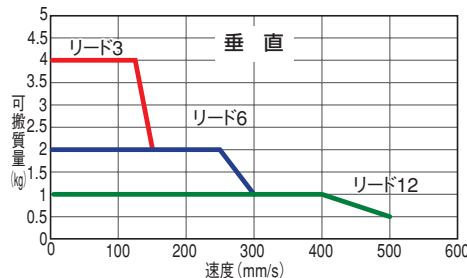
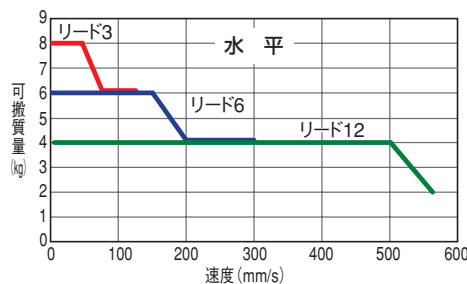
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) RCP3シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度0.3G（リード3と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

速度と可搬質量の相関図

RCP3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

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)		
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~4	~1	47	25~150 (25mm毎)
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~6	~2	95	
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~8	~4	189	

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490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	25~150 (25mm毎)
12	560<500>
6	300
3	150

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	TA6C	エンコーダ種類
	インクリメンタル	
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

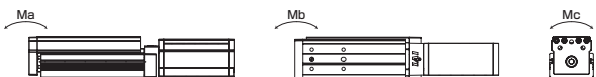
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m Mb: 42.0N・m Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 7.26N・m Mb: 10.3N・m Mc: 18.25N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。


許容負荷モーメント方向

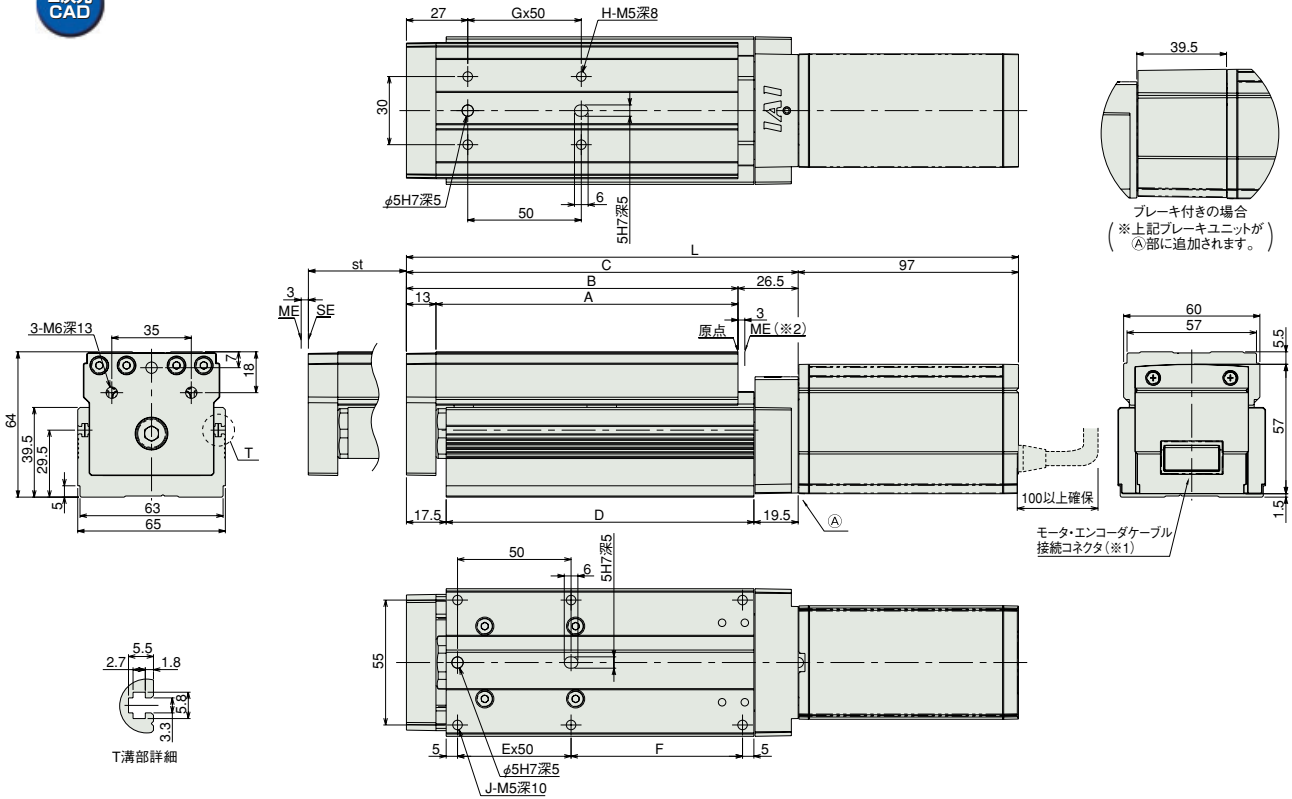


寸法図

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

2次元
CAD

特注対応のご案内  P.454



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
A	108	133	158	183	208	233	
B	121	146	171	196	221	246	
C	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	
E	1	1	2	2	3	3	
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
G	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	6	6	8	8	
J	6	6	8	8	10	10	
質量(kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	



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

(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

適応コントローラ

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

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

※PSELは1軸仕様の場合です。

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
アルミ
ボディ
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

C
カップ
レンジ

D
ビルド
イン

R
折り
返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

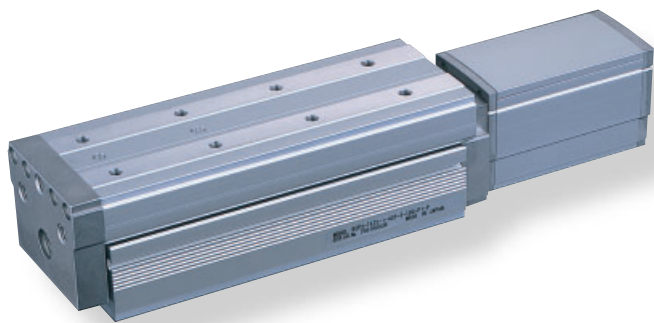
サーボモータ
750W

RCP3-TA7C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅75mm パルスモータ カップリング仕様

型式項目	RCP3	-	TA7C	-	I	-	42P	-		-		-	P1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	B:ブレーキ付き NM:原点逆仕様									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



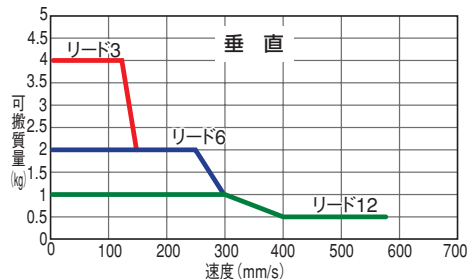
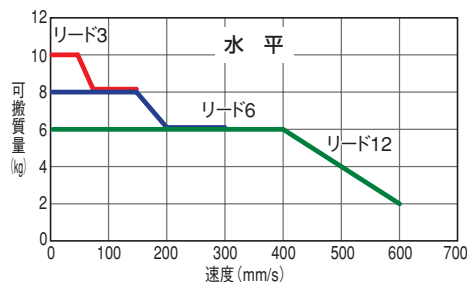
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) RCP3シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。下記のと可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度0.3G（リード3と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

速度と可搬質量の相関図

RCP3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

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)		
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~6	~1	47	25~200 (25mm毎)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~8	~2	95	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~10	~4	189	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注2) 押付力のグラフは490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	25~200 (25mm毎)
12	600<580>
6	300
3	150

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	TA7C	エンコーダ種類 インクリメンタル
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
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 (ロボットケーブル)	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

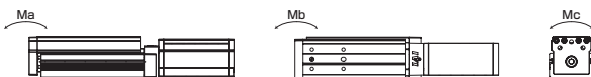
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:123.2N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:9.91N・m Mb:14.13N・m Mc:28.65N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。


許容負荷モーメント方向

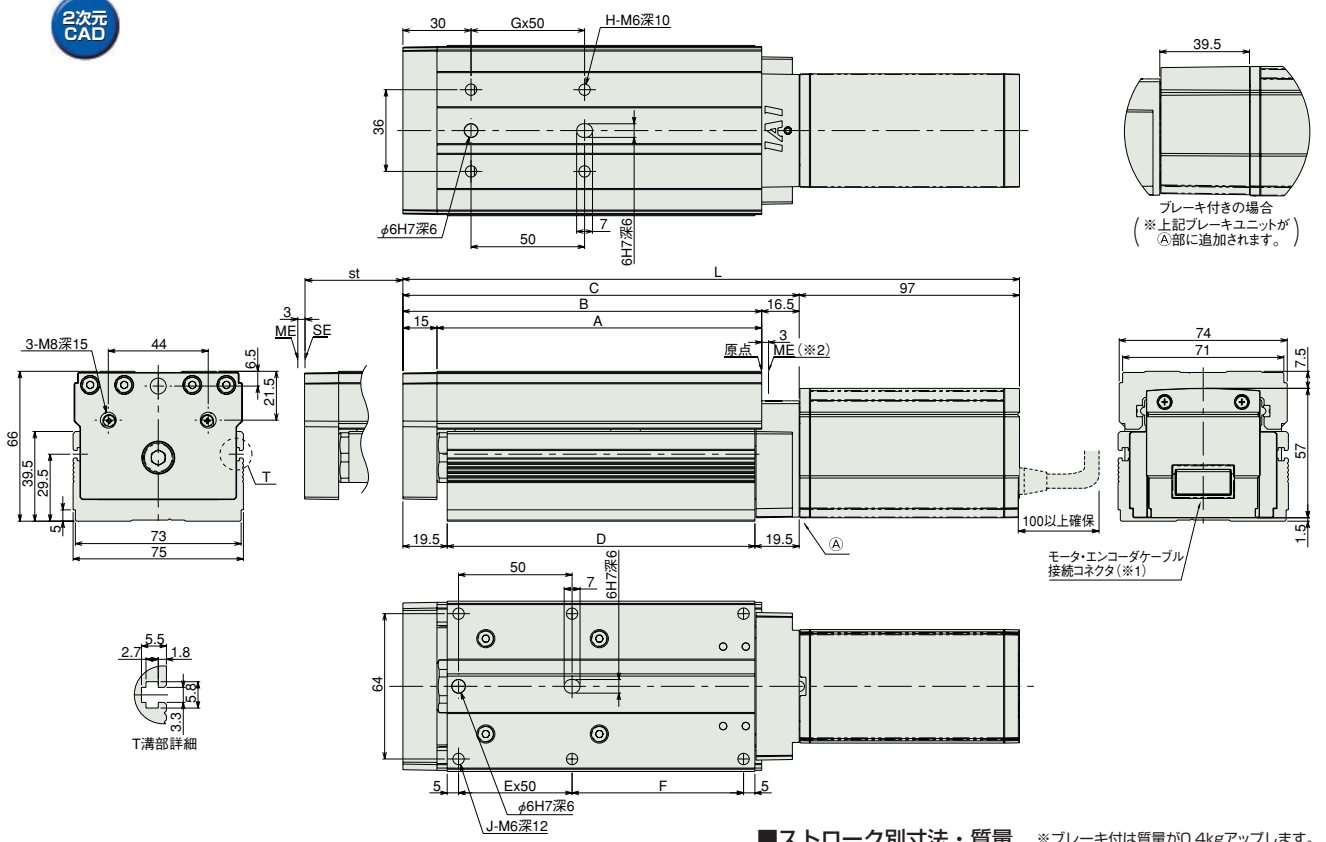


寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内  P.454










■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5
	ブレーキ付き	286	311	336	361	386	411	436
A	118	143	168	193	218	243	268	293
B	133	158	183	208	233	258	283	308
C	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量(kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6

(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。）
 (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME：メカニカルエンド
 SE：ストロークエンド

適応コントローラ

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

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

※PSELは1軸仕様の場合です。

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

RCA2-TA5C

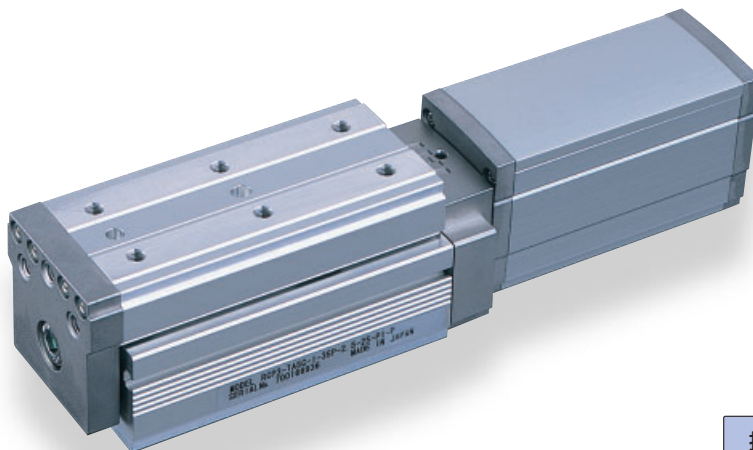
ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅55mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCA2-TA5C-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	25:25mm ↓ 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	B: プレーキ付き LA: 省電力対応 NM: 原点逆仕様		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA5C-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	2	1	34	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5C-I-20-5-①-A1-②-③		5	3.5	2	68	
RCA2-TA5C-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	5	3	137	

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	25~100 (25mm毎)	
	10	465<400>
5	250	
2.5	125	

※ < > 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	
	TA5C	エンコーダ種類
	インクリメンタル	
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

③オプション価格表 (標準価格)

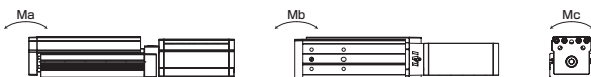
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ付き	B	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 25.5N・m Mb: 36.5N・m Mc: 56.1N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 6.57N・m Mb: 9.32N・m Mc: 14.32N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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


C
D
R

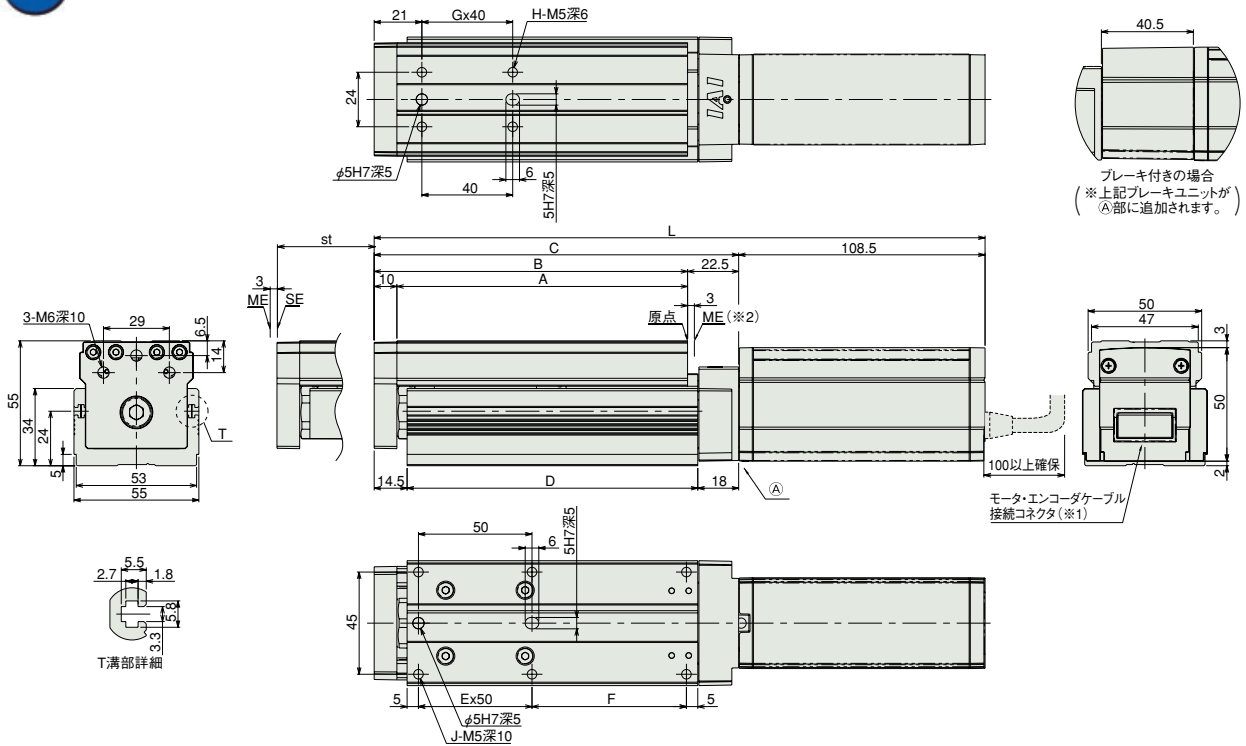
バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

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

2次元 CAD

特注対応のご案内  P.454



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	
L	ブレーキ無し	244	269	294	319
	ブレーキ付き	284.5	309.5	334.5	359.5
A	103	128	153	178	
B	113	138	163	188	
C	135.5	160.5	185.5	210.5	
D	103	128	153	178	
E	1	1	2	2	
F	43	68	43	68	
G	1	1	2	2	
H	4	4	6	6	
J	6	6	8	8	
質量 (kg)	1.2	1.4	1.5	1.7	

(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。）
 (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME：メカニカルエンド
 SE：ストロークエンド

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大5.1A (アクチュエータによる)	-	→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			-		
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-		
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-		
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-		
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-		→P343
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-		→P405

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

- 一体型
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロッッド
タイプ
- テーブル
アシスト
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

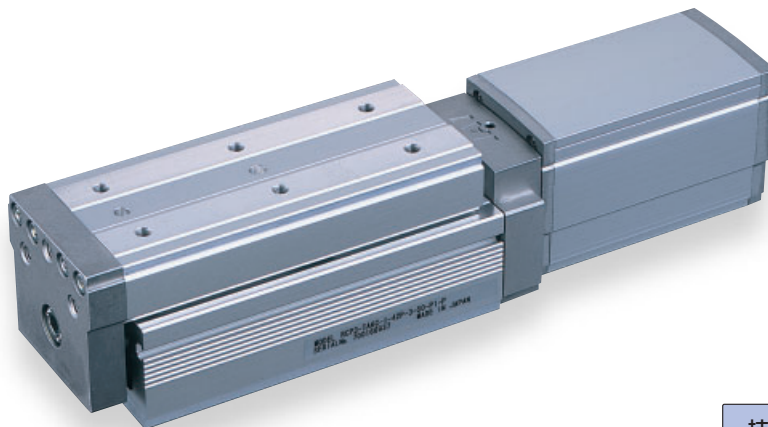
RCA2-TA6C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅65mm サーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA2	-	TA6C	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	B: プレーキ付き LA: 省電力対応 NM: 原点逆仕様									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の
注意

- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G (リード3と垂直使用は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA6C-I-20-12-①-A1-②-③	20	12	2	0.5	17	25~150 (25mm毎)
RCA2-TA6C-I-20-6-①-A1-②-③		6	4	1.5	34	
RCA2-TA6C-I-20-3-①-A1-②-③		3	6	3	68	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25~150 (25mm毎)	
	12	560<500>
6	300	
3	150	

※ < > 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	
	TA6C	エンコーダ種類
	インクリメンタル	
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

③オプション価格表 (標準価格)

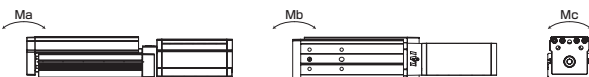
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ付き	B	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m Mb: 42.0N・m Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント(*)	Ma: 7.26N・m Mb: 10.3N・m Mc: 18.25N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)


(*) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

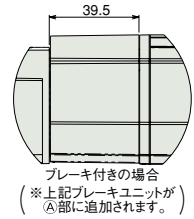
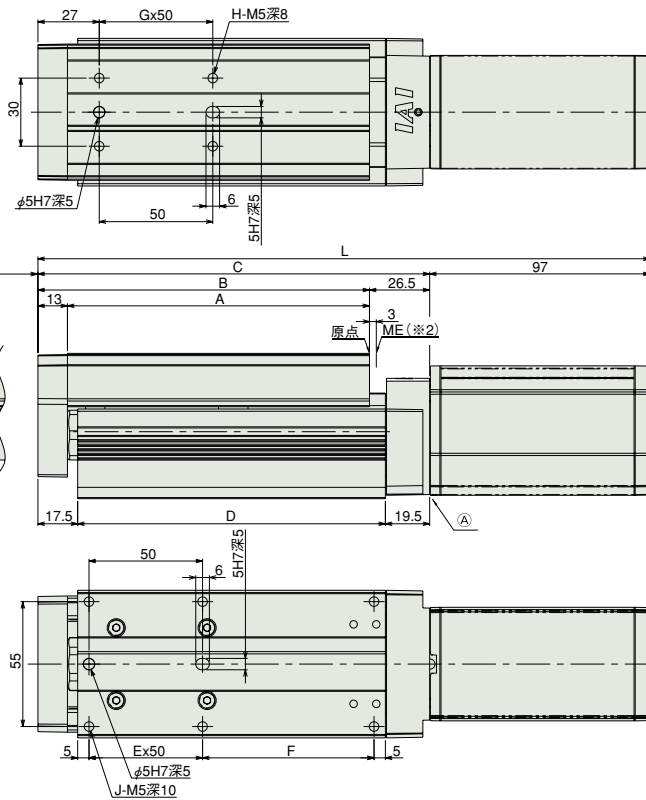
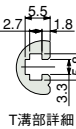
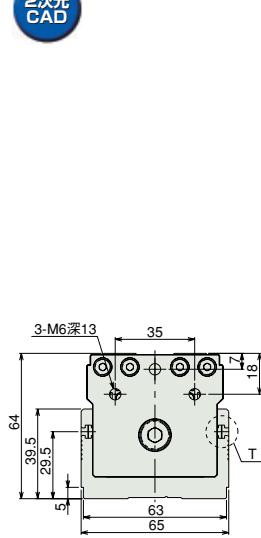


寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

2次元
CAD



モータ・エンコーダケーブル
接続コネクタ(※1)

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
A	108	133	158	183	208	233	
B	121	146	171	196	221	246	
C	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	
E	1	1	2	2	3	3	
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
G	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	6	6	8	8	
J	6	6	8	8	10	10	
質量(kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	







(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。）

(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー タイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大5.1A (アクチュエータによる)	-	-
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-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-20I①-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-20I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールドネットワーク タイプ		RACON-20①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

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

一体型
コンローラ
スライダ
タイプ
ロッッド
タイプ
テーブル
アシスト
タイプ
クランプ
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

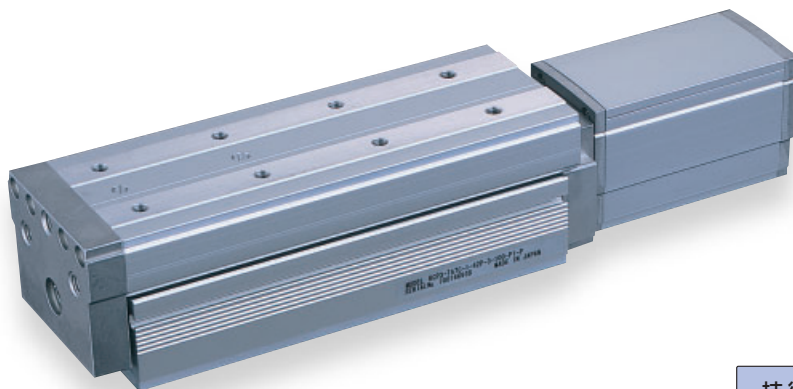
RCA2-TA7C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅75mm サーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA2	-	TA7C	-	I	-	30	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	B: プレーキ付き LA: 省電力対応 NM: 原点逆仕様									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G (リード3と垂直使用は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA7C-I-30-12-①-A1-②-③	30	12	4	1	26	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7C-I-30-6-①-A1-②-③		6	6	2.5	53	
RCA2-TA7C-I-30-3-①-A1-②-③		3	8	4	105	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25~200 (25mm毎)	
	12	600<580>
6	300	
3	150	

※ < > 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	
	TA7C	エンコーダ種類
	インクリメンタル	
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

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

③オプション価格表 (標準価格)

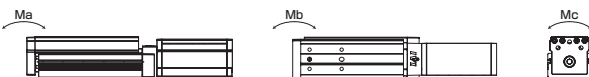
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ付き	B	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 42.6N・m Mb: 60.8N・m Mc: 123.2N・m
動的許容モーメント(*)	Ma: 9.91N・m Mb: 14.13N・m Mc: 28.65N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(*) 5,000km走行寿命の場合です。


許容負荷モーメント方向

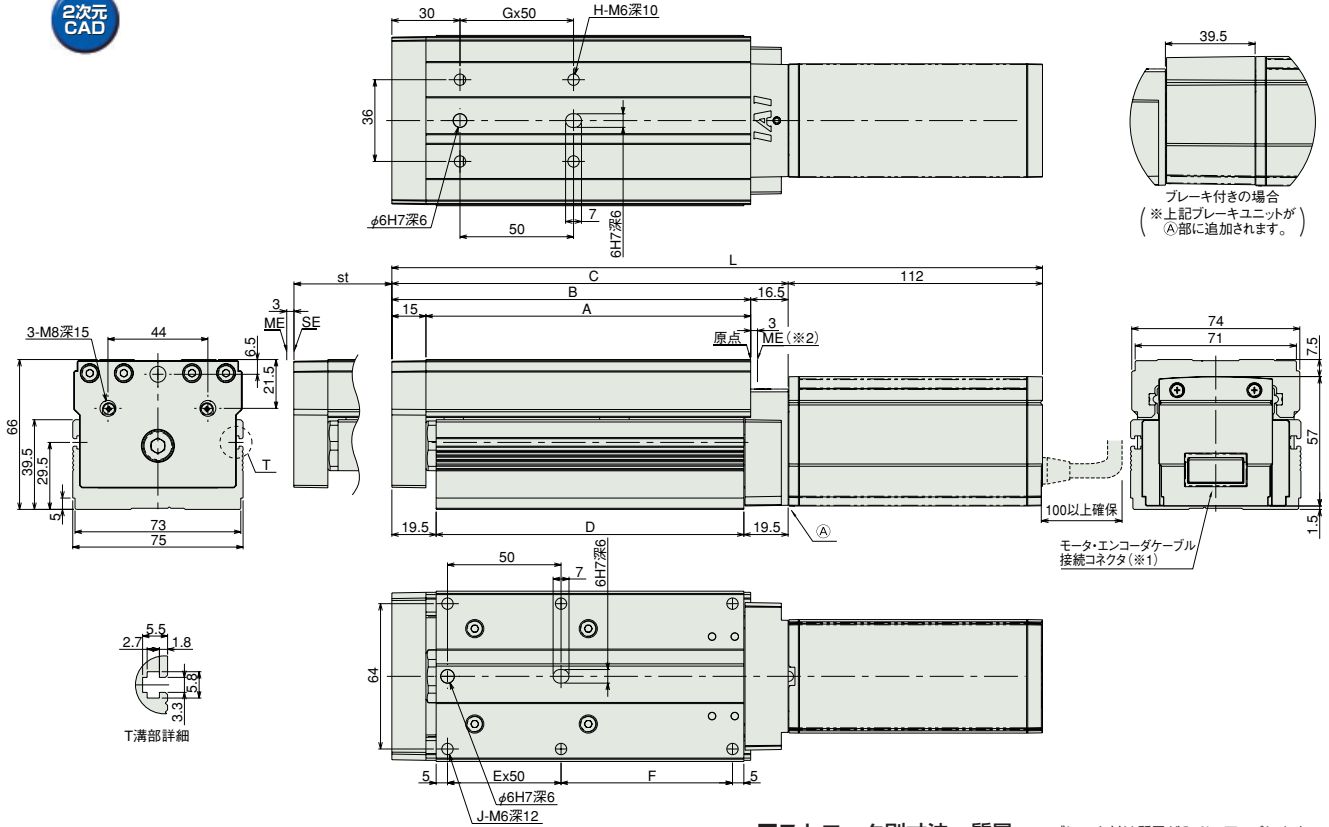


寸法図

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

2次元
CAD

特注対応のご案内  P.454



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	ブレーキ無し	261.5	286.5	311.5	336.5	361.5	386.5	411.5	436.5
	ブレーキ付き	301	326	351	376	401	426	451	476
A	118	143	168	193	218	243	268	293	
B	133	158	183	208	233	258	283	308	
C	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5	
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5	
E	1	1	2	2	3	3	4	4	
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	6	6	8	8	10	10	12	12	
質量(kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6	



(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。）

(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-30I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大5.1A (アクチュエータによる)	-	→P375
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-30I①-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I①-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-30I①-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-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RACON-30①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-30I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	→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。

- コンローラ
- スライダ
- ロッド
- テーブル
- グリップ
- 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

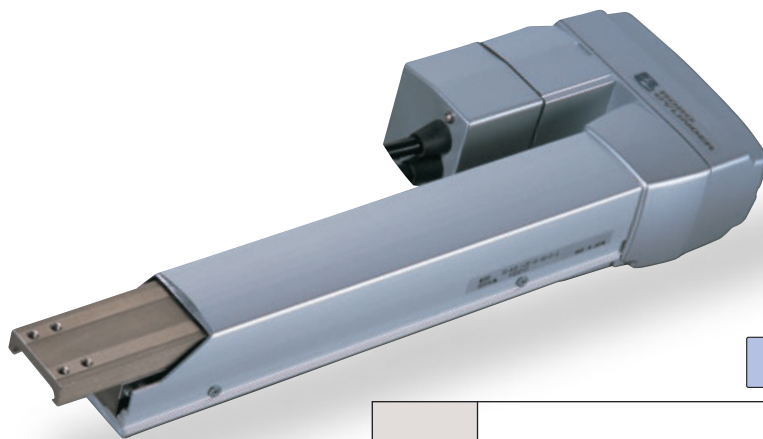
RCA-A4R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	-	A4R	-		-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm	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	B:ブレーキ(標準) LA:省電力対応 NM:原点逆仕様 MB:モータ下折返し仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様									

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451



- (1) 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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-A4R-①-20-10-②-A1-③-B-④	20	10	-	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCA-A4R-①-20-5-②-A1-③-B-④		5	-	4.5	78.4	

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	50~200 (50mm毎)
10	330
5	165

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	A4R	
	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	-	-

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。

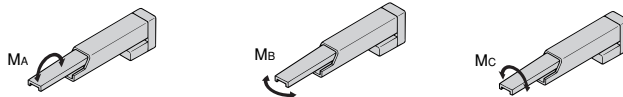
④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(標準)	B	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	
原点逆仕様	NM	→P442	
モータ下折返し仕様	MB	→P444	
モータ右折返し仕様	MR	→P444	
モータ左折返し仕様	ML	→P444	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 軌道C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N·m Mb: 3.1N·m Mc: 2.9N·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


許容負荷モーメント方向



一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
省電力
対応
防滴対応
コントローラ
カップリング
ヒドラン
折り返し
バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

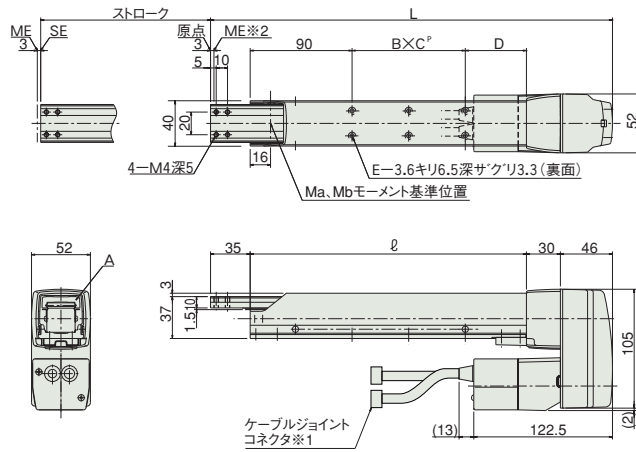
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

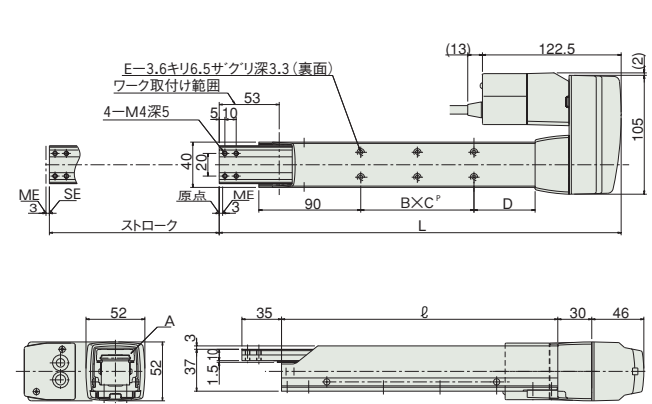


※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

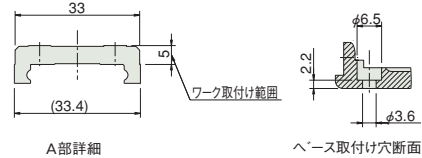
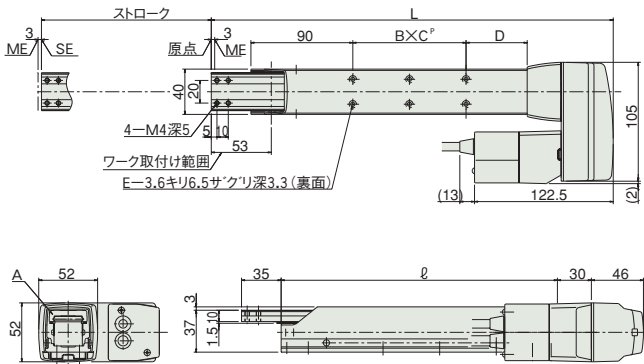
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)









■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
ℓ	144	194	244	294
B×C°	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量(kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク3.7A	-	-	
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0					-	-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	-	
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)			-	-	→P375
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-	-	-
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	-	-
フィールドネットワークタイプ		RACON-20	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	-	→P343
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	-	→P405		

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

一体型
コンローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロット
タイプ
テーブル
アシスト
タイプ
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-A5R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目	RCA	-	A5R	-	□	-	20	-	□	-	□	-	A1	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		20:サーボモータ 20W		12:12mm 6:6mm		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		B:ブレーキ(標準) LA:省電力対応 NM:原点逆仕様 MB:モータ下折返し仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量							■ストロークと最高速度		
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	50~200 (50mm毎)	
RCA-A5R-①-20-12-②-A1-③-B-④	20	12	-	2	33.3	50~200 (50mm毎)	12	400	
RCA-A5R-①-20-6-②-A1-③-B-④		6	-	4			6	200	

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 (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	
	A5R	
	①エンコーダ種類	
	I	A
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)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

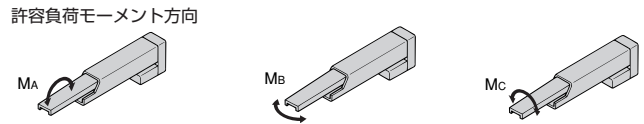
※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

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(標準)	B	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	
原点逆仕様	NM	→P442	
モータ下折返し仕様	MB	→P444	
モータ右折返し仕様	MR	→P444	
モータ左折返し仕様	ML	→P444	

アクチュエータ仕様


項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 軌道C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N·m Mb: 5.4N·m Mc: 4.1N·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



コンローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
アシスト
モーター
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コンローラ
カップリング
ヒドラン
折り返し
バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

寸法図

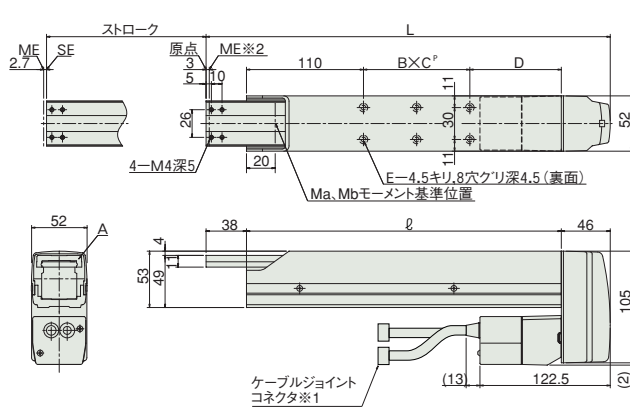
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

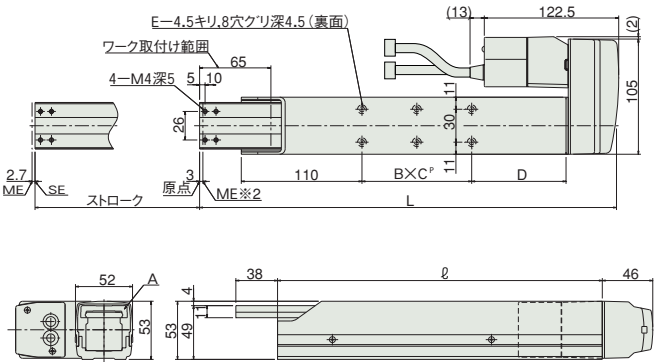


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

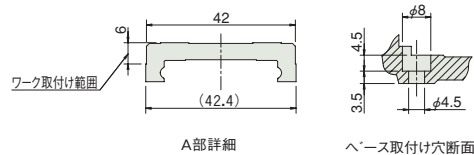
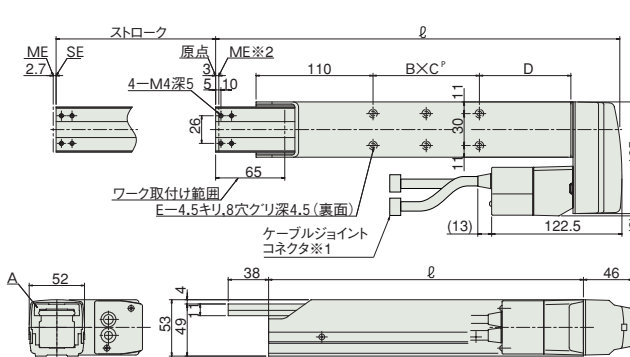
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)





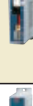


■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
ℓ	196	246	296	346
B×C°	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量(kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50ストロークはモーター右折返し、モーター左折返しのための設定となります。標準仕様は50ストロークの設定がありませんので、ご注意ください。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク3.7A	-	→P375
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0					-	
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)			-	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RACON-20	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	→P405		

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

コンローラ
スライダ
タイプ
ロッジ
タイプ
テーブル
タイプ
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

RCA-A6R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	-	A6R	-		-	30	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ		-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		30:サーボモータ 30W		12:12mm 6:6mm		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		B:ブレーキ(標準) LA:省電力対応 NM:原点逆仕様 MB:モータ下折返し仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量							■ストロークと最高速度		
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	50~200 (50mm毎)	
RCA-A6R-①-30-12-②-A1-③-B-④	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)	12	400	
RCA-A6R-①-30-6-②-A1-③-B-④		6	-	6			6	200	

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 (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	
	A6R	
	①エンコーダ種類	
	I	A
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)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

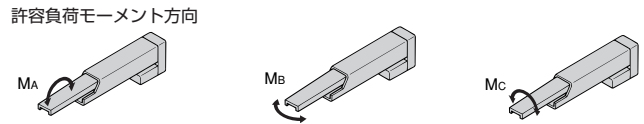
※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

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(標準)	B	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	
原点逆仕様	NM	→P442	
モータ下折返し仕様	MB	→P444	
モータ右折返し仕様	MR	→P444	
モータ左折返し仕様	ML	→P444	

アクチュエータ仕様


項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転速010(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.1N・m Mb: 10.0N・m Mc: 6.5N・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



- コンローラ
- 一体型
- スライダタイプ
- ロボットタイプ
- テーブル
- アーム型
- 名義バ
- リニア
- クリーン
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ヒドラン
- 折り返し
- バルスモータ 20P
- バルスモータ 28P
- バルスモータ 35P
- バルスモータ 42P
- バルスモータ 56P
- バルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

寸法図

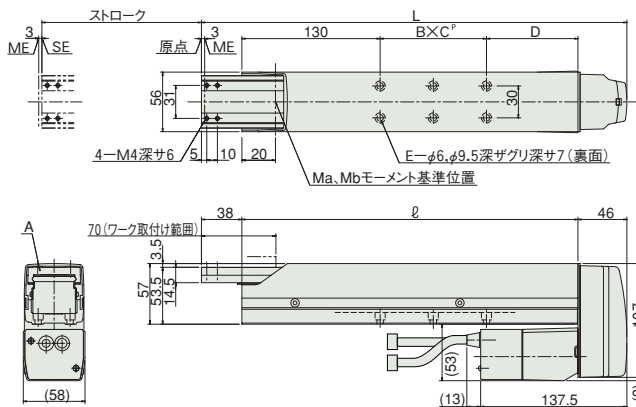
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

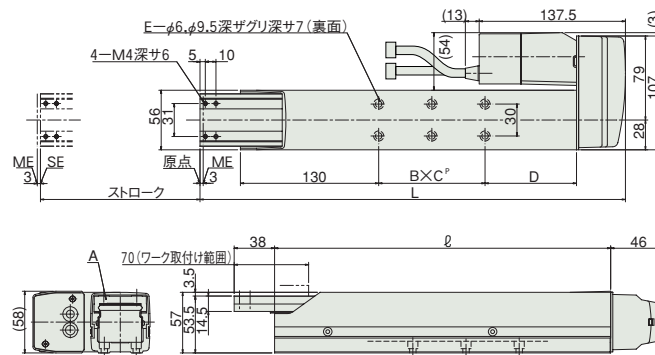


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

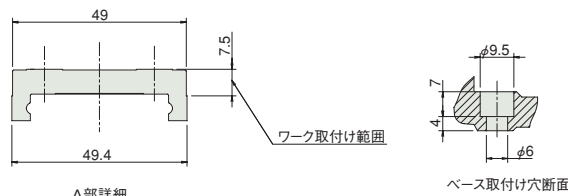
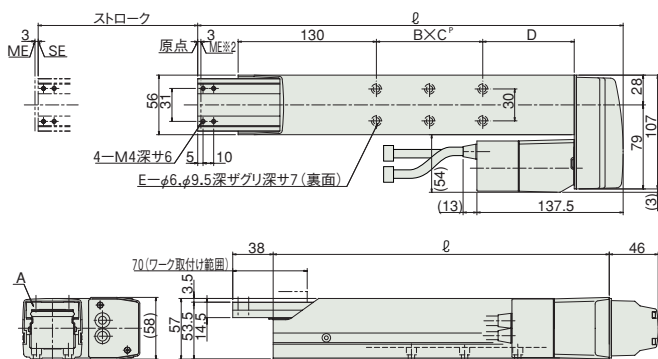
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)







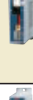



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ℓ	216	266	316	366
B×C°	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量(kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意 50ストロークはモーター右折返し、モーター左折返しのための設定となります。標準仕様は50ストロークの設定がありませんので、ご注意ください。

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-30I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.3A ピーク3.7A	-	→P375	
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-30I-NP-2-0					-		
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点			-		
パルス列入カタイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-30I-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-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				-		
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-		
フィールドネットワークタイプ		RACON-30	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-		→P343
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-30①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-		→P405

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

コンローラ
スライダ
ロッド
テーブル
ロバ
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-A4R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 **RCS2 - A4R** - - **20** - - - - - -

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W

10:10mm
5: 5mm

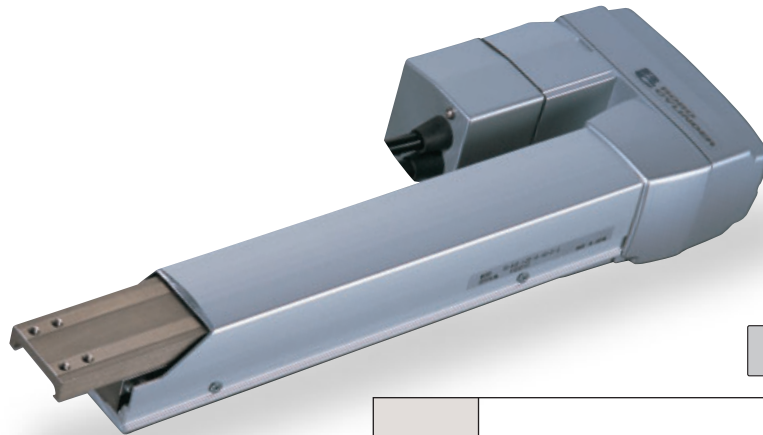
50:50mm
↓
200:200mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

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

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	-	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤		5	-	4.5		

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	50~200 (50mm毎)
10	330
5	165

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	A4R	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
	I	A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

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。

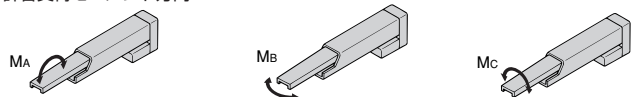
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(標準)	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	
モータ下折返し仕様	MB	→P444	
モータ右折返し仕様	MR	→P444	
モータ左折返し仕様	ML	→P444	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 軌道C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N·m Mb: 3.1N·m Mc: 2.9N·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

許容負荷モーメント方向



一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
名義
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ
カップ
リング
ヒド
タイプ
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

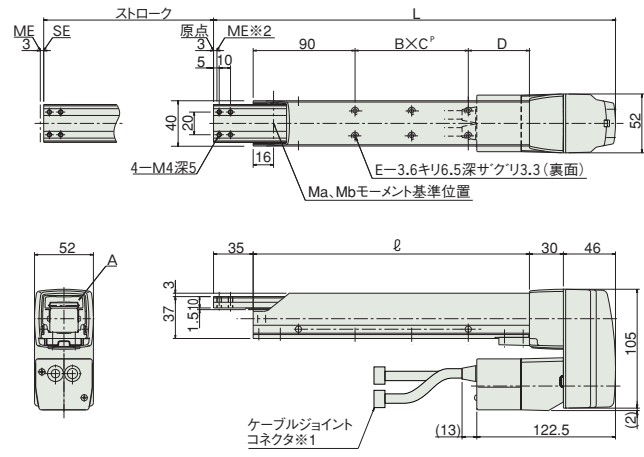
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

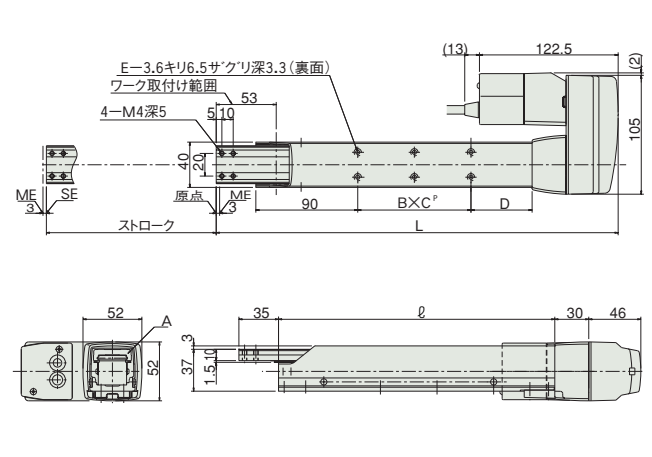


※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

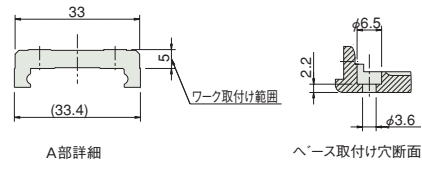
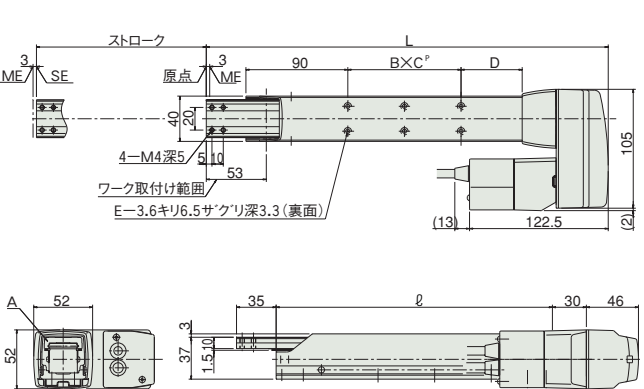
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
ℓ	144	194	244	294
B×C*	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量(kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

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
ポジショナーモード		SCON-C-20①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作の場合	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-③-1-20①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

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

- 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 名パン
- 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

RCS2-A5R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 **RCS2 - A5R** - - **20** - - - - -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ(標準) NM:原点逆仕様 MB:モータ下折返し仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	-	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCS2-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤		6	-	4		

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~200 (50mm毎)
12	400
6	200

(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	
	A5R	
	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	-	-

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。

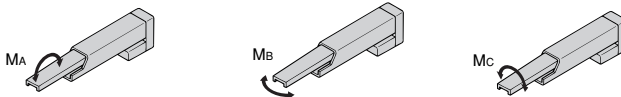
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(標準)	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	
モータ下折返し仕様	MB	→P444	
モータ右折返し仕様	MR	→P444	
モータ左折返し仕様	ML	→P444	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 軌道C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N·m Mb: 5.4N·m Mc: 4.1N·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

許容負荷モーメント方向



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

C
D
R

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

寸法図

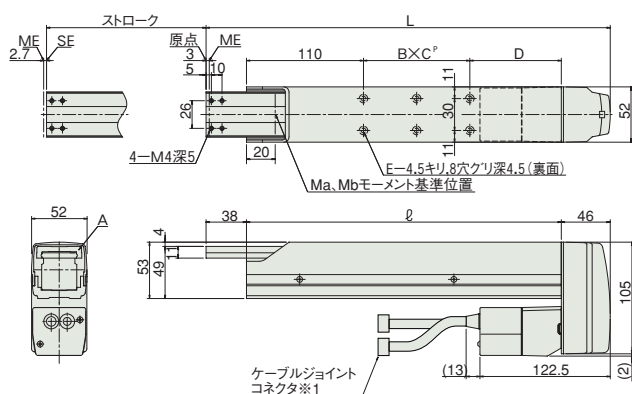
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

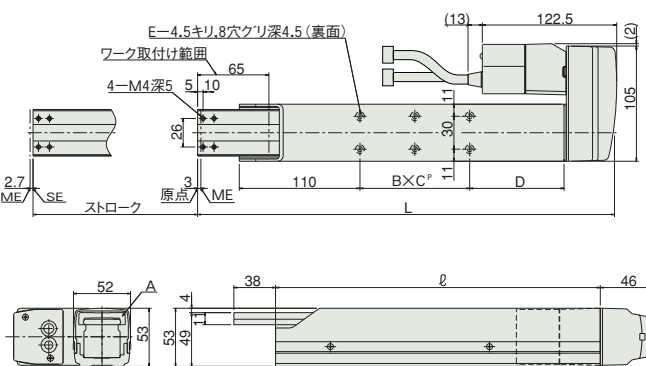


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

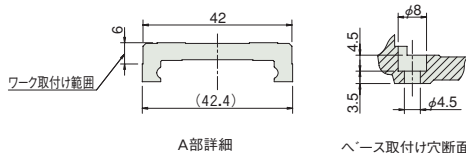
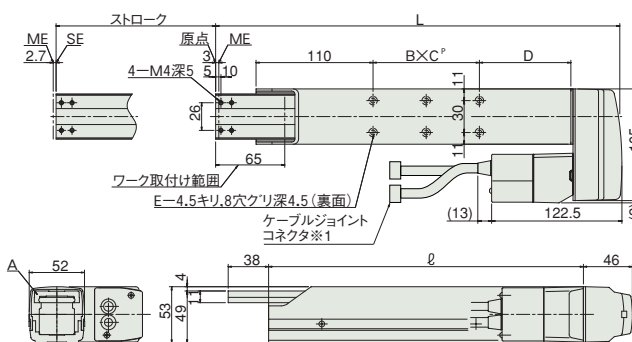
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)






■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
ℓ	196	246	296	346
B×C°	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量(kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50ストロークはモーター右折返し、モーター左折返しのための設定となります。標準仕様は50ストロークの設定がありませんので、ご注意ください。

適応コントローラ

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

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

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

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

C
カップ
リング
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-A6R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 **RCS2 - A6R** - [] - **30** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ(標準) NM:原点逆仕様 MB:モータ下折返し仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCS2-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	-	6		

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	50~200 (50mm毎)
12	400
6	200

(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	
	A6R	
	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	-	-

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。

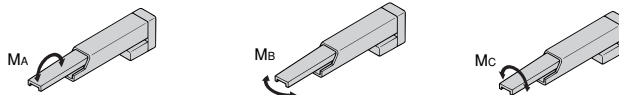
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(標準)	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	
モータ下折返し仕様	MB	→P444	
モータ右折返し仕様	MR	→P444	
モータ左折返し仕様	ML	→P444	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 駆動C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.1N·m Mb: 10.0N·m Mc: 6.5N·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


許容負荷モーメント方向



一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
テーブル
タイプ
名義
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ
カップ
リング
ヒドラン
折り返し
ボール
モータ
20P
ボール
モータ
28P
ボール
モータ
35P
ボール
モータ
42P
ボール
モータ
56P
ボール
モータ
86P
サーボ
モータ
10W
サーボ
モータ
20W
サーボ
モータ
30W
サーボ
モータ
60W
サーボ
モータ
100W
サーボ
モータ
150W
サーボ
モータ
750W

寸法図

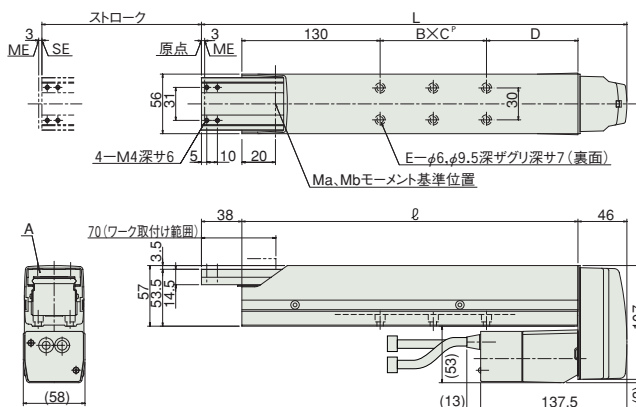
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454

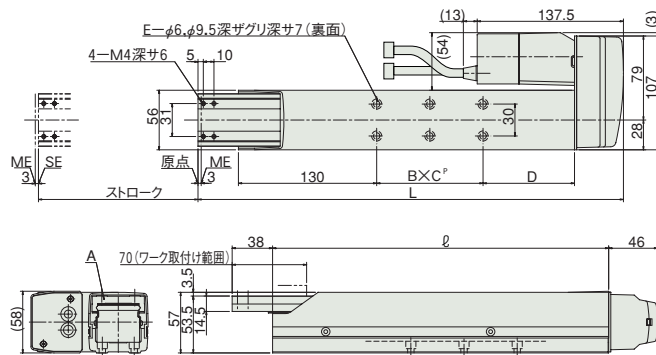


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

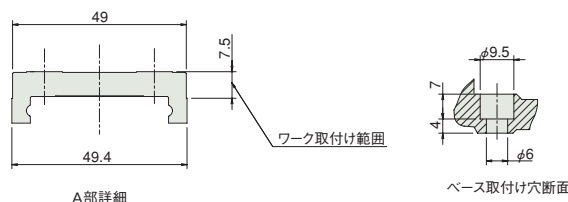
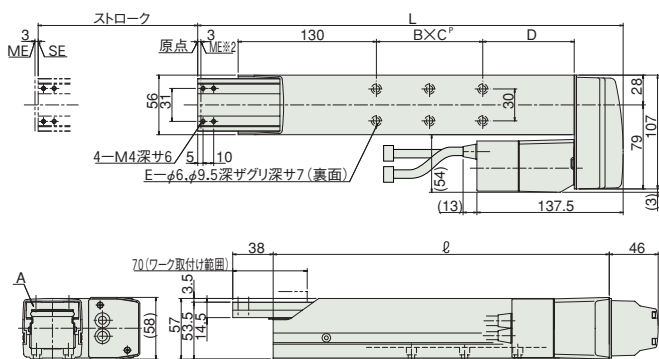
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)






■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ℓ	216	266	316	366
B×C°	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量(kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意 50ストロークはモーター右折返し、モーター左折返しのみ設定となります。標準仕様は50ストロークの設定がありませんので、ご注意ください。

適応コントローラ

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

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

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

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

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

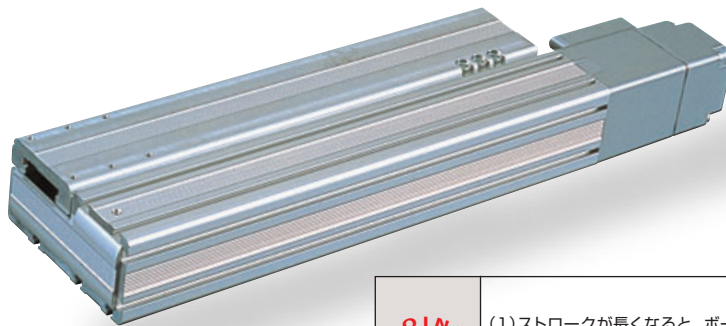
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

RCS2-F5D

ロボシリンダ フラットタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	F5D	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 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	B:ブレーキ NM:原点逆仕様							

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

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

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

アクチュエータ仕様

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)		
			水平 (kg)	垂直 (kg)				
RCS2-F5D-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	P419 参照	2.0	63.8	50~300 (50mm毎)		
RCS2-F5D-①-60-8-②-③-④-⑤		8					5.0	127.5
RCS2-F5D-①-60-4-②-③-④-⑤		4					11.5	255.1
RCS2-F5D-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16					3.5	105.8
RCS2-F5D-①-100-8-②-③-④-⑤		8					9.0	212.7
RCS2-F5D-①-100-4-②-③-④-⑤		4					18.0	424.3

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

(単位はmm/s)

記号説明 ①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			
	F5D			
	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	
	60W	100W	60W	100W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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。

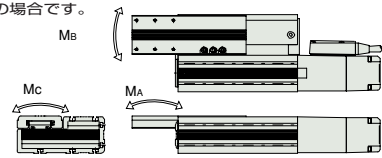
④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点逆仕様	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	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.5N・m Mb: 5.4N・m Mc: 4.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。許容負荷モーメント方向



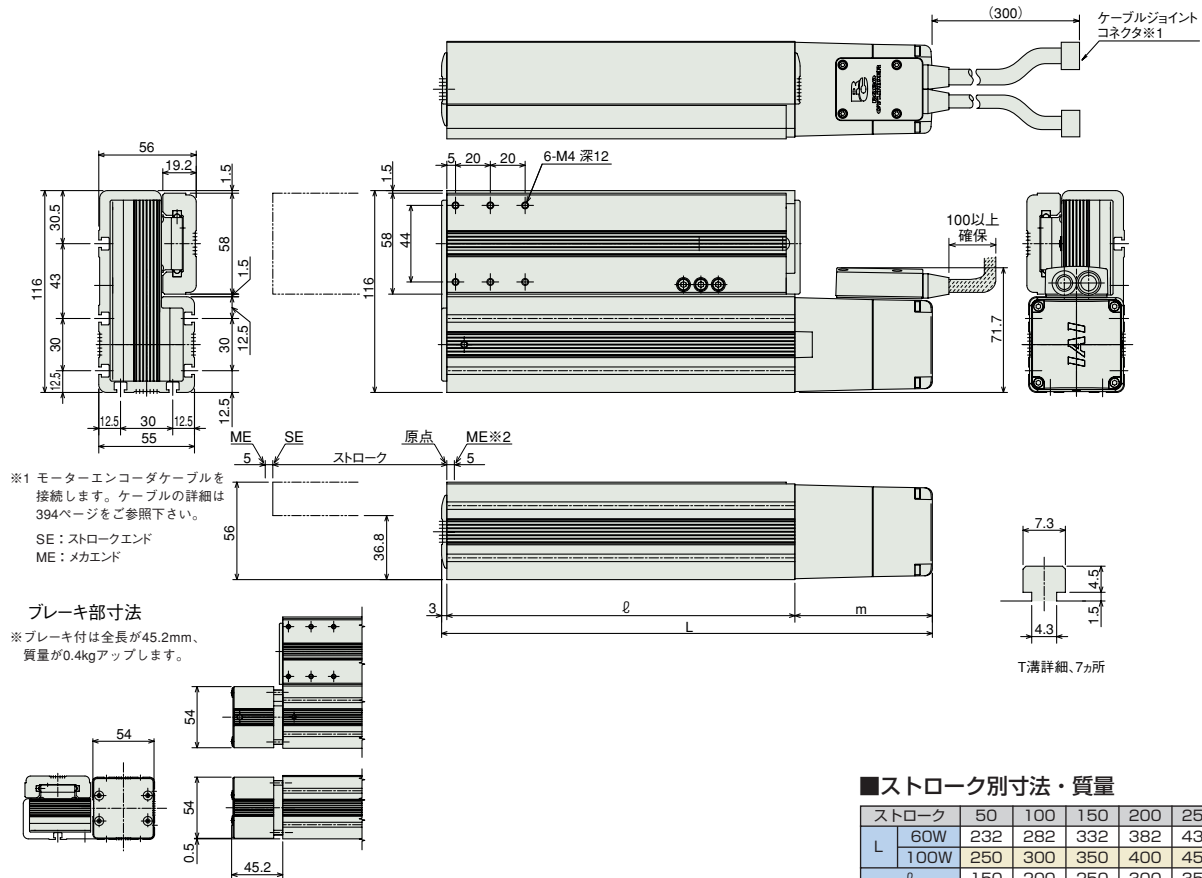
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

特注対応のご案内 P.454



※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。
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が45.2mm、質量が0.4kgアップします。

T溝詳細、7ヶ所

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	232	282	332	382	432
	100W	250	300	350	400	450
ℓ	60W	150	200	250	300	350
	100W				79	
m	60W					97
	100W					
質量 (kg)	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9
	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	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
ポジションモード		SCON-C-60①-NP-2-② SCON-C-100①-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 SSEL-C-1-100①-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 XSEL-③-1-100①-N1-EEE-2-④	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: アプソ) が入ります。
※②は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
※④は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

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

C カップリン
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ 20P

パルスモータ 28P

パルスモータ 35P

パルスモータ 42P

パルスモータ 56P

パルスモータ 86P

サーボモータ 10W

サーボモータ 20W

サーボモータ 30W

サーボモータ 60W

サーボモータ 100W

サーボモータ 150W

サーボモータ 750W