



クリーン対応タイプ

RCP2CR

RCACR

RCS2CR

RCP2CR series パルスモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2CR-SA5C	269		
			幅58mm	RCP2CR-SA6C	271		
			幅73mm	RCP2CR-SA7C	273		
	鉄ベース	アルミベース	幅60mm	RCP2CR-SS7C	275		
			幅80mm	RCP2CR-SS8C	277		
			幅80mm	RCP2CR-HS8C	279		
RCACR series 24Vサーボモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCACR-SA4C	281		
			幅52mm	RCACR-SA5C	283		
			幅58mm	RCACR-SA6C	285		
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅52mm	RCACR-SA5D	287		
			幅58mm	RCACR-SA6D	289		
RCS2CR series 200Vサーボモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2CR-SA4C	291		
			幅52mm	RCS2CR-SA5C	293		
			幅58mm	RCS2CR-SA6C	295		
			幅73mm	RCS2CR-SA7C	297		
			鉄ベース	アルミベース	幅60mm	RCS2CR-SS7C	299
					幅80mm	RCS2CR-SS8C	301
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅52mm	RCS2CR-SA5D	303		
			幅58mm	RCS2CR-SA6D	305		

コンパクト型

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

パイプタイプ

クリーン対応

防滴対応

コンパクト型

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

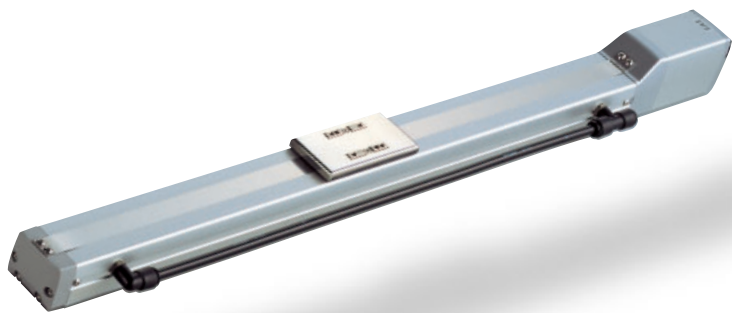
サーボモータ
750W

RCP2CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2CR	- SA5C	- 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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

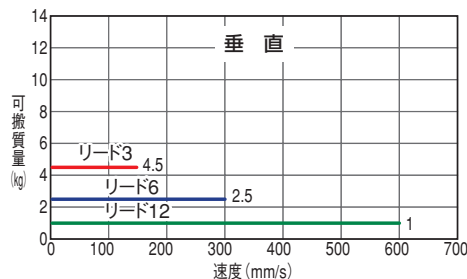
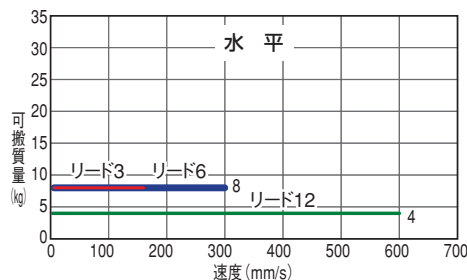


技術資料 P.451

- POINT** 選定上の注意
- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - (2) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - (3) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - (4) 350ストローク以上はMcモーメントが7.8N・mとなります。
 - (5) クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SA5C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP2CR-SA5C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	8	2.5	
RCP2CR-SA5C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	8	4.5	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
12	600	50
6	300	30
3	150	15

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA5C	エンコーダ種類 インクリメンタル
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

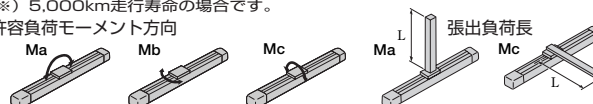
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	—

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
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m Mb: 26.6N・m Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
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

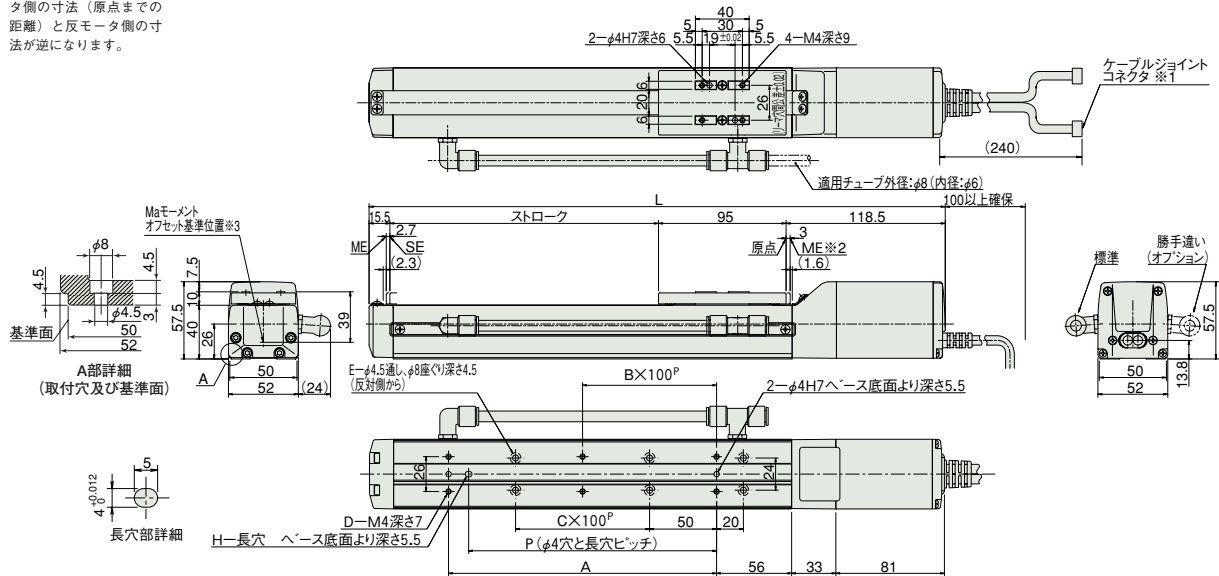
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



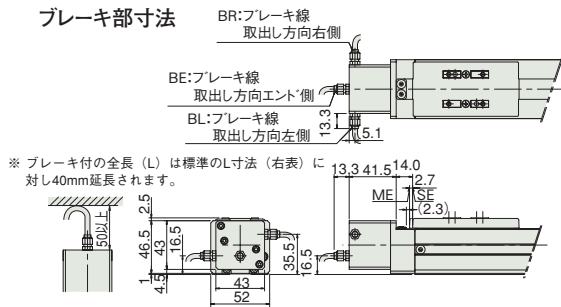
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

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

特注対応のご案内 [P.454](#)



ブレーキ部寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
質量 (kg)	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

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							
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ(対応パルス列入力タイプ)	(-)							
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ	(-)							
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点					-	-	->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

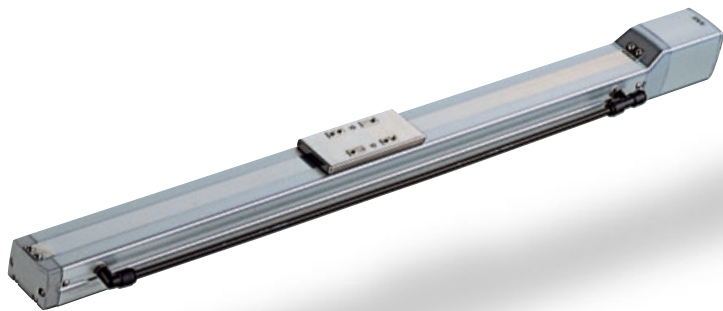
コントローラ
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブル
 ロボシリンダ
 クリーン
 防滴対応
 カップリング
 ビルドイン
 折り返し
 パルスモータ 20P
 パルスモータ 28P
 パルスモータ 35P
 パルスモータ 42P
 パルスモータ 56P
 パルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

RCP2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

型式項目	RCP2CR	- SA6C	- 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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

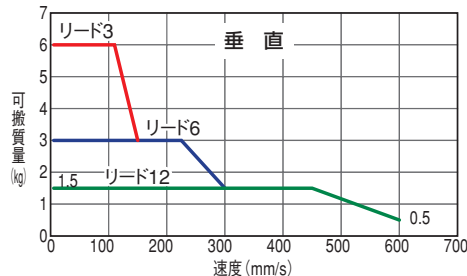
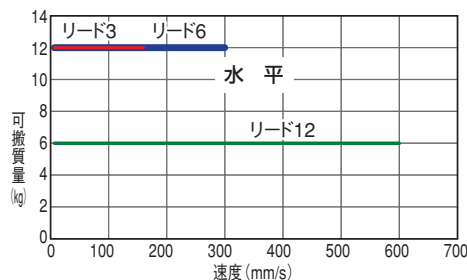


技術資料 P.451

- 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。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない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)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	~1.5	50~600 (50mm毎)
RCP2CR-SA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	~3	
RCP2CR-SA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	12	~6	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストロークと最高速度と吸引量

ストローク / リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	吸引量 (N _z /min)
12	600	540	50
6	300	270	30
3	150	135	15

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	-
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	-
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	-

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)	-

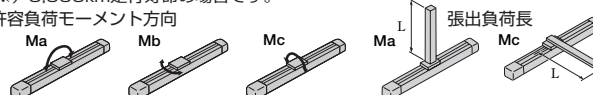
※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m Mb: 54.7N・m Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
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



RCP2CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2CR-SA7C	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 ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎段)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	BE: ブレーキ (配線エンド出し) BL: ブレーキ (配線左出し) BR: ブレーキ (配線右出し) NM: 原点逆仕様

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

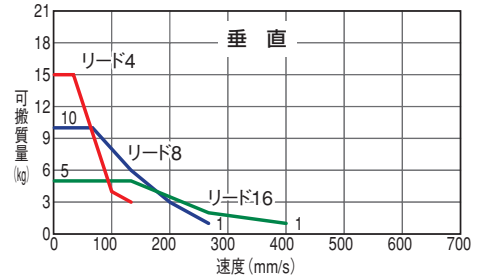
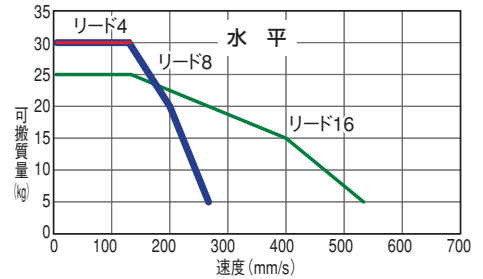


技術資料 P.451

- 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。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.3G (リード4と垂直動作は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない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)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-SA7C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~25	~5	50~800 (50mm毎)
RCP2CR-SA7C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~30	~10	
RCP2CR-SA7C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~30	~15	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	50~700 (50mm毎)	~800 (mm)	吸引量 (N _L /min)
16	533 <400>	480 <400>	70
8	266	240	40
4	133	120	30

※ < > 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	
	SA7C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	—	—
200	—	—
300	—	—
400	—	—
500	—	—
600	—	—
700	—	—
800	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

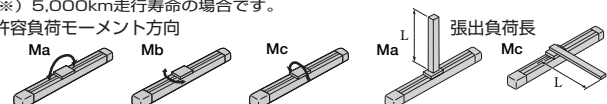
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→P437	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→P437	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	—

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
静的許容モーメント	Ma: 50.4N・m Mb: 71.9N・m Mc: 138.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 13.9N・m Mb: 19.9N・m Mc: 38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
グリス	低発塵グリス使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)


(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



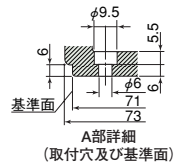
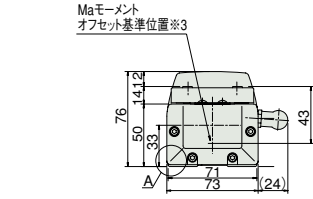
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

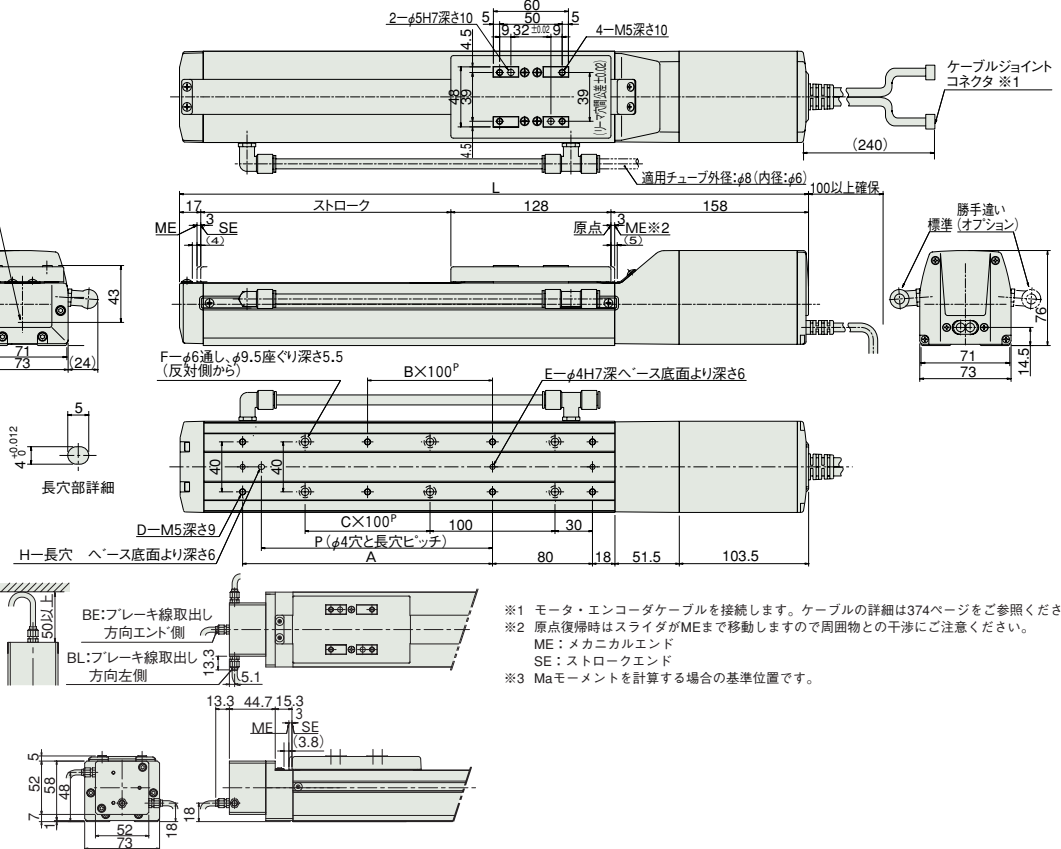


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長 (L) は標準の寸法 (右表) に対し43mm延長されます。



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
- ME: メカニカルエンド
- SE: ストロークエンド
- ※3 Maモメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	3.3	3.5	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		PCON-C-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

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
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

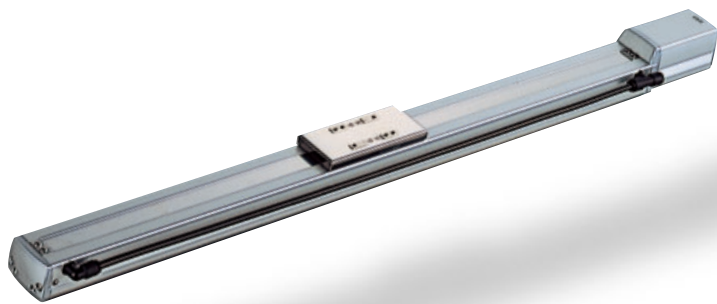
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

RCP2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

型式項目	RCP2CR-SS7C	I	42P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	42Pパルスモータ42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



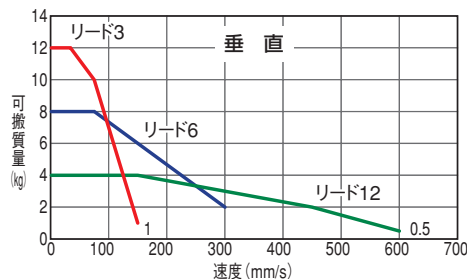
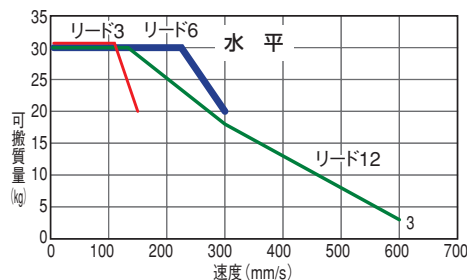
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

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

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~30	~4	50~600 (50mm毎)
RCP2CR-SS7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~30	~8	
RCP2CR-SS7C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~30	~12	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)	吸引量 (N _L /min)
12	600	470	50
6	300	230	30
3	150	115	15

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS7C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	—	—
200	—	—
300	—	—
400	—	—
500	—	—
600	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

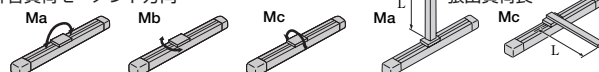
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	—

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
静的許容モーメント	Ma: 79.4N・m Mb: 79.4N・m Mc: 172.9N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向




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

20P
28P
35P
42P
56P
86P
10W
20W
30W
60W
100W
150W
750W

寸法図

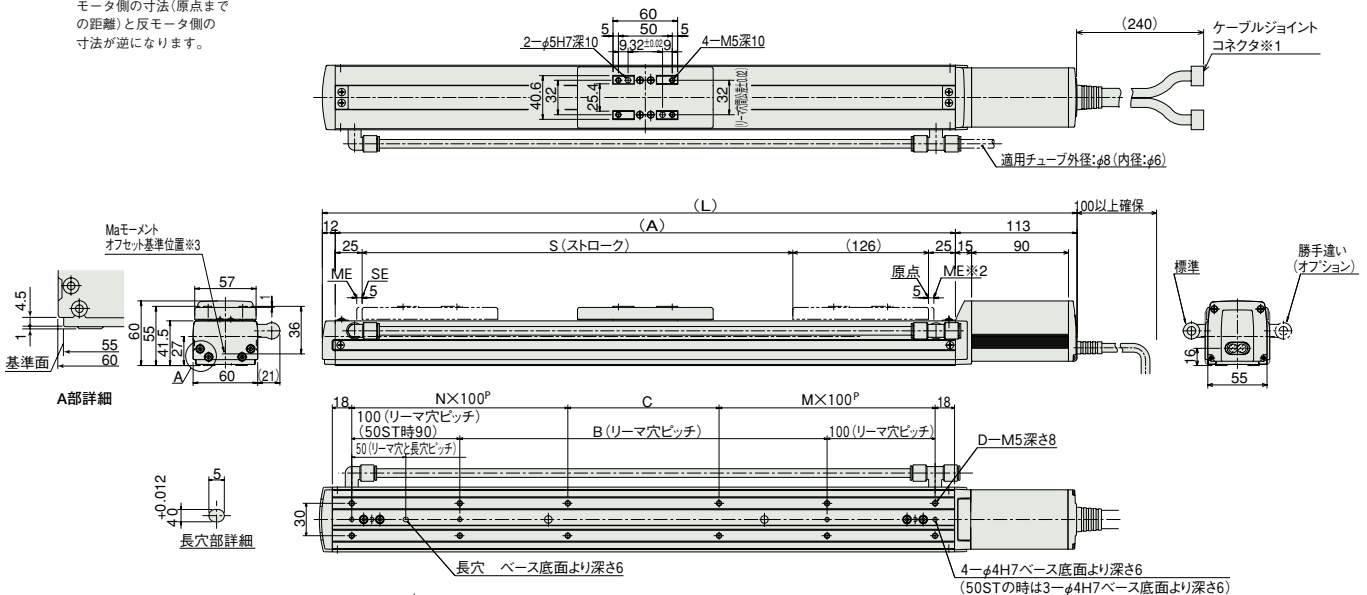
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454



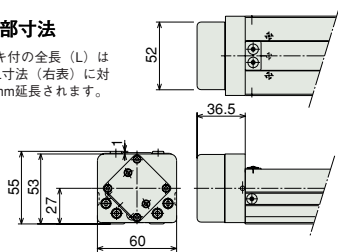
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

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



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長 (L) は標準のL寸法 (右表) に対し24.5mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.6	6.9

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ			
ポジショナータイプ		PCON-C-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					-	-	→P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点					-	-	→P395

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

RCP2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2CR-SS8C-I-56P-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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 56P:パルスモータ56□サイズ 20:20mm 10:10mm 5:5mm 50:50mm 1000:1000mm(50mmピッチ毎設定)

P1:PCON PSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



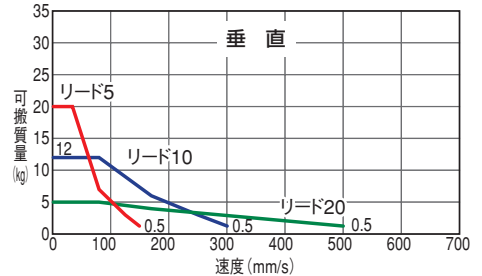
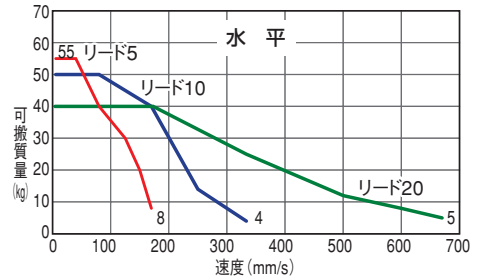
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

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

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-SS8C-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~40	~5	50~1000 (50mm毎)
RCP2CR-SS8C-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~50	~12	
RCP2CR-SS8C-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
20	666 <500>	625 <500>	515 <500>	80
10	333 <300>	310 <300>	255	40
5	165 <150>	155 <150>	125	20

※ < > 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	
	SS8C	エンコーダ種類 インクリメンタル
100	—	—
200	—	—
300	—	—
400	—	—
500	—	—
600	—	—
700	—	—
800	—	—
900	—	—
1000	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

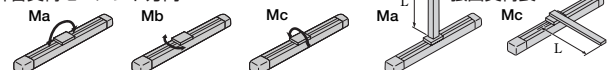
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



フレックスタイプ ロットタイプ 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 折り返し

20P 28P 35P


42P 56P

86P 10W 20W

30W 60W 100W 150W 750W

寸法図

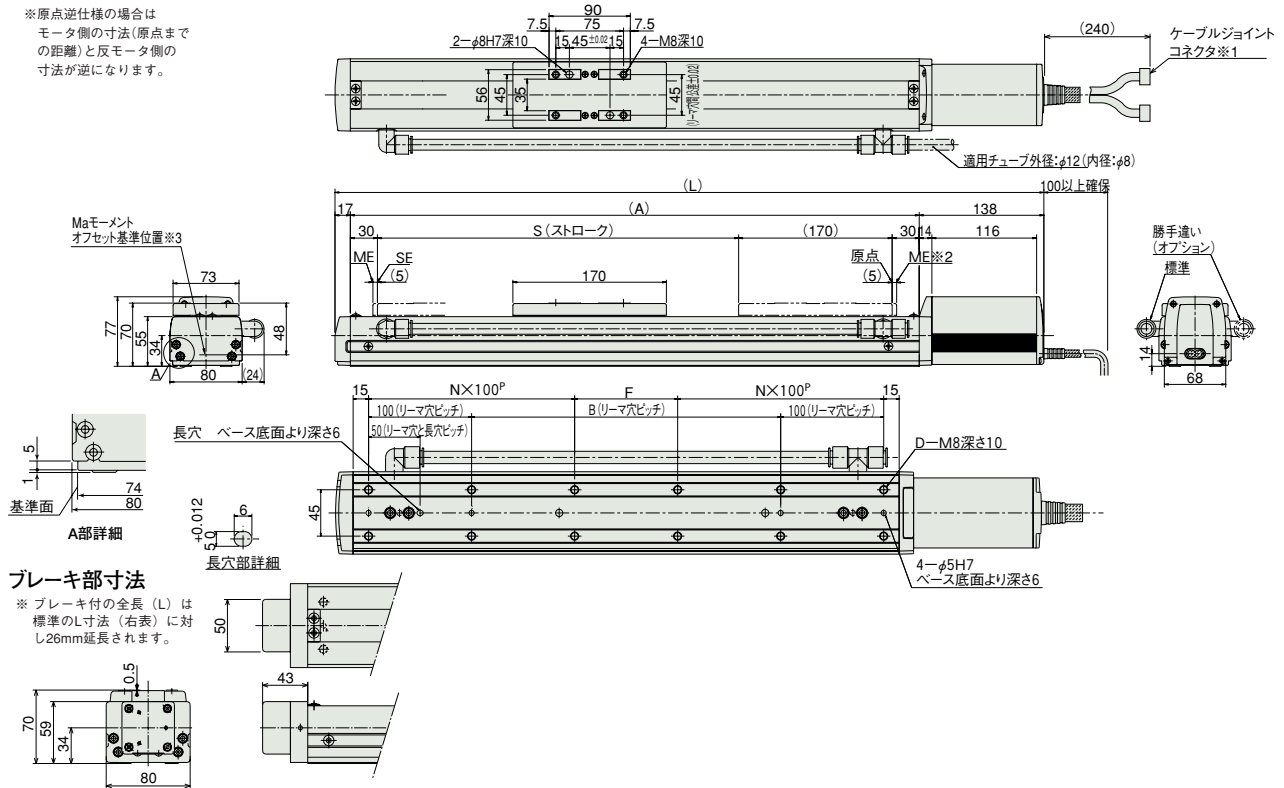
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454



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

- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。










■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ				
ポジショナータイプ		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

一体型
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブル
 ロボ
 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

RCP2CR-HS8C

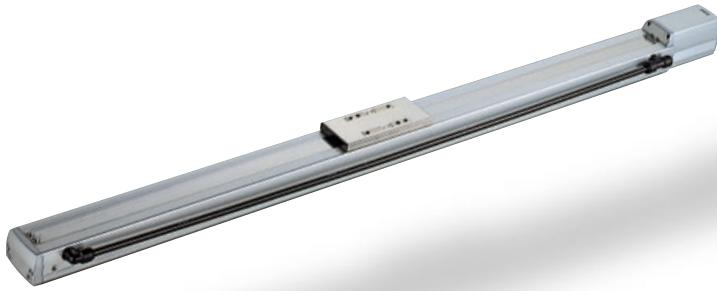
クリーン対応ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2CR - HS8C - I - 86P - □ - □ - P2 - □ - □

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

I:インクリメンタル仕様 86P:パルスモータ 56□高出力 30:30mm 50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ角設定) P2:PCON-CF N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



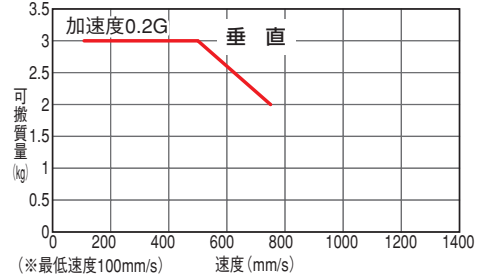
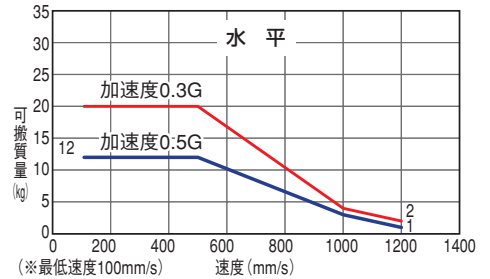
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は100mm/s以上でご使用下さい。
- (2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (3) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (4) 可搬質量は、加速度0.3G(垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は水平0.5G、垂直0.3Gが上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2CR-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
30	1200 (<750)	1000 (<750)	800 (<750)	180

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	HS8C	エンコーダ種類
	インクリメンタル	
100	—	—
200	—	—
300	—	—
400	—	—
500	—	—
600	—	—
700	—	—
800	—	—
900	—	—
1000	—	—

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

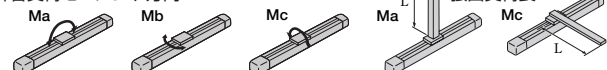
※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.05mm以下
静的許容モーメント	Ma: 198.9N・m Mb: 198.9N・m Mc: 416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向




一体型
スライダ
タイプ
ロボット
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
コントローラ

C
D
R

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

寸法図

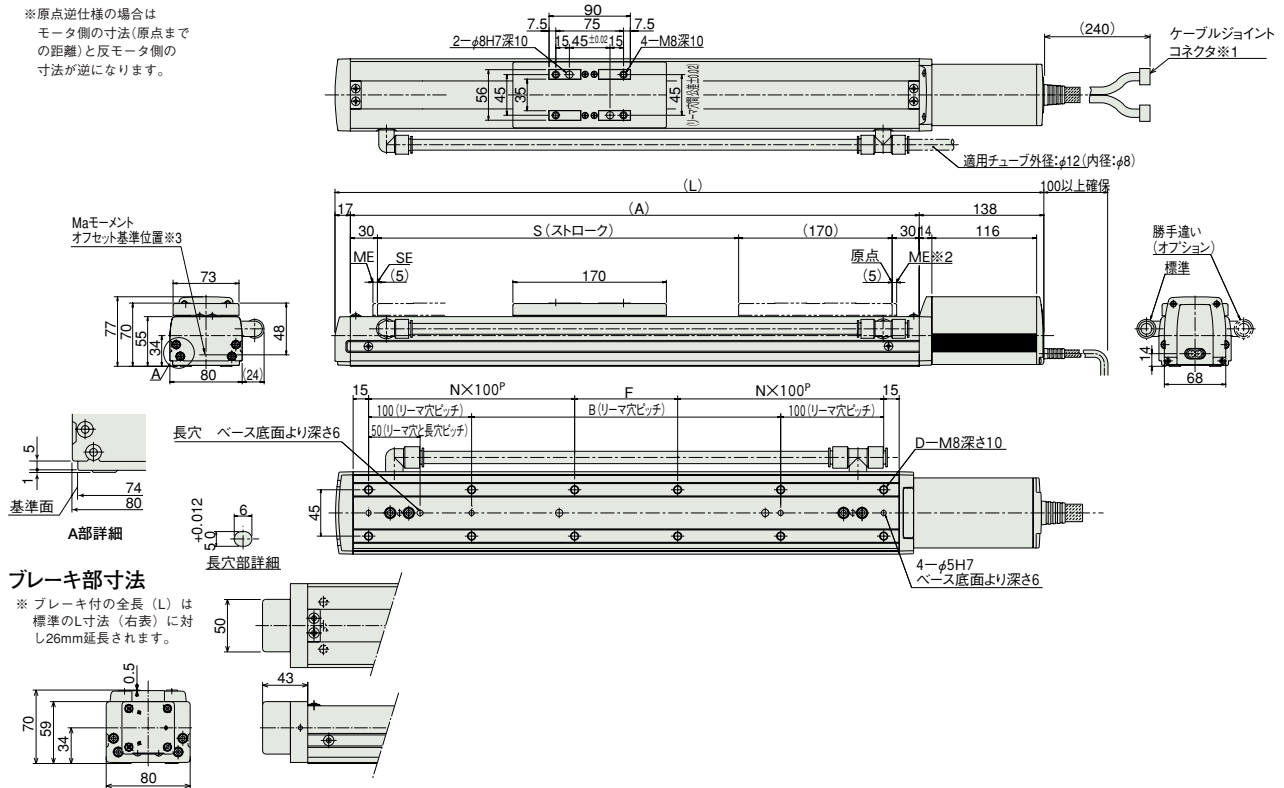
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454



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

- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。




■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

適応コントローラ

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

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


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

- 一体型 コントローラ
- 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
- C カップリング
- D ビルドイン
- R 折り返し
- バルスモータ 20P
- バルスモータ 28P
- バルスモータ 35P
- バルスモータ 42P
- バルスモータ 56P
- バルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

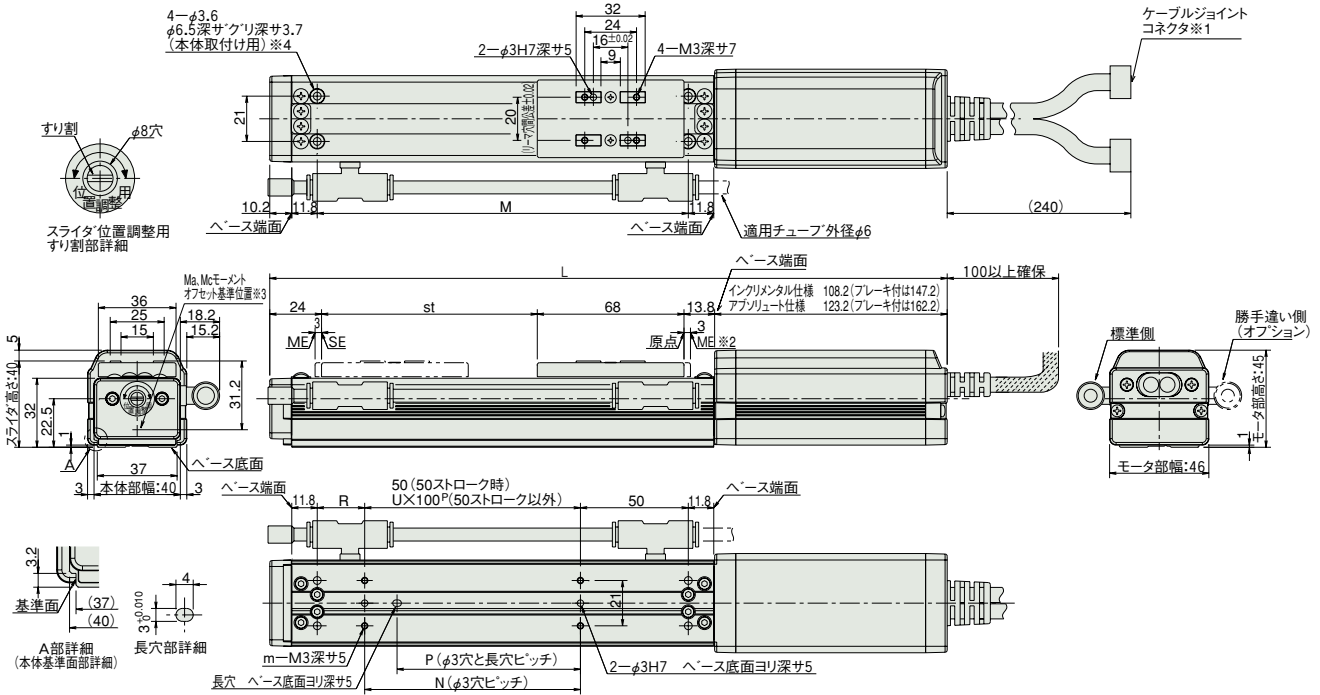
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  P.454



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

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






■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	インクリ	264	314	364	414	464	514	564
	メンタル	303	353	403	453	503	553	603
	アプソ	279	329	379	429	479	529	579
	リュート	318	368	418	468	518	568	618
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量(kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

適応コントローラ

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5.1A	-	-	
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-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ	-			-	-	-
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	-	-
フィールドネットワークタイプ		RACON-20	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	-	→P343
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	-	→P405

※ASELは1軸仕様の場合です。
※①はエンコーダの種類(1：インクリ/A：アプソ)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

RCACR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCACR-SA6C

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フット金具 HS:原点確認センサ LA:省電力対応 NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い

*型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)					吸引量 (N _z /min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	600 (mm)	
12	800	760	640	540	50	
6	400	380	320	270	30	
3	200	190	160	135	15	

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 SA6C	
	①エンコーダ種類	
	I:インクリメンタル	A:アブソリュート
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

*保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

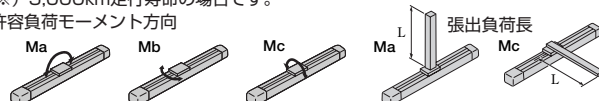
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
フット金具	FT	→P440	—
原点確認センサ	HS	→P442	—
省電力対応	LA	→P442	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	—

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 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m Mb: 54.7N・m Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント (*)	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
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



285 RCACR-SA6C

コントローラ
 スライドタイプ
 ロッドタイプ
 テーブル
 ロボシリンダ
 クリーン対応
 防滴対応
 コントローラ
 カップリング仕様
 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

RCACR-SA5D

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

■型式項目 RCACR-SA5D--20---A1--

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) LA:省電力対応 NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)		
RCACR-SA5D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5D-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	最高速度		吸引量 (Nℓ/min)
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

(単位はmm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-
	※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。	

④オプション価格表(標準価格)

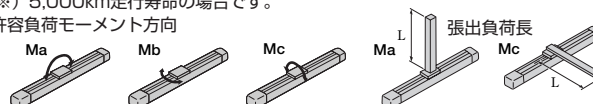
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m Mb: 26.6N・m Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

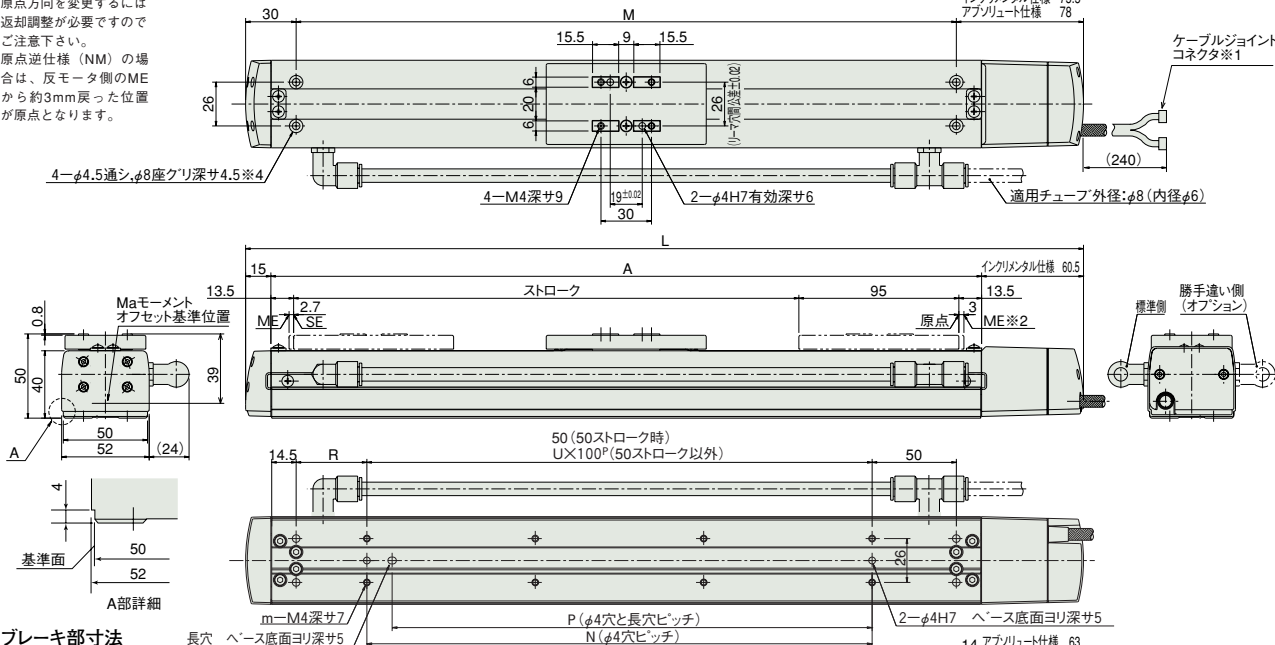
特注対応のご案内 **P.454**



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

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

※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きます場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

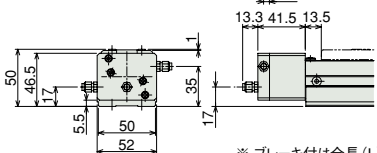


ブレーキ部寸法

R: ブレーキ取出し方向右側

E: ブレーキ取出し方向エンド側

L: ブレーキ取出し方向左側



※ブレーキ付は全長 (L) が26.5mm (配線エンド側取出しは39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
インクリメンタル	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
アブリュート	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ	
ポジショナータイプ		ACON-C-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5.1A	-	→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			-		→P343
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-		→P405

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

- 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
ロボット
- 対応
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

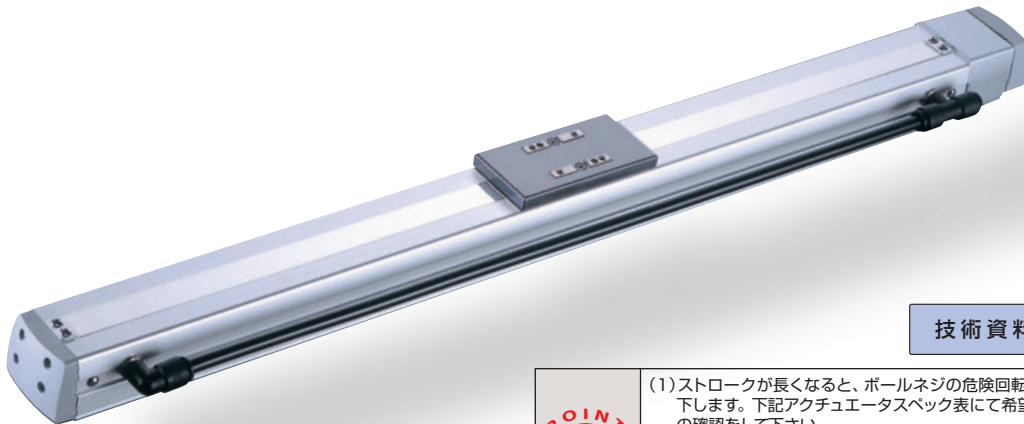
RCACR-SA6D クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCACR-SA6D--30---A1--

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
トインクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) LA:省電力対応 NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 P.451

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)		
RCACR-SA6D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6D-①-30-6-②-A1-③-④		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(単位はmm/s)

記号説明 ①タイプ ②エンコーダ種類 ③ストローク 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 SA6D	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	-
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	-
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	-
省電力対応	LA	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	-

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

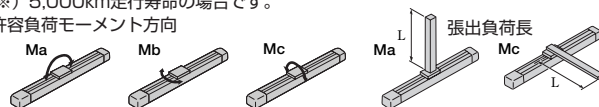
※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m Mb: 54.7N・m Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
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



289 RCACR-SA6D

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

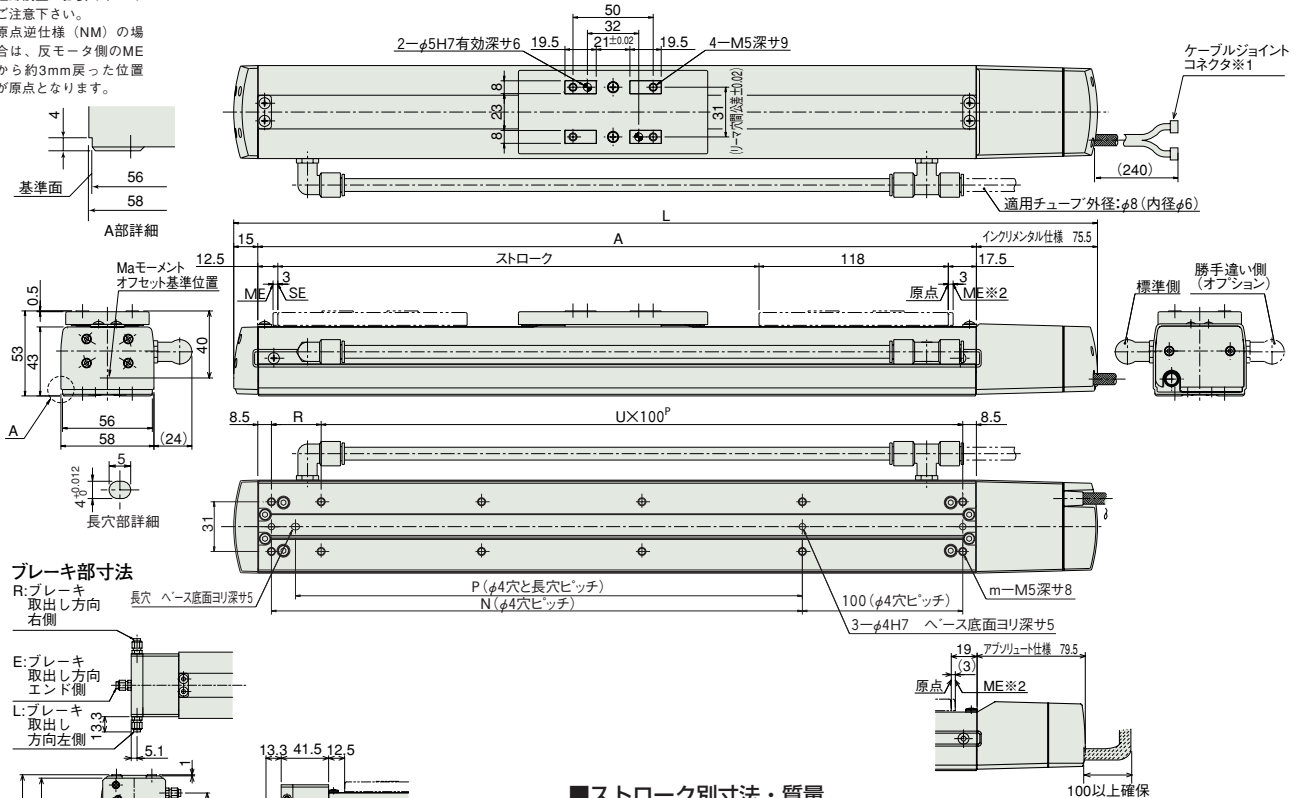
特注対応のご案内

P.454



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

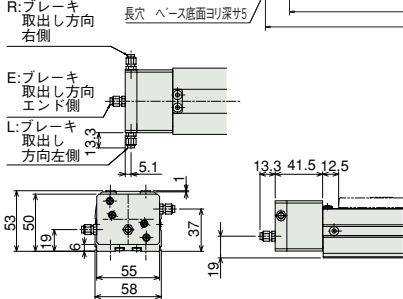
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
L	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

ブレーキ部寸法



※ブレーキ付は全長(L)が26.5mm(配線エンド側取出しは39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		ACON-C-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5.1A	-	→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			-	
パルス列入力タイプ(差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I-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-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RACON-30	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	
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
- ロボット
- 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

寸法図

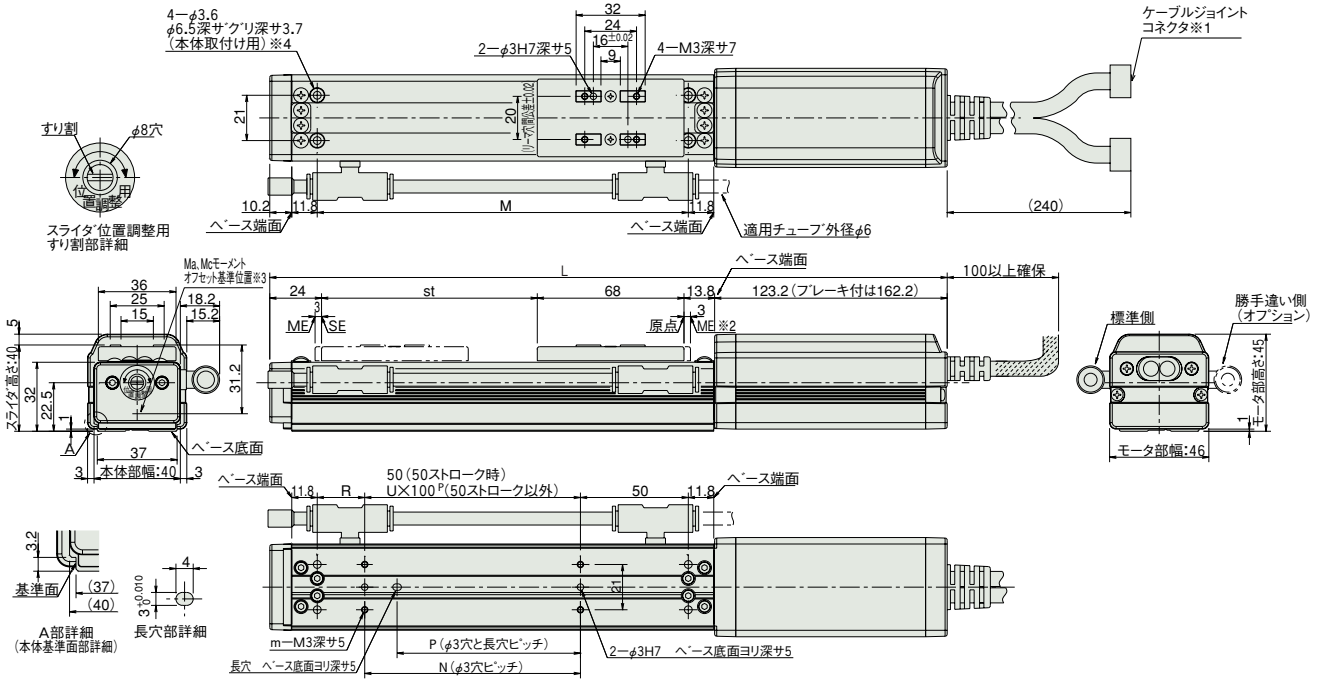
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 P.454



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579
	ブレーキ付	318	368	418	468	518	568	618
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		SCON-C-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				
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 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はSSEL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

RCS2CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCS2CR-SA5C** - [] - **20** - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W

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

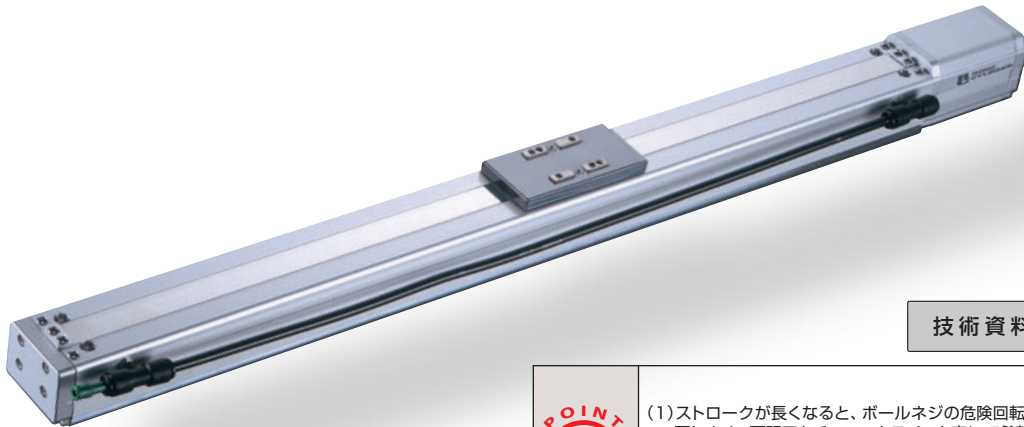
50:50mm
↓
500:500mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

B:ブレーキ
FT:フット金具
HS:原点確認センサ
NM:原点逆仕様
VR:吸引用継手取付勝手違い

*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。

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)		
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

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)

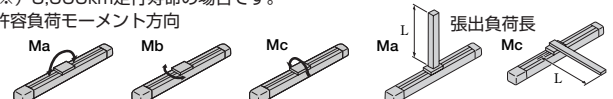
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
フット金具	FT	→P440	-
原点確認センサ	HS	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	-

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 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m Mb: 26.6N・m Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント(*)	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)


(*) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



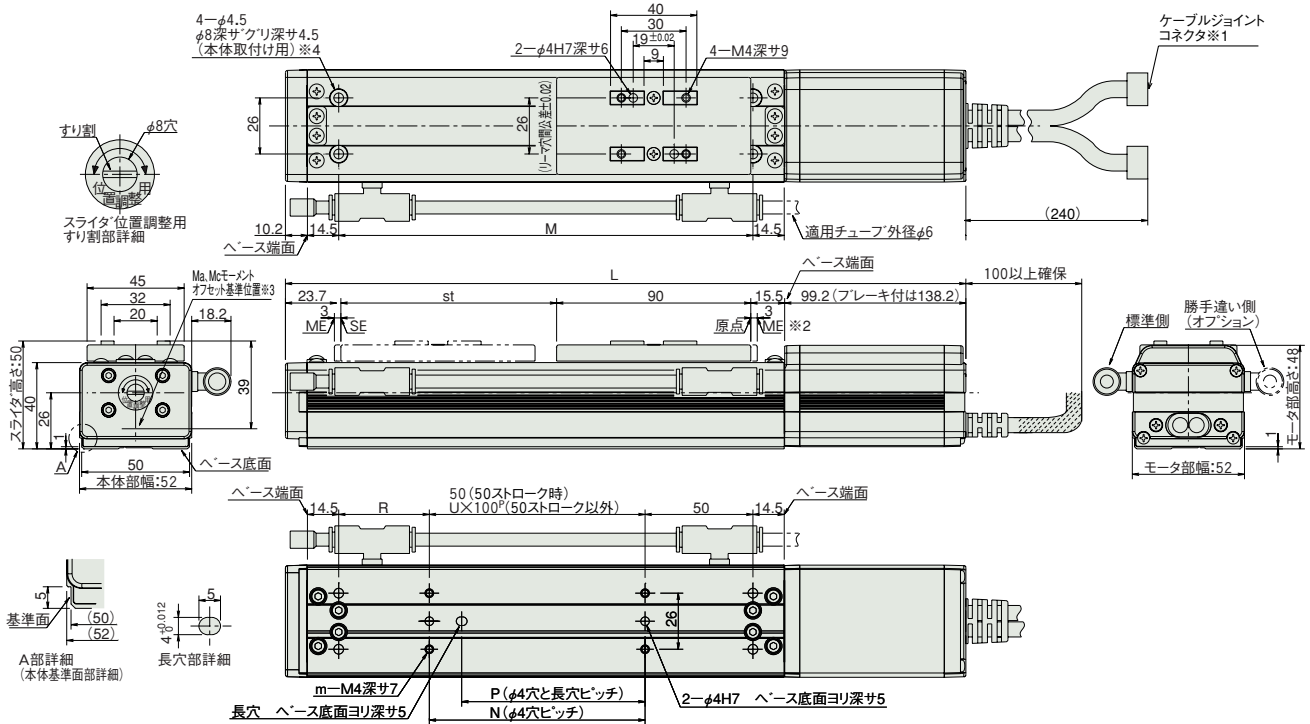
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Maモメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。






■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4
	ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

適応コントローラ

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

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

コンローラ
スライダ
ロットタイプ
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

RCS2CR-SA6C

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

■型式項目 **RCS2CR-SA6C** - [] - **30** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
トインクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フット金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

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)		
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

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	-
原点確認センサ	HS	→P442	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	-

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)	-
	-	-

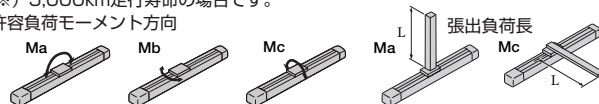
※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

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 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m Mb: 54.7N・m Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



一体型
スライダ
ロッド
タイプ
デュアル
タイプ
名義
タイプ

クリーン
防滴対応
コントローラ

20P
28P

35P

42P

56P

86P

10W

20W

30W

60W

100W

150W

750W

RCS2CR-SA7C

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

■型式項目 **RCS2CR-SA7C** - [] - **60** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:プレーキ(配線エンド側取り出し) BL:プレーキ(配線左側取り出し) BR:プレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い		

※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下さい。
- 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。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)		
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700	~800	吸引量 (Nℓ/min)
16	800	640	480	50
8	400	320	240	30
4	200	160	120	10

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SA7C	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
100	I	A
200	—	—
300	—	—
400	—	—
500	—	—
600	—	—
700	—	—
800	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

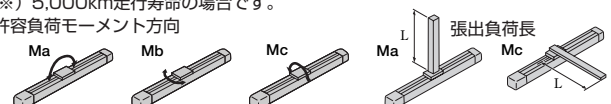
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 50.4N・m Mb: 71.9N・m Mc: 138.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 13.9N・m Mb: 19.9N・m Mc: 38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



コネクター
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
防滴対応
クリーン
対応

20P
28P
35P
42P
56P
86P
10W
20W
30W
60W
100W
150W
750W

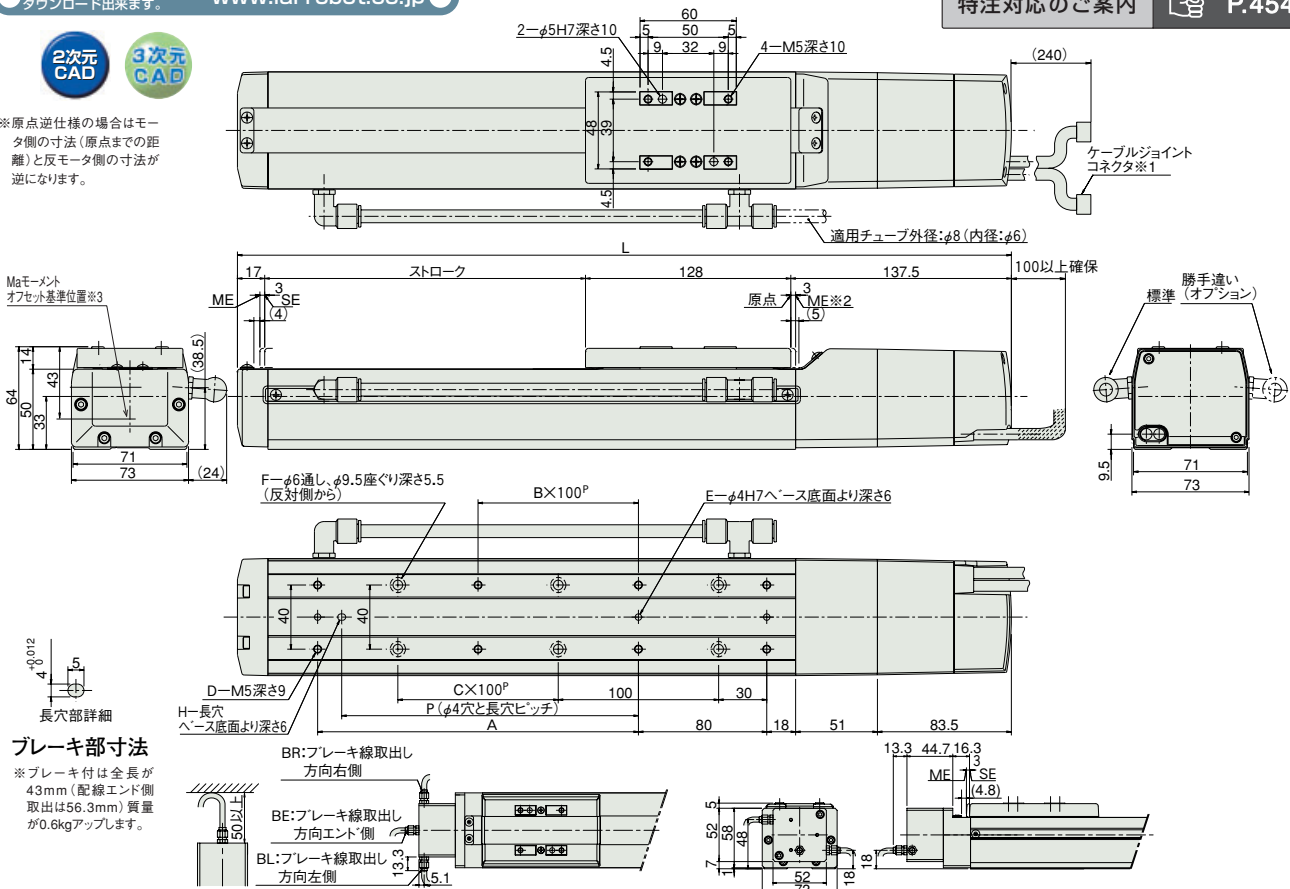
寸法図

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

特注対応のご案内 **P.454**

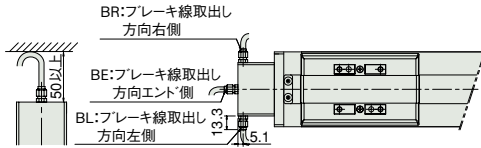


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



ブレーキ部寸法

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9

- *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ページをご参照ください。
- *2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- *3. Maモメントを計算する場合の基準位置です。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		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。

- コンローラ
- スライダ
- ロッッド
- 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

RCS2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2CR	-	SS7C	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	12:12mm 6:6mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



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

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8		

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

ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	最高速度/吸引量		
	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)	吸引量 (N _z /min)
12	600	470	50
6	300	230	30

(単位はmm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号	
	SS7C	
	①エンコーダ種類	
	I	A
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
500	-	-
600	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

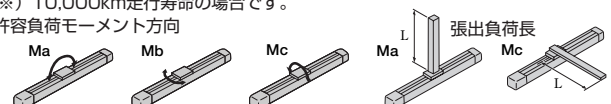
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	-
原点逆仕様	NM	→P442	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 79.4N・m Mb: 79.4N・m Mc: 172.9N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



299 RCS2CR-SS7C

一体型
スライダ
ロッド
タイプ
デュアル
モーター
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

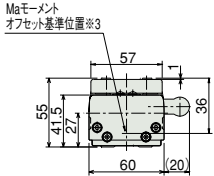
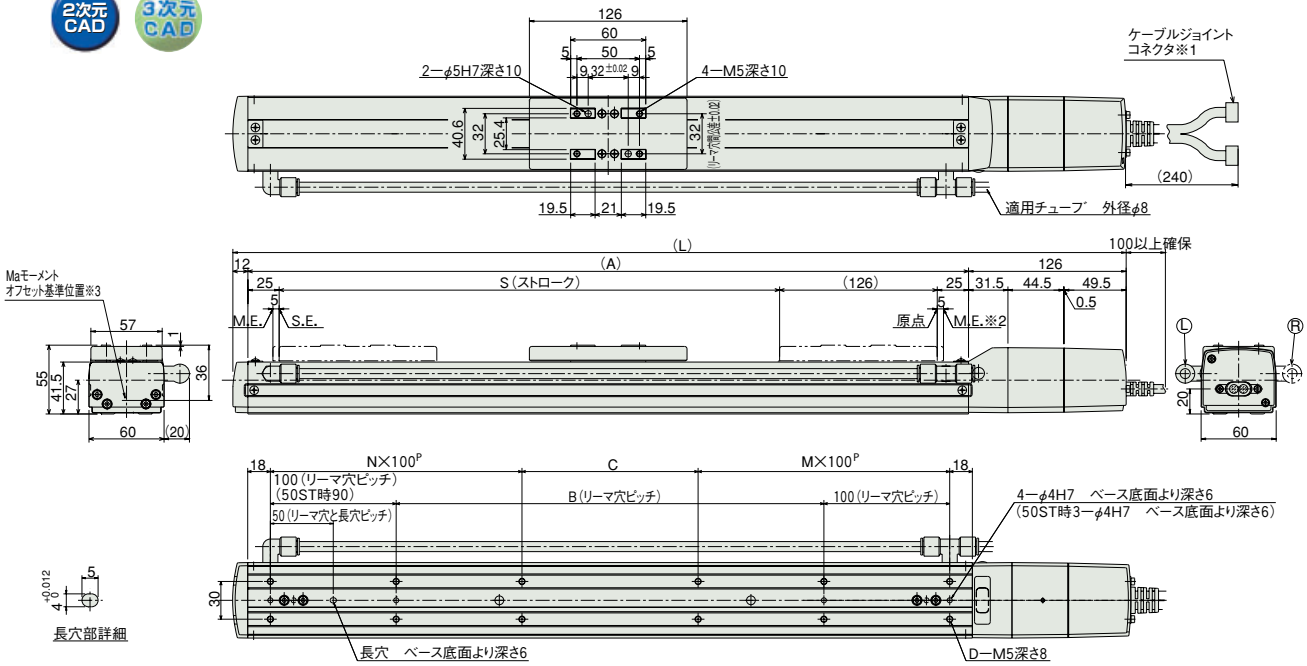
C
D
R

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

寸法図

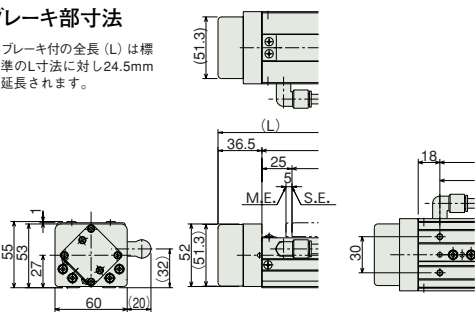
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 P.454



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法に対し24.5mm延長されます。



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量(kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0	5.3	5.7	6.0	6.3	6.6

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。

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

RCS2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2CR-SS8C	□	□	□	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	20:20mm 10:10mm	50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

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

①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)		
RCS2CR-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	50~1000 (50mm毎)
RCS2CR-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8		
RCS2CR-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	
RCS2CR-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12		

②ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)					吸引量 (Nℓ/min)
	50-600 (50mm毎)	~700	~800	~900	~1000	
20	1000	960	765	625	515	80
10	500	480	380	310	255	40

(単位はmm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	タイプ記号 SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	100W	150W	100W	150W
100	—	—	—	—
200	—	—	—	—
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。	

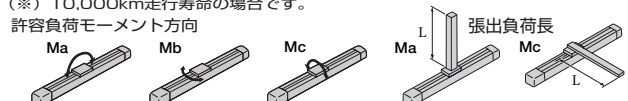
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転速C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 198.9N・m Mb: 198.9N・m Mc: 416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 36.3N・m Mb: 36.3N・m Mc: 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
クラス	低発塵クラス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。



301 RCS2CR-SS8C


一体型
スライドタイプ
ロボットタイプ
テーブルタイプ
名義
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

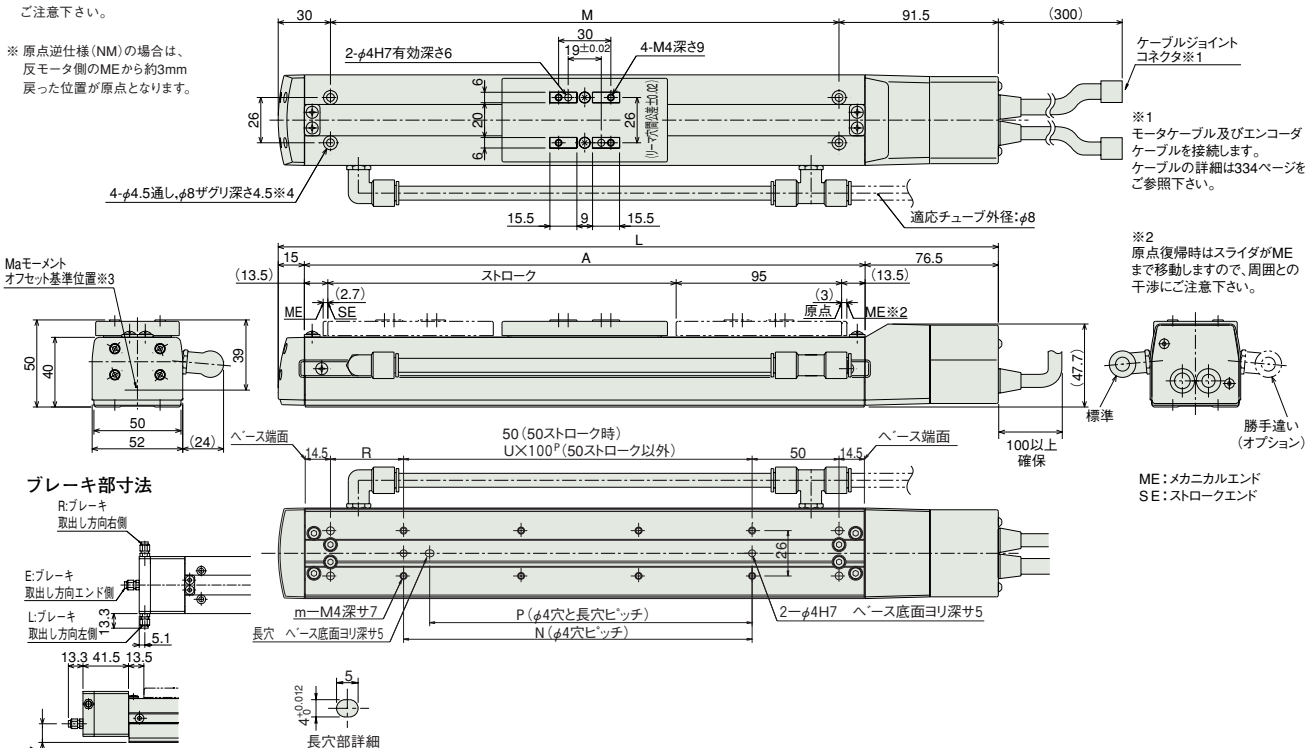


※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

- ※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ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

- ※4. ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。






■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

※ ブレーキ付は全長が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

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-2-②	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
ロット
タイプ
テーブル
アダプター
タイプ
ロボ
タイプ
対応
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

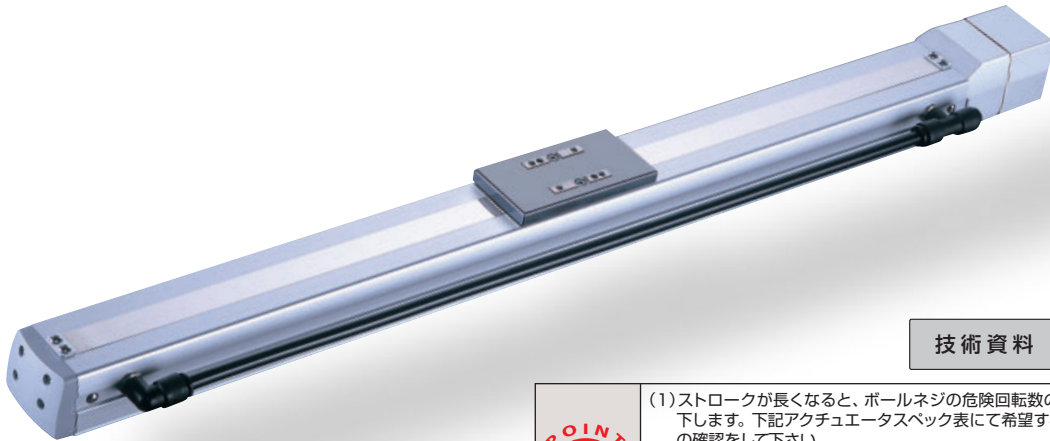
パルスモータ
20P
パルスモータ
28P
パルスモータ
35P
パルスモータ
42P
パルスモータ
56P
パルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

RCS2CR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2CR	-	SA6D	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション											
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い											

※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。
- クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますので注意下さい。

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)		
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(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 SA6D	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	—

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)	—
	—	—

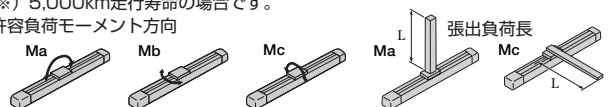
※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

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 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m Mb: 54.7N・m Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
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




305 RCS2CR-SA6D

一体型
スライダ
ロッド
タイプ
デュアル
タイプ
名義
タイプ
クリーン
防滴対応
コントローラ
カッ
ピ
折り返し
バルスモータ
20P
バルスモータ
28P
バルスモータ
35P
バルスモータ
42P
バルスモータ
56P
バルスモータ
86P
サーボモータ
10W
サーボモータ
20W
サーボモータ
30W
サーボモータ
60W
サーボモータ
100W
サーボモータ
150W
サーボモータ
750W

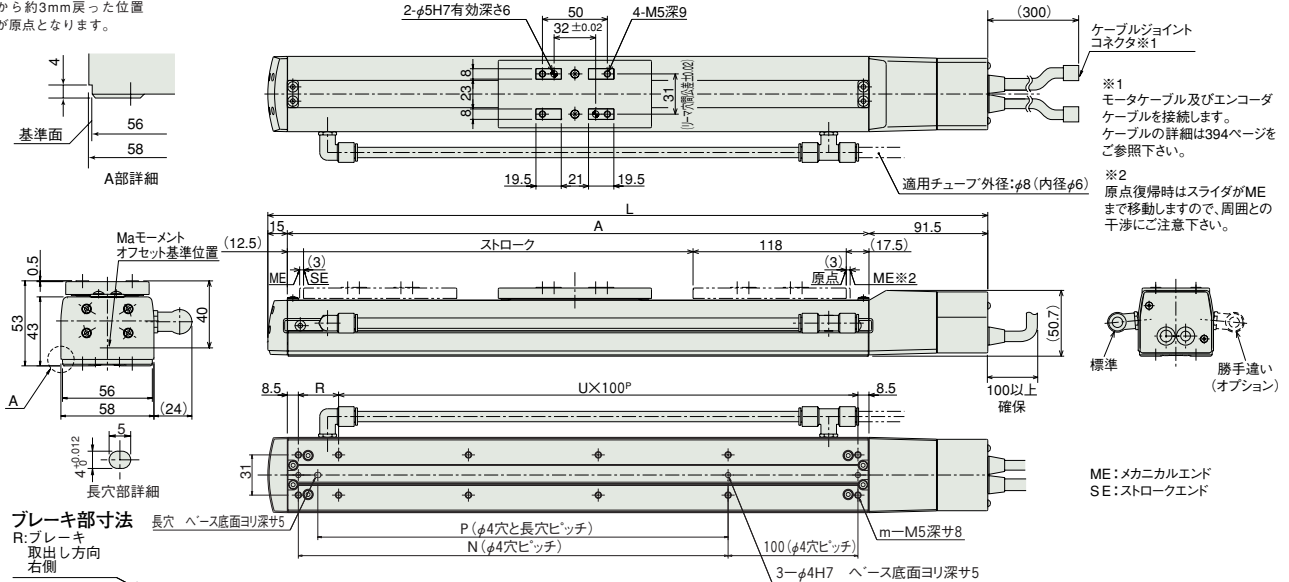
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454

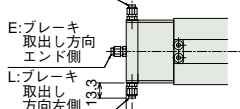
2次元
CAD

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



ブレーキ部寸法

R:ブレーキ
取出し方向
右側



※ブレーキ付は全長 (L) が26.5mm
(配線エンド側取出しは39.8mm)、
質量が0.3kgアップします。




※ブレーキ付は全長が26.5mm (配線エンド側取出しは39.8mm)、
質量が0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー 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。

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