



# ロッドタイプ

RCP3  
RCP2

ERC2  
RCA2

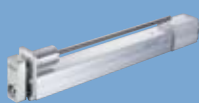
RCA  
RCS2



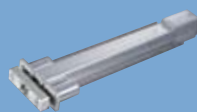
RCP3-RA2AC



RCP2-RA3C



RCP2-RGS4C



RCP2-RGD4C



RCP2-SRA4R



RCP2-RA10C



RCA2-RP3N



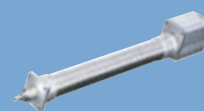
RCA2-GS3N



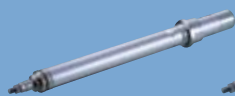
RCA2-GD3N



RCA2-SD3N



ERC2-RA6C



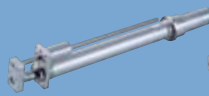
RCA-RA4C



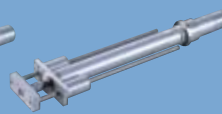
RCA-RA4D



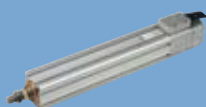
RCA-RA4R



RCA-RGS4C



RCA-RGD4C



RCS2-RA5C



RCS2-SRA7BD



RCS2-RA13R

<b>RCP3 series</b> パルスモータタイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	幅 22mm	RCP3-RA2AC	131
			幅 28mm	RCP3-RA2BC	133
			幅 22mm	RCP3-RA2AR	135
			幅 28mm	RCP3-RA2BR	137

<b>RCP2 series</b> パルスモータタイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	幅 25mm	RCP2-RA2C	139
			幅 35mm	RCP2-RA3C	141
			幅 45mm	RCP2-RA4C	143
			幅 64mm	RCP2-RA6C	145
			幅 100mm	RCP2-RA10C	147
	シングルガイド付タイプ	カップリングタイプ	幅 45mm	RCP2-SRA4R	149
			幅 45mm	RCP2-RGS4C	151
			幅 64mm	RCP2-RGS6C	153
			幅 45mm	RCP2-SRGS4R	155
	ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	幅 35mm	RCP2-RGD3C	157
			幅 45mm	RCP2-RGD4C	159
			幅 64mm	RCP2-RGD6C	161
		幅 45mm	RCP2-SRGD4R	163	

<b>ERC2 series</b>	ロッドタイプ	標準タイプ	幅 58mm	ERC2-RA6C	<b>165</b>
			幅 68mm	ERC2-RA7C	<b>167</b>
		シングルガイド付タイプ	幅 58mm	ERC2-RGS6C	<b>169</b>
			幅 68mm	ERC2-RGS7C	<b>171</b>
		ダブルガイド付タイプ	幅 58mm	ERC2-RGD6C	<b>173</b>
			幅 68mm	ERC2-RGD7C	<b>175</b>

<b>RCA2 series</b> 24V サーボモーター タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅 28mm	RCA2-RN3N	<b>177</b>
			幅 34mm	RCA2-RN4N	<b>179</b>
			幅 28mm	RCA2-RP3N	<b>181</b>
			幅 34mm	RCA2-RP4N	<b>183</b>
			幅 28mm	RCA2-GS3N	<b>185</b>
			幅 34mm	RCA2-GS4N	<b>187</b>
			幅 28mm	RCA2-GD3N	<b>189</b>
			幅 34mm	RCA2-GD4N	<b>191</b>
			幅 60mm	RCA2-SD3N	<b>193</b>
			幅 72mm	RCA2-SD4N	<b>195</b>

<b>RCA series</b> 24V サーボモーター タイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RA3C	<b>197</b>	
			φ 37mm	RCA-RA4C	<b>199</b>	
			ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RA3D	<b>201</b>
				φ 37mm	RCA-RA4D	<b>203</b>
			モータ折返しタイプ	φ 32mm	RCA-RA3R	<b>205</b>
				φ 37mm	RCA-RA4R	<b>207</b>
	シングルガイド付きタイプ	カップリングタイプ	全長ショートタイプ	幅 45mm	RCA-SRA4R	<b>209</b>
			φ 32mm	RCA-RGS3C	<b>211</b>	
			φ 37mm	RCA-RGS4C	<b>213</b>	
			ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RGS3D	<b>215</b>
				φ 37mm	RCA-RGS4D	<b>217</b>
			全長ショートタイプ	幅 45mm	RCA-SRGS4R	<b>219</b>
	ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3C	<b>221</b>	
			φ 37mm	RCA-RGD4C	<b>223</b>	
			ビルドインタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3D	<b>225</b>
				φ 37mm	RCA-RGD4D	<b>227</b>
			モータ折返しタイプ	φ 32mm	RCA-RGD3R	<b>229</b>
				φ 37mm	RCA-RGD4R	<b>231</b>
全長ショートタイプ	幅 45mm	RCA-SRGD4R	<b>233</b>			

<b>RCS2 series</b> 200V サーボモーター タイプ	標準タイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4C	<b>235</b>		
			幅 55mm	RCS2-RA5C	<b>237</b>		
			ビルドインタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4D	<b>239</b>	
			全長ショートタイプ	幅 75mm	RCS2-SRA7BD	<b>241</b>	
			モータ折返しタイプ	φ 37mm	RCS2-RA4R	<b>243</b>	
				幅 55mm	RCS2-RA5R	<b>245</b>	
	シングルガイド付きタイプ	カップリングタイプ	幅 130mm	RCS2-RA13R	<b>247</b>		
			φ 37mm	RCS2-RGS4C	<b>249</b>		
			幅 55mm	RCS2-RGS5C	<b>251</b>		
			ビルドインタイプ	φ 37mm	RCS2-RGS4D	<b>253</b>	
			全長ショートタイプ	幅 75mm	RCS2-SRGS7BD	<b>255</b>	
			ダブルガイド付タイプ	カップリングタイプ	φ 37mm	RCS2-RGD4C	<b>257</b>
					幅 55mm	RCS2-RGD5C	<b>259</b>
					ビルドインタイプ	φ 37mm	RCS2-RGD4D
全長ショートタイプ	幅 75mm	RCS2-SRGD7BD			<b>263</b>		
モータ折返しタイプ	φ 37mm	RCS2-RGD4R	<b>265</b>				

スライダ  
タイプ

細小型

標準型

コントローラ  
一体型

ロッド  
タイプ

細小型

標準型

コントローラ  
一体型

テール/フーム  
フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/  
ロータタイプ

リニアサーボ  
タイプ

クリーン  
対応

防滴  
対応

コントローラ

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

ROBO  
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

ハルス  
モータ

サーボ  
モータ  
(24V)

サーボ  
モータ  
(200V)

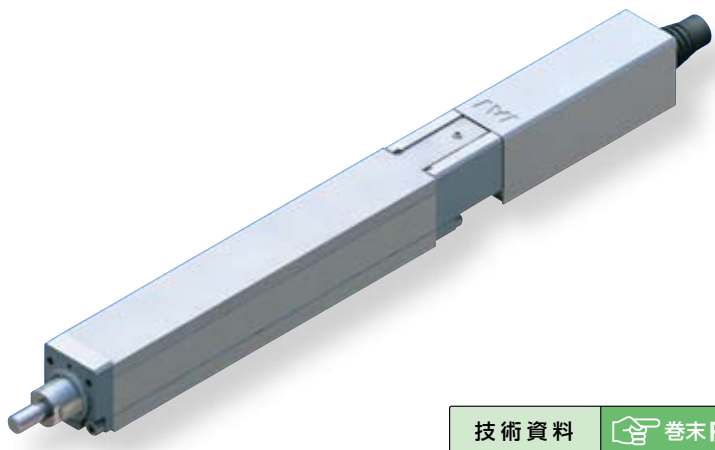
リニア  
サーボ  
モータ

# RCP3-RA2AC

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 22mm パルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	—	RA2AC	—	I	—	20P	—		—		—		—		—	
	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm		25:25mm ↓ 100:100mm (25mm 毎)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		B:プレーキ NM:原点逆仕様

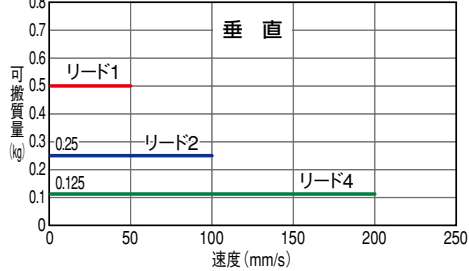
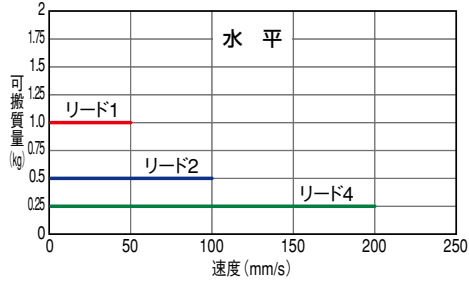
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - (3) 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
  - (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
  - (5) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	0.125	巻末 68 ページをご参照下さい	± 0.05	25~100 (25mm 毎)
RCP3-RA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	0.5			

■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50~100 (mm)
リード		
すべりネジ	4: 180	2: 100 1: 50

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—
100	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 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巻末 39 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	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下 (初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平: 1000 万回 (往復回数) 垂直: 500 万回 (往復回数)

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

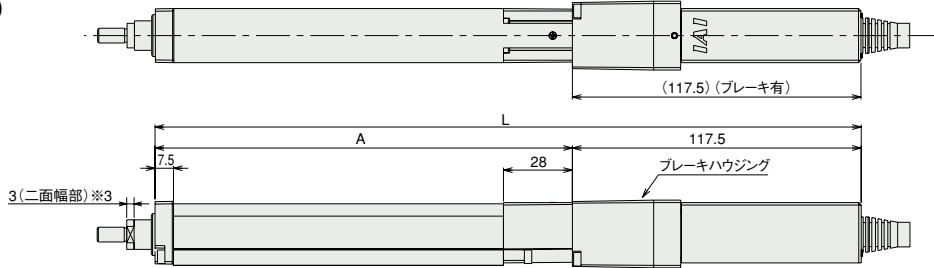
特注対応のご案内

巻末 P.9

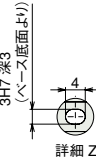
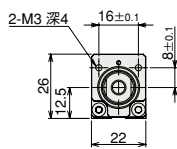
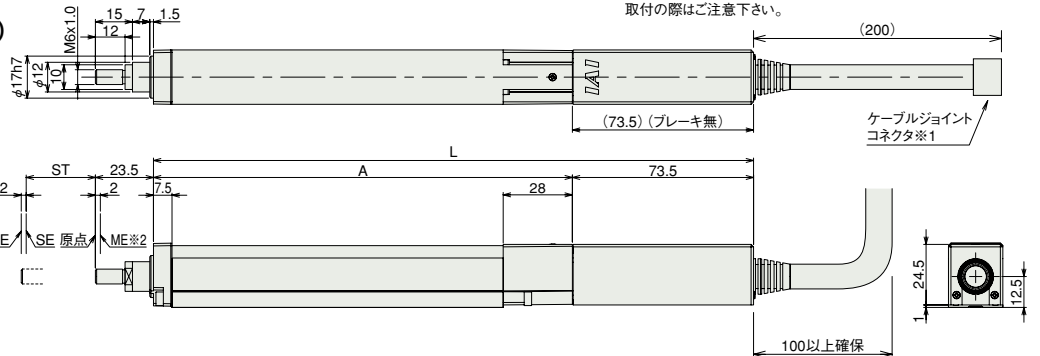


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

(ブレーキ有り)



(ブレーキ無し)



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	
L	ブレーキ無し	168	193	218	243
	ブレーキ有り	212	237	262	287
A	94.5	119.5	144.5	169.5	
B	25	50	75	100	
C	0	0	0	50	
D	4	4	4	6	
質量 (kg)	0.27	0.29	0.31	0.33	

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

②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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナータイプ		PCON-C-20PI-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-20PI-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点				→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ケーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

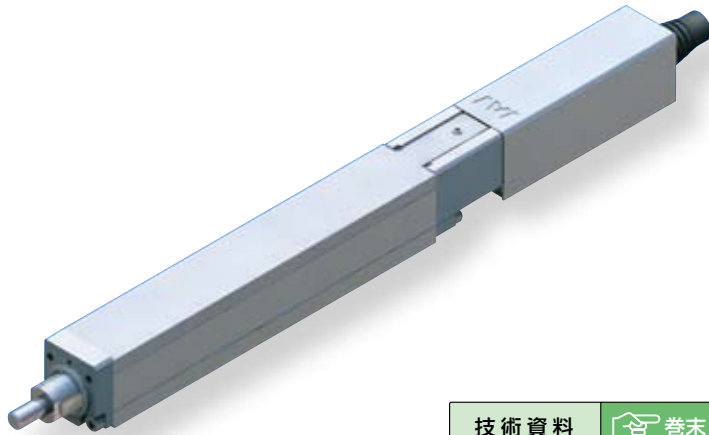


# RCP3-RA2BC

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 28mm パルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	—	RA2BC	—	I	—	20P	—		—		—		—		—	
	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm		25:25mm ↓ 150:150mm (25mm 毎)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		B:プレーキ NM:原点逆仕様

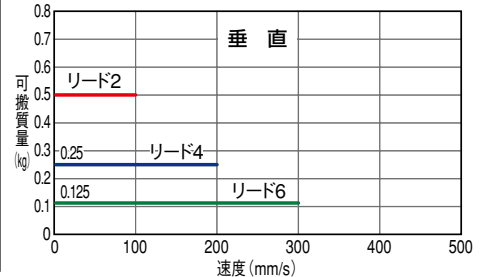
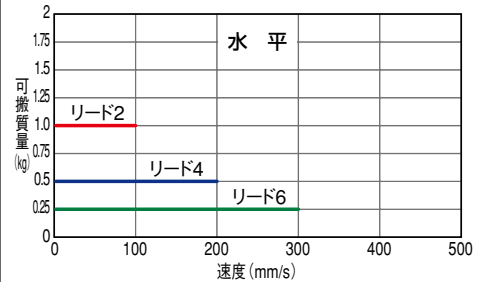
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
  - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
  - 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	0.125	巻末 68 ページをご参照下さい	± 0.05	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	0.5			

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
すべりネジ	180	280	300
4	180	200	
2	100		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—
100	—	—
125	—	—
150	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 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巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下 (初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平: 500 万回 (往復回数) 垂直: 1000 万回 (往復回数)

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

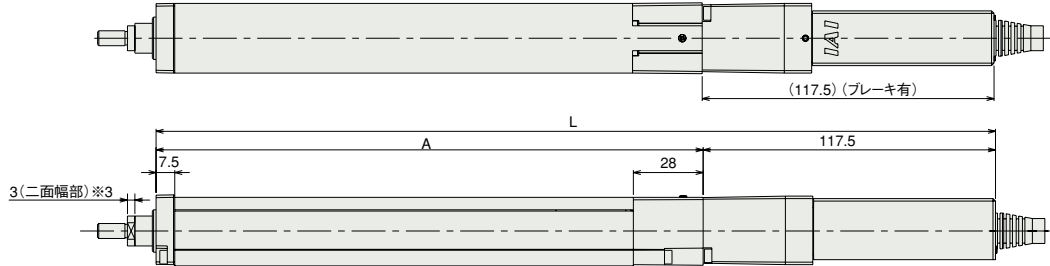
特注対応のご案内

📖 巻末 P.9

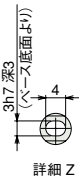
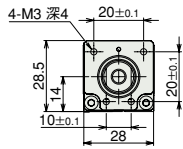
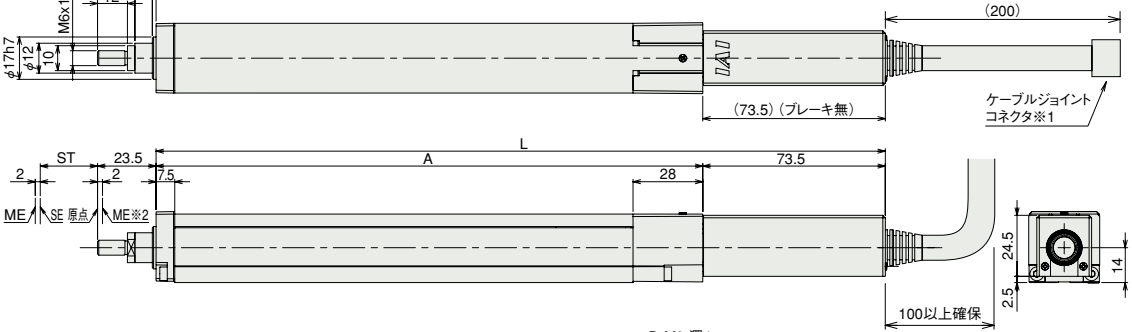


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

(ブレーキ有り)



(ブレーキ無し)



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
L ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.3	0.34	0.38	0.41	0.44	0.47

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

②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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナータイプ		PCON-C-20PI-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-20PI-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点				→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

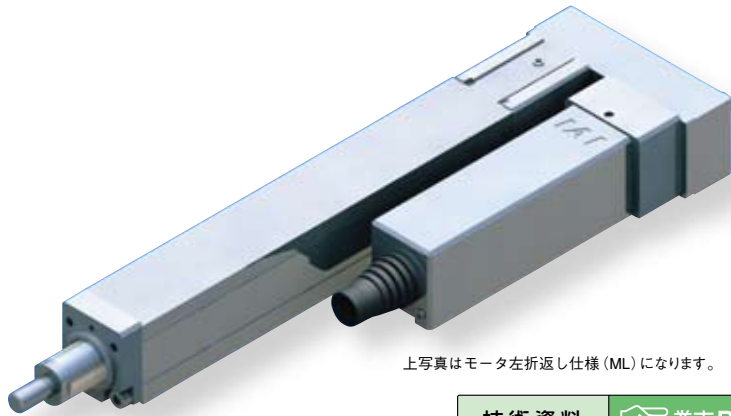
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP3-RA2AR

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅22mm パルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	-	RA2AR	-	I	-	20P	-		-		-		-		-	
	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm		25:25mm ↓ 100:100mm (25mm毎)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

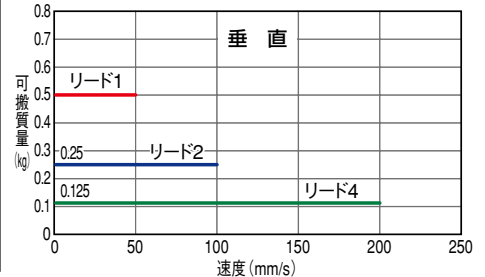
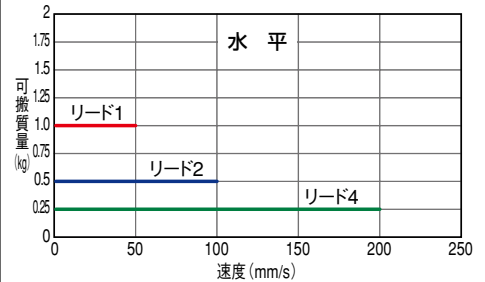


上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - (3) 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
  - (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
  - (5) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	0.125	巻末 68 ページをご参照下さい	± 0.05	25~100 (25mm 毎)
RCP3-RA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	0.5			

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50~100 (mm)
	すべりネジ	4: 180 2: 100 1: 50

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—
100	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 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巻末 39 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	→巻末 P25	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下 (初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平: 1000 万回 (往復回数) 垂直: 500 万回 (往復回数)

寸法図

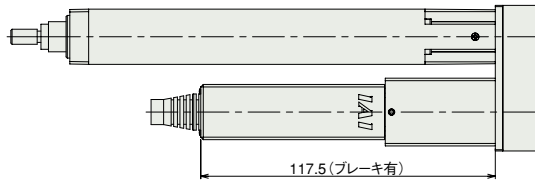
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

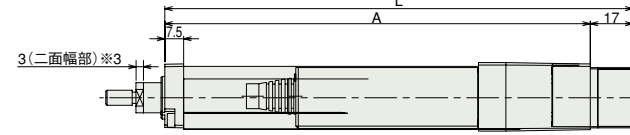


※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

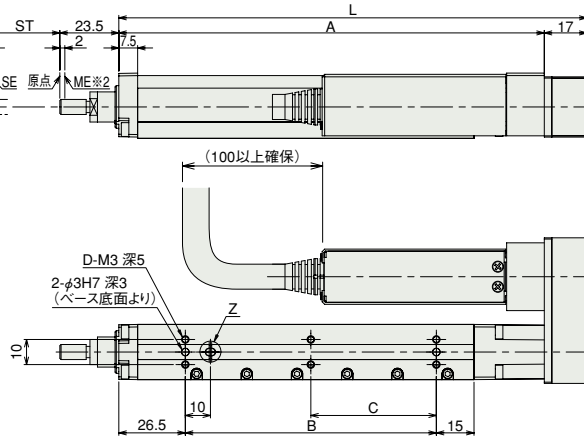
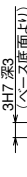
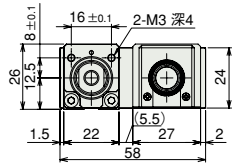
(ブレーキ有り)



(ブレーキ無し)



※ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出していますので、取付の際にはご注意ください。



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.29	0.32	0.34	0.36

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

②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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				→ P557

※PSEL は1軸仕様の場合です。

※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

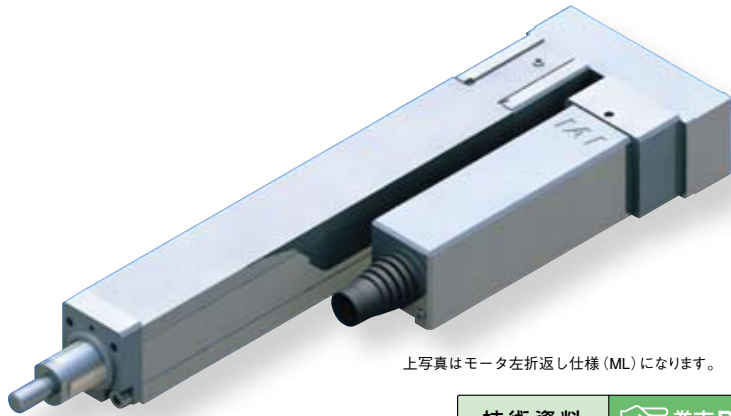
リニアサーボモータ

# RCP3-RA2BR

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅28mm バルスマータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	-	RA2BR	-	I	-	20P	-		-		-		-		-	
	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:バルスマータ 20□サイズ		6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm		25:25mm ↓ 150:150mm (25mm毎)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



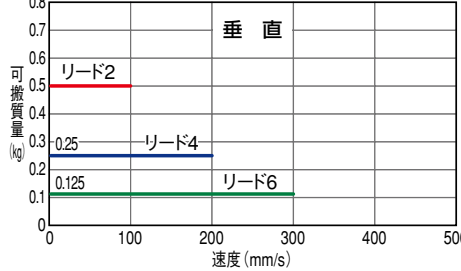
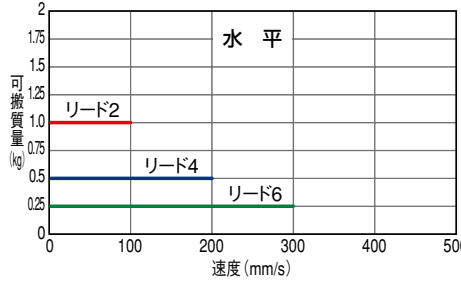
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 巻末P.5

- POINT** 選定上の注意
- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - (3) 最大押付け力は 5mm/s の時の場合です。
  - (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
  - (5) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、バルスマ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				■ストロークと最高速度								
型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	ストローク				
			水平 (kg)	垂直 (kg)				リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)	
RCP3-RA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	0.125	巻末 68 ページをご参照下さい	± 0.05	25~150 (25mm 毎)	すべりネジ	6	180	280	300
RCP3-RA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	0.25				4	180	200		
RCP3-RA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	0.5				2	100			

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—
100	—	—
125	—	—
150	—	—

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 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巻末 39 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	→巻末 P25	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造 C10
ロストモーション	0.3mm 以下 (初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平: 1000 万回 (往復回数) 垂直: 500 万回 (往復回数)



寸法図

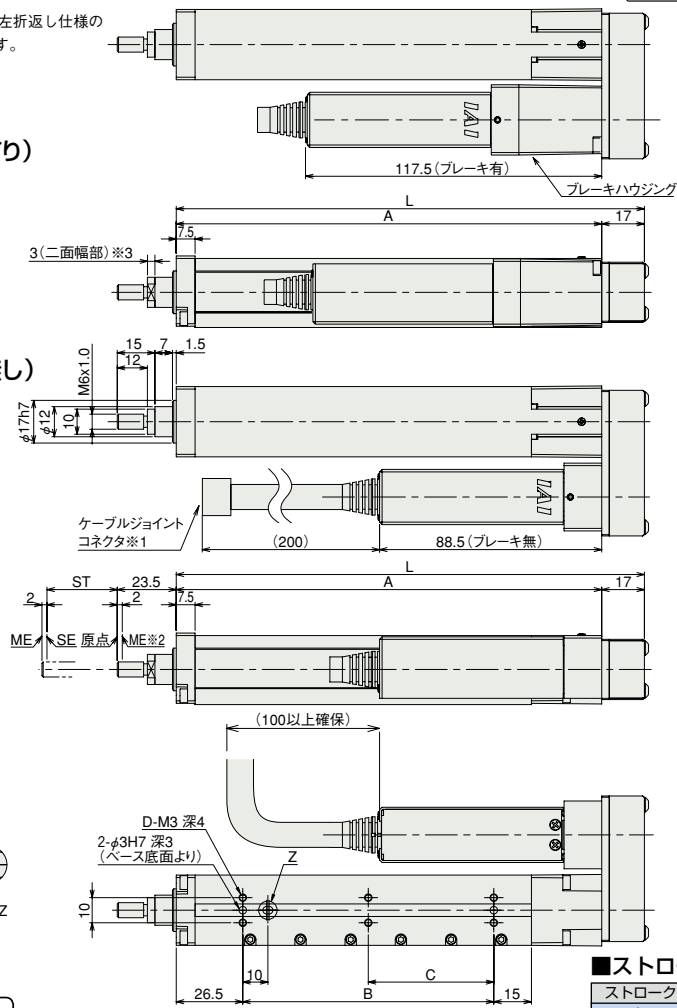
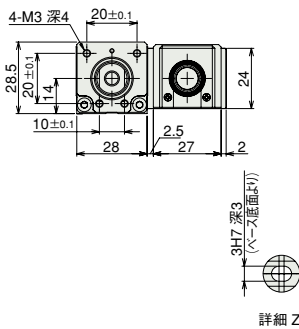
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

(ブレーキ有り)

(ブレーキ無し)



- 特注対応のご案内 巻末 P.9
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
  - ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
  - ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.33	0.37	0.4	0.43	0.46	0.49

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

②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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジションナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	最大 2A	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点				→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アームフラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

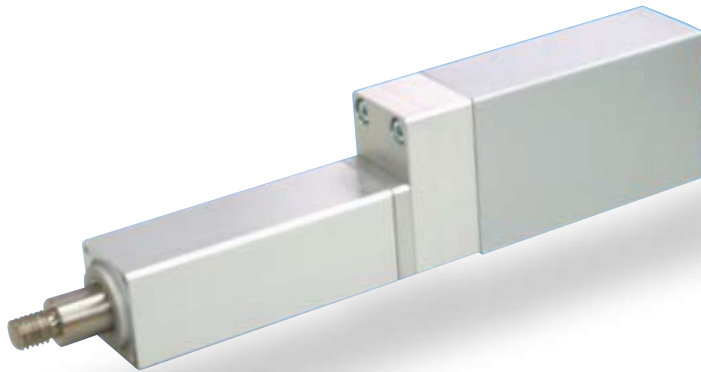


# RCP2-RA2C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 25mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	<b>RCP2 - RA2C - I - 20P</b>	□	□	□	□	□	□	□
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
		I:インクリメンタル 仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1: 1mm	25:25mm 5 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FL:フランジ FT:フート金具

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



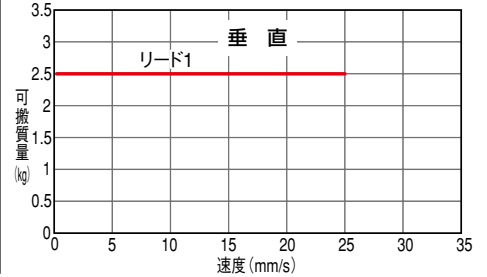
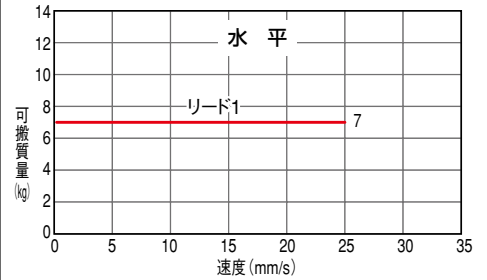
技術資料 巻末 P.5



- (1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 可搬質量は、加速度 0.05G で動作させた時の値です。加速度は 0.05G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N) (注1)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-②-③-④	1	7	2.5	100	25 ~ 100 (25mm 毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注1) 押付力のグラフは巻末 69 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)
1	25

(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)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

#### 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巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



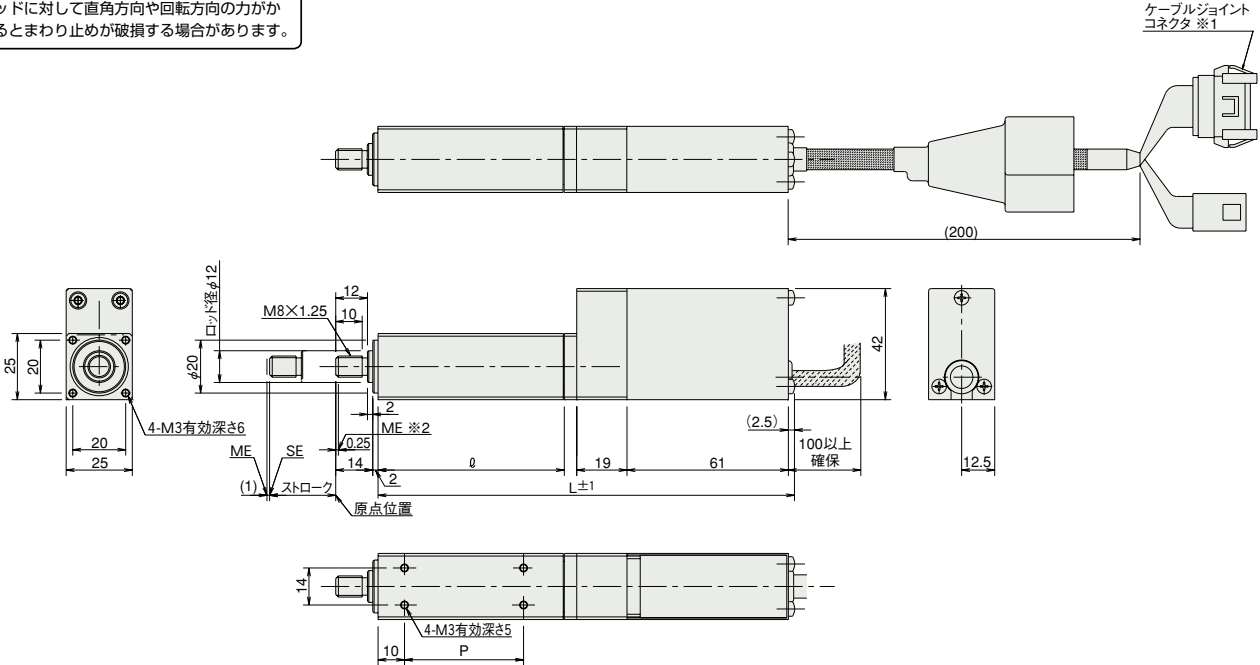
※ RA2C は構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

特注対応のご案内 巻末P.9

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
ℓ	70	95	120	145
L	157.5	182.5	207.5	232.5
P	45	70	95	120
質量 (kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					—	
ポジションナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	最大 2A	—	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 2A	—	→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	→ P557

※ PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※ ①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

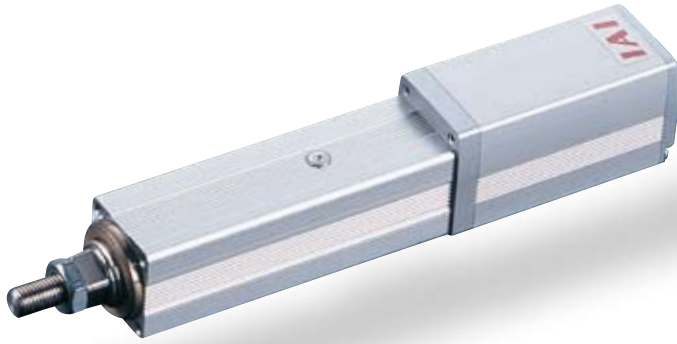
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-RA3C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 35mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2	-	RA3C	-	I	-	28P	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	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
					I:インクリメンタル 仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		28P:パルスモータ 28□サイズ		5: 5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



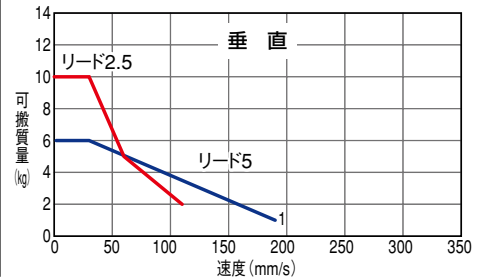
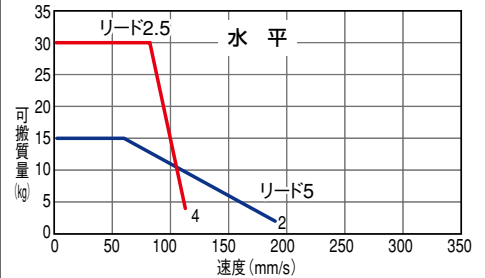
技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	~ 15	~ 6	73.5	50 ~ 200 (50mm 毎)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 30	~ 10	156.8	50 ~ 200 (50mm 毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。

#### ■ストロークと最高速度

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

(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)	標準価格
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巻末 39 ページをご参照下さい。	

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 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
ロッド径	φ 22mm
ロッド不回転精度	± 1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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](http://www.iai-robot.co.jp)

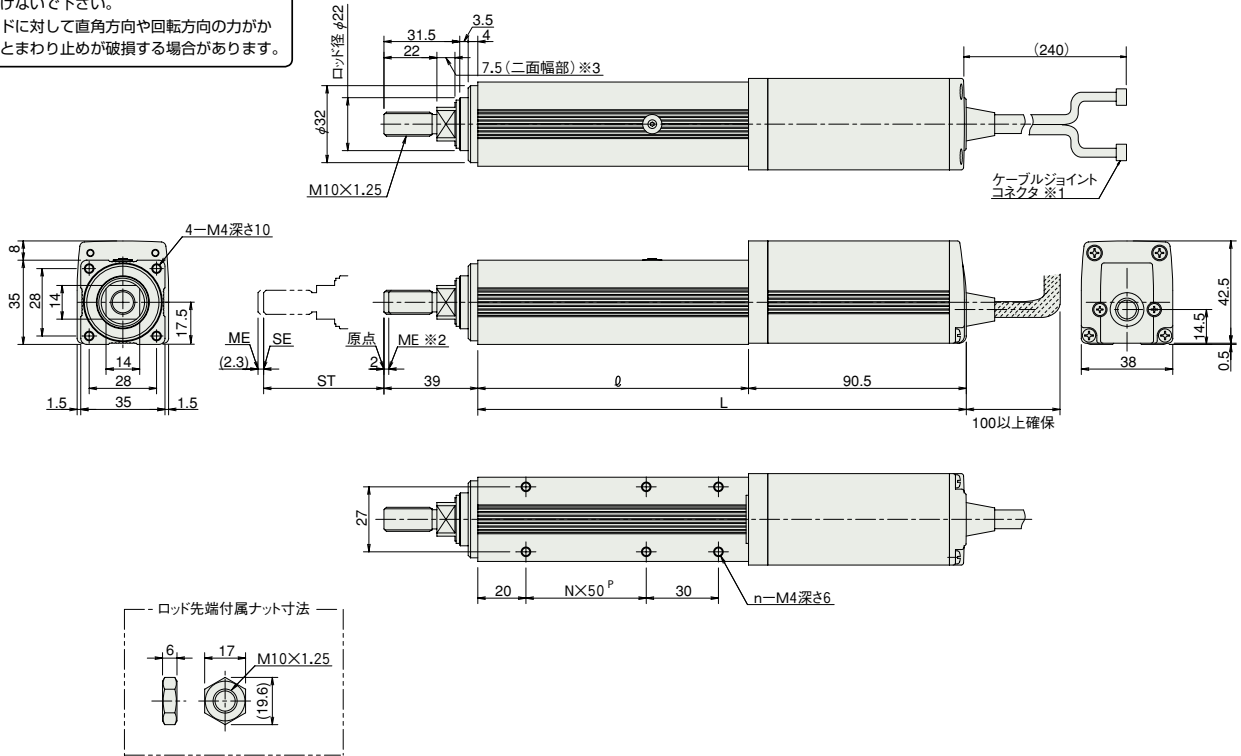


特注対応のご案内 巻末P.9

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- ※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-28SPI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-28SPI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28SPI-NP-2-0		512 点	DC24V	最大 2A	—	
		PCON-C-28SPI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能				—	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0		(-)	DC24V	最大 2A	—	→ P525
パルス列入カタイプ (送動ライドライバ仕様)	PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	—					
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28SPI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28SP	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28SPI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-RA4C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2	-	RA4C	-	I	-	42P	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	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
					I:インクリメンタル 仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		42P:パルスモータ 42□サイズ		10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		B:ブレーキ FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



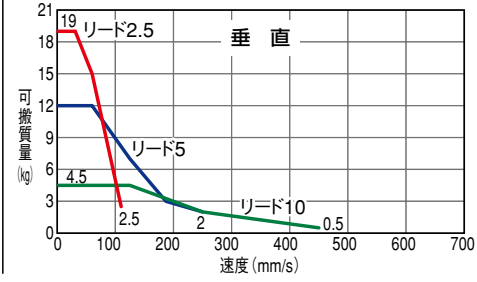
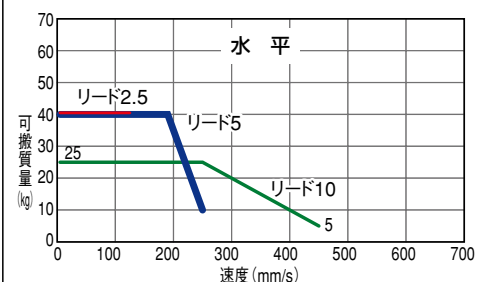
技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック					
(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。					
■リードと可搬質量			■ストロークと最高速度		
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)	ストローク / リード
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	~25 (水平) / ~4.5 (垂直)	150	50~300 (50mm毎)	50~200 (50mm毎) / 250 (mm) / 300 (mm)
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	~40 (水平) / ~12 (垂直)	284	50~300 (50mm毎)	50~200 (50mm毎) / 250 (mm) / 300 (mm)
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40 (水平) / ~19 (垂直)	358	50~300 (50mm毎)	50~200 (50mm毎) / 125 <114> (mm) / 118 <114> (mm) / 87 (mm)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



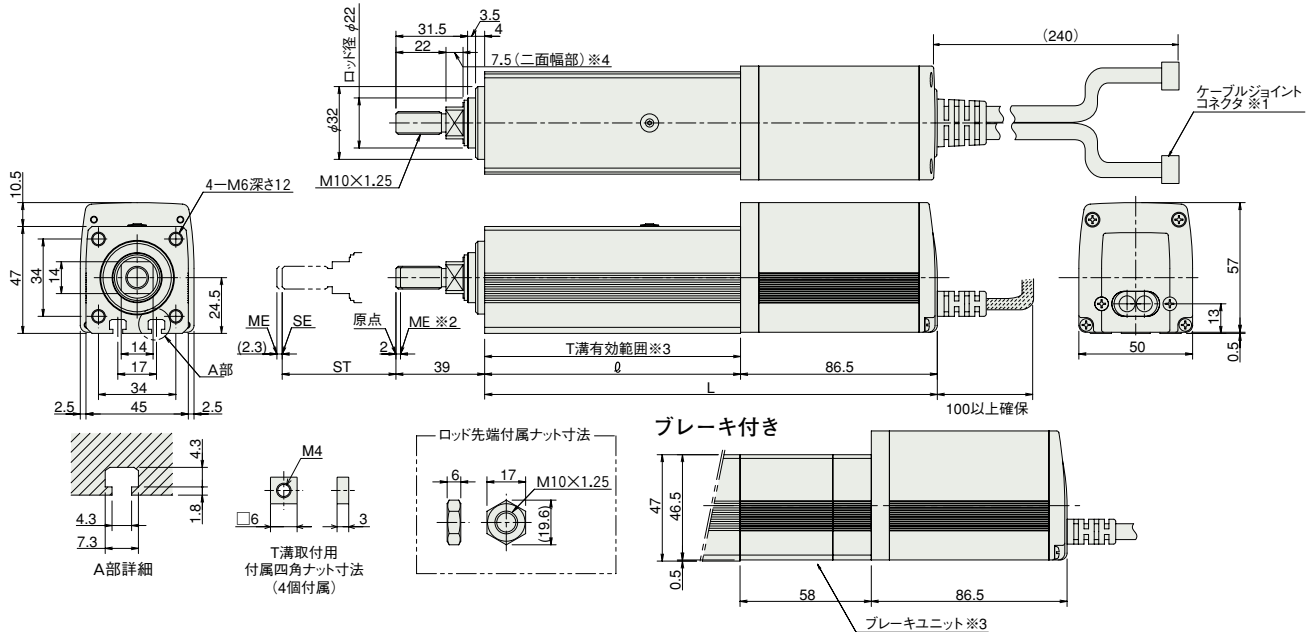
ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとうまり止めが破損する場合があります。

特注対応のご案内

巻末P.9

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカル・エンド  
SE：ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※3. ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意ください。
- ※4. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0						
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	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
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	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
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				→ P503
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				→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

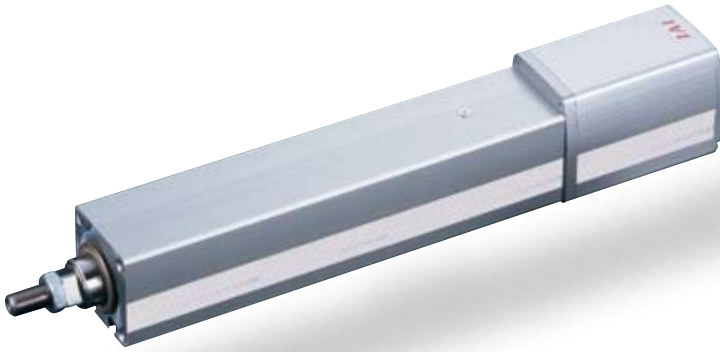


# RCP2-RA6C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 64mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2	-	RA6C	-	I	-	56P	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	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
					I:インクリメンタル 仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		56P:パルスモータ 56□サイズ		16:16mm 8: 8mm 4: 4mm		50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		B:プレーキ FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



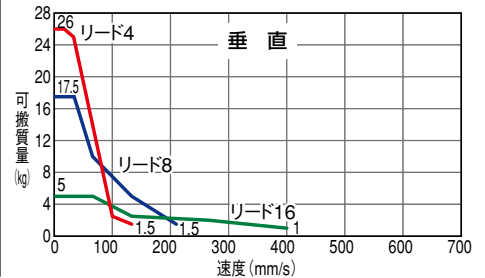
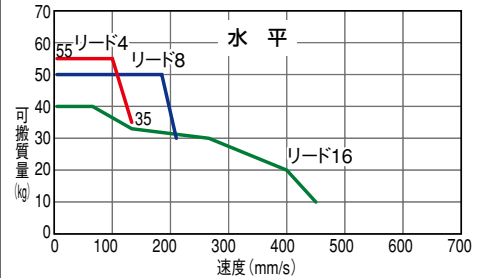
技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

#### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

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

寸法図

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

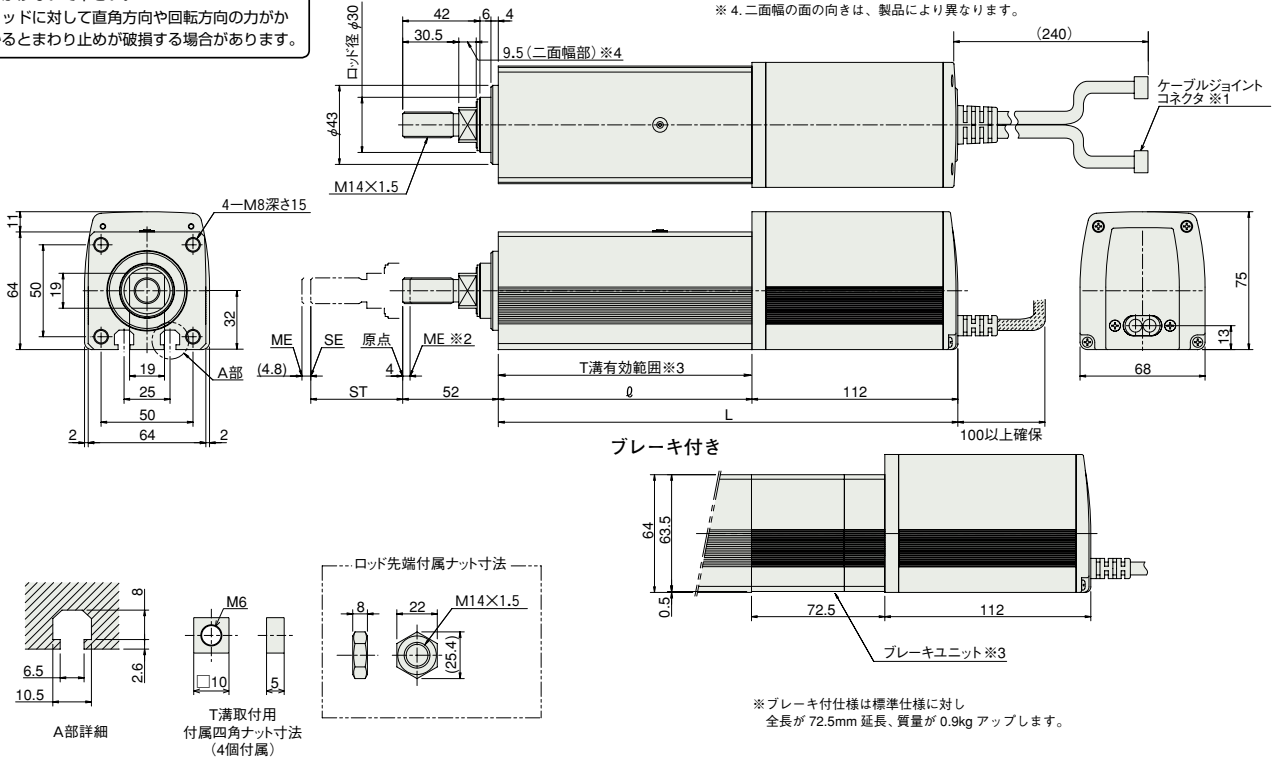


ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

特注対応のご案内 巻末P.9

- ※ 1. モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカル エンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意ください。
- ※ 4. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0						
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				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (送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	(-)	DC24V	最大 2A		→ P525
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				→ P503
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				→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

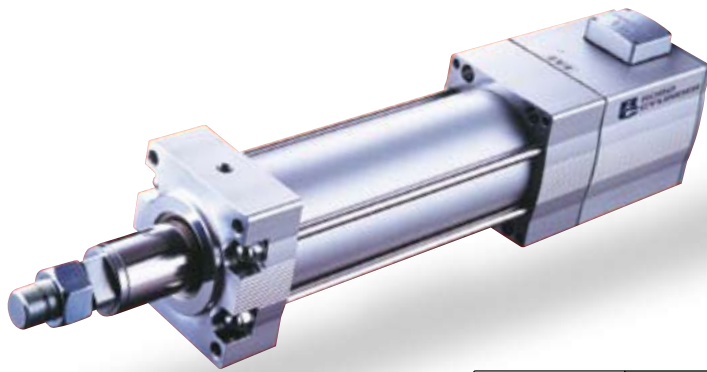
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-RA10C

ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ 本体幅 100mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	<b>RCP2-RA10C-I-86P</b>	□	□	<b>P2</b>	□	□
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
		I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 86□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	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
						A1~A3:コネクタケーブル 取出方向変更 B:プレーキ FL:フランジ FT:フート金具

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



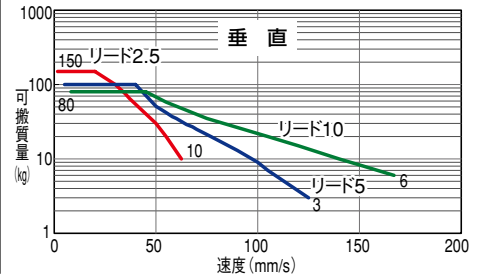
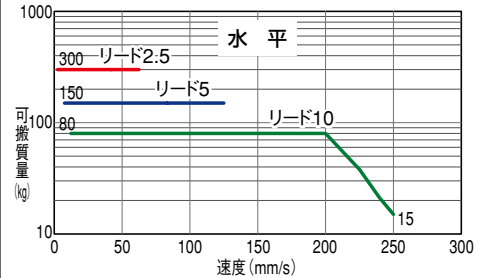
技術資料 巻末 P.5



- リード毎に最低速度が設定されています。(リード 10: 10mm/s、リード 5: 5mm/s、リード 2.5: 1mm/s) 最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意ください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、リード 10: 0.04G、リード 5: 0.02G、リード 2.5: 0.01G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(注 2) 押付力のグラフは巻末 70 ページをご参照下さい。

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
10	250 <167>
5	125
2.5	63

※ < > 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)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ③オプション価格表 (標準価格)


名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→巻末 P25	—
プレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 20mm 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
ロッド径	φ 40mm
ロッド不回転精度	± 1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

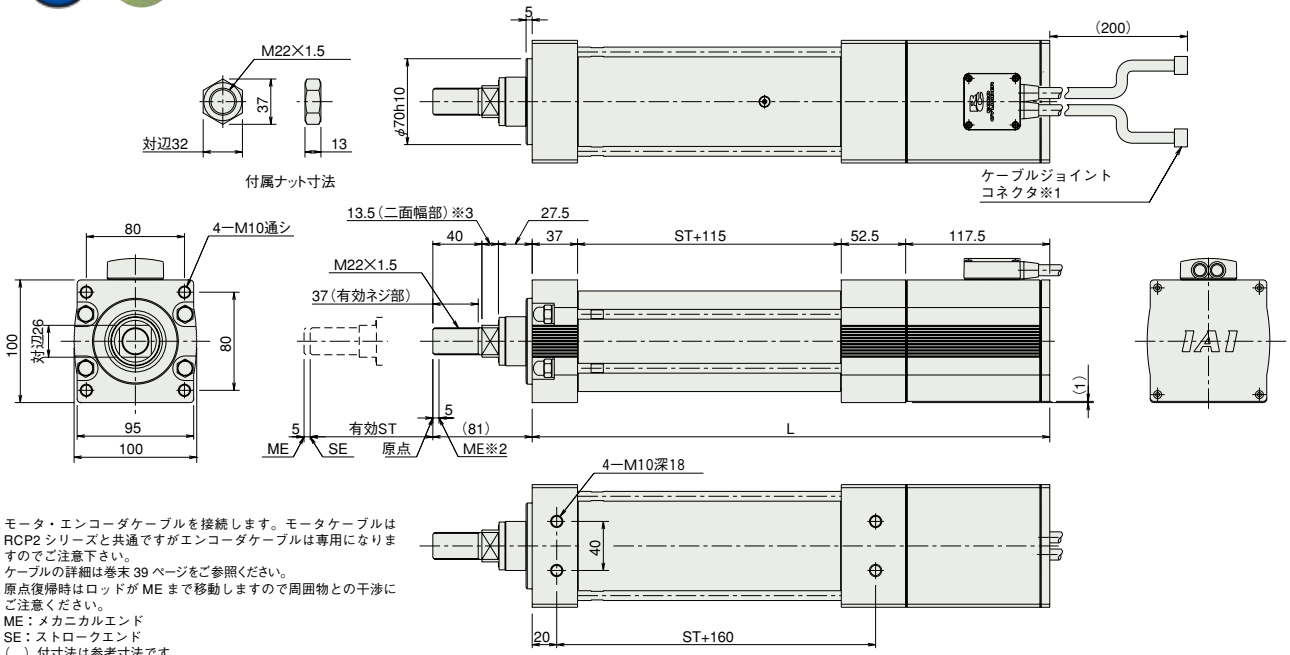
寸法図

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

特注対応のご案内  巻末P.9



※ RA10Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルはRCP2シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周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. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が45.5mm延長、質量が1.5kgアップします。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力が加かるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

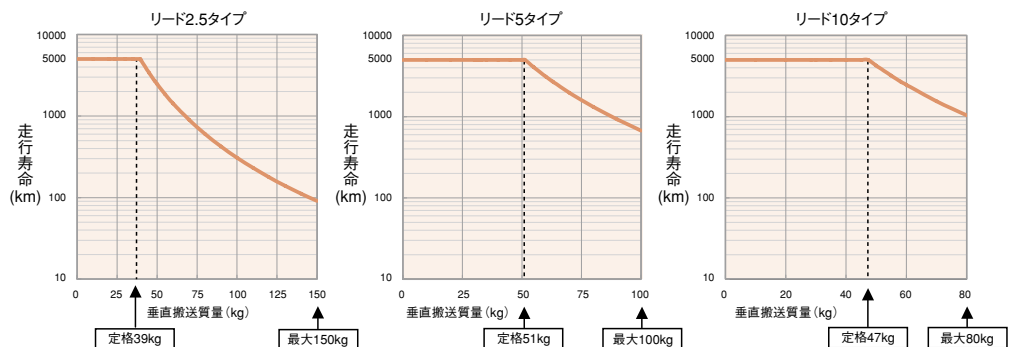
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量 (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

● RCP2-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいので、可搬質量や押し付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。速度と可搬質量の相関図もしくは押し付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押し付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認下さい。


ご注意

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



適応コントローラ

RCP2-RA10Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大6A	-	→ P525

ご注意 ・エンコーダケーブルはPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なりCFタイプ専用となりますのでご注意ください。  
・簡易アプユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/A MEC

PSEP/A SEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

バルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

# RCP2-SRA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCP2	-	SRA4R	-	I	-	35P	-		-		-		-		-	
	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		35P:パルスモータ 35□サイズ		5: 5mm 2.5:2.5mm		20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



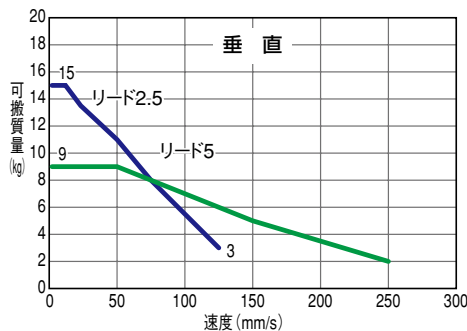
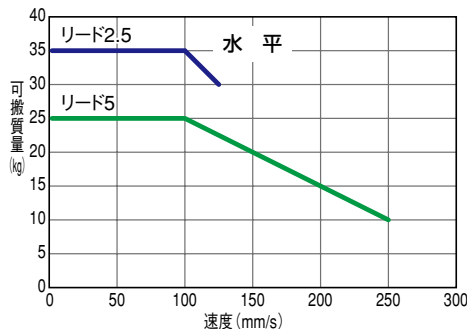
技術資料 巻末P.5

**POINT**  
選定上の注意

- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬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)		
RCP2-SRA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~25	~9	112	20~200 (10mm毎) (注3)
RCP2-SRA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~35	~15	224	

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

(注2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。  
(注3) 100mm以上は50mm毎となります。

(単位は mm/s)

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	20 ~ 200 (10mm毎)	
	5	250
2.5	125	

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20~50	—
60~100	—
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 (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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
フット金具 1 (底面取付)	FT	→巻末 P29	—
フット金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→巻末 P31	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。


#### アクチュエータ仕様

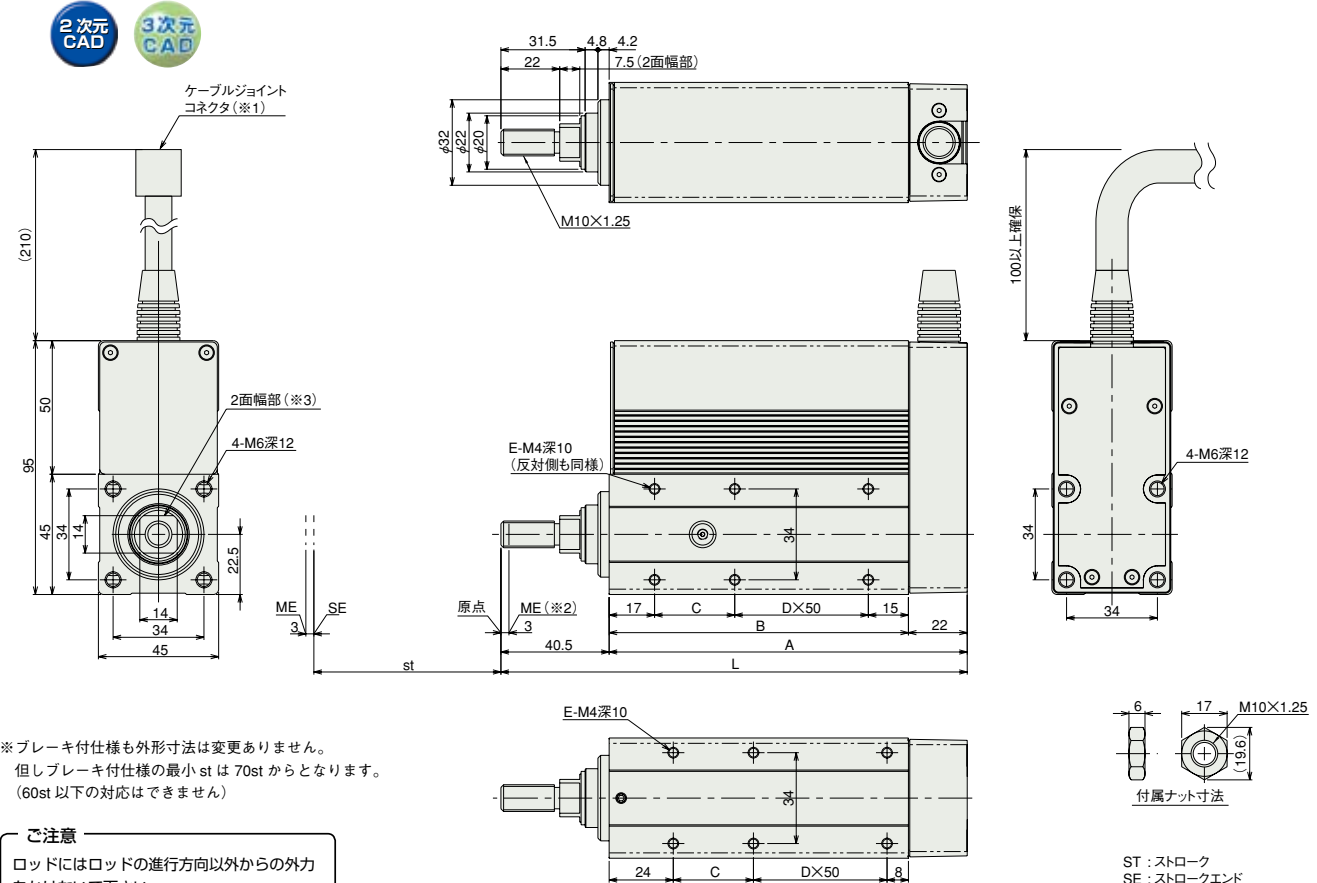
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



寸法図

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

特注対応のご案内  巻末 P.9



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。(60st以下の対応はできません)

**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

(※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 P39 をご参照下さい。  
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。  
(※3) 2面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量(kg)	0.83	0.89	0.96	1.02	1.08	1.14	1.21	1.27	1.33	1.64	1.95

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-35PI-NP-2-0						
ポジションナータイプ		PCON-C-35PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ(送動ライドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大2A		→ P525
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				→ P503
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				→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ



# RCP2-RGS4C

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

■型式項目	RCP2-RGS4C-I-42P-								
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	
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



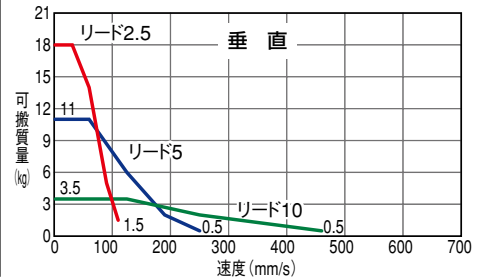
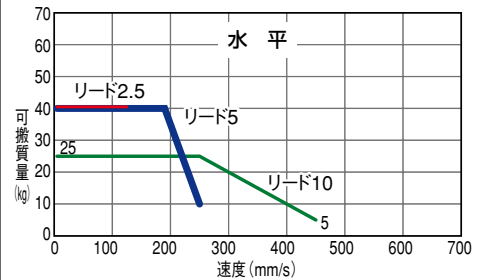
技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末 P82) をご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RGS4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	~25	~3.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGS4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	~40	~11	284	
RCP2-RGS4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	~18	358	

#### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

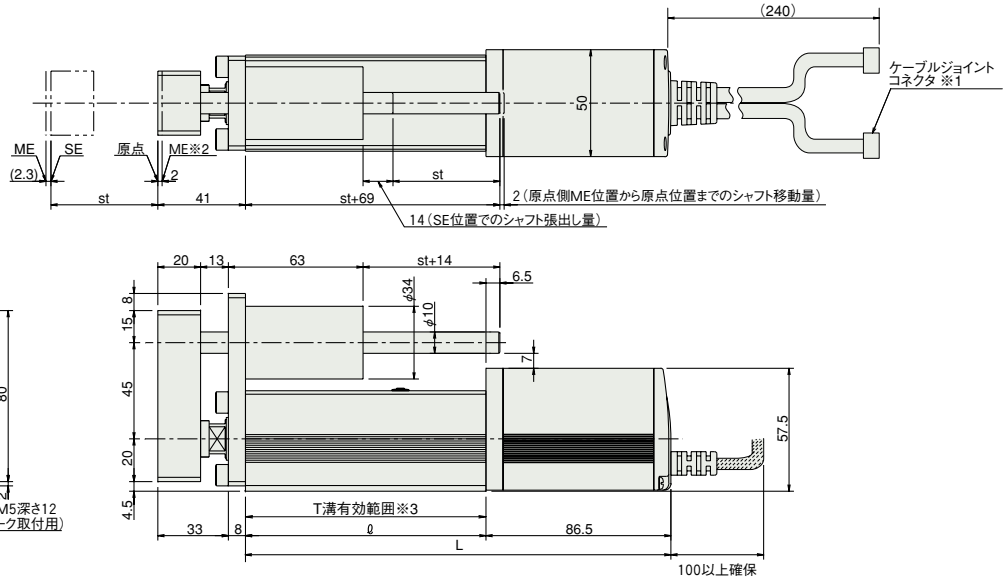
2次元  
CAD

3次元  
CAD

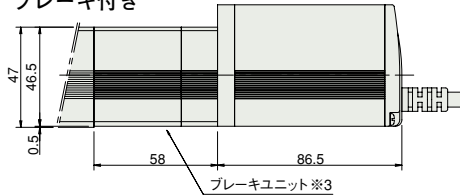
特注対応のご案内

巻末P.9

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカル エンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意ください。



ブレーキ付き



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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					—	
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					—	
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	(-)	DC24V	最大2A	—	→ P525
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			—	→ P503
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			—	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。

※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

スライダ  
タイプ

細小型

標準型

コントロー  
一体型

ロッド  
タイプ

細小型

標準型

コントロー  
一体型

テーブル/アーム  
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/  
ローリタイプ

リニアサーボ  
タイプ

クリーン  
対応

防滴  
対応

コントローラ

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

ROBO  
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス  
モータ

サーボ  
モータ  
(24V)

サーボ  
モータ  
(200V)

リニア  
サーボ  
モータ

# RCP2-RGS6C

ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅 64mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2-RGS6C-I-56P-□-□-□-□-□							
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
I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



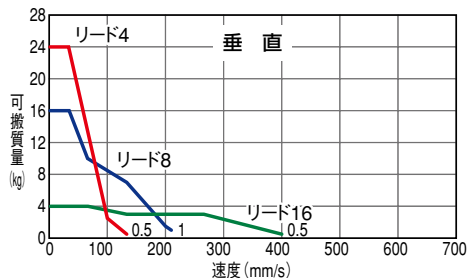
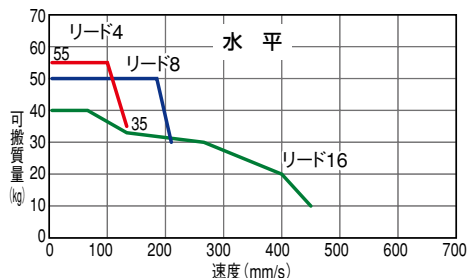
技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末 P82) をご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

#### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

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

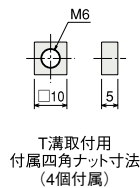
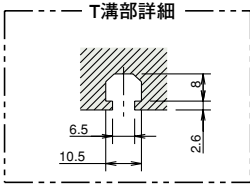
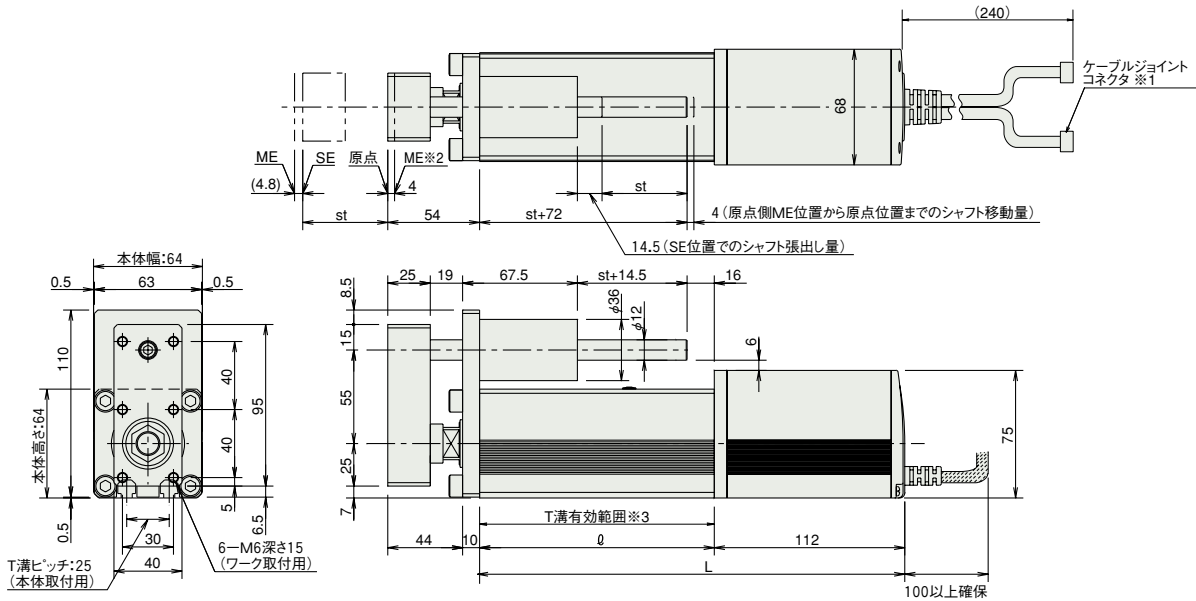
寸法図

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

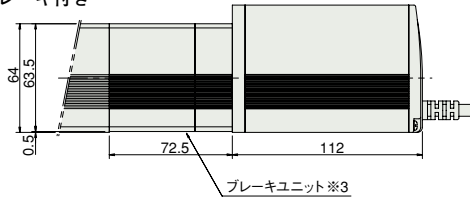


特注対応のご案内 巻末P.9

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカル エンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意ください。



ブレーキ付き



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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0					—	
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					—	
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(—)	DC24V	最大2A	—	→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			—	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	→ P503
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			—	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-SRGS4R

ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCP2	-	SRGS4R	-	I	-	35P	-		-		-		-		-	
	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		35P:パルスモータ仕様 35□サイズ		5: 5mm 2.5:2.5mm		20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



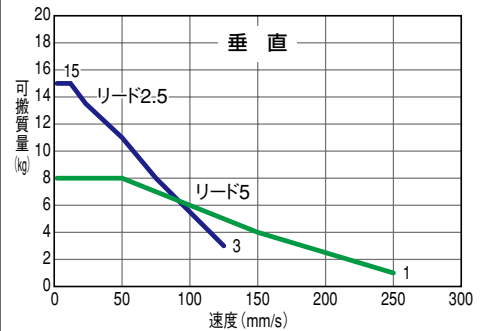
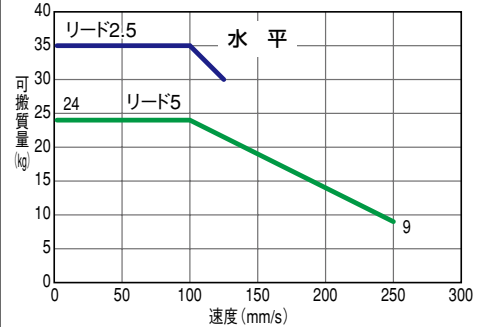
技術資料 巻末P.5



- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料 (巻末 P82) をご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬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)		
RCP2-SRGS4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 24	~ 8	112	20~200 (10mm 毎) (注 3)
RCP2-SRGS4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 35	~ 15	224	

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

(注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。  
(注 3) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 毎)	
	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)	標準価格
20~50	—
60~100	—
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 (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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
フート金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→巻末 P31	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→巻末 P156	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。  
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入下さい。  
※ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2とFT4, GS4とFT2 の組合せが使用可能です。GS3はフート金具が使用出来ません。)

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)



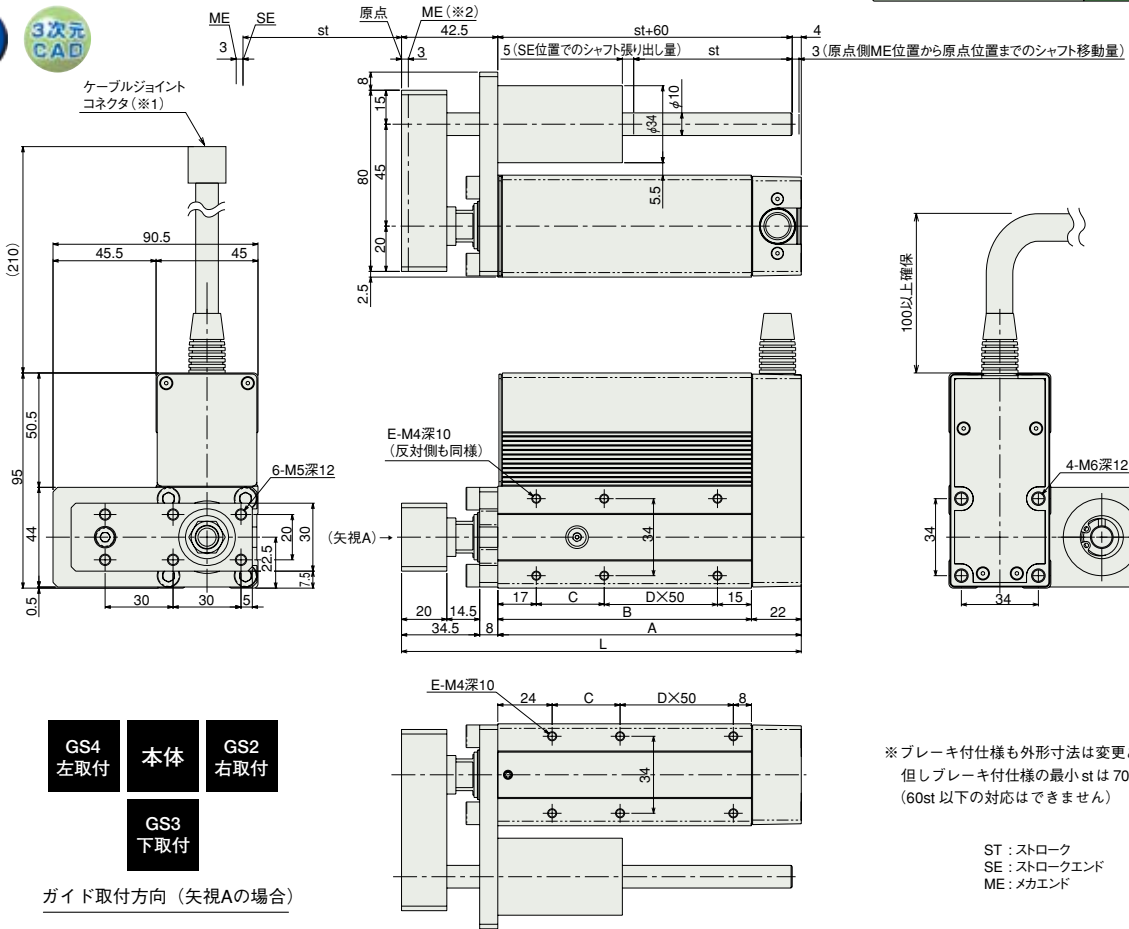
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末 P.9

2次元 CAD

3次元 CAD



ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。(60st以下の対応はできません)

ST: ストローク  
SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.2	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09	2.43

(※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 P39 をご参照下さい。  
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-35PI-NP-2-0						
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				
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-35PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
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				→ P503
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				→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ



# RCP2-RGD3C

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

■型式項目	RCP2-RGD3C-I-28P-								
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	
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FT:フット金具 NM:原点逆仕様	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



※写真は RGD4C になります。

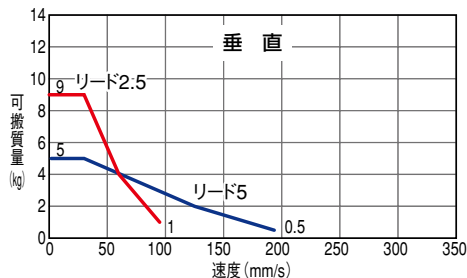
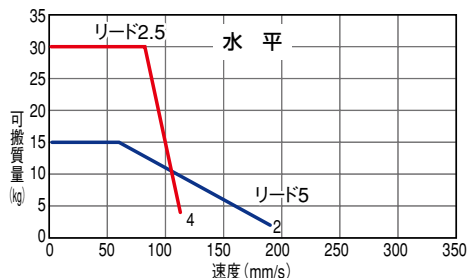
技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末 P83) をご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RGD3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	~15	~5	73.5	50~200 (50mm 毎)
RCP2-RGD3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	~30	~9	156.8	50~200 (50mm 毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 200 (50mm 毎)
5	187
2.5	114 <93>

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ 10mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ 22mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

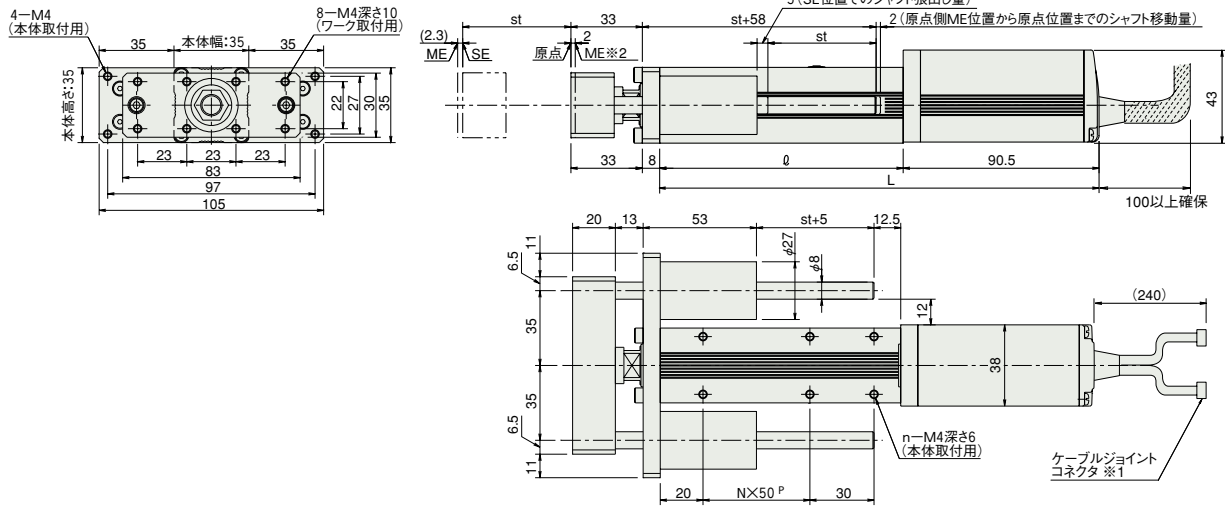
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 巻末P.9

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので  
周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカル エンド  
SE：ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-28SPI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-28SPI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28SPI-NP-2-0		512 点	DC24V	最大 2A	—	→ P525
							—	
ポジショナータイプ		PCON-C-28SPI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	(-)	DC24V	最大 2A	—	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 2A	—	→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28SPI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点	DC24V	最大 2A	—	→ P525
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28SP	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28SPI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点	DC24V	最大 2A	—	→ P557
							—	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-RGD4C

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

■型式項目	RCP2-RGD4C-I-42P-								
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	
		I:インクリメンタル 仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様	

\*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



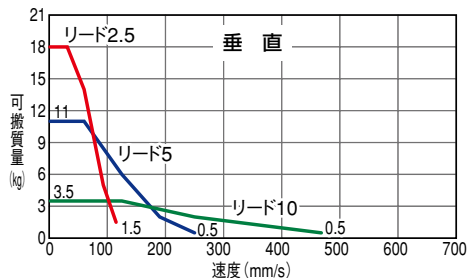
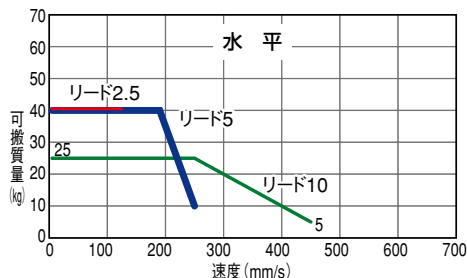
技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末 P83) をご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RGD4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	~ 25	~ 3.5	150	50~300 (50mm 毎)
RCP2-RGD4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	~ 40	~ 11	284	
RCP2-RGD4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	~ 18	358	

#### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ 10mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ 22mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

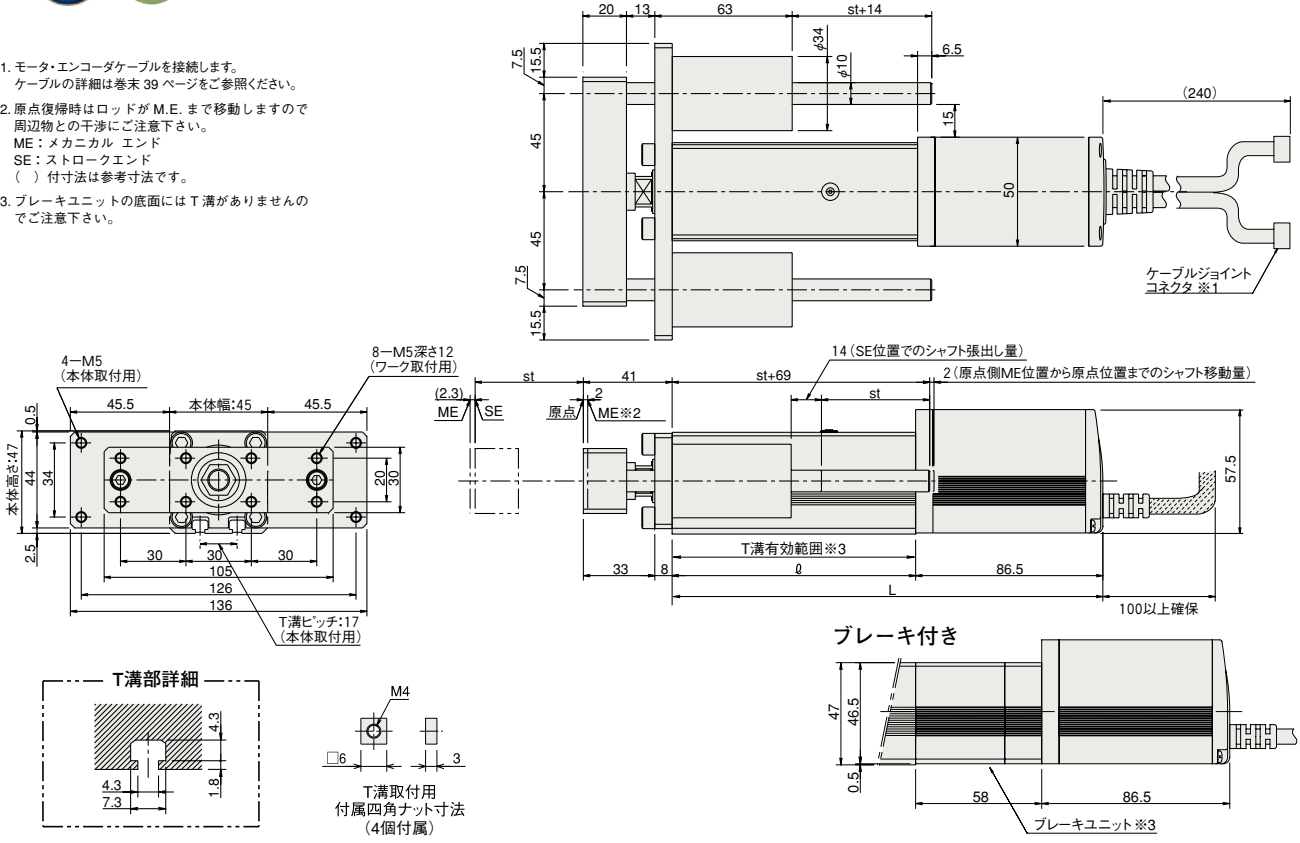
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 巻末P.9

- \*1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
- \*2. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- \*3. ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意ください。



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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0						
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						
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	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
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				→ P503
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				→ P557

\*PSELは1軸仕様の場合です。  
\*①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ケーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-RGD6C

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅 64mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2-RGD6C-I-56P-								
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	
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ FT:フート金具 NM:原点逆仕様	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



※写真は RGD4C になります。

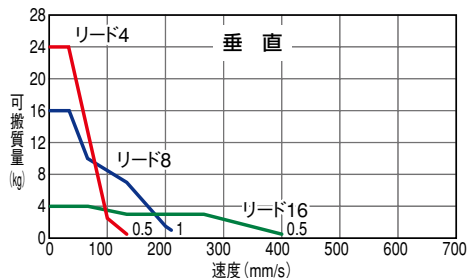
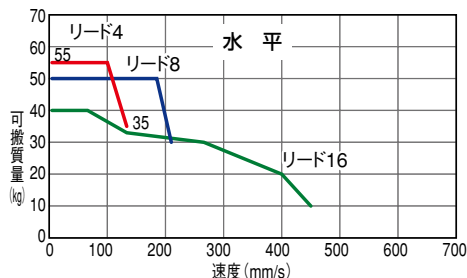
技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末 P83) をご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

#### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### 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
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径φ12mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)



寸法図

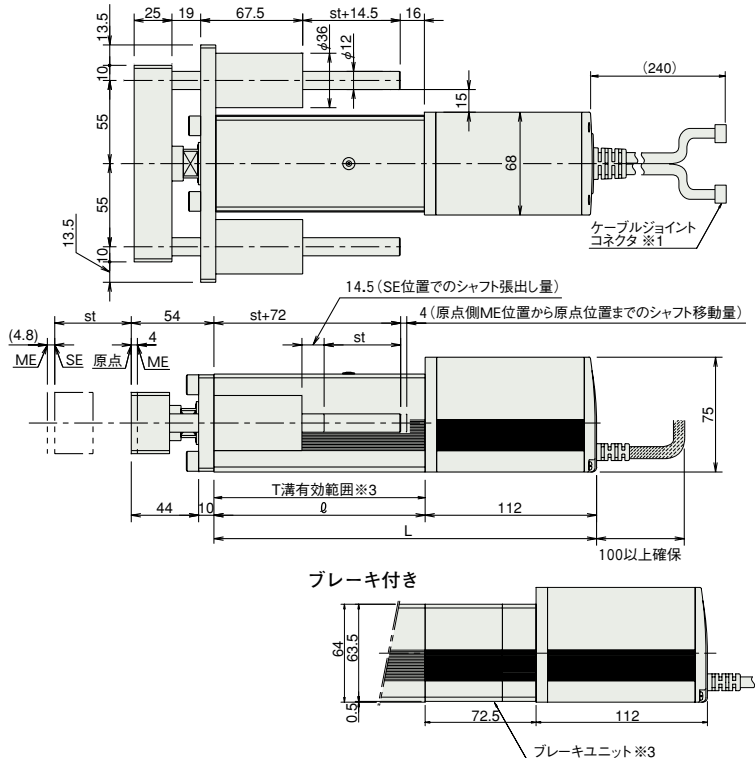
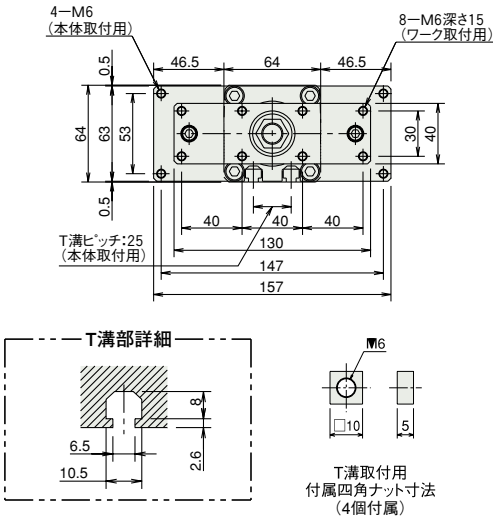
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 巻末P.9

- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので  
周辺物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカル エンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※ 3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんので  
ご注意ください。



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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	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
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0						
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						
パルス列入力タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
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				→ P557

※ PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※ ①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-SRGD4R

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 **RCP2-SRGD4R-I-35P**

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	35P:パルスモータ 35□サイズ	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



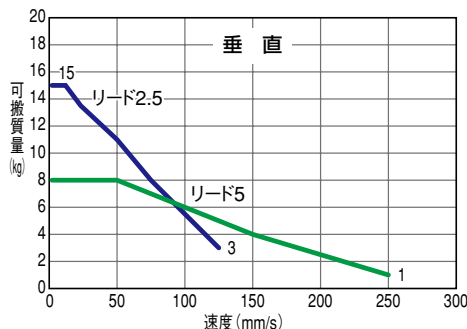
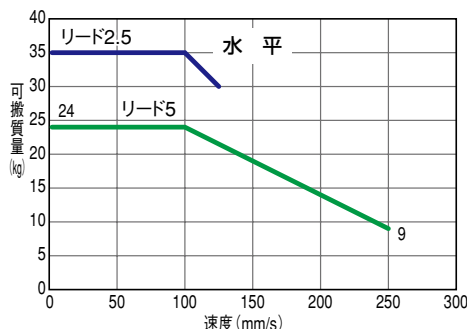
技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬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)		
RCP2-SRGD4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~24	~8	112	20~200 (10mm毎) (注3)
RCP2-SRGD4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~35	~15	224	

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

(注2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。  
(注3) 100mm以上は50mm毎となります。

(単位は mm/s)

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20~50	—
60~100	—
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 (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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



# ERC2-RA6C

コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅 58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RA6C-I-PM** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

I: インクリメンタル仕様 PM: パルスモータ 12: 12mm 50: 50mm NP: PIO (NPN) タイプ N: 無し P: 1m B: プレーキ  
6: 6mm 300: 300mm (50mmピッチ毎設定) PN: PIO (PNP) タイプ S: 3m M: 5m FT: フート金具  
3: 3mm X: [ ]: 長さ指定 NM: 原点逆仕様  
W: [ ]: 両端コネクタケーブル  
R: [ ]: ロボットケーブル  
RW: [ ]: ロボット両端コネクタケーブル

\*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



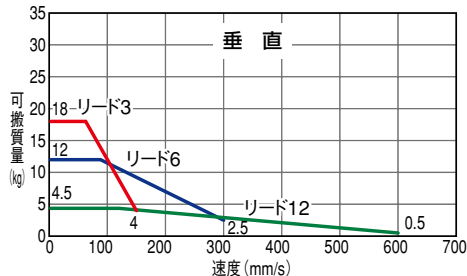
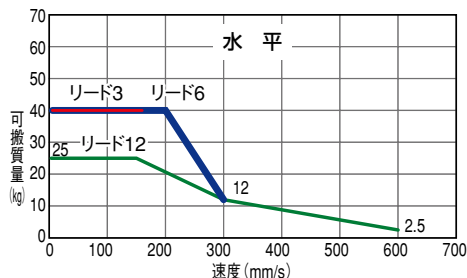
技術資料 巻末 P.5



- 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。
- ERC2 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。
- 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。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

### ■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
ERC2-RA6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~ 25	~ 4.5	78	50~300 (50mm毎)
ERC2-RA6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	~ 40	~ 12	157	
ERC2-RA6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	40	~ 18	304	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 250 (50mm 毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

記号説明 ① ストローク ② I/O タイプ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

#### ① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
両端コネクタ	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

< > 内は SE タイプの場合です。  
\*保守用のケーブルは 524 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	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### ■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
ロッド径	φ 22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

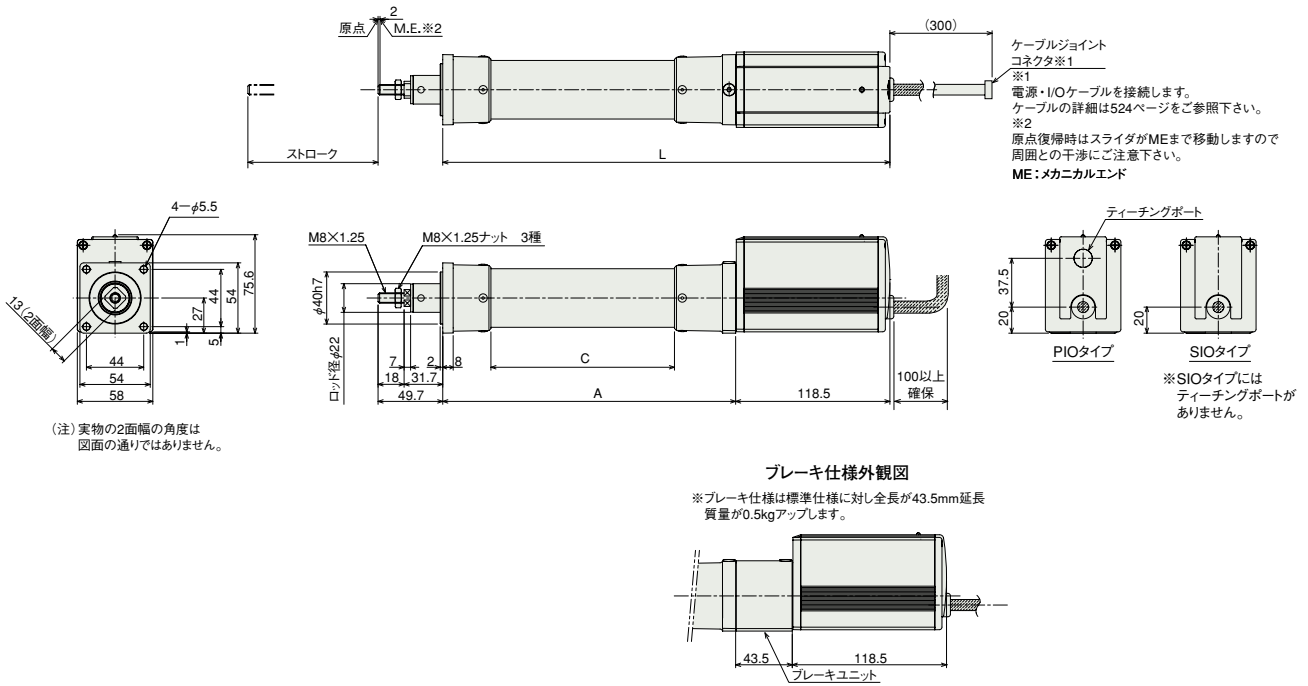
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内  巻末 P.9



**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。






■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	175	225	275	325	375	425
C	91	141	191	241	291	341
質量 (kg)	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2

**I/O タイプ (コントローラ本体に内蔵)**

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外觀	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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RA6C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	-	→ P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RA6C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応したタイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RA6C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				



# ERC2-RA7C

コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅 68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	ERC2	-	RA7C	-	I	-	PM	-		-		-		-			
	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	-	I/Oタイプ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様		PM:パルスモータ		16:16mm 8:8mm 4:4mm		50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット腕コネクタケーブル		B:ブレーキ FT:フット金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



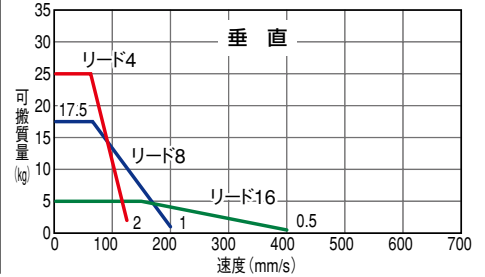
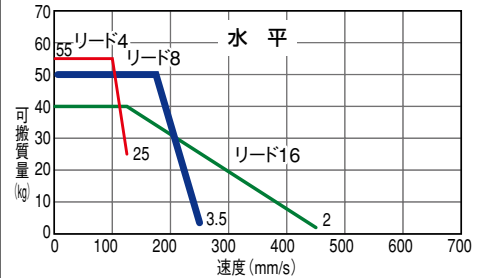
技術資料 巻末 P.5

**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) ERC2 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。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

### ■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
ERC2-RA7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~40	~5	220	50~300 (50mm毎)
ERC2-RA7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~50	~17.5	441	
ERC2-RA7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	~55	~25	873	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
50~300 (50mm毎)	300
16	450 < 400 >
8	250 < 200 >
4	125

記号説明 ①ストローク ② I/O タイプ ③ケーブル長 ④オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
両端コネクタ	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

< > 内は SE タイプの場合です。 ※保守用のケーブルは 524 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ30mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

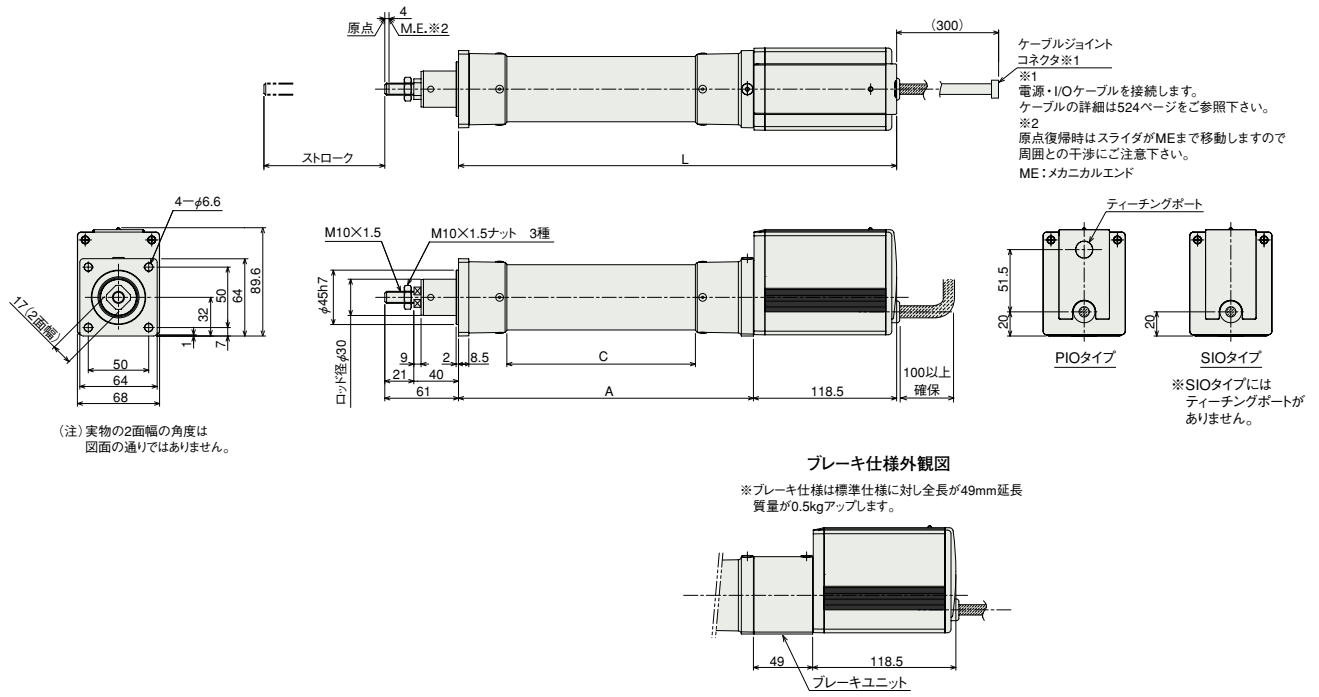
■ 寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内  巻末P.9



**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。






■ ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
A	194	244	294	344	394	444
C	106	156	206	256	306	356
質量 (kg)	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5

**I/O タイプ (コントローラ本体搭載)**

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外觀	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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RA7C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	-	→ P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RA7C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RA7C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

# ERC2-RGS6C

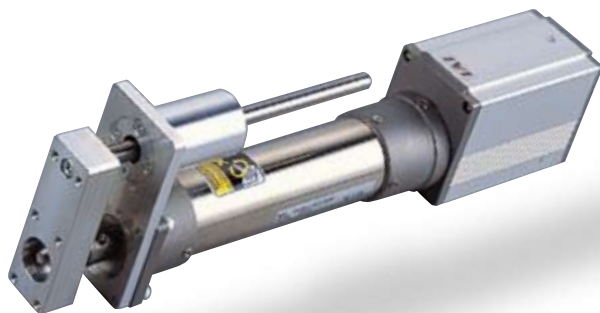
コントローラ一体型 シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅 58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RGS6C-I-PM** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル仕様 PM:パルスモータ 12:12mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m B:ブレーキ  
6:6mm 300:300mm PN:PIO (PNP)タイプ S:3m M:5m FT:フット金具  
3:3mm (50mmピッチ毎設定) SE:SIOタイプ W: [ ] :両端コネクタケーブル X: [ ] :長さ指定 NM:原点逆仕様  
R: [ ] :ロボットケーブル RW: [ ] :ロボット腕コネクタケーブル

\*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



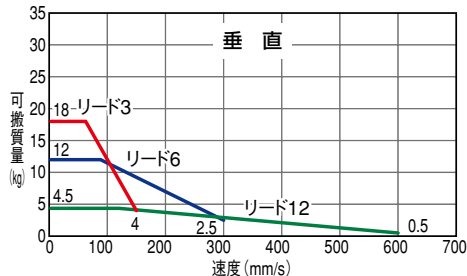
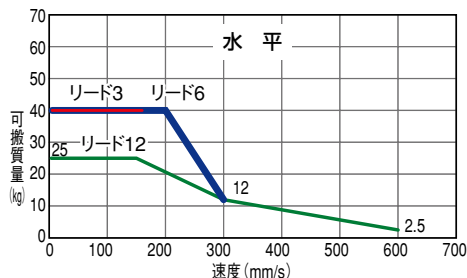
技術資料 巻末 P.5

**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。
- ERC2 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。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
- 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。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
ERC2-RGS6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~ 25	~ 4.5	78	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGS6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	~ 40	~ 12	157	
ERC2-RGS6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	40	~ 18	304	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)	
	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

記号説明 ① ストローク ② I/O タイプ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

< > 内は SE タイプの場合です。\*保守用のケーブルは 524 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

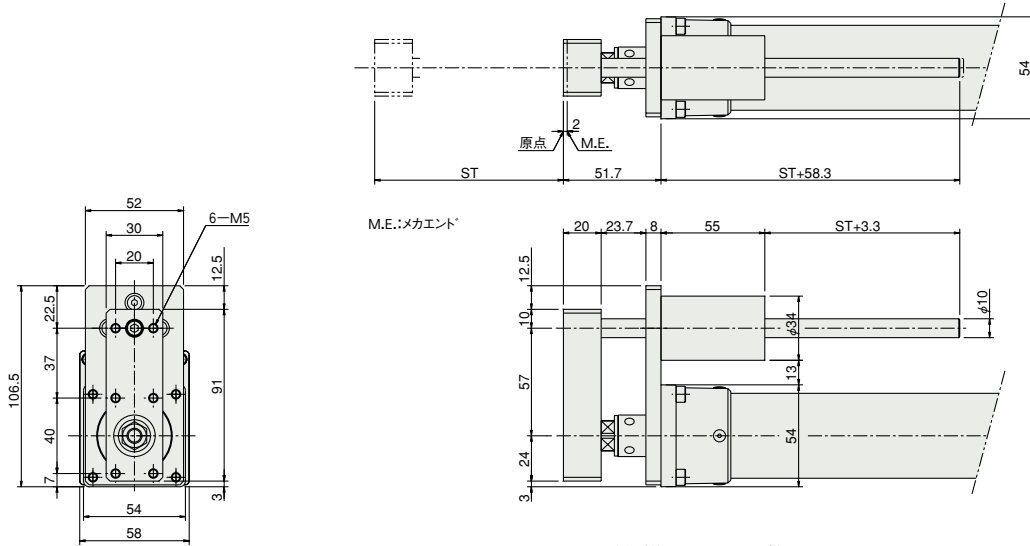
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9



\*本体寸法は 166 ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.2	0.2	0.3	0.3	0.3	0.4
ガイド+本体質量 (kg)	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6

I/O タイプ (コントローラ本体に蔵)

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	-	→ P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

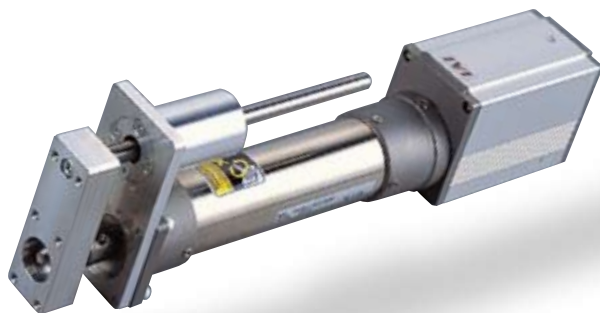
- スライダ  
タイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー  
一体型
- ロッド  
タイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー  
一体型
- テーブル/アーム  
/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/  
ローリタイプ
- リニアサーボ  
タイプ
- クリーン  
対応
- 防滴  
対応
- コントロー
- PMEC  
/AMEC
- PSEP  
/ASEP
- ROBO  
NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルス  
モータ
- サーボ  
モータ  
(24V)
- サーボ  
モータ  
(200V)
- リニア  
サーボ  
モータ

# ERC2-RGS7C

コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅 68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-□-□-□							
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	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	PM:パルスモータ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット腕コネクタケーブル	B:ブレーキ FT:フット金具 NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



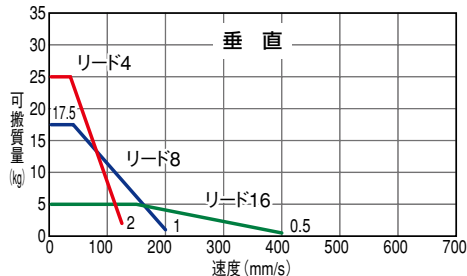
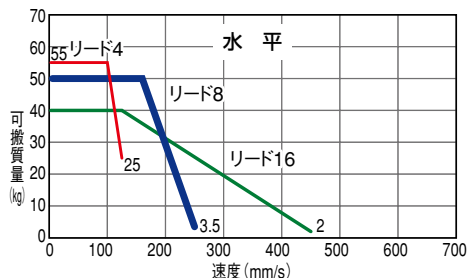
技術資料 巻末 P.5

**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。
- ERC2 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。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
- 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。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

### ■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
ERC2-RGS7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~40	~5	220	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGS7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~50	~17.5	441	
ERC2-RGS7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	~55	~25	873	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
50~300 (50mm毎)	300
16	450 < 400
8	250 < 200
4	125

記号説明 ①ストローク ② I/O タイプ ③ケーブル長 ④オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
両端コネクタ	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

< > 内は SE タイプの場合です。 ※保守用のケーブルは 524 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### ■アクチュエータ仕様

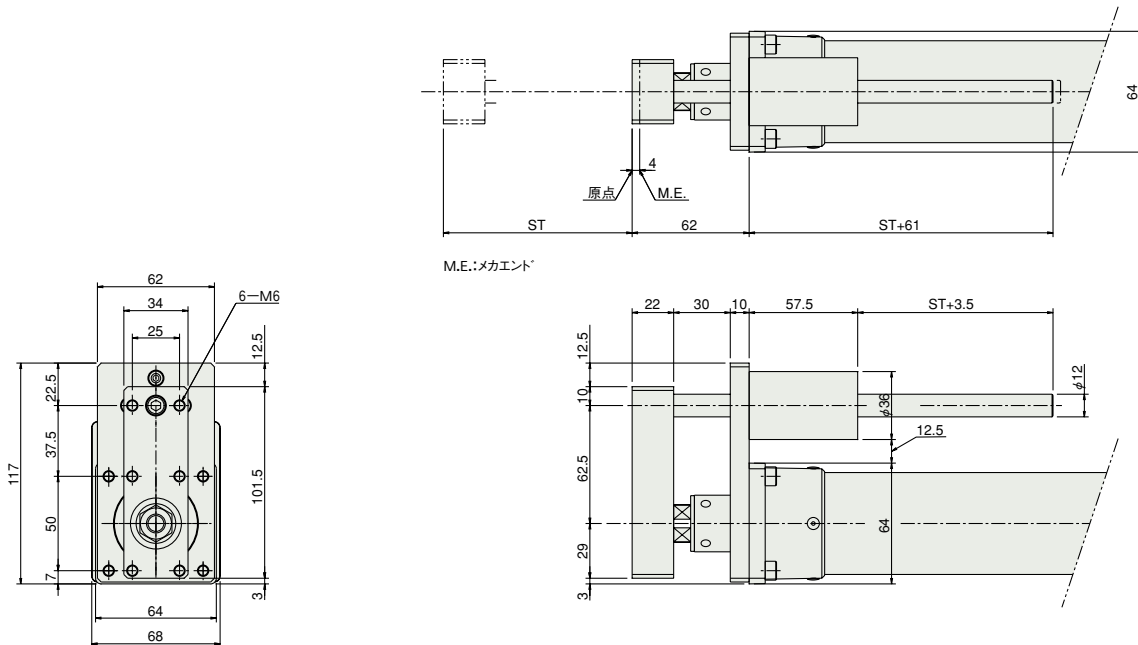
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.3	0.3	0.4	0.4	0.5	0.5
ガイド+本体質量 (kg)	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0

I/O タイプ (コントローラ本体搭載)

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	-	→ P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

スライダ  
タイプ

細小型

標準型

コントロー  
一体型

ロッド  
タイプ

細小型

標準型

コントロー  
一体型

テーブル/アーム  
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/  
ローリタイプ

リニアサーボ  
タイプ

クリーン  
対応

防滴  
対応

コントロー

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

ROBO  
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス  
モータ

サーボ  
モータ  
(24V)

サーボ  
モータ  
(200V)

リニア  
サーボ  
モータ

# ERC2-RGD6C

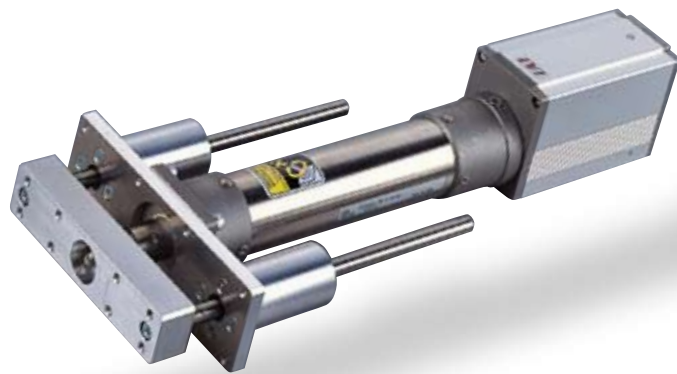
コントローラ一体型 ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅 58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RGD6C-I-PM** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

I: インクリメンタル仕様 PM: パルスモータ 12: 12mm 50: 50mm NP: PIO (NPN) タイプ N: 無し P: 1m B: ブレーキ  
6: 6mm 300: 300mm PN: PIO (PNP) タイプ S: 3m M: 5m FT: フット金具  
3: 3mm (50mmピッチ毎設定) SE: SIOタイプ X: [ ] : 長さ指定 W: [ ] : 両端コネクタケーブル  
R: [ ] : ロボットケーブル RW: [ ] : ロボット両端コネクタケーブル

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



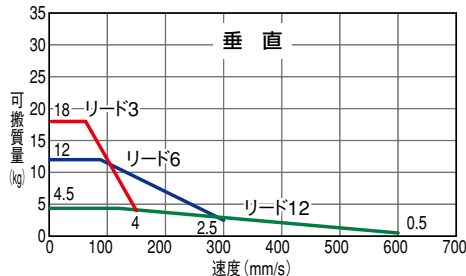
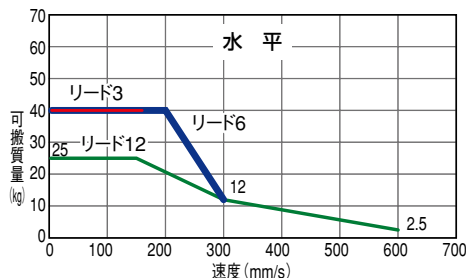
技術資料 巻末 P.5

**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。
- ERC2 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。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
- 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。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
ERC2-RGD6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~ 25	~ 4.5	78	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGD6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	~ 40	~ 12	157	
ERC2-RGD6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	40	~ 18	304	

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

記号説明 ① ストローク ② I/O タイプ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

< > 内は SE タイプの場合です。\*保守用のケーブルは 524 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

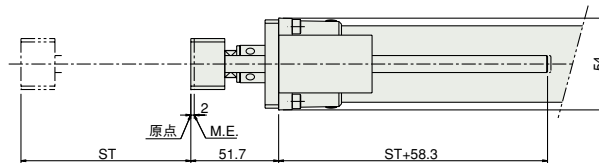
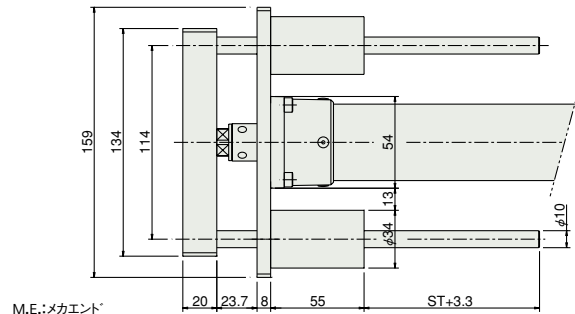
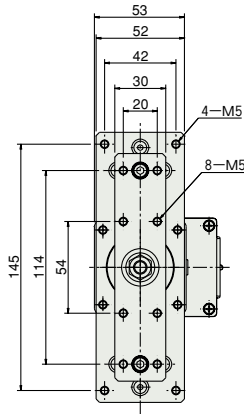
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

📖 巻末P.9



※本体寸法は 166 ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.4	0.4	0.5	0.6	0.6	0.7
ガイド+本体質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.6	2.7	2.9

I/O タイプ (コントローラ本体搭載)

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	-	→ P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

スライダ  
タイプ

細小型

標準型

コントローラ  
一体型

ロッド  
タイプ

細小型

標準型

コントローラ  
一体型

テーブル/アーム  
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/  
ロータタイプ

リニアサーボ  
タイプ

クリーン  
対応

防滴  
対応

コントローラ

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

ROBO  
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス  
モータ

サーボ  
モータ  
(24V)

サーボ  
モータ  
(200V)

リニア  
サーボ  
モータ

# ERC2-RGD7C

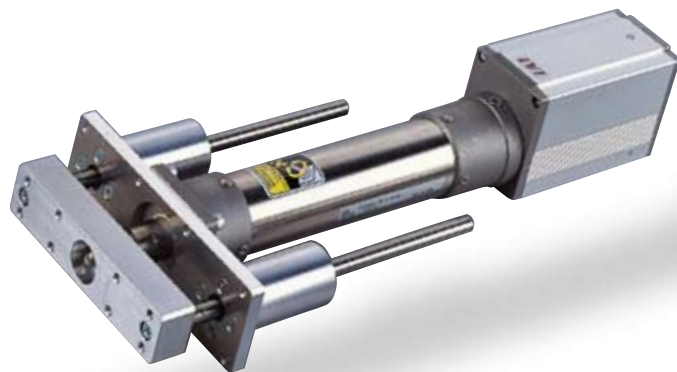
コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅 68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RGD7C-I-PM** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル仕様 PM:パルスモータ 16:16mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m B:ブレーキ  
8:8mm S:3m M:5m FT:フット金具  
4:4mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定) PN:PIO (PNP)タイプ W [ ] [ ]:両端コネクタケーブル X [ ] [ ]:長さ指定 NM:原点逆仕様  
R [ ] [ ]:ロボットケーブル RW [ ] [ ]:ロボット腕コネクタケーブル

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



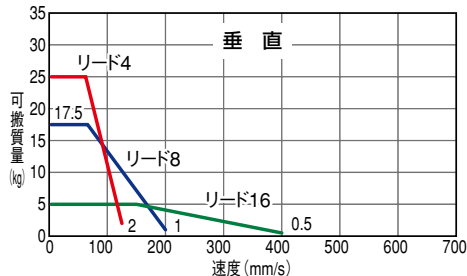
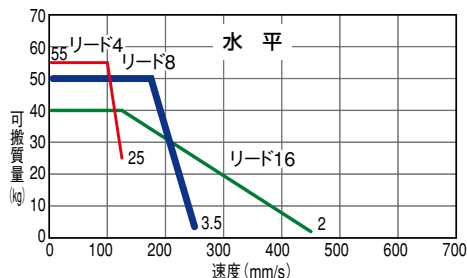
技術資料 巻末 P.5

**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。
- ERC2 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。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
- 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。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

### ■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
ERC2-RGD7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~40	~5	220	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGD7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~50	~17.5	441	
ERC2-RGD7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	~55	~25	873	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
50~300 (50mm毎)	300
16	450 < 400 >
8	250 < 200 >
4	125

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 64 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

< > 内は SE タイプの場合です。 ※保守用のケーブルは 524 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

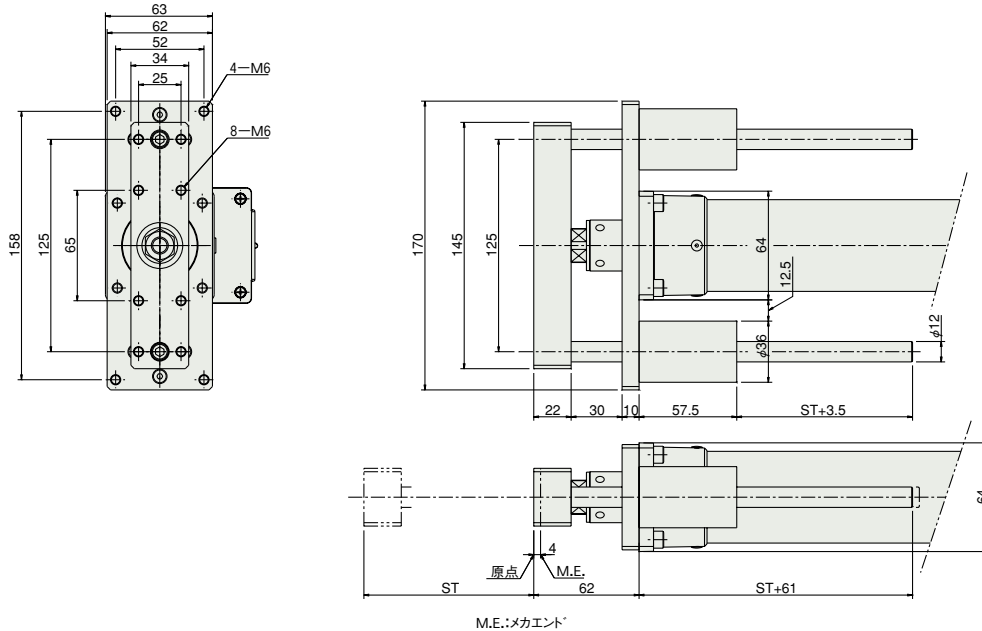
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

📖 巻末P.9

2次元  
CAD

3次元  
CAD



※本体寸法は 168 ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量 (kg)	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
ガイド+本体質量 (kg)	3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5

I/O タイプ (コントローラ本体に内蔵)

② I/O タイプ

ERC2 シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-NP-□-□	最大 16 点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大 2A	-	→ P515
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-PN-□-□	海外で多く使われる PNP 仕様の I/O に対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-SE-□-□	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				



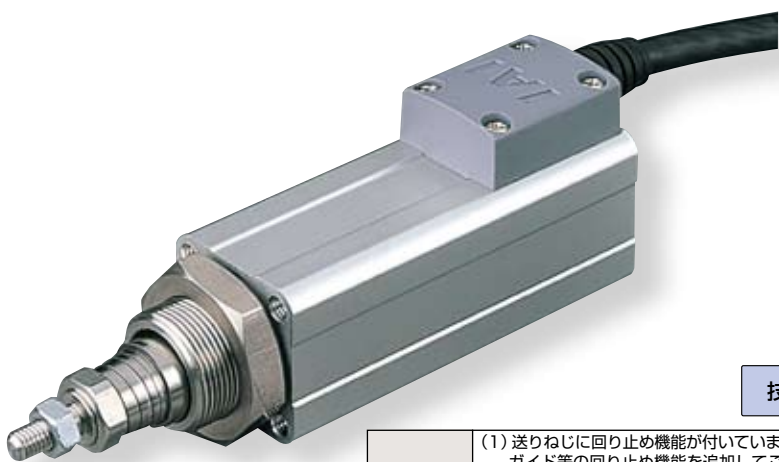
# RCA2-RN3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅 28mm 24V サーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	-	RN3N	-	I	-	10	-	□	-	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		10:サーボモータ 10W		4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm		30:30mm		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定		K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません)
  - 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
  - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RN3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 (固定)
RCA2-RN3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RN3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	4 (mm)	30 (mm)
すべりネジ	200	100
	50	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション ※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。 (単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
30	-	-

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	-
省電力対応	LA	→巻末 P32	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

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。

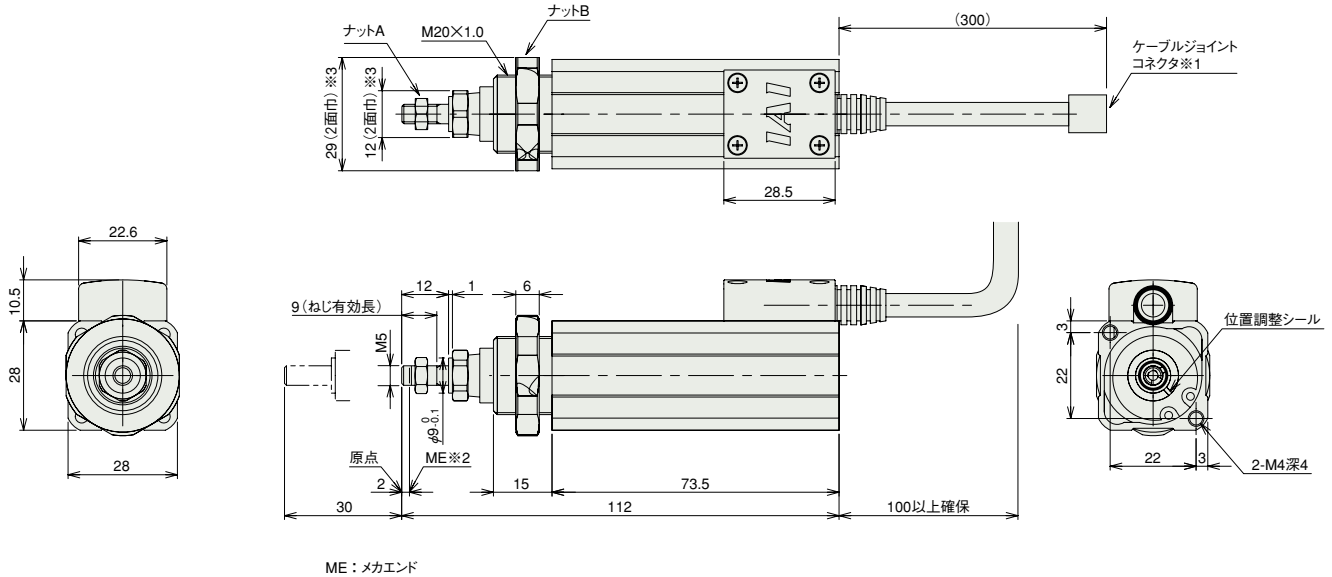
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

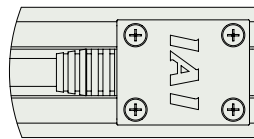
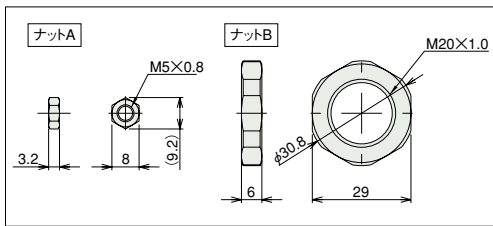
📄 巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME : メカエンド



コネクタケーブル取出方向変更 (型式:K2)

※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.25

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P567
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				→ P567

※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。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

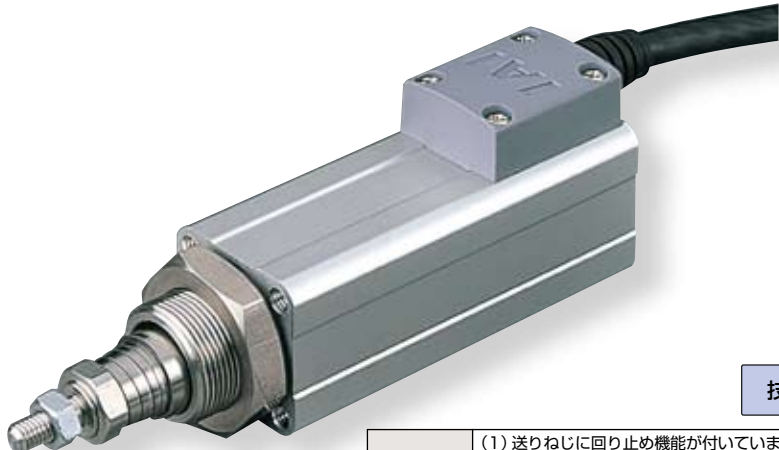
# RCA2-RN4N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅 34mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	-	RN4N	-	I	-	20	-	□	-	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20:サーボモータ 20W		6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm		30:30mm		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定		K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT** 選定上の注意
- (1) 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません)
  - (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。  
加速度は上記値が上限となります。
  - (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
  - (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - (5) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	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	30 (mm)
RCA2-RN4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 (固定)	6	270 < 220 >
RCA2-RN4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7			4	200
RCA2-RN4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5			2	100
RCA2-RN4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 (固定)	6	220
RCA2-RN4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8			4	200
RCA2-RN4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7			2	100

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション ※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。 ※ < > 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)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

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。

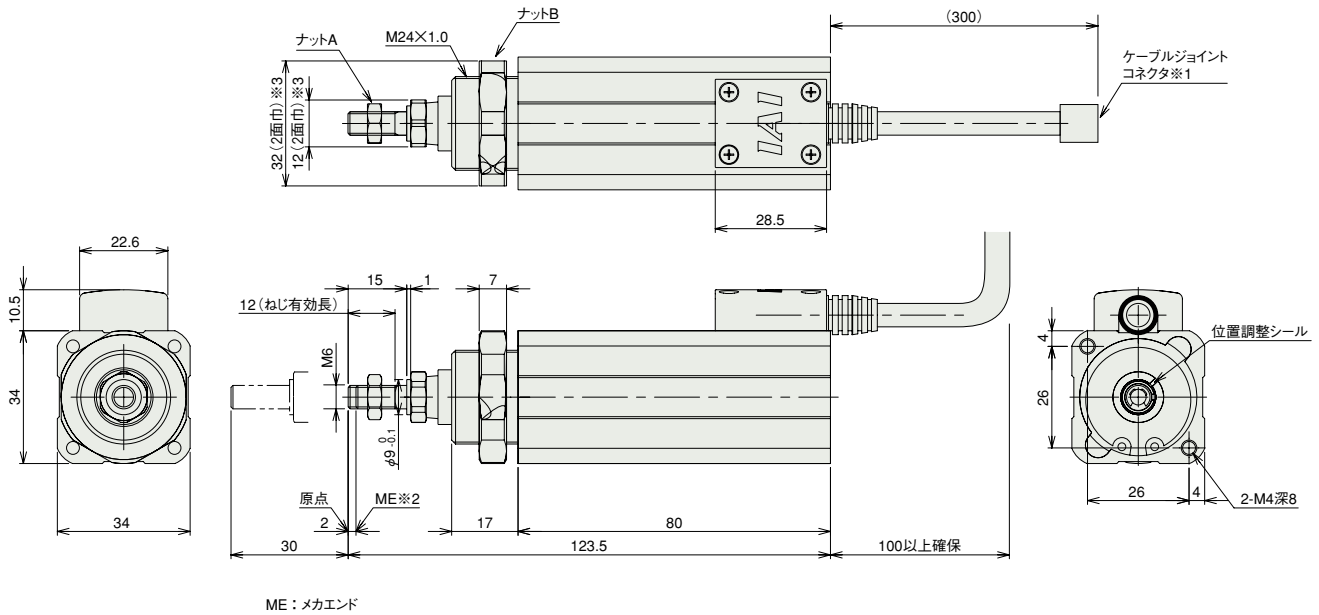
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

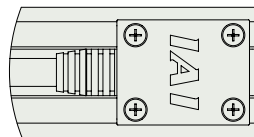
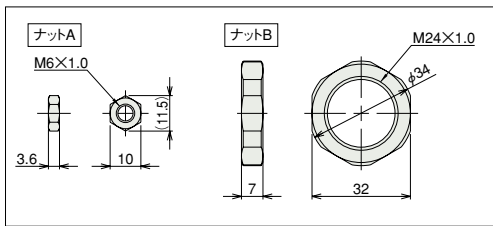
巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME: メカエンド



コネクタケーブル取出方向変更 (型式:K2)  
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.5

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0					—	
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0					—	
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	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→ P535
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-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	→ P503
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			—	→ P567

※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。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

# RCA2-RP3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅28mm 24Vサーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	—	RP3N	—	I	—	10	—	□	—	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 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。		10:サーボモータ 10W		4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm		30:30mm		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定		K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません)
  - 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
  - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RP3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 (固定)
RCA2-RP3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RP3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	4 (mm)	30 (mm)
すべりネジ	200	100
	100	50

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション ※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。 (単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
30	—	—

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復



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。

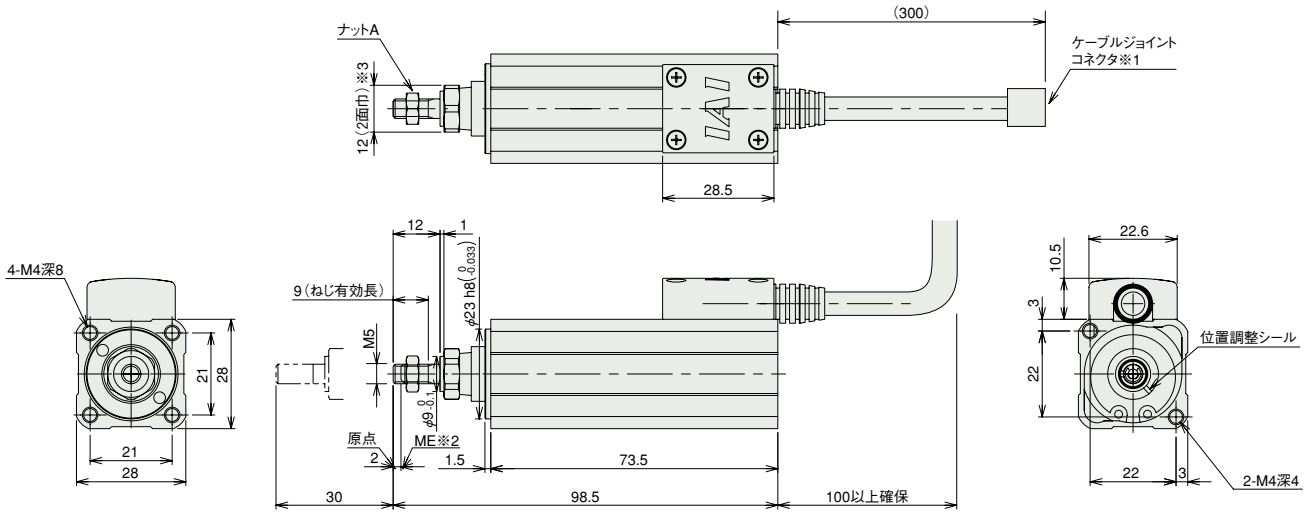
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

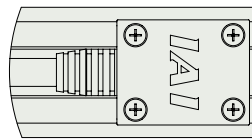
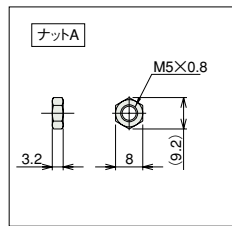
巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2 面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME : メカエンド



※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.2

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	—	→ P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0					—	
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	—	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	—	→ P567
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				—	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点			—	
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点			—	→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			—	→ P567

※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。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ロータタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

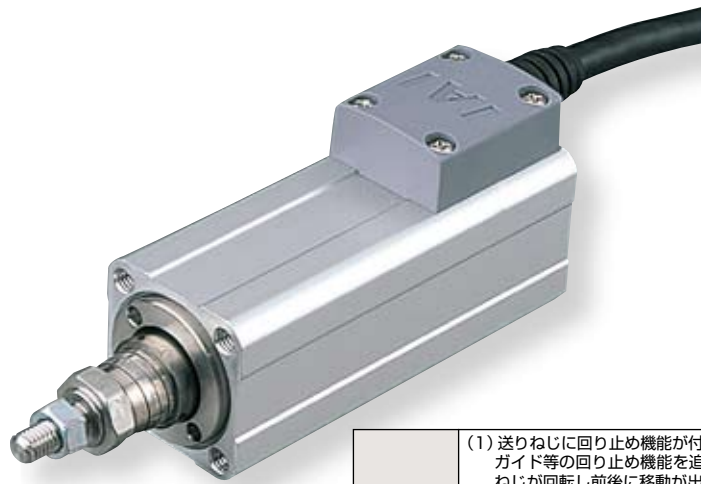
# RCA2-RP4N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ取付タイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	RP4N	I	20	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 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6ボールネジ 6mm 4ボールネジ 4mm 2ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 送りねじに回り止め機能が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機能を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません)
  - (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。  
加速度は上記値が上限となります。
  - (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
  - (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
  - (5) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P.42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RP4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 (固定)
RCA2-RP4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 (固定)
RCA2-RP4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	ボールネジ	30 (mm)
ボールネジ	6	270 < 220 >
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション ※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。 ※ < > 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)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

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。

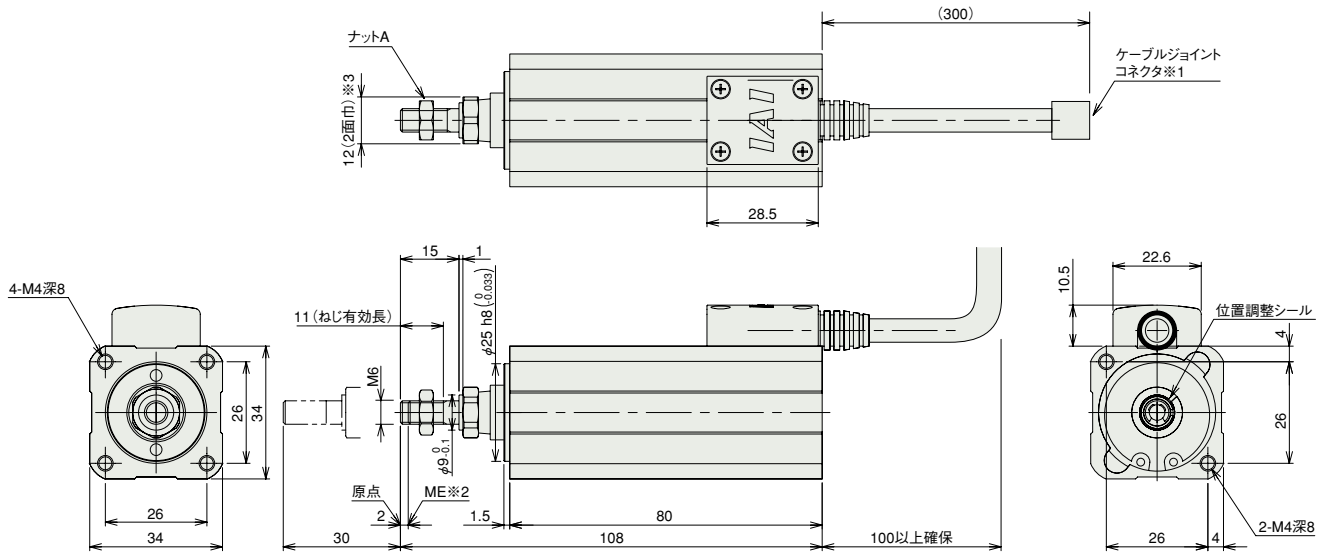
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

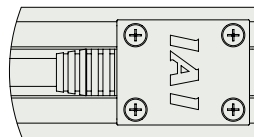
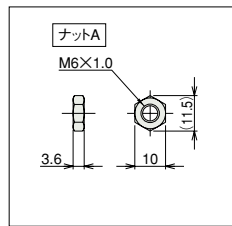
巻末P.9



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2 面幅の面の向きは、製品により異なります。



ME: メカエンド



コネクタケーブル取出方向変更 (型式:K2)

※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.42

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
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	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P567
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-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
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				→ P567

※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。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ローラタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

# RCA2-GS3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅28mm 24Vサーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	-	GS3N	-	I	-	10	-	□	-	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		10:サーボモータ 10W		4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm		30:30mm		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定		K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末 P81)をご参照下さい。
  - (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (3) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GS3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 (固定)
RCA2-GS3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GS3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	4 (mm)	30 (mm)
すべりネジ	200	100
	50	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション (単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
30	-	-

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	-
省電力対応	LA	→巻末 P32	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

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。

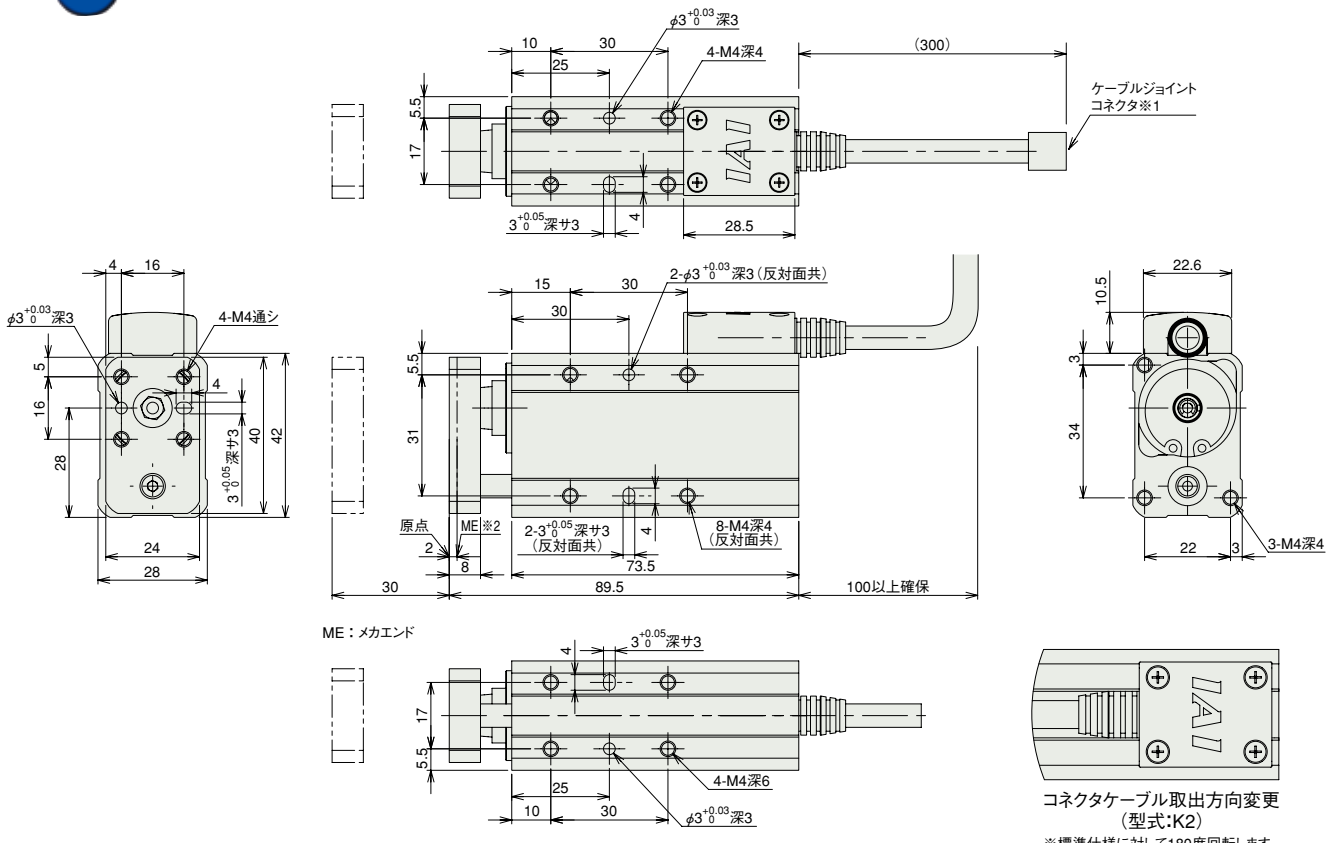
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更 (型式:K2)  
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.32

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点				→ P567

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テフル/7-ム /フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ



# RCA2-GS4N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	-	GS4N	-	I	-	20	-	□	-	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 ※簡易アプリで使用される場合も型番は「I」になります。		20:サーボモータ 20W		6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm		30:30mm		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。  
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末 P81)をご参照下さい。
  - (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。  
加速度は上記値が上限となります。
  - (3) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GS4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 (固定)
RCA2-GS4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 (固定)
RCA2-GS4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	6 (mm)	30 (mm)
ボールネジ	6	270 < 220 >
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※ < > 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)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

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。

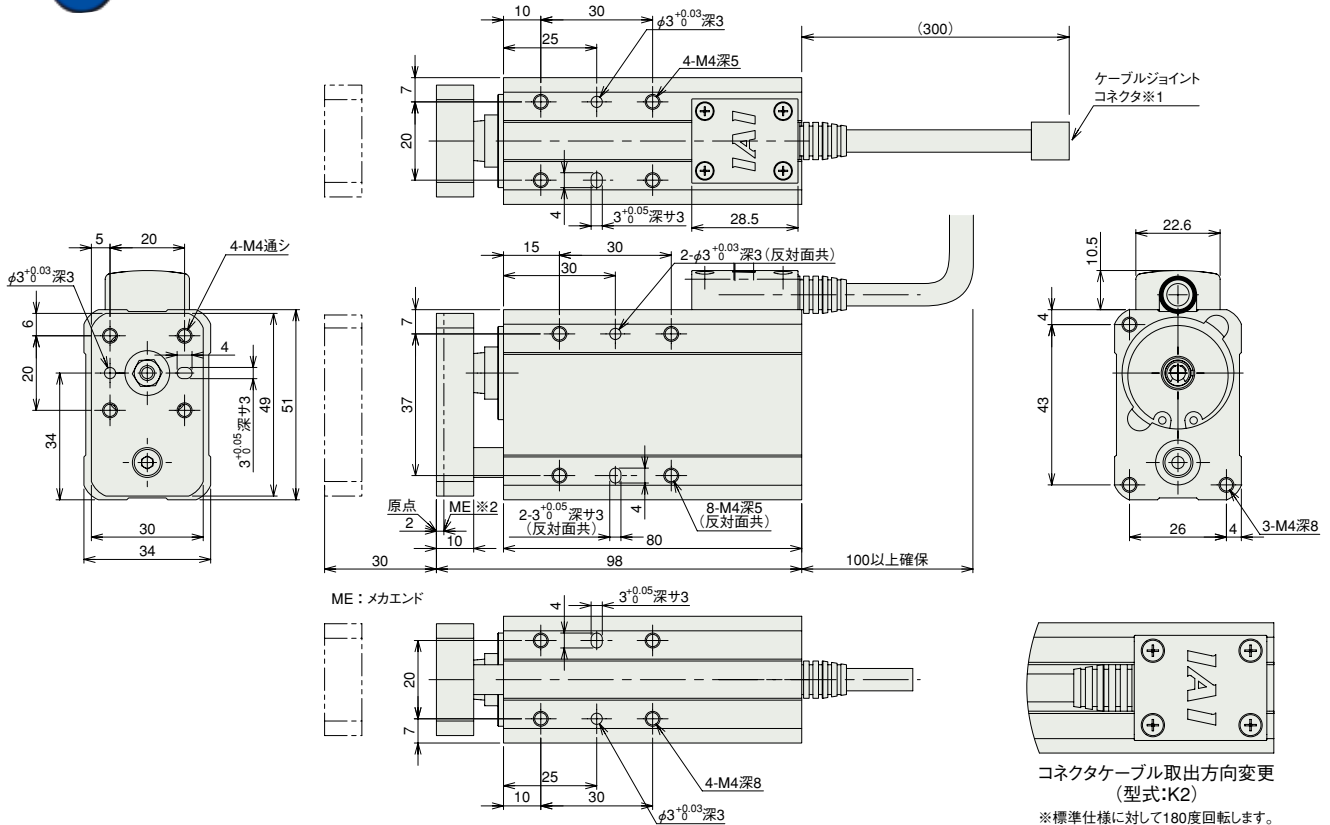
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

📖 巻末P.9

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



コネクタケーブル取出方向変更 (型式:K2)  
※標準仕様に対して180度回転します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.55

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P567
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-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA2-GD3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅28mm 24Vサーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目	<b>RCA2</b> - <b>GD3N</b> - <b>I</b> - <b>10</b> - <span style="border: 1px solid black; padding: 0 2px;"> </span> - <b>30</b> - <span style="border: 1px solid black; padding: 0 2px;"> </span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 0 2px;"> </span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 0 2px;"> </span>							
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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

## 省電力対応



技術資料 巻末P.5

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末 P82)をご参照下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GD3N-I-10-4S-30-①-②-③	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30
RCA2-GD3N-I-10-2S-30-①-②-③			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GD3N-I-10-1S-30-①-②-③			1	1	0.5	100.5		

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	ストローク (mm)	30 (mm)
すべりネジ	4	200
	2	100
	1	50

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション (単位は mm/s)

#### ① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
	30

#### 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巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

#### アクチュエータ仕様

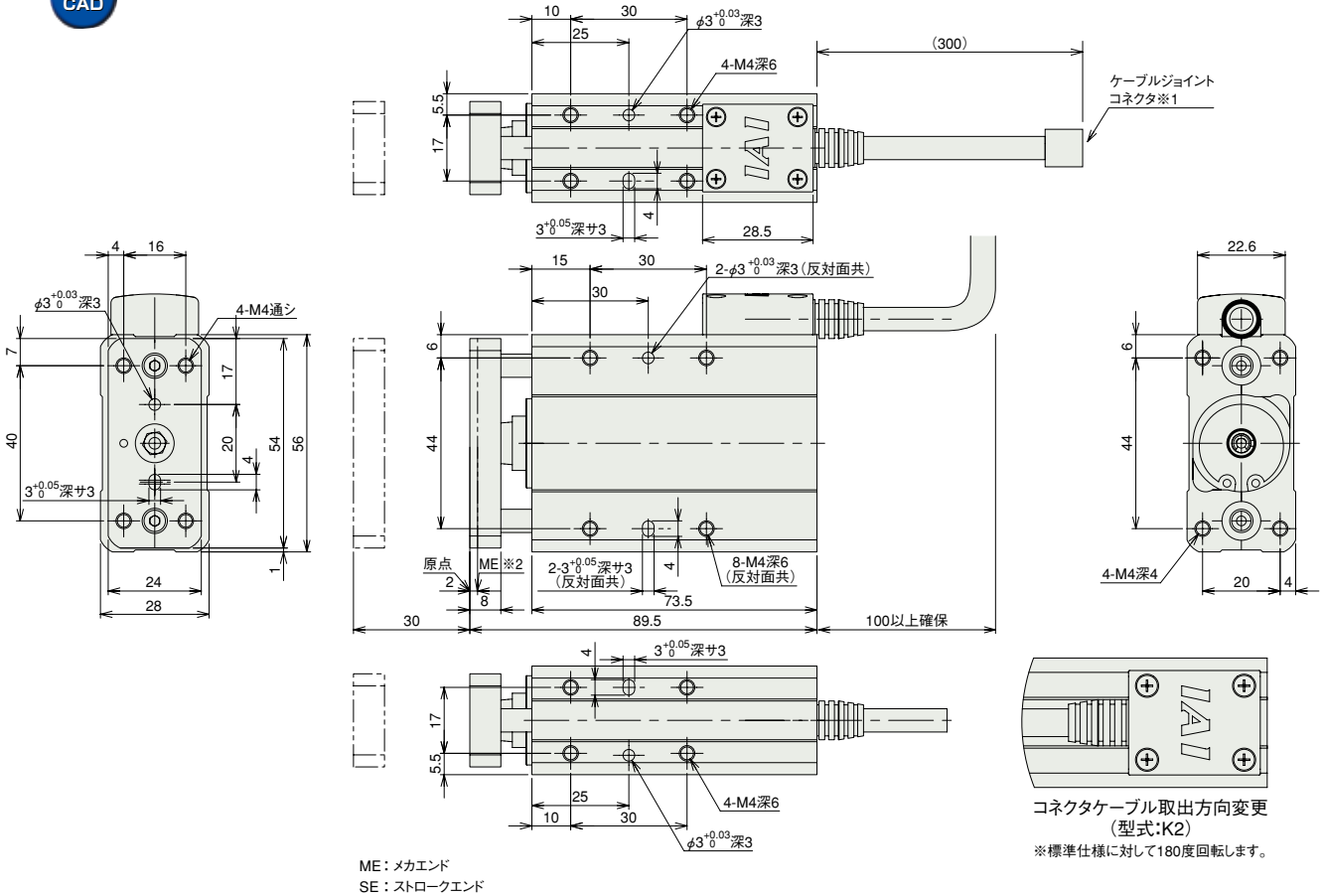
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元  
CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.41

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)		(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点				→ P567

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA2-GD4N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付フリーマウントタイプ 本体幅 34mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	GD4N	I	20	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 ※簡易アプソで使用される場合も型別は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	K2:コネクタケーブル 取出方向変更 LA:省電力対応	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末 P82)をご参照下さい。
  - (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (3) すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GD4N-I-20-6-30-①-②-③	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30
RCA2-GD4N-I-20-4-30-①-②-③			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GD4N-I-20-2-30-①-②-③			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4N-I-20-6S-30-①-②-③	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30
RCA2-GD4N-I-20-4S-30-①-②-③			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GD4N-I-20-2S-30-①-②-③			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	6 (mm)	30 (mm)
ボールネジ	6	270 < 220
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※ < > 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)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—

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巻末 39 ページをご参照下さい。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	K2	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復



寸法図

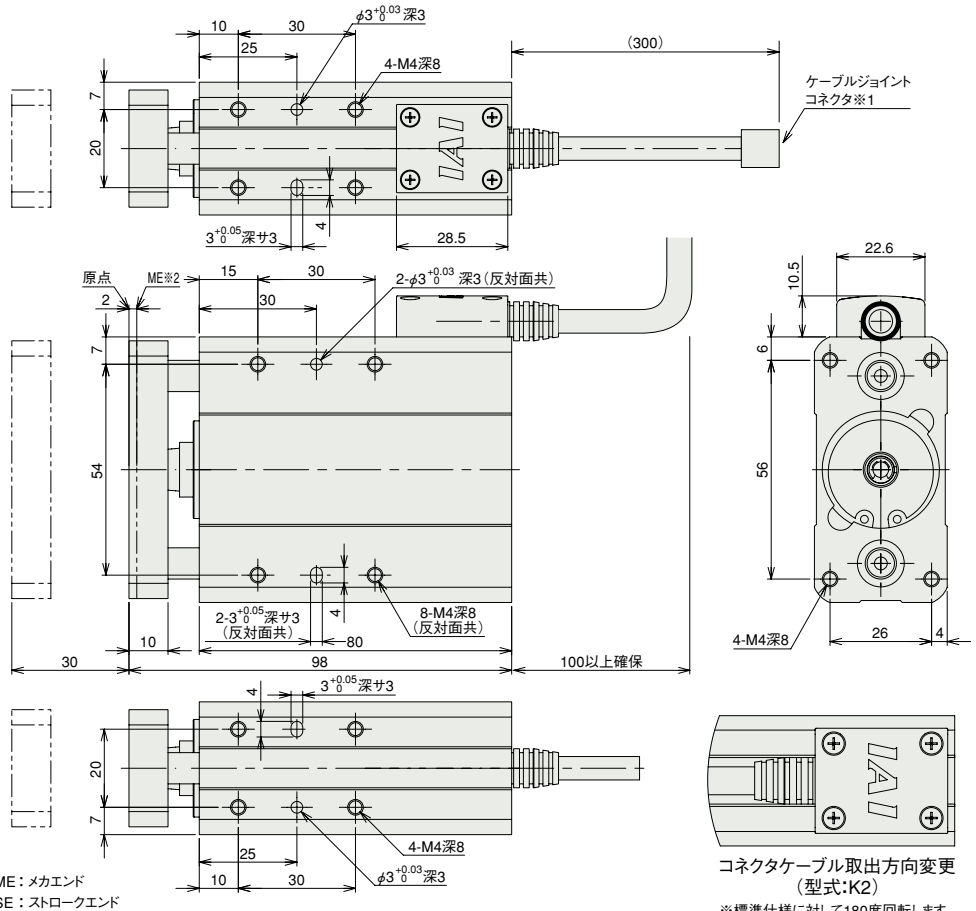
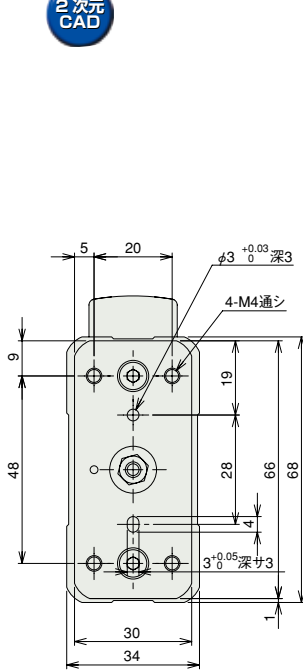
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD



コネクタケーブル取出方向変更 (型式:K2)  
※標準仕様に対して180度回転します。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30
質量 (kg)	0.64

①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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
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	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P535
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-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

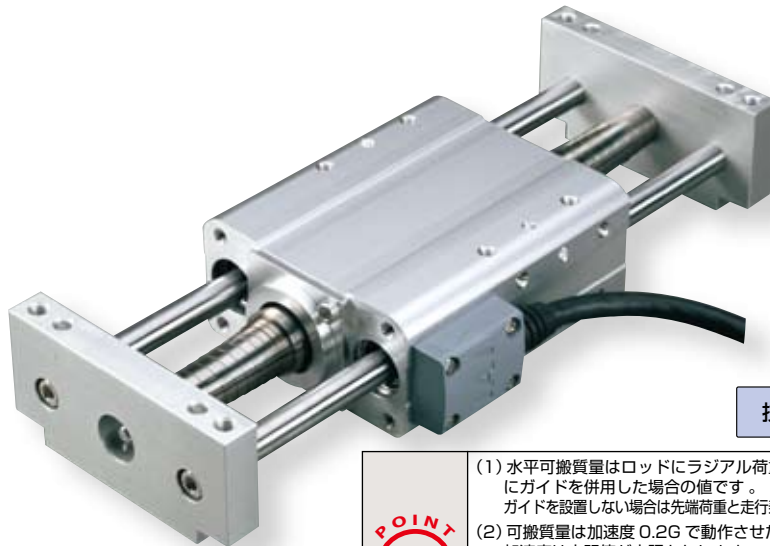
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローラタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA2-SD3N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅 60mm 24V サーボモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2	SD3N	I	10					
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 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	LA:省電力対応	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



省電力対応

技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→巻末 P82) をご参照下さい。
  - (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
  - (4) 当機種はすべりネジを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 参照)

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-SD3N-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125 (※1)	25.1	±0.05	25 50
RCA2-SD3N-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25 (※1)	50.3		
RCA2-SD3N-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (※1)	100.5		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

(※1) 本体側固定の場合

(単位は mm/s)

### ■ストロークと最高速度

ストローク	25 / 50 (mm)	
	リード	最高速度
すべりネジ	4	200
	2	100
	1	50

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	送りねじ	すべりネジ
25	—	—
50	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※保守用のケーブルは巻末 39 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
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

### アクチュエータ仕様

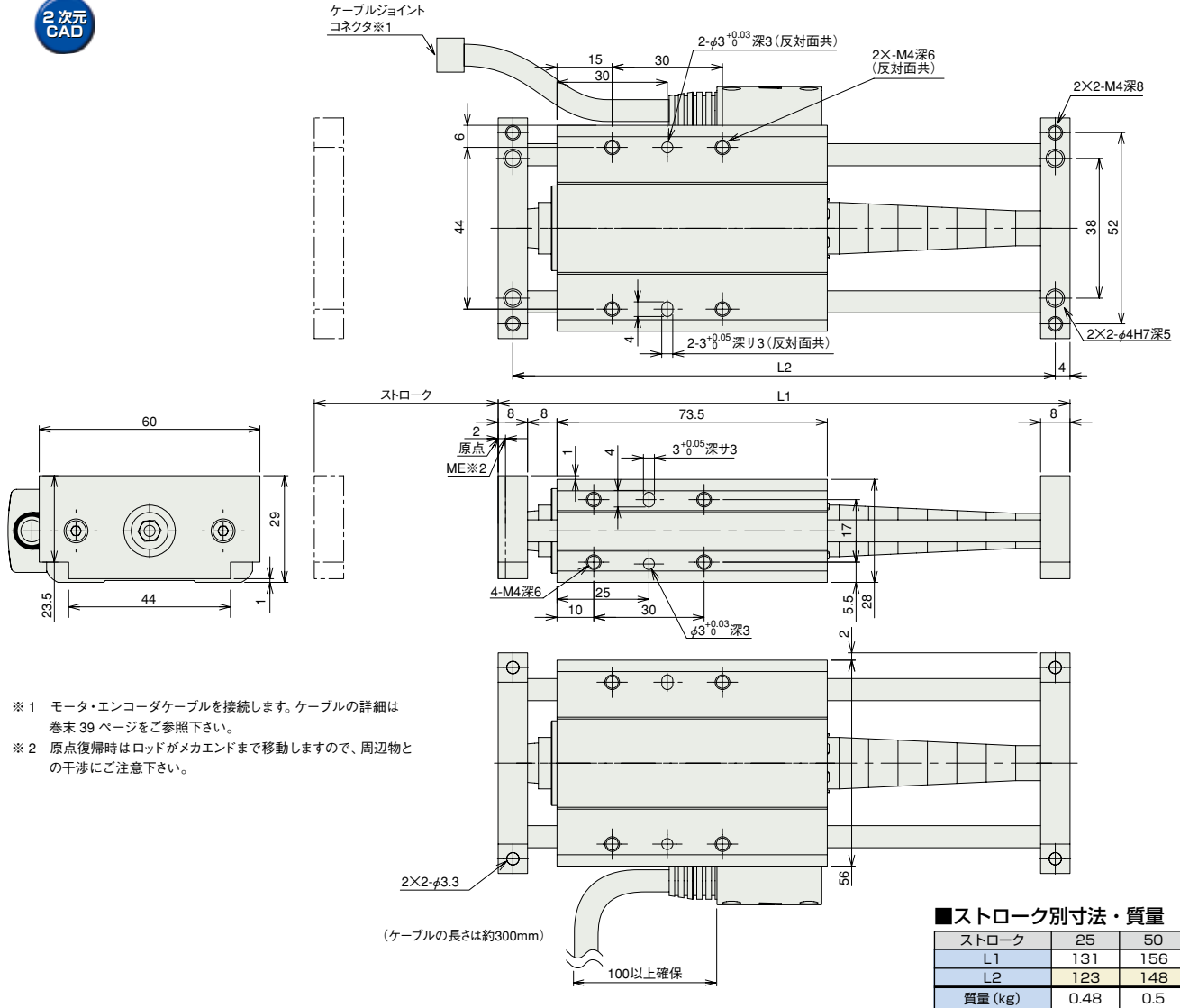
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内  巻末P.9








2次元  
CAD



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

②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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-10I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アップソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-10I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-10I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-10I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)		(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-10 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-10I①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点				→ P567

※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。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アームフラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

# RCA2-SD4N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅 72mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	<b>RCA2</b>	<b>SD4N</b>	<b>I</b>	<b>20</b>						
	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	LA:省電力対応	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

- POINT**  
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合は値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末 P82)をご参照下さい。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直仕様、すべりネジ仕様は 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。
  - 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
  - すべりネジタイプをご使用になる場合は、その特性に適した用途でご使用下さい。(詳細は前付 P42 をご参照下さい。)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-SD4N-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	±0.02	25
RCA2-SD4N-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)	50.7		50
RCA2-SD4N-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)	101.5		75
RCA2-SD4N-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	±0.05	25
RCA2-SD4N-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)	29.8		50
RCA2-SD4N-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)	59.7		75

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

(※1) 本体側固定の場合 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		25 (mm)	50~75 (mm)
ボールネジ	6	240 <200>	300
	4	200	200
	2	100	100
すべりネジ	6	200	300
	4	200	200
	2	100	100

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。※保守用のケーブルは巻末 39 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
省電力対応	LA	→巻末 P32	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復

寸法図

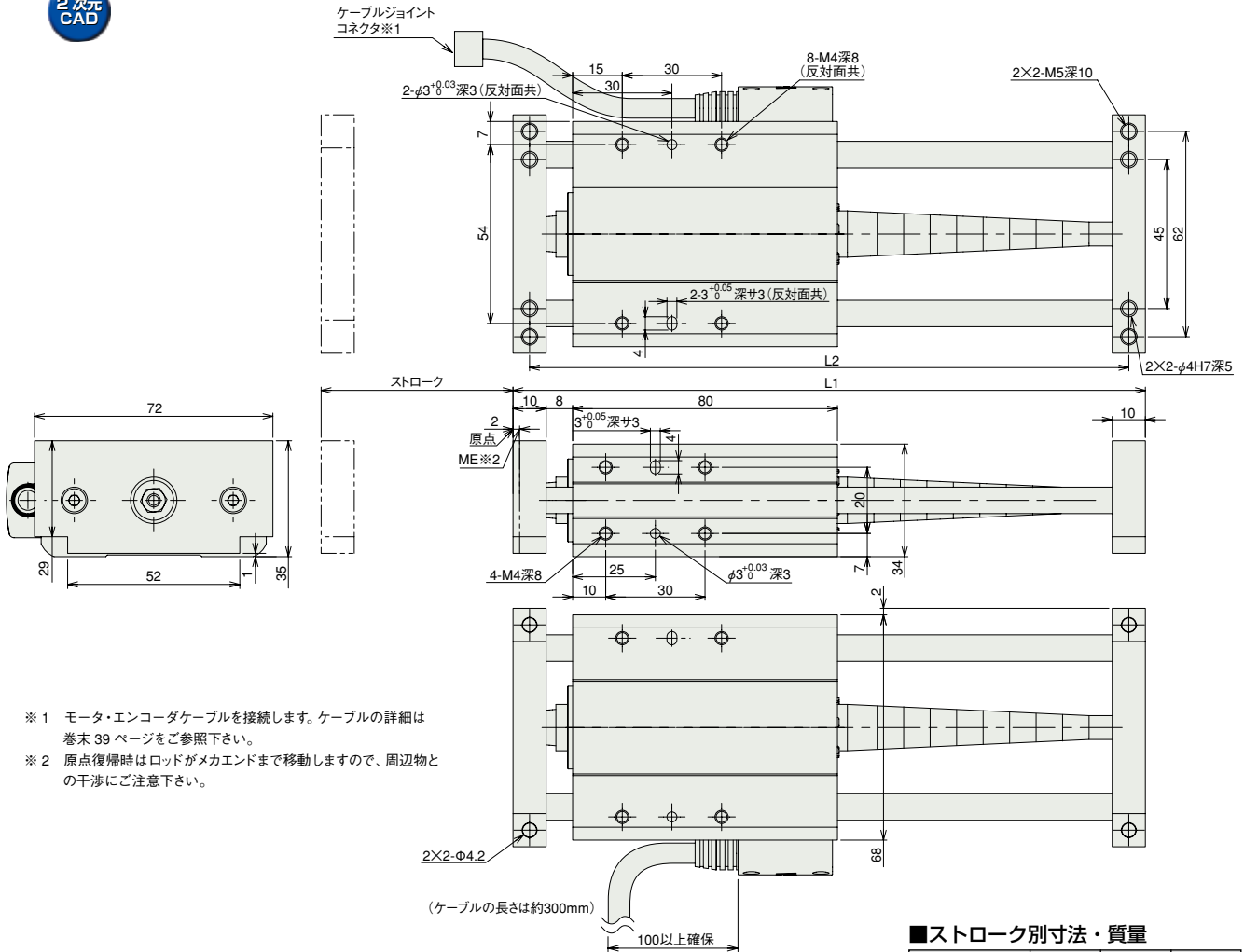
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.9

2次元  
CAD



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75
L1	141	166	191
L2	131	156	181
質量 (kg)	0.73	0.75	0.77

②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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
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	(-)		(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	
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-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

スライダ  
タイプ

細小型

標準型

コントロー  
一体型

ロッド  
タイプ

細小型

標準型

コントロー  
一体型

テール/アーム  
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/  
ローリタイプ

リニアサーボ  
タイプ

クリーン  
対応

防滴  
対応

コントロー

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

ROBO  
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス  
モータ

サーボ  
モータ  
(24V)

サーボ  
モータ  
(200V)

リニア  
サーボ  
モータ



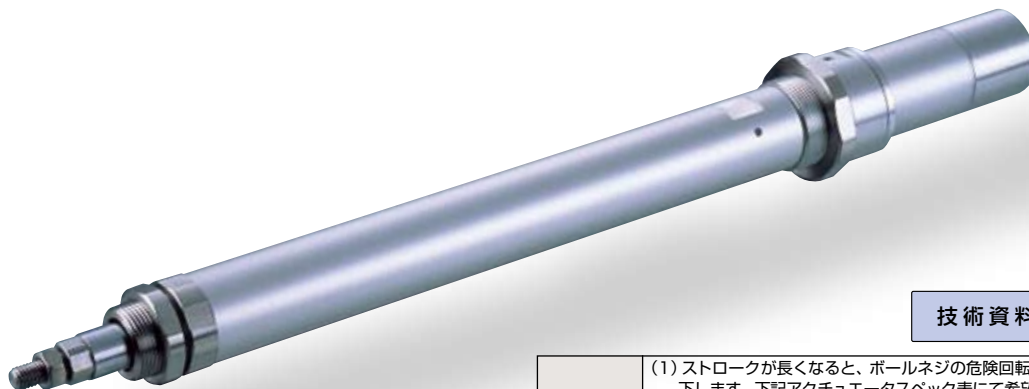
# RCA-RA3C

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

■型式項目	RCA	-	RA3C	-	I	-	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		20:サーボモータ	10:10mm	50:50mm	A1:ACON	N:無し	下記オプション										
※簡易アプソで使用する場合は「I」になります。		20W	5:5mm	↓	RACON	P:1m	価格表参照										
			2.5:2.5mm	200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A3:AMEC	S:3m											
					ASEP	M:5m											
						X□□:長さ指定											
						R□□:ロボットケーブル											

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

**高加減速対応** **省電力対応**  
(リード 2.5 は除く)



技術資料 巻末 P.5

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

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

### アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

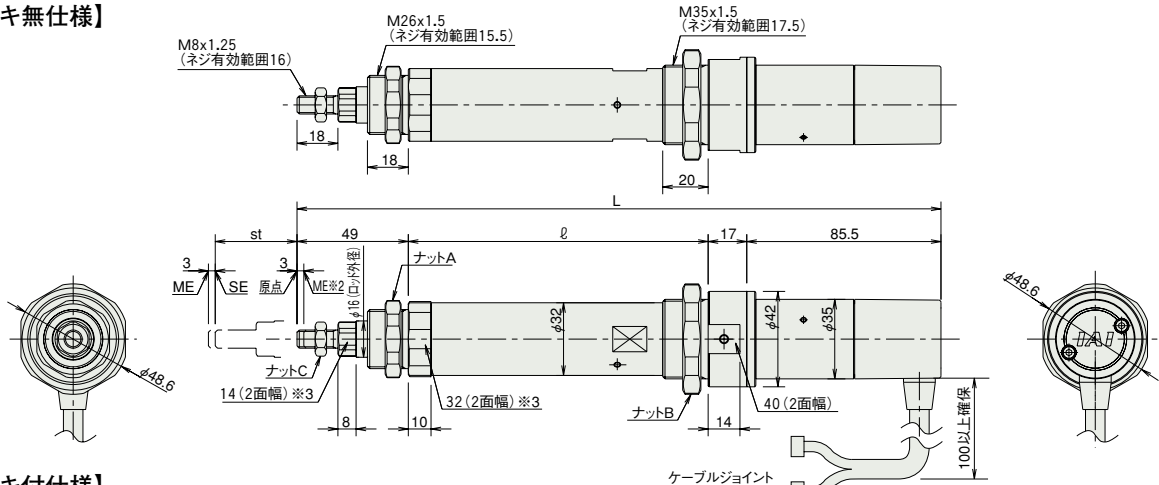
巻末P.9



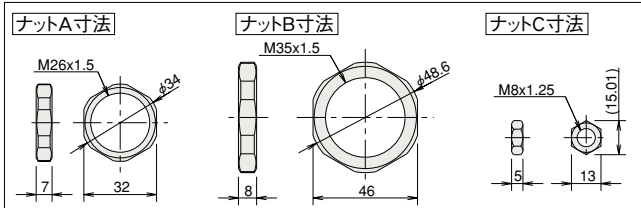
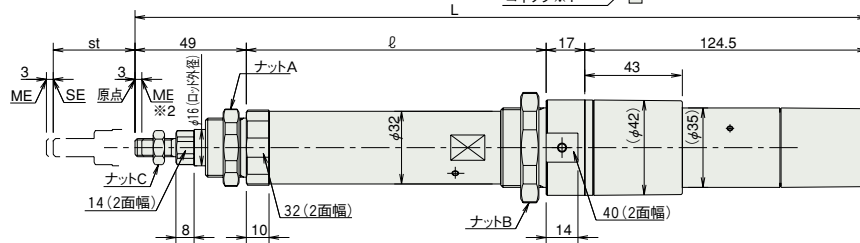
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



ご注意  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	283.5	333.5	383.5	433.5
ℓ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
ℓ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.9	1.0	1.1	1.2

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0	シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応	512点	DC24V	標準仕様 定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P487
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					
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0		(-)	DC24V	省電力仕様 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ					
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	64点	DC24V	-	-	→ P503
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					
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点	DC24V	-	→ P503	
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	DC24V	-	→ P567	

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ケーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA-RA4C

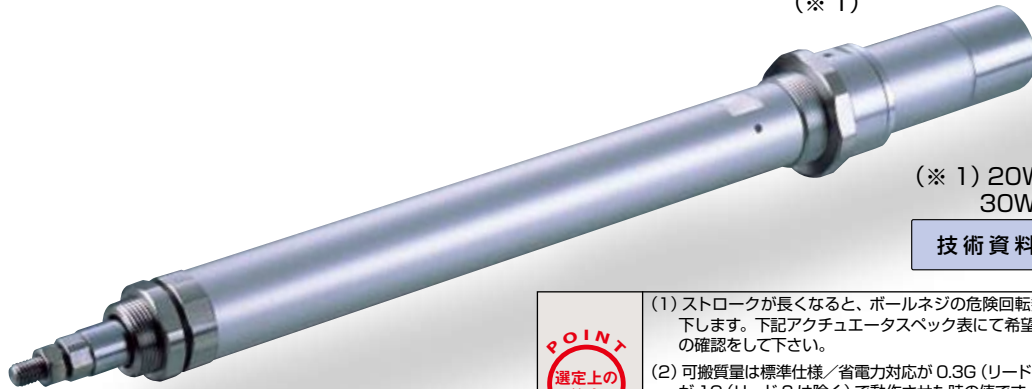
ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ 37mm 24V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA	-	RA4C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。  
簡易アブソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

高加減速対応 省電力対応

(※ 1)



(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 巻末 P.5

POINT  
選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページより  
ダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

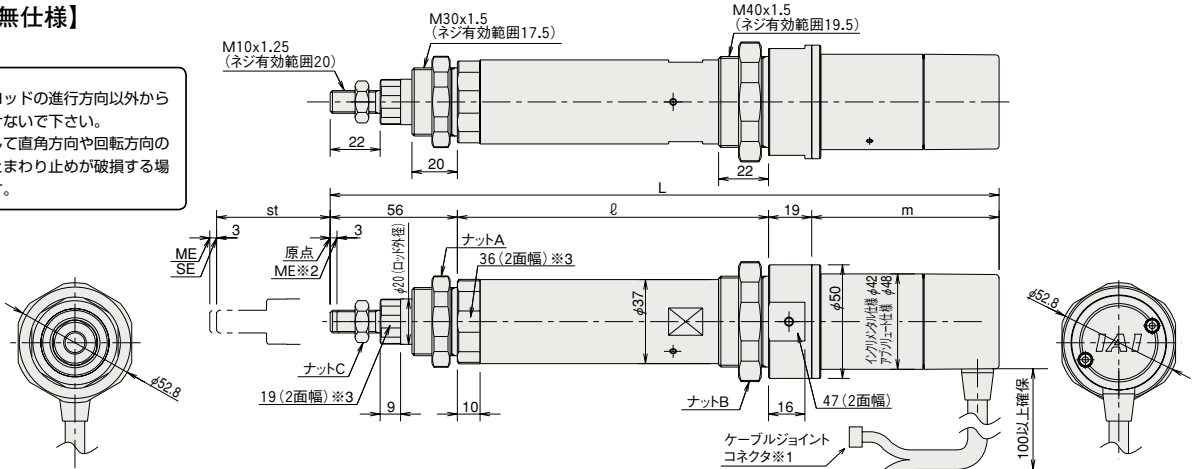
巻末P.9



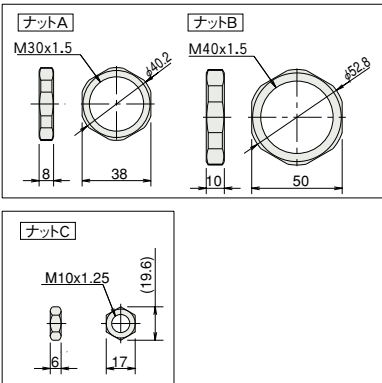
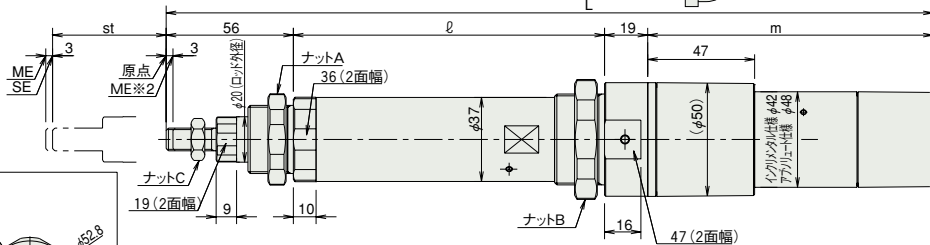
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかけるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4C (ブレーキなし)

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

RCA-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5
	アプソ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
m	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5
	アプソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ	137	187	237	287	337	387	
質量 (kg)	インクリ	110.5	123.5	125.5	138.5		
	アプソ	1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに 使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可 能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブル ソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリートタイプは 原点復帰が不要になります					
防滴 電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0				(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A		
ポジションナー タイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の 位置決めが可能	512点	DC24V	30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)		(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P503
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 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-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点		30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	-	
フィールド ネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			-	→ P567
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	

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

# RCA-RA3D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ 32mm 24V サーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目	RCA	-	RA3D	-	I	-	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 ※簡易アプソで使用される場合も型は「I」になります。		20:サーボモータ 20W		10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル				下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

**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 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- モータビルドイン仕様にはブレーキの設定がありませんのでご注意ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (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-RA3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

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



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

巻末P.9

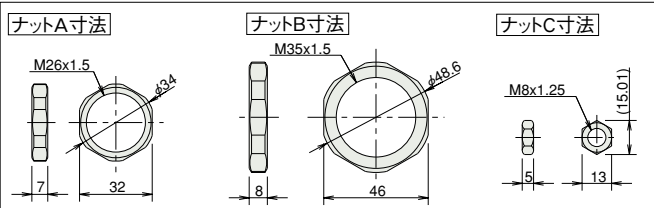
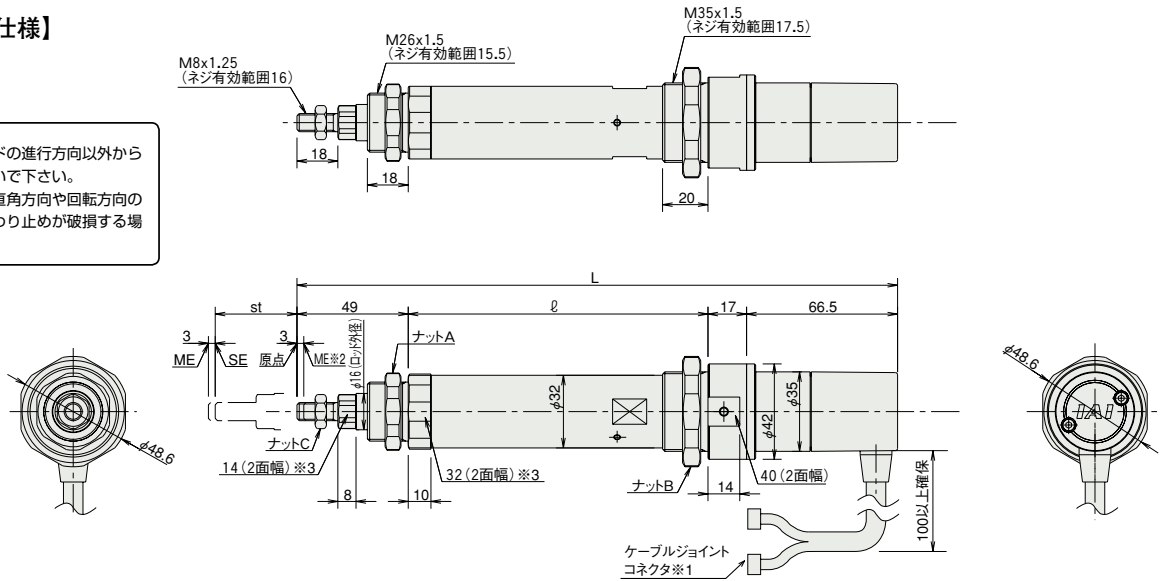
2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	264.5	314.5	364.5	414.5
ℓ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3D タイプには  
ブレーキの設定がありません。

② 対応コントローラ

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P535
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-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

スライダタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
ロッドタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
ケーブル/7mmフラットタイプ  
細小型  
標準型  
グリッパ/ローリタイプ  
リニアサーボタイプ  
クリーン対応  
防滴対応  
コントローラ  
PMEC/AMEC  
PSEP/ASEP  
ROBO NET  
ERC2  
PCON  
ACON  
SCON  
PSEL  
ASEL  
SSEL  
XSEL  
パルスモータ  
サーボモータ (24V)  
サーボモータ (200V)  
リニアサーボモータ

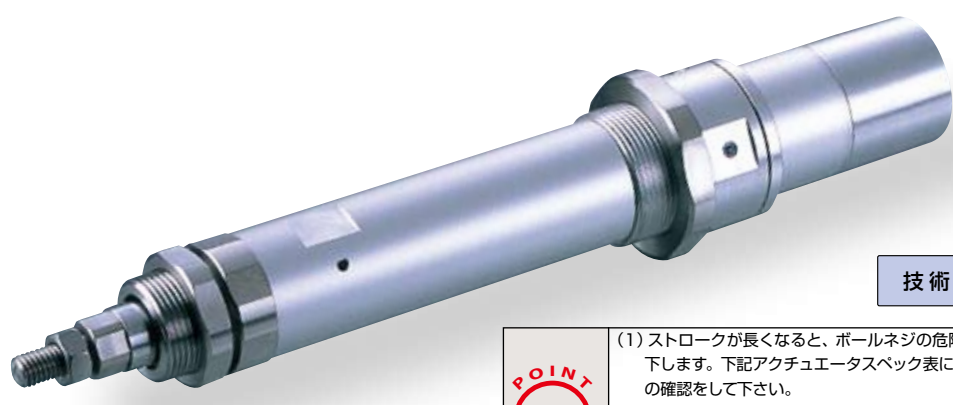
# RCA-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ 37mm 24V サーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目	RCA	-	RA4D	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		I:インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							
		A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm											

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。  
簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- 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 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 軌道C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD

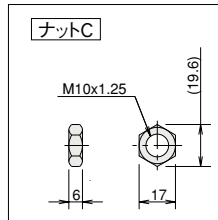
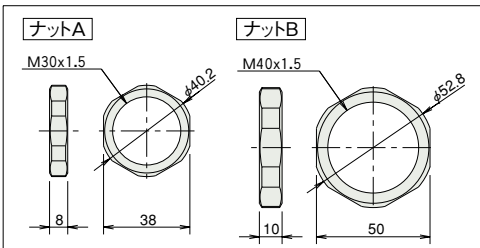
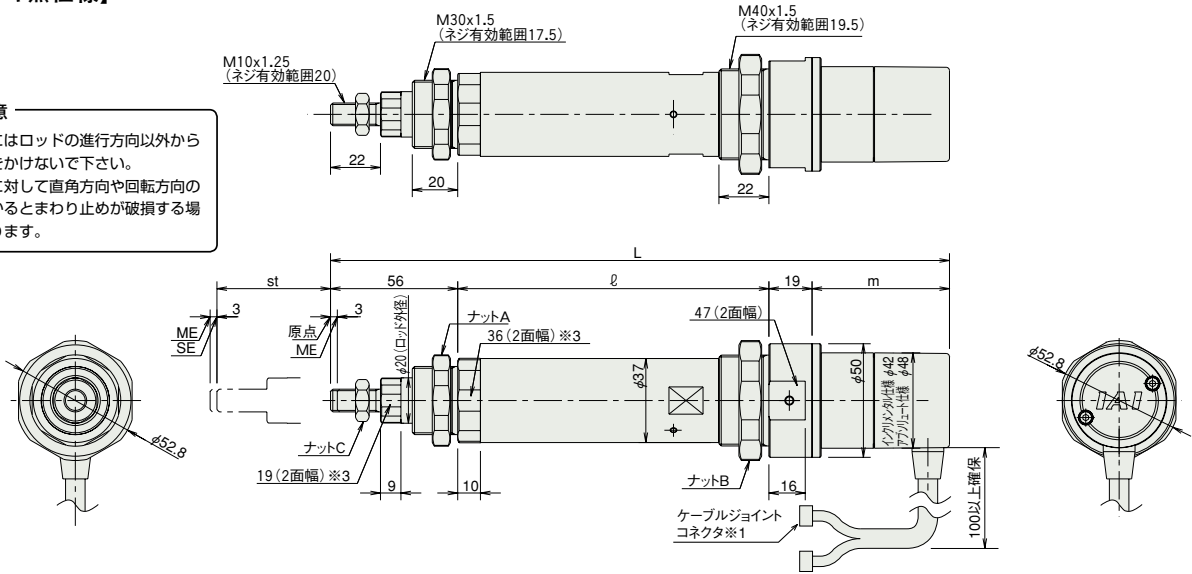
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W インクリ	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5
	20W アプソ	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5
	30W インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5
	30W アプソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
φ	137	187	237	287	337	387
m	20W インクリ	45.5				
	20W アプソ	58.5				
	30W インクリ	60.5				
	30W アプソ	73.5				
質量 (kg)	1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCA-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0		512点	DC24V	(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A 30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能					
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0		(-)	DC24V	(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	-	→ P503
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-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-20I①-NP-2-0 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	64点	DC24V	(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A 30W 定格 1.3A ピーク 2.2A	-	→ P567
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ					
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	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-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				

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

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テフル/アームフラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

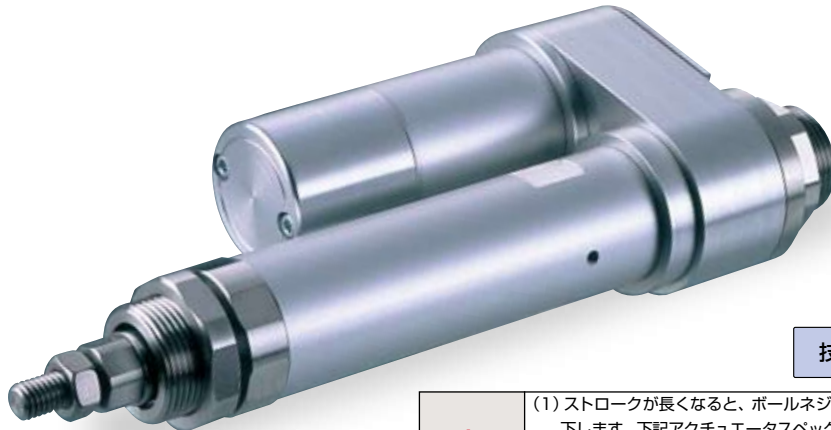
# RCA-RA3R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ 32mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目	<b>RCA - RA3R - I - 20</b>							
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 ※簡易アプソで使用される場合も型番は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5



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

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—
トランシオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

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

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

巻末P.9

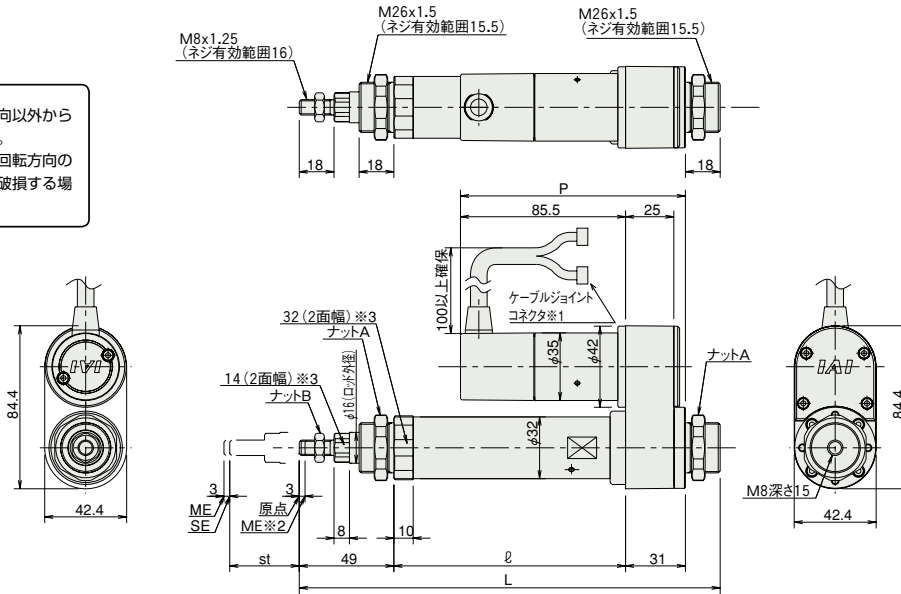


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

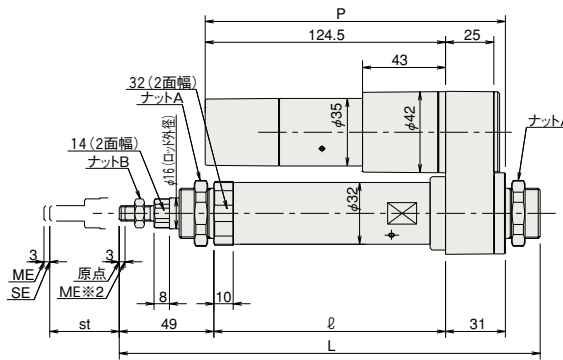
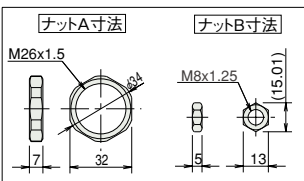
【ブレーキ無仕様】

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力が加かるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3R (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1
RCA-RA3R (ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	155.5			
質量 (kg)	1.0	1.1	1.2	1.3

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P535
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-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

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



# RCA-RA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ 37mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	RA4R								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。  
簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—
トナリオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

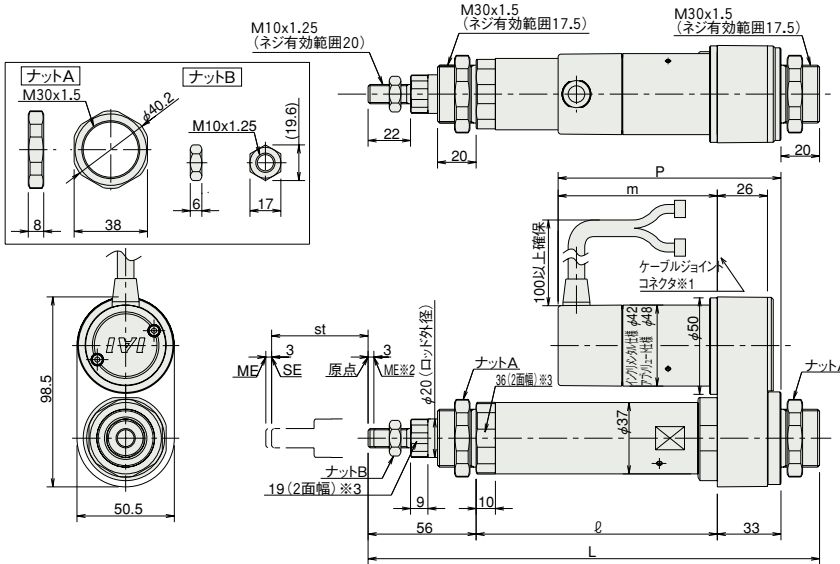


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

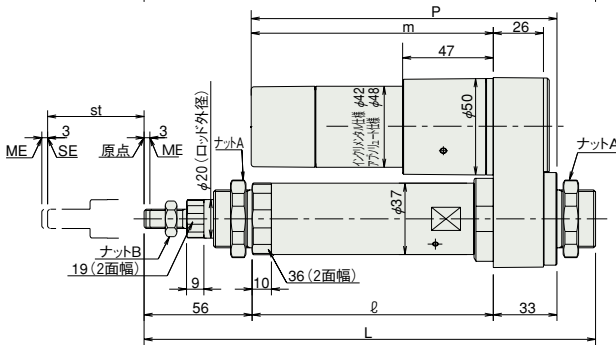
特注対応のご案内

巻末P.9

【ブレーキ無仕様】



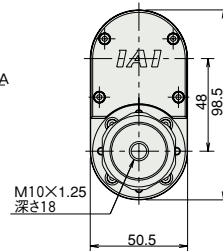
【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4R (ブレーキなし)

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



ご注意  
ロッドにはロッドの進行方向以外の外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

RCA-RA4R (ブレーキ付き)

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

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0				(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A		
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0		512点	DC24V	30W 定格 1.3A ピーク 4.4A		
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能					
パルス列入カタイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)		(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A		→ P535
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 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			30W 定格 1.3A ピーク 2.2A		
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0 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-20 ① RACON-30 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-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				→ P567

※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。  
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テフル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA-SRA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 45mm サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCA	-	SRA4R	-	I	-	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		20:サーボモータ20W		5: 5mm 2.5:2.5mm		20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

(1) 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。  
 (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外の外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SRA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9(注1)	3	41	20~200 (10mm毎) (注2)
RCA-SRA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18(注1)	6.5	81	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
	5
2.5	125

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注1) 水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。(注2) 100mm 以上は 50mm 毎となります。 (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)	標準価格
20~50	—
60~100	—
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 (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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
フット金具 1 (底面取付)	FT	→巻末 P29	—
フット金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→巻末 P31	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—


※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

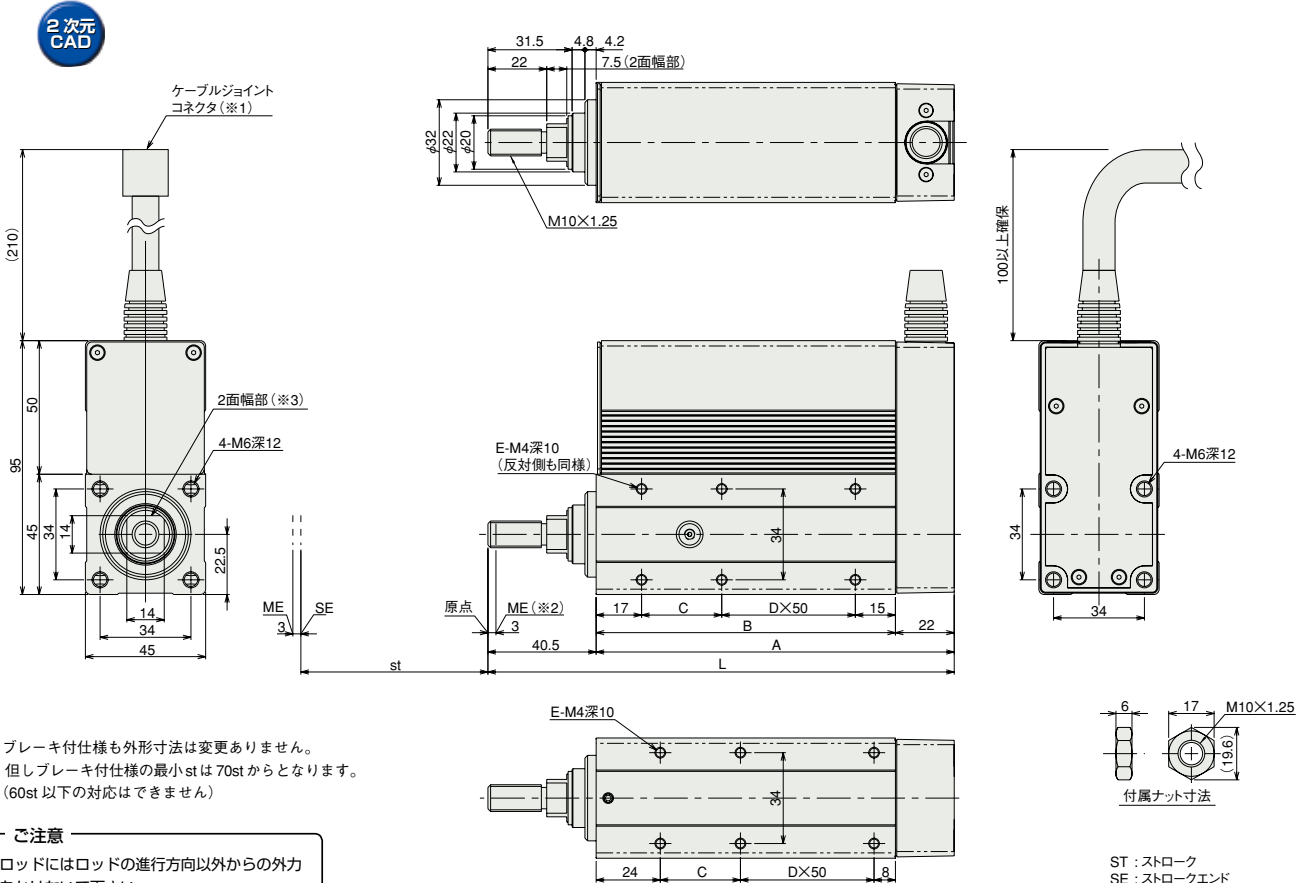
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内  巻末 P.9



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。  
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。  
(60st以下の対応はできません)

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力を  
かけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がか  
かるとまわり止めが破損する場合があります。

- (※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- (※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- (※3) 2面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量(kg)	0.78	0.84	0.9	0.96	1.03	1.09	1.15	1.21	1.27	1.59	1.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
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	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P535
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-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

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

# RCA-RGS3C

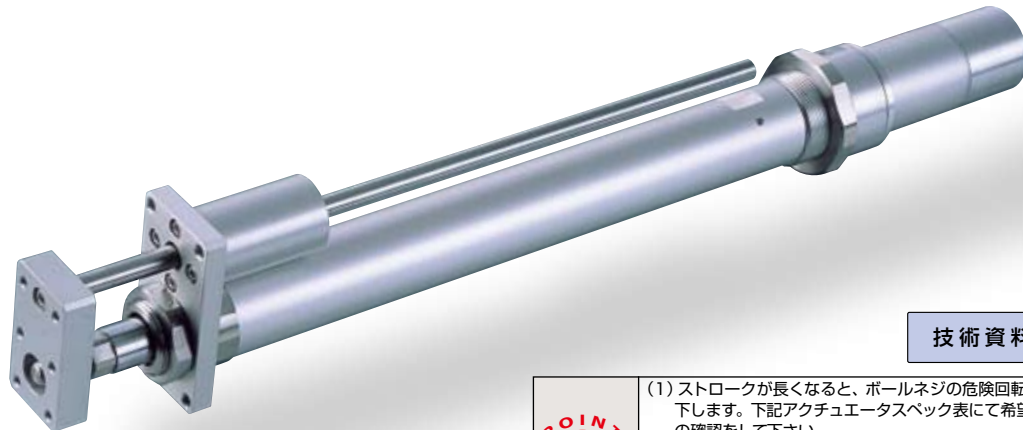
ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA	-	RGS3C	-	I	-	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		20:サーボモータ仕様	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

**高加減速対応** **省電力対応**

(リード2.5は除く)



技術資料 巻末P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P81)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格
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巻末39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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※3)	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド付ロッド径φ8mm-ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

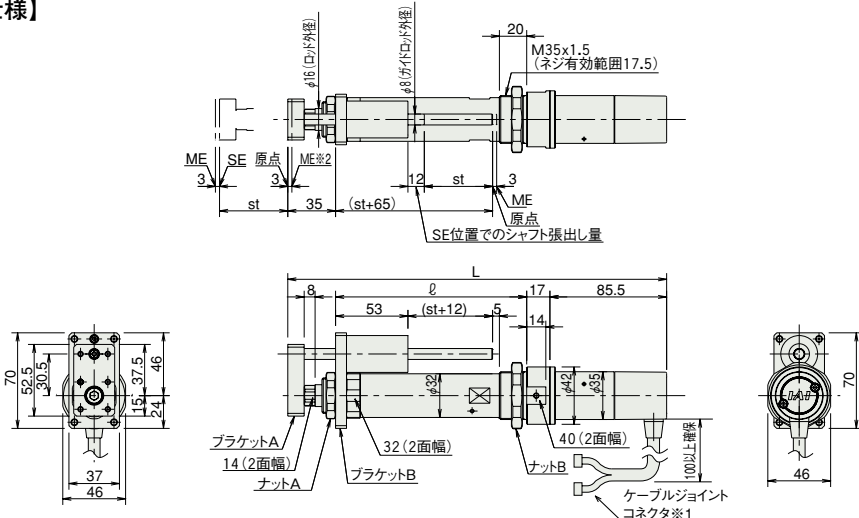


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。

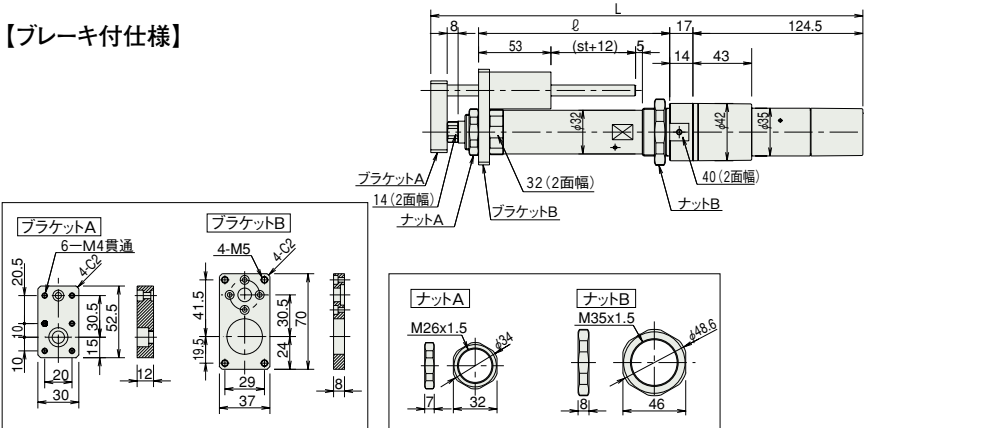
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末P.9

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C (ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.1	1.3	1.4	1.5

② 対応コントローラ

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P535
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-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC / AMEC
- PSEP / ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA-RGS4C

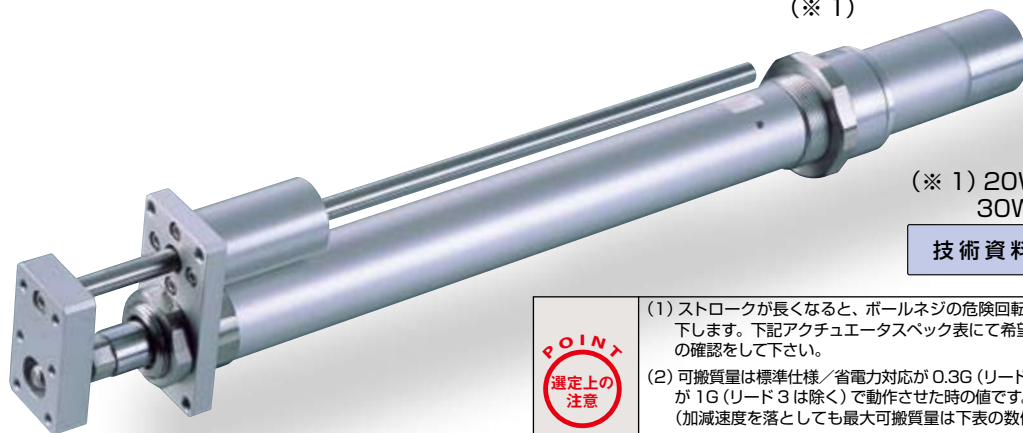
ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA	-	RGS4C	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	20:サーボモータ 20W	12:12mm	6:6mm	50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										
A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm	300:300mm (50mmピッチ毎設定)	※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。 簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。													

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応 省電力対応

(※1)



(※1) 20W 全機種と 30W リード3 は除く

技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※3)	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トランシオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

### アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

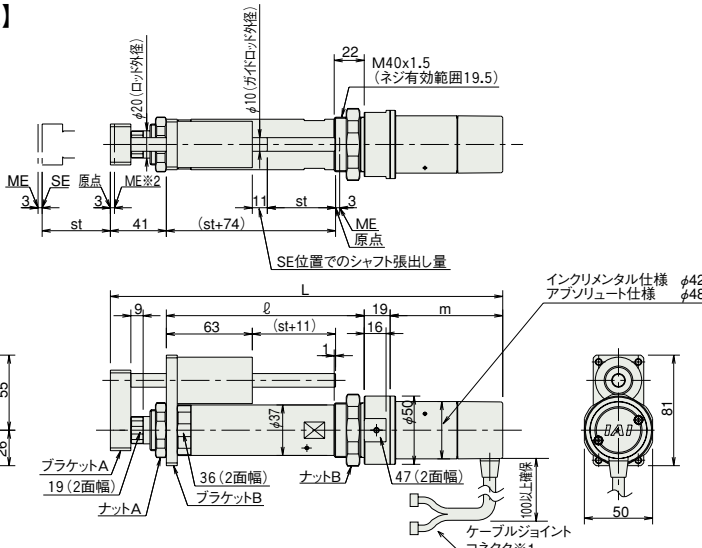
www.iai-robot.co.jp



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

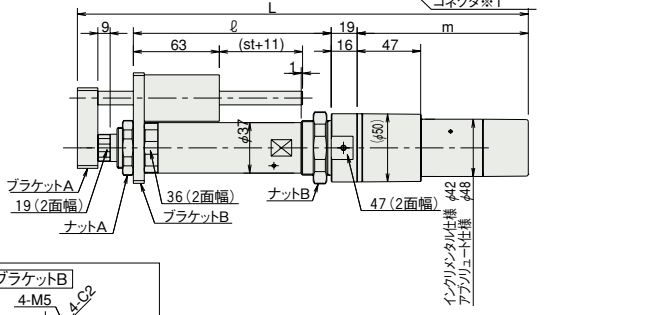
特注対応のご案内 巻末P.9

【ブレーキ無仕様】



ご注意  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。

【ブレーキ付仕様】



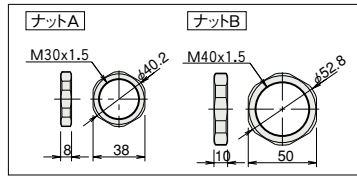
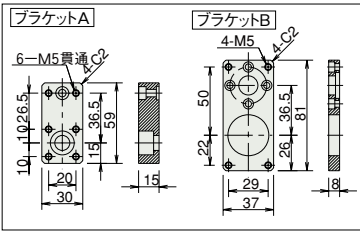
■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5
	アプソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5
	アプソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
φ	145	195	245	295	345	395
m	インクリ	67.5				
	アプソ	80.5				
30W	インクリ	82.5				
	アプソ	95.5				
質量 (kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	アプソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
	アプソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
φ	145	195	245	295	345	395
m	インクリ	110.5				
	アプソ	123.5				
30W	インクリ	125.5				
	アプソ	138.5				
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6



③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0				(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A		→ P487
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P503
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 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-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点		30W 定格 1.3A ピーク 2.2A		
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	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-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-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				→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アプソ) が入ります。  
※①①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- テフル/アム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサポタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントロー
- PMEC / AMEC
- PSEP / ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

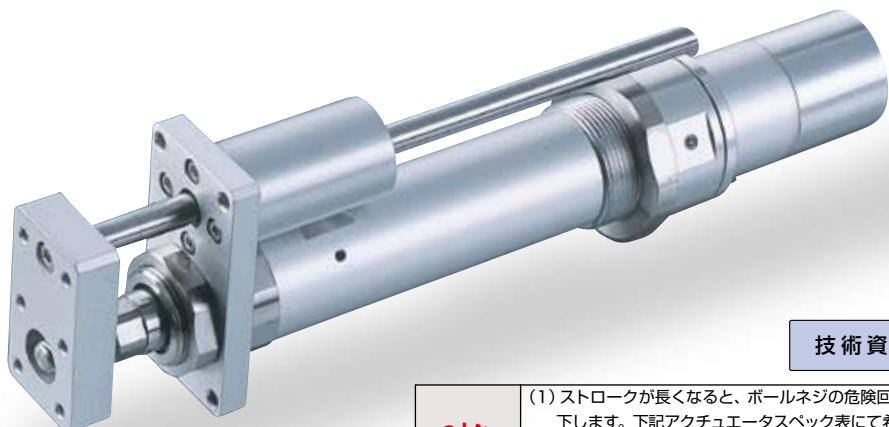
# RCA-RGS3D

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

■型式項目	RCA	-RGS3D-	I	-20	-	-	-	-	-	-
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 ※簡易アプソで使用される場合も型番は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

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-RGS3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)	10	500
RCA-RGS3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4		5	250
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8		2.5	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格
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巻末 39 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トリアオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

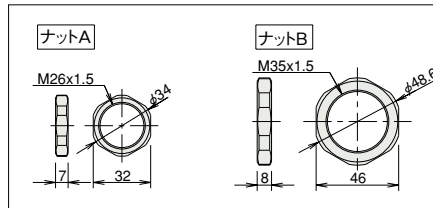
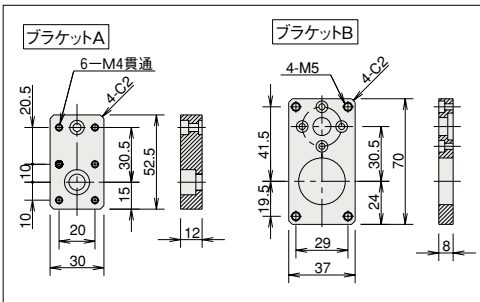
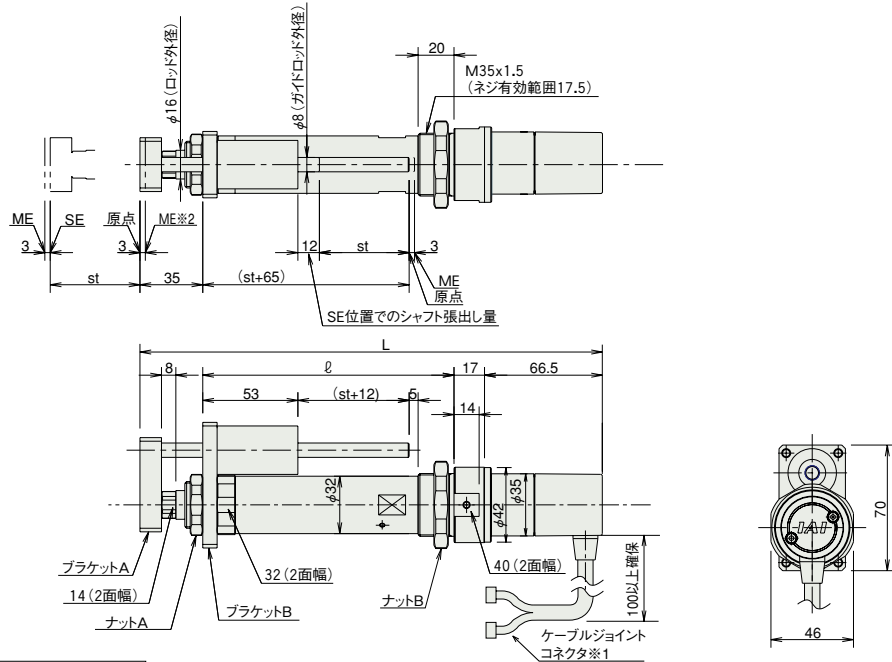
特注対応のご案内

👉 巻末P.9

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3Dにはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0						
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	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P567
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-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC / AMEC
- PSEP / ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

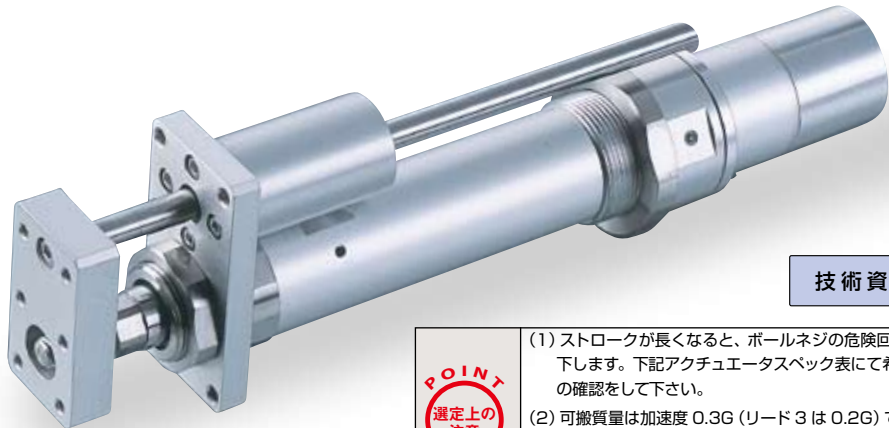


# RCA-RGS4D

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

■型式項目	RCA	-	RGS4D	-		-		-		-		-		-	
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	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							
		A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm	※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。 簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。										

省電力対応



技術資料 巻末P.5

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P81)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

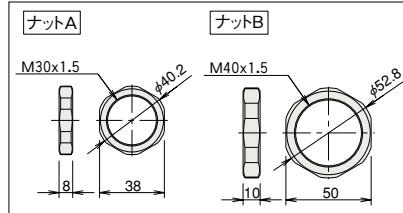
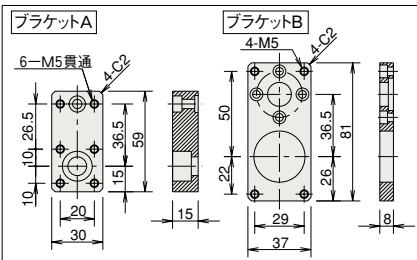
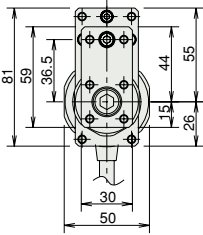
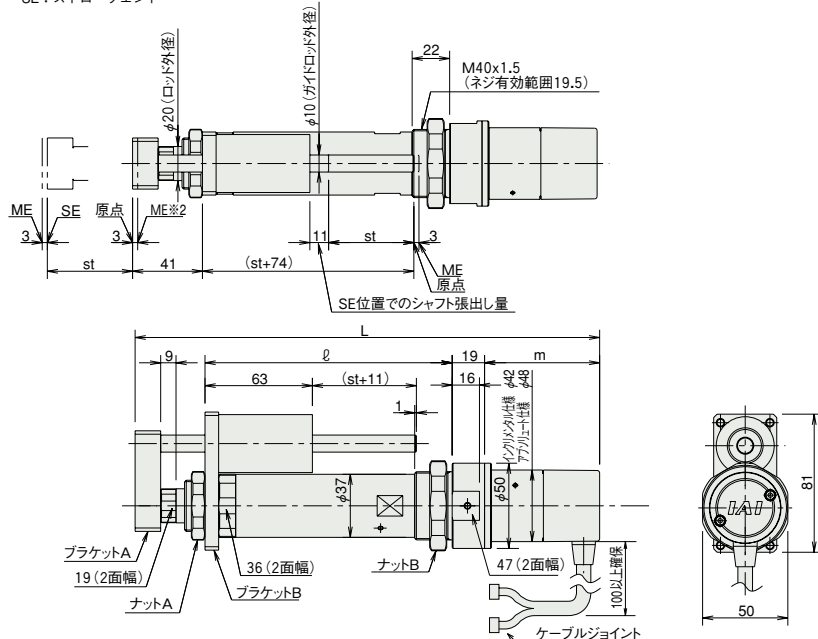
特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
	アプソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	アプソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
φ	145	195	245	295	345	395	
m	20W インクリ						45.5
	アプソ						58.5
	30W インクリ						60.5
	アプソ						73.5
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	

RCA-RGS4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0				(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A		
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P503
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 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-20I①-N-0-0 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-20 ① RACON-30 ①	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-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-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				→ P567

※ASELは1軸仕様の場合です。  
※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アプソ) が入ります。  
※①①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ロータタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

# RCA-SRGS4R

ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅 45mm サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCA	-	SRGS4R	-	I	-	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	20:サーボモータ 20W	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は 50mm毎設定	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照									

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

(1) 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。  
 (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末 P82)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SRGS4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9(注1)	2	41	20~200 (10mm毎) (注2)
RCA-SRGS4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18(注1)	5.5		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注1) 水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。(注2) 100mm 以上は 50mm 毎となります。(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)	標準価格
20~50	—
60~100	—
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 (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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フランジ金具(後)	FLR	→巻末 P28	—
フット金具2(右/左側面取付)	FT2 / FT4	→巻末 P31	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→巻末 P156	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。  
 ※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入下さい。  
 ※ガイドとフット金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2とFT4、GS4とFT2 の組合せが使用可能です。GS3はフット金具が使用出来ません。)

アクチュエータ仕様

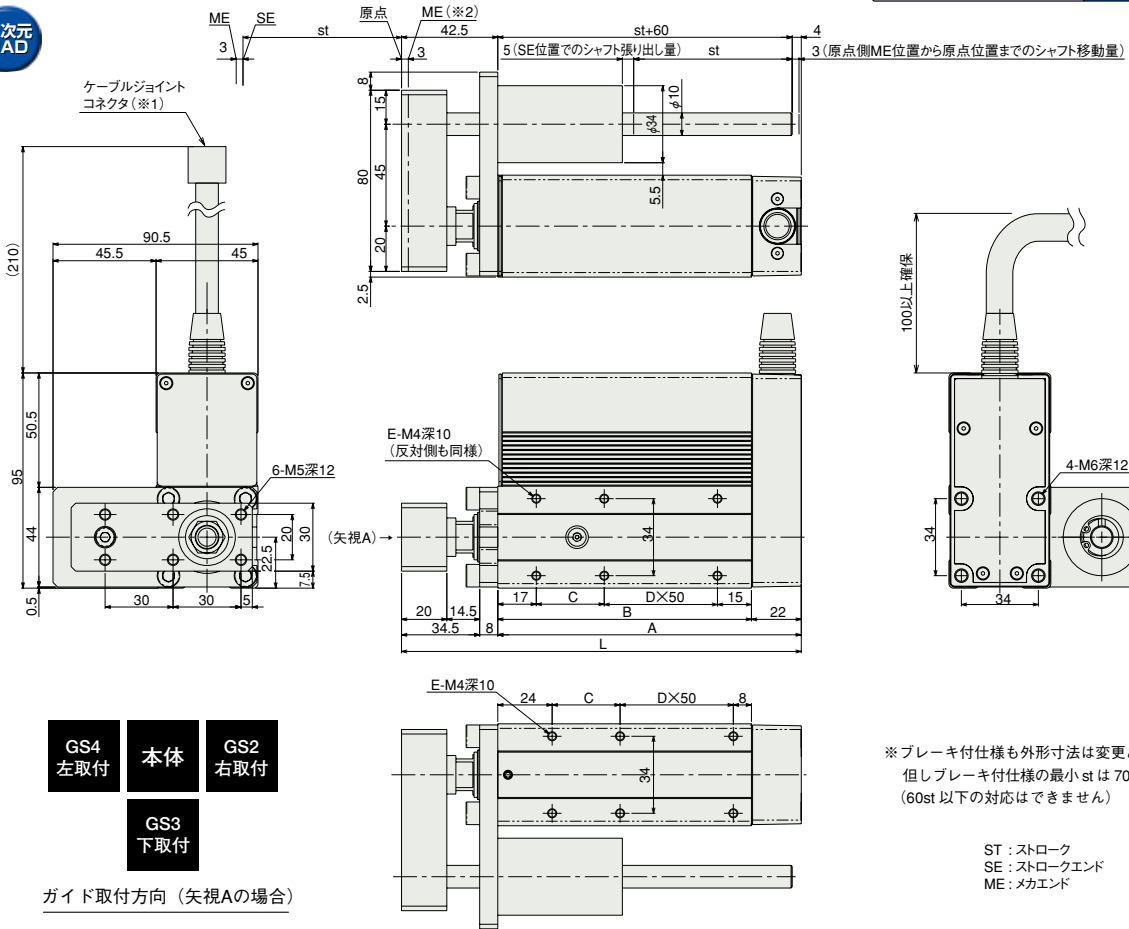
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末 P.9

2次元 CAD



■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

- (※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- (※2) 原点復帰時はロッドがメガエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.15	1.21	1.28	1.35	1.42	1.49	1.56	1.62	1.69	2.03	2.38

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A ピーク 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
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	(-)	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A ピーク 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P535
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-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA-RGD3C

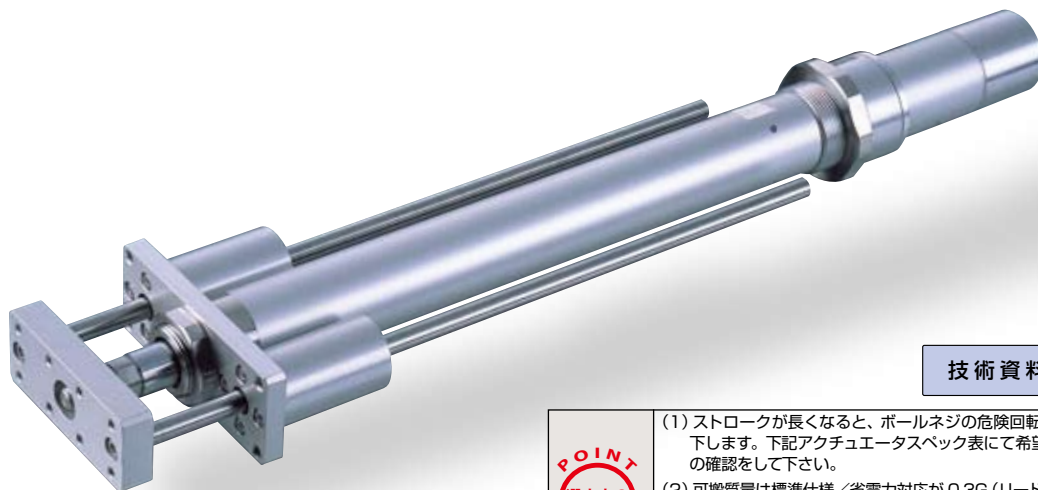
ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA	-RGD3C-	I	-	20	-		-		-		-		-	
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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

**高加減速対応** **省電力対応**

(リード 2.5 は除く)



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (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)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)



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

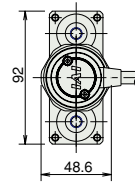
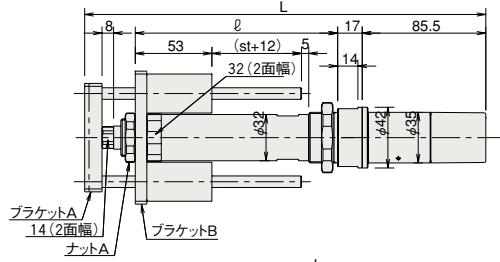
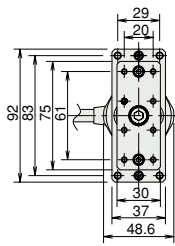
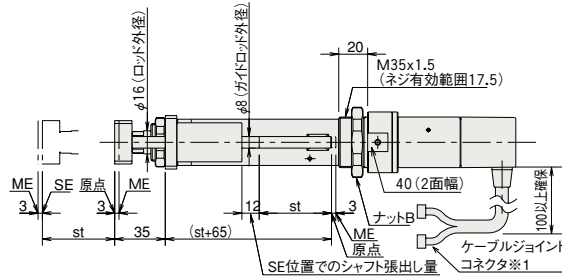
特注対応のご案内

📖 巻末P.9

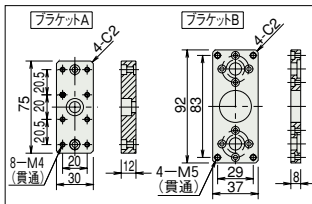
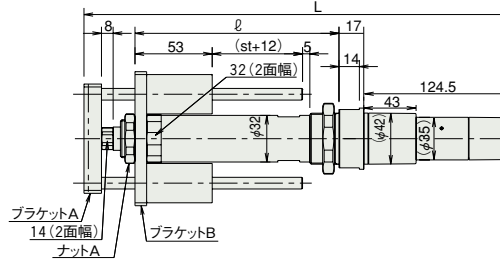


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

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

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ					
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477					
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります。						→ P487				
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0											
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点				DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A	-			
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0											
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)							(省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P535
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-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点									→ P503
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									→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA-RGD4C

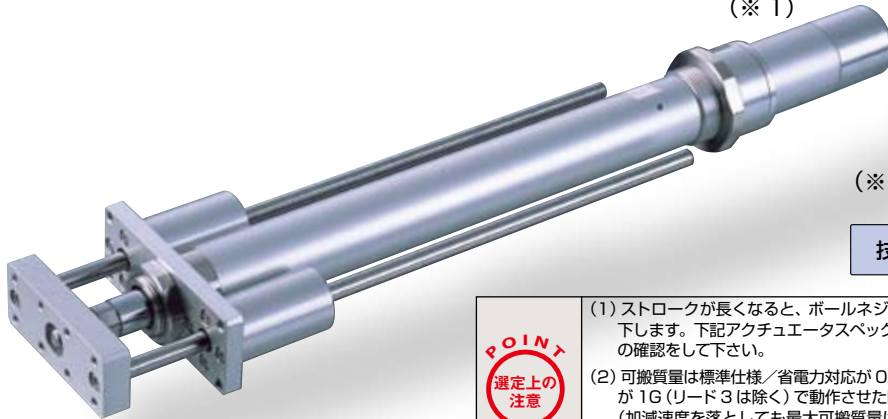
ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 24V サーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-RGD4C-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照									

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。  
簡易アプソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

高加減速対応 省電力対応

(※ 1)



(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

### 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)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応 (※ 3)	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トランシオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

### アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

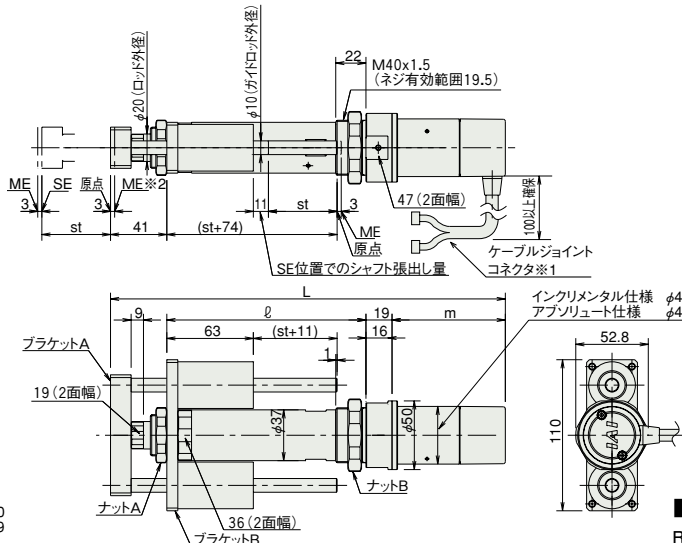


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

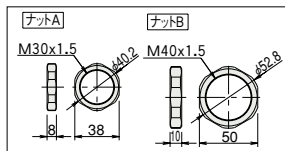
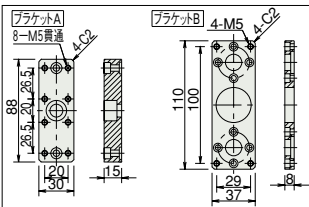
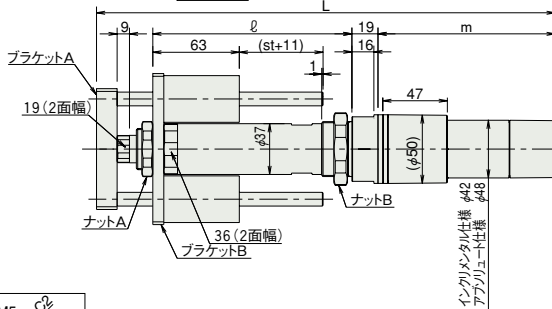
特注対応のご案内

📖 巻末P.9

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5
	アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
m	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5
	アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
ℓ	145	195	245	295	345	395
20W	インクリ	67.5				
	アブソ	80.5				
30W	インクリ	82.5				
	アブソ	95.5				
質量 (kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCA-RGD4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
m	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
	アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
ℓ	145	195	245	295	345	395
20W	インクリ	110.5				
	アブソ	123.5				
30W	インクリ	125.5				
	アブソ	138.5				
質量 (kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0				(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A		→ P487
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-NP-2-0 ACON-PL-30I①-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P503
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 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-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点		30W 定格 1.3A ピーク 2.2A		
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	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-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-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				→ P567

※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。  
※Ⓜは高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号 (HA/LA) が入ります。

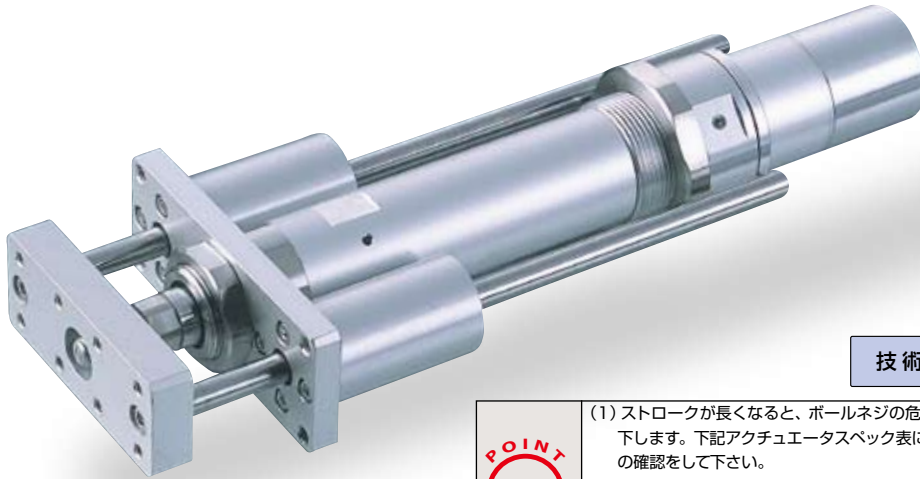
# RCA-RGD3D

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

■型式項目	RCA	-	RGD3D	-	I	-	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トリアオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ8mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

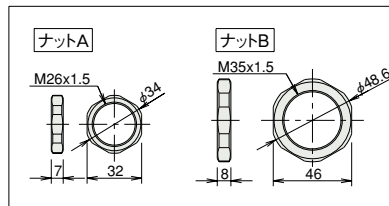
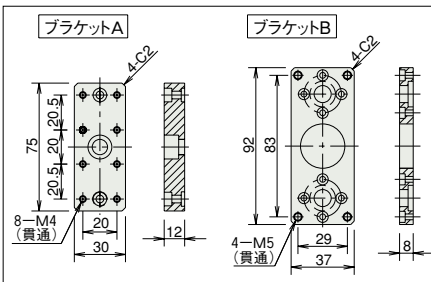
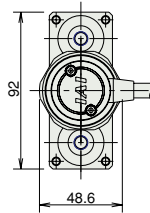
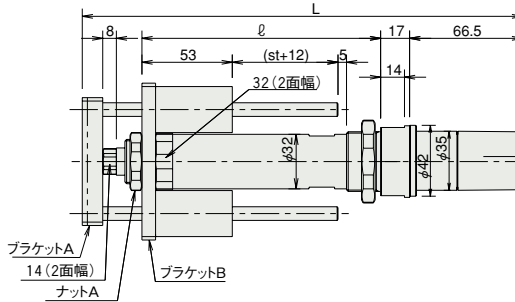
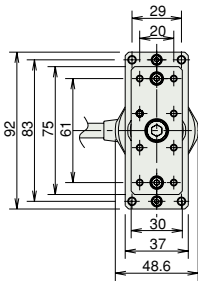
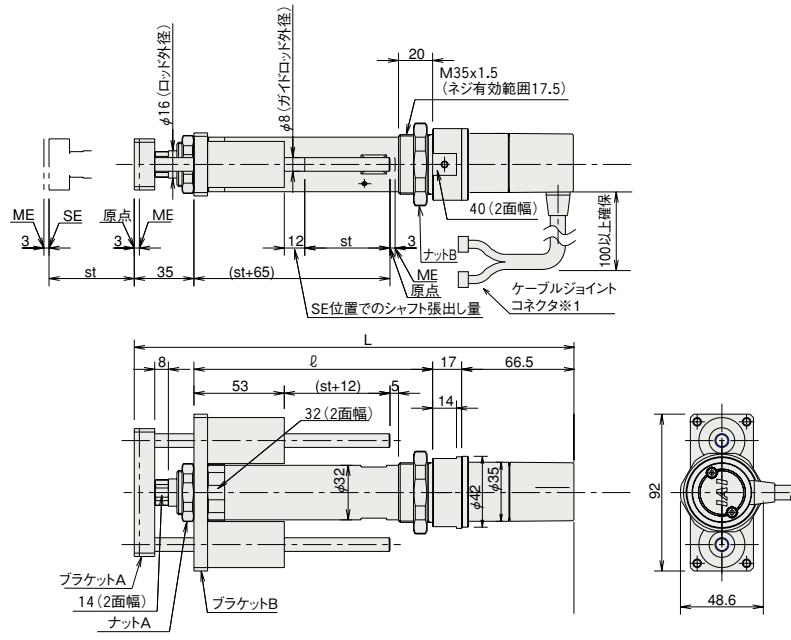
巻末P.9

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。

ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3Dにはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P535
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-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ



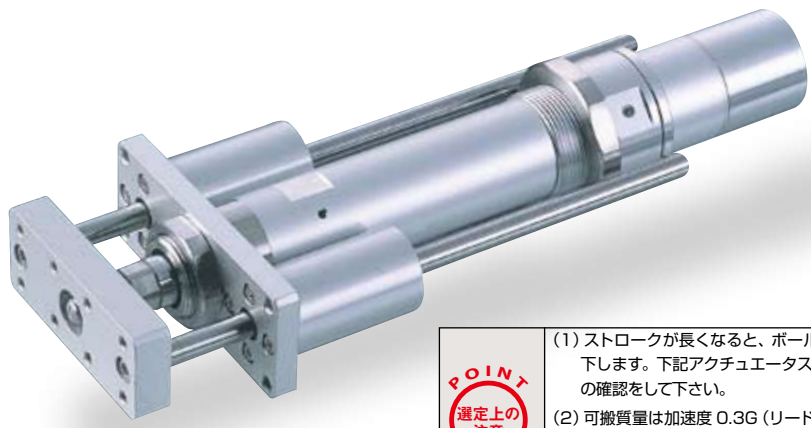
# RCA-RGD4D

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

■型式項目	RCA	-	RGD4D	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	20:サーボモータ 20W	12:12mm	6:6mm	50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照								
A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm	300:300mm (50mmピッチ毎設定)												

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様は ASEL のみ使用可能です。  
※アブソリュート仕様はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

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)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

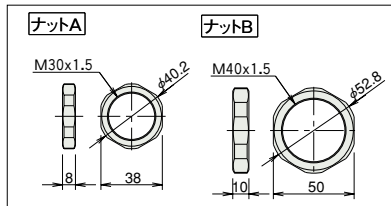
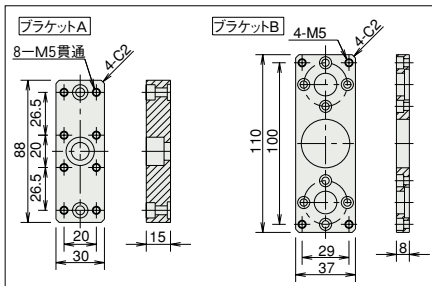
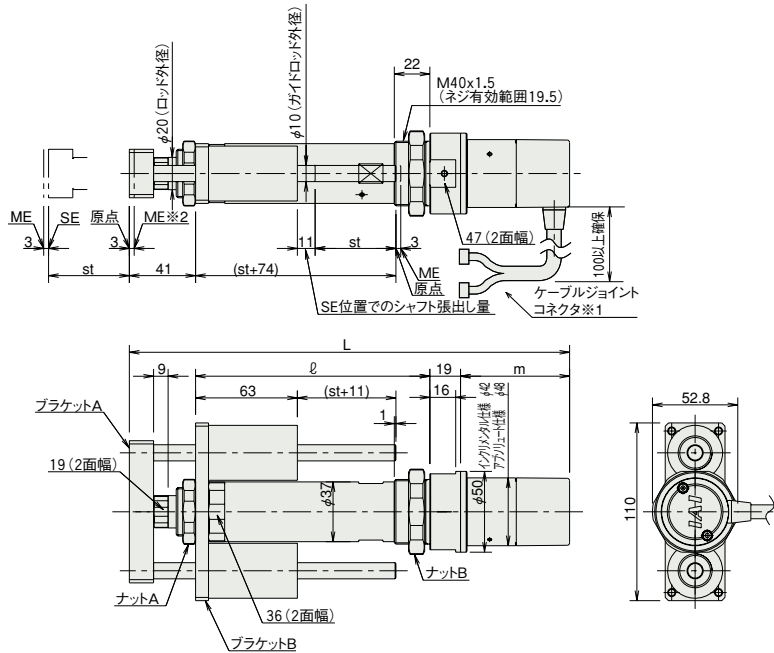
特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5
	20W アプソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5
	30W インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
	30W アプソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5
ℓ	145	195	245	295	345	395
m	20W インクリ	45.5				
	20W アプソ	58.5				
	30W インクリ	60.5				
	30W アプソ	73.5				
質量 (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCA-RGD4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I⑩-NP-2-1 AMEC-C-30I⑩-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I⑩-NP-2-0 ASEP-C-30I⑩-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリユートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I⑩-NP-2-0 ASEP-CW-30I⑩-NP-2-0				(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A		→ P487
ポジションナータイプ		ACON-C-20I⑩-NP-2-0 ACON-C-30I⑩-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I⑩-NP-2-0 ACON-CG-30I⑩-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20I⑩-NP-2-0 ACON-PL-30I⑩-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P503
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I⑩-NP-2-0 ACON-PO-30I⑩-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-20I⑩-N-0-0 ACON-SE-30I⑩-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 ⑩ RACON-30 ⑩	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-1-20⑩⑩-NP-2-0 ASEL-C-1-30⑩⑩-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				→ P567

※ASELは1軸仕様の場合です。  
※⑩はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アプソ) が入ります。  
※⑩は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ケーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ローリタイプ

リアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リアサーボモータ

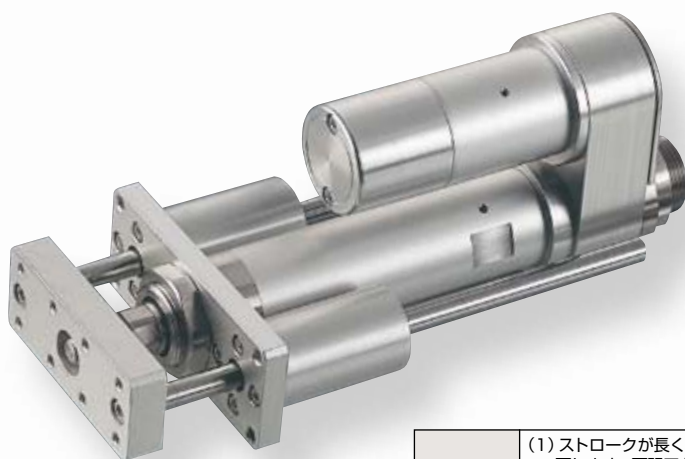
# RCA-RGD3R

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ 32mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目	RCA	- RGD3R -	I	- 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		20:サーボモータ20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料

巻末 P.5



- 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 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ 16mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

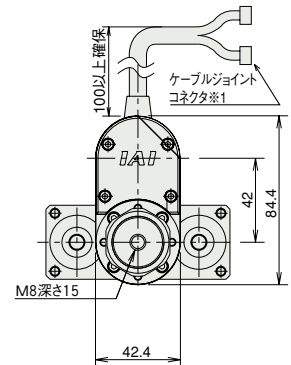
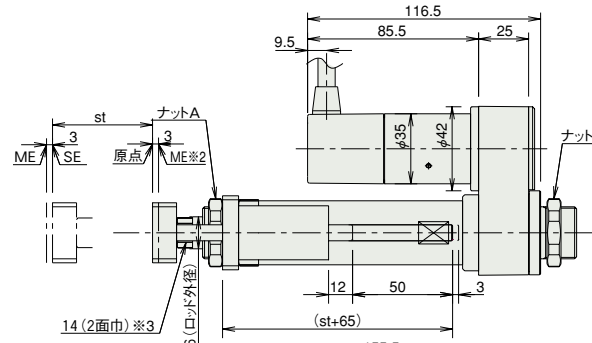
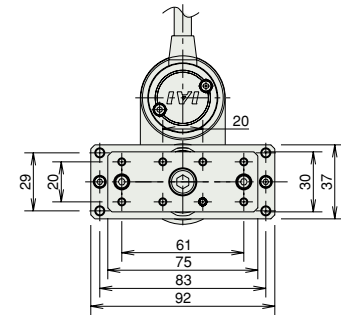
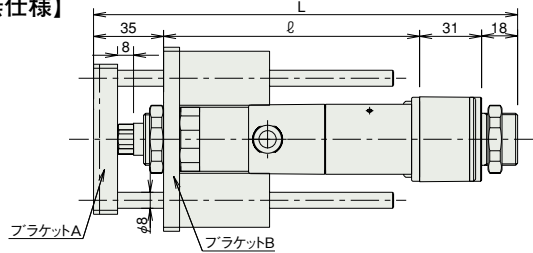
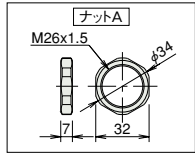
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末P.9

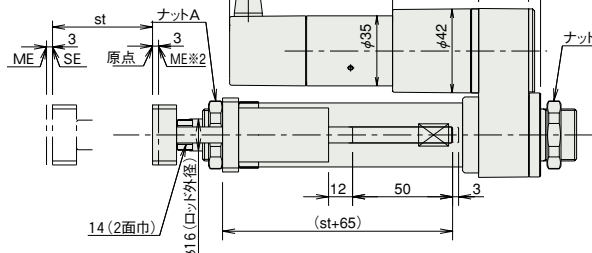
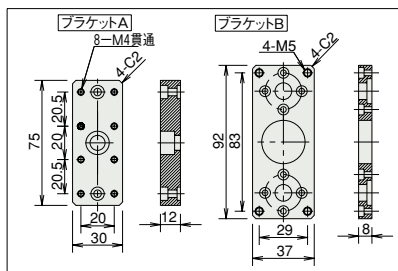


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
  - ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。
- ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3R (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量 (kg)	1.2	1.3	1.5	1.6
RCA-RGD3R (ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量 (kg)	1.4	1.5	1.7	1.8

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI ⑩-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI ⑩-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI ⑩-NP-2-0						
ポジショナータイプ		ACON-C-20SI ⑩-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		ACON-CG-20SI ⑩-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI ⑩-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI ⑩-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-20SI ⑩-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ⑩	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI ⑩-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				→ P567

※ASEL は 1 軸仕様の場合です。  
※⑩は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC / AMEC
- PSEP / ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

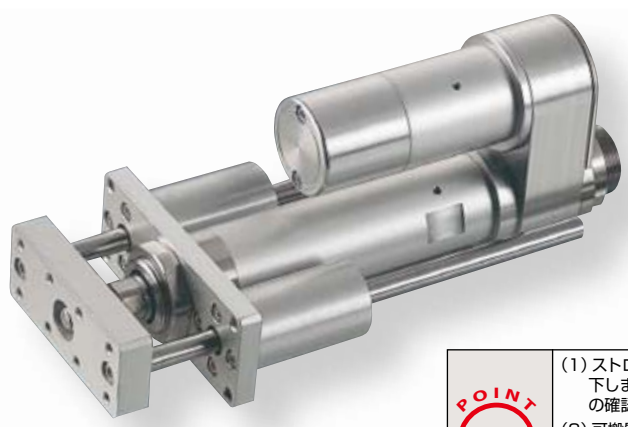
# RCA-RGD4R

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径φ 37mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目	RCA	-	RGD4R	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
I:インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm	6:6mm	50:50mm	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照								
A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm	300:300mm (50mmピッチ毎設定)												

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。  
※アブソリュートで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

**POINT**  
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ 20mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)



寸法図

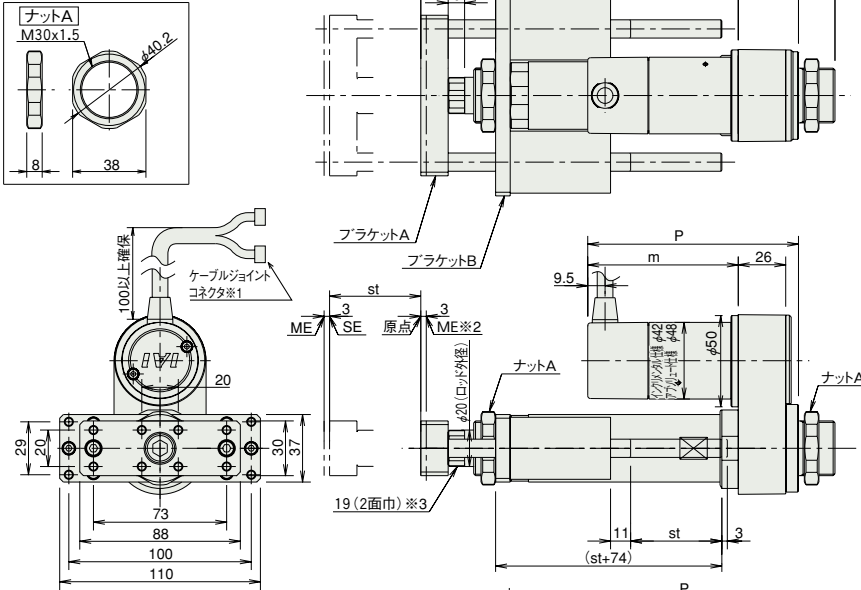
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

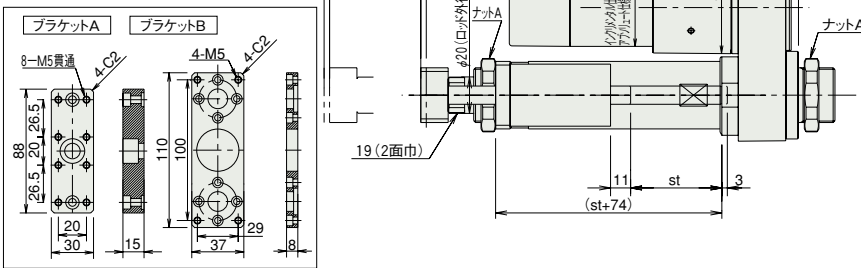


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】

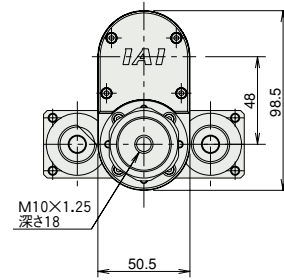


特注対応のご案内 巻末 P.9

■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	183	233	283	333	383	
m	20W インクリ	67.5					
	アブソ	80.5					
	30W インクリ	82.5					
	アブソ	95.5					
P	20W インクリ	100.5					
	アブソ	113.5					
	30W インクリ	115.5					
	アブソ	128.5					
質量 (kg)	1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0	



RCA-RGD4R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W インクリ	227	277	327	377	427	477
	アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	183	233	283	333	383	
m	20W インクリ	110.5					
	アブソ	123.5					
	30W インクリ	125.5					
	アブソ	138.5					
P	20W インクリ	143.5					
	アブソ	156.5					
	30W インクリ	158.5					
	アブソ	171.5					
質量 (kg)	2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2	

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1 AMEC-C-30I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0 ASEP-C-30I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0 ASEP-CW-30I①-NP-2-0				(標準仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 4.4A		→ P487
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0 ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	30W 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0 ACON-CG-30I①-NP-2-0						
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 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	(-)		(省電力仕様) 20W 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P503
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 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-20I①-N-0-0 ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点		30W 定格 1.3A ピーク 2.2A		
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ① RACON-30 ①	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-1-20①①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①①-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				→ P567

※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。  
※①は省電力対応を指定した場合に記号 (LA) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テフル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCA-SRGD4R

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅 45mm サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCA	-SRGD4R-	I	-	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	20:サーボモータ 20W	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎認定) ※100mm以上は50mm毎認定	A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照							

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

(1) 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。  
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SRGD4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9(注1)	2	41	20~200 (10mm毎) (注2)
RCA-SRGD4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18(注1)	5.5		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 毎)	
	5	250
2.5	125	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注1) 水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。(注2) 100mm 以上は 50mm 毎となります。(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)	標準価格
20~50	—
60~100	—
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 (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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

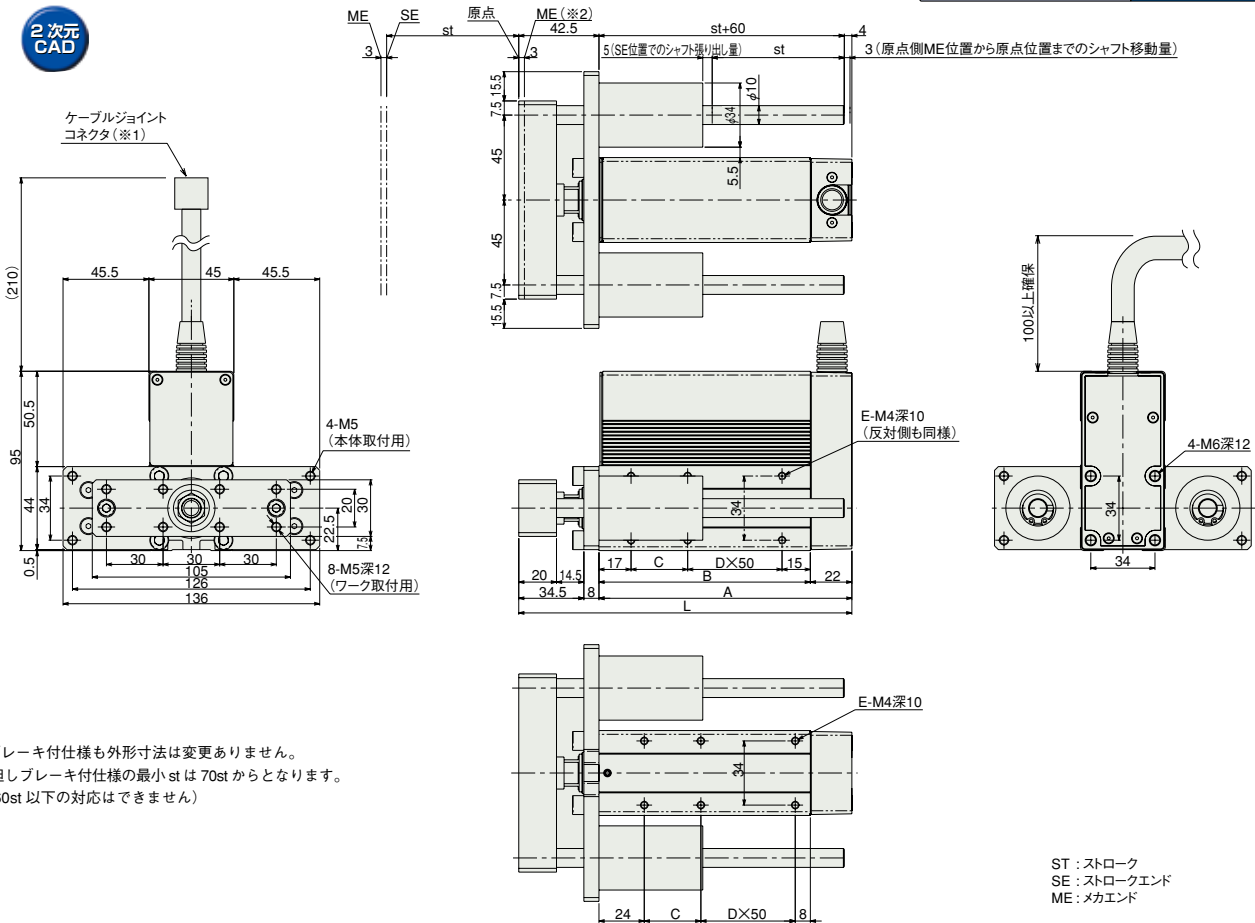
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 22 mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。  
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。  
(60st以下の対応はできません)

(※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
(※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.42	1.49	1.56	1.64	1.71	1.79	1.86	1.94	2.01	2.38	2.75

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20I①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20I①-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A ピーク 4.4A	-	→ P535
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I①-NP-2-0						
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A ピーク 2.5A	-	→ P535
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20 ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
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				→ P567

※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。

# RCS2-RA4C

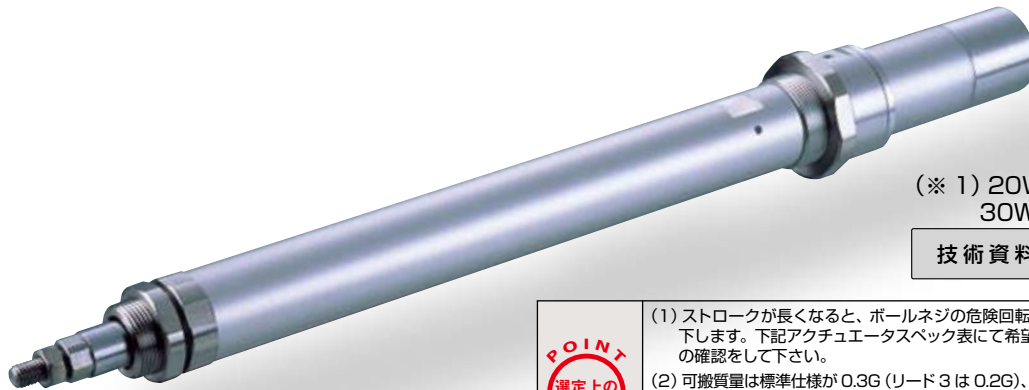
ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ 37mm 200V サーボモータ カップリング仕様

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

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

## 高加減速対応

(※ 1)



(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様で 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

### アクチュエータ仕様

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

#### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル モータ W 数		アブソリュート モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 10mm 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
ロッド径	φ 20mm
ロッド不回転精度	± 1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.9



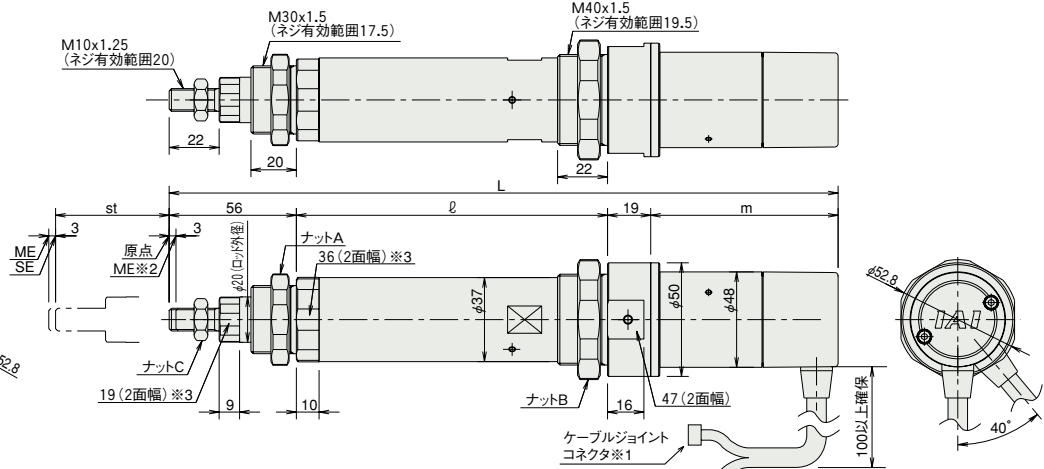
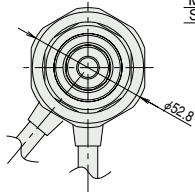
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

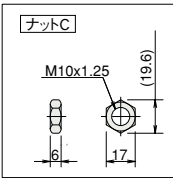
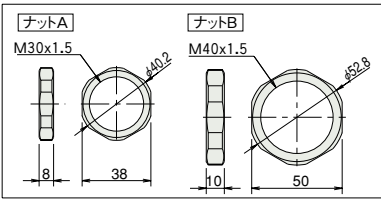
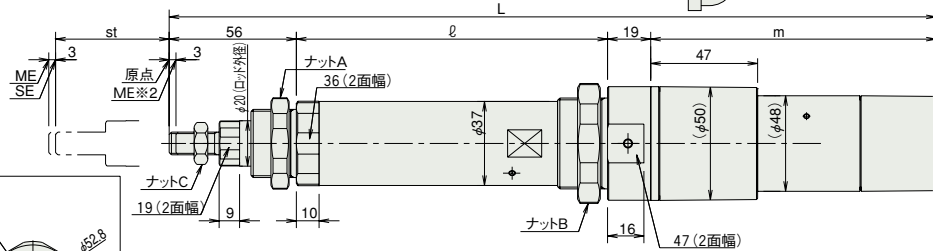
【ブレーキ無仕様】

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外の外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W 292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W 307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ	137	187	237	287	337	487
m	20W 80.5					
	30W 95.5					
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCS2-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W 335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W 350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ	137	187	237	287	337	487
m	20W 123.5					
	30W 138.5					
質量 (kg)	1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

③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-CA-20①-NP-2-② SCON-CA-30D①②-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126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①②-NP-2-②	パルス列入力にて制御可能	(-)				→ P577
プログラム制御1-2軸タイプ			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-①-1-20①-N1-EEE-2-② XSEL-②-1-30D①②-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587

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



# RCS2-RA5C

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

■型式項目	RCS2	-	RA5C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm	8:8mm	50:50mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照								
A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W	16:16mm	4:4mm	300:300mm (50mmピッチ毎設定)	SSEL XSEL-P/Q	X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル									

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



高加減速対応

(※ 1)

(※ 1) 60W 全機種と 100W リード 4 は除く

技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は標準仕様で 0.3G (リード 4 は 0.2G)、高加減速仕様は 1G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	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	—	—	—	—

### 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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—

(※ 1) 60W 全機種と 100W リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



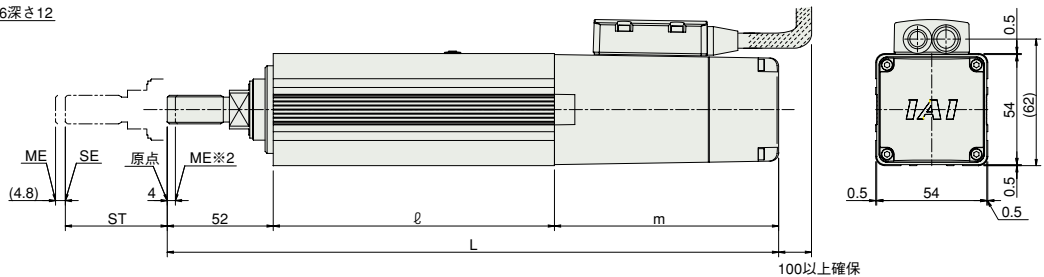
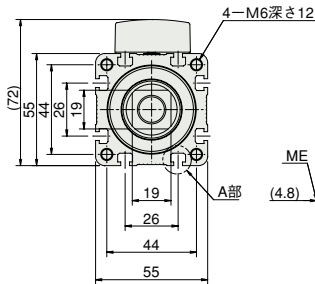
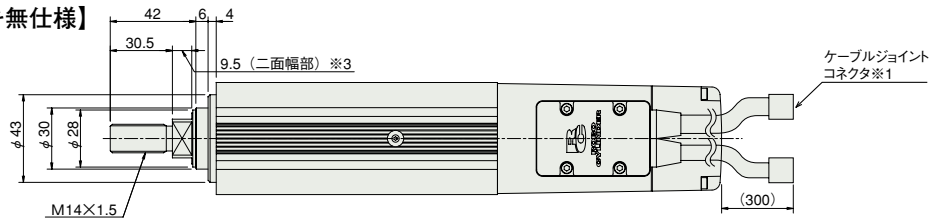
※ RA5C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド  
※3 2 面幅の向きは製品によって異なります。

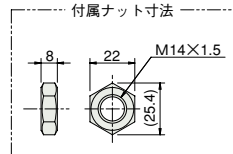
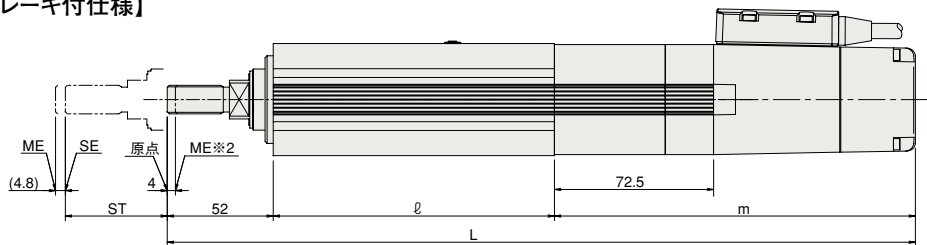
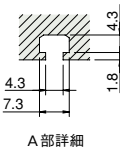
特注対応のご案内 巻末 P.9

**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外の外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	282	332	382	432	482	532
	100W	300	350	400	450	500	550
ℓ	60W	138	188	238	288	338	388
	100W	92					
m	60W	110					
	100W	110					
質量 (kg)	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	

RCS2-RA5C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
ℓ	60W	138	188	238	288	338	388
	100W	164.5					
m	60W	182.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	

③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-CA-60①-NP-2-④ SCON-CA-100①②-NP-2-④	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 314VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-④ SSEL-C-1-100①②-NP-2-④	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-①-1-60①-N1-EEE-2-④ XSEL-①-1-100①②-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。  
※②は高加速減速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。  
※④は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V) が入ります。  
※①②は XSEL のタイプ名 (J / K / P / Q) が入ります。  
※④は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V / 3: 三相 200V) が入ります。

# RCS2-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径φ 37mm 200Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目 **RCS2-RA4D** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W  
30:サーボモータ 30W

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

50:50mm  
300:300mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション  
価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 10mm 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
ロッド径	φ 20mm
ロッド不回転精度	± 1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.9

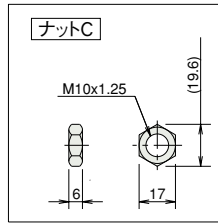
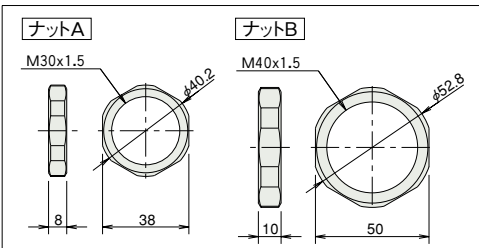
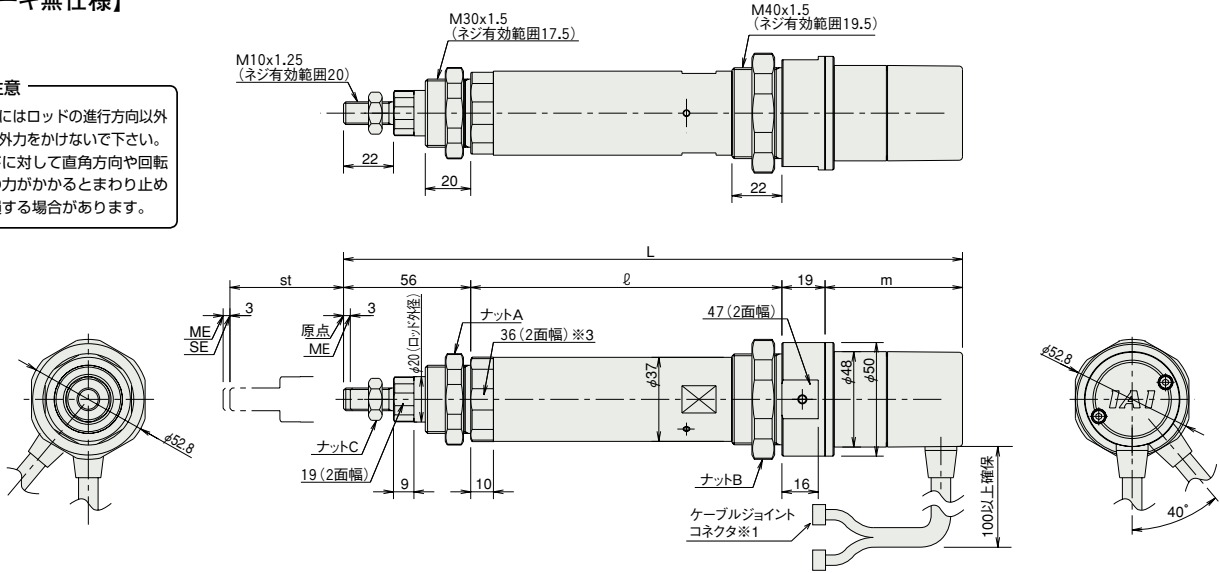
2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ	137	187	237	287	337	487	
	20W	58.5					
m	30W	73.5					
	質量 (kg)	1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCS2-RA4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

③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-CA-20①-NP-2-① SCON-CA-30D①-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-① SSEL-C-1-30D①-NP-2-①	パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ			プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				→ P577
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-20①-N1-EEE-2-④ XSEL-①-1-30D①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCS2-SRA7BD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 75mm 200V サーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目 **RCS2-SRA7BD-I**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I							
I:インクリメンタル仕様		60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- (1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (3) 繰返し位置決め精度、ロストモーションを必要とする場合は、ロッドの回転を規制する必要があります。よってガイド付きタイプを選定するか、お客様にてガイドを追加してください。
- (4) 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
- (5) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量		最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SRA7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	2	0.35	2.5	1	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRA7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	5	0.25	5	2.5	127	
RCS2-SRA7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	10	0.15	10	5	254	
RCS2-SRA7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	3.5	0.4	5	1.5	103	
RCS2-SRA7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	9	0.3	10	4.5	207	
RCS2-SRA7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	19.5	0.2	20	9	414	
RCS2-SRA7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	6.5	0.4	7.5	3	157	
RCS2-SRA7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	14.5	0.3	17.5	7	314	
RCS2-SRA7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	22.5	0.2	27.5	11	628	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		
	モータ W 数		
	60W	100W	150W
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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
ロッド先端延長仕様	RE	→巻末 P35	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

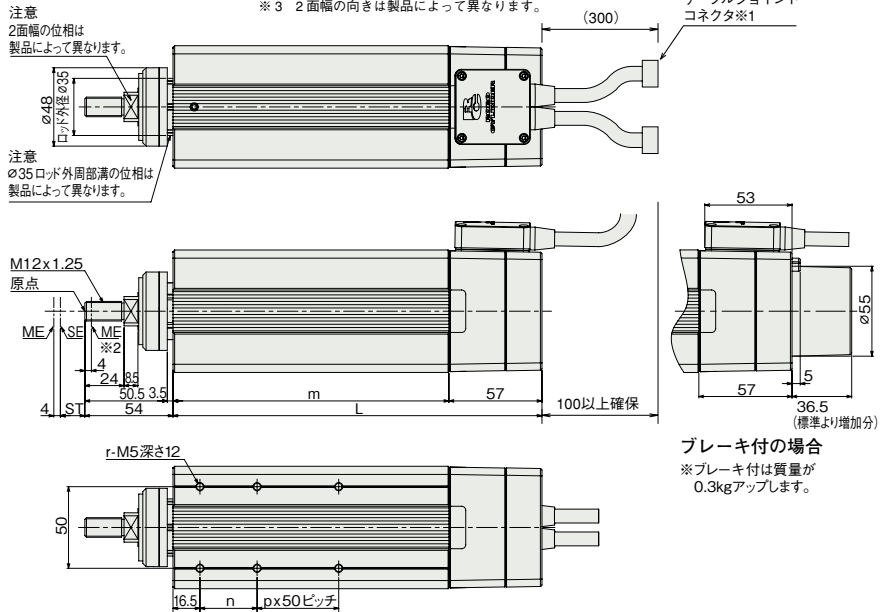
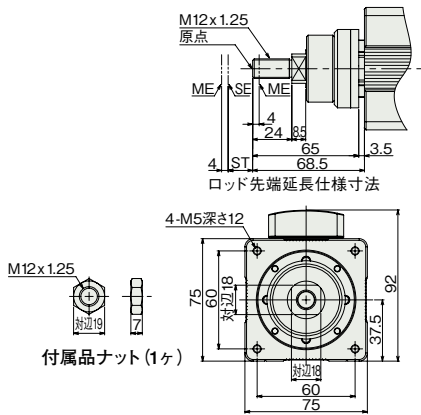
2次元  
CAD

※ SRA7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので  
ご注意ください。

特注対応のご案内

☞ 巻末P.9

- ※ 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※ 2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ST: ストローク  
SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド
- ※ 3 2 面幅の向きは製品によって異なります。



**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326
	100W	133	176	226	276	326
	150W	145	176	226	276	326
m	60W	69	119	169	219	269
	100W	76	119	169	219	269
	150W	88	119	169	219	269
n	25	35	35	35	35	35
p	0	0	1	2	3	4
r	4	4	6	8	10	12
質量 (kg)	60W	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6
	100W	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8
	150W	2.9	3.3	3.9	4.4	5.0

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-①I-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 408VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ	パルス列入力にて制御可能	(-)						
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-①I-NP-2-② XSEL-④-1-①I-N1-EEE-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			プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000 点	-	→ P587		

ご注意 XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはSRA7BDタイプは接続できませんのでご注意ください。

※ SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※ ①はモータ W 数 (60/100/150) 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。  
※ ④は XSEL のタイプ名 (J / K / P / Q) が入ります。  
※ ⑤は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V / 3: 三相 200V) が入ります。

# RCS2-RA4R

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

■型式項目 **RCS2-RA4R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W  
30:サーボモータ 30W

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

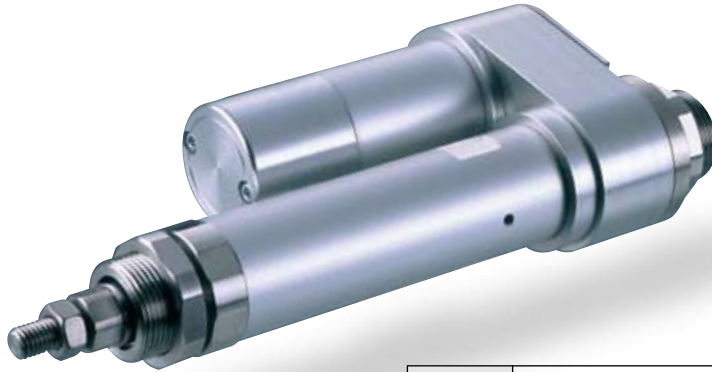
50:50mm  
300:300mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション  
価格表参照

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



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

## 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-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (前)	FL	→巻末 P27	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)



# RCS2-RA5R

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

■型式項目 **RCS2 - RA5R -**  - **60** -  -  -  -  -

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

60: サーボモータ 60W

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

50:50mm  
↓  
300:300mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション価格表参照  
※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



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

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

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)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

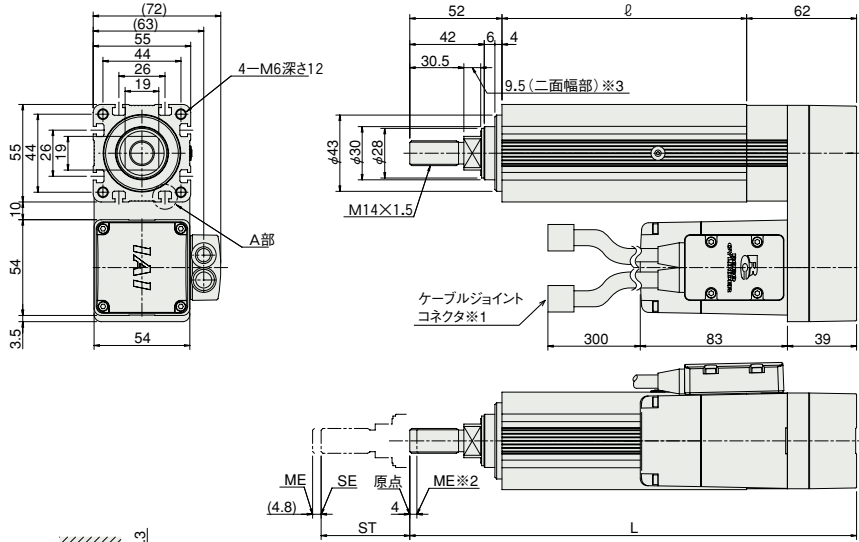
※ RA5R タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので  
ご注意ください。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

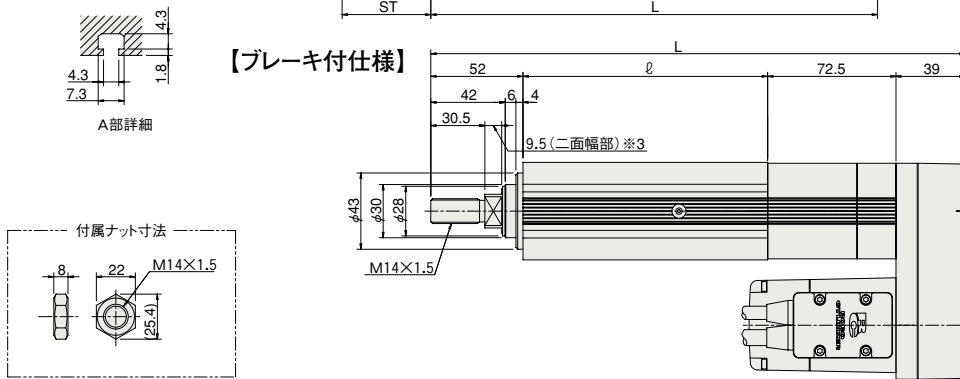
特注対応のご案内

巻末 P.9

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



ご注意  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5R (ブレーキなし)

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

RCS2-RA5R (ブレーキ付き)

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

③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-CA-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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
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				
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	20000 点	-	→ P587			

※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 XSEL のタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。  
※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相 200V/3:三相 200V) が入ります。



# RCS2-RA13R

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

■型式項目 **RCS2 - RA13R -**  **- 750 -**  **-**  **- T2 -**

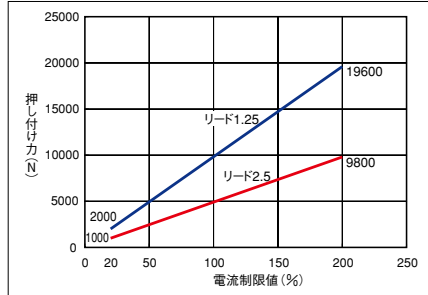
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様 750:サーボモータ 750W 2.5:2.5mm 50:50mm T2:SCON N:無し  
A:アプソリュート仕様 1.25:1.25mm 100:100mm S:3m P:1m M:5m  
200:200mm (50mm 毎設定) X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

下記オプション価格表参照  
※モータ折返し方向、ケーブル取出位置は、必ずいずれかの記号をご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

### ■押し付け力と電流制限値の相関図

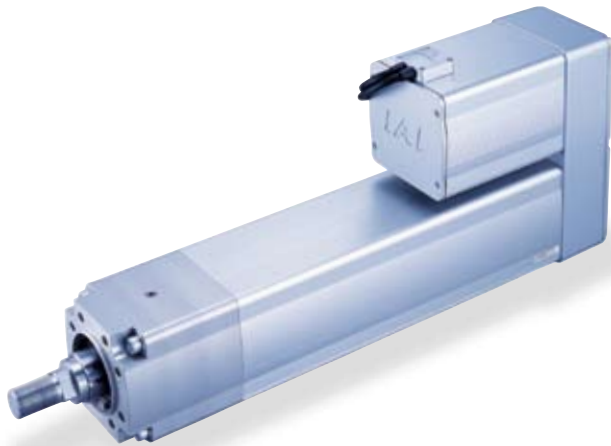


- 注意:
- 押し付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
  - 電流制限値が低いと押し付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
  - 押し付け動作時の移動速度は 10 mm/s 固定となります。グラフは 10 mm/s で押し付けた時のもので、速度が変わると押し付け力は低下しますのでご注意ください。
  - 動作条件によっては、モータの温度上昇により押し付け力が低下する場合があります。

※押し付け時の電流制限値が70%以下の場合には連続押し付けが可能です。71%以上は押し付け時間の制限があります。詳細は巻末-71の選定の目安をご参照下さい。



- (1) 押し付け動作を行なう場合、設定した押し付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、定格推力より小さい必要があります。詳細は選定資料(→巻末P71)をご参照ください。
- (2) 可搬質量はリード2.5が加速度0.02G、リード1.25が加速度0.01Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- (4) ブレーキ付(オプション)の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキボックス(付属品 P248 参照)が必要となります。



技術資料 巻末P.5

### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

※水平可搬質量は外付ガイド併用の場合です。

#### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アプソリュート	
	1tタイプ (リード2.5)	2tタイプ (リード1.25)	1tタイプ (リード2.5)	2tタイプ (リード1.25)
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(ブレーキボックス付)	B	→ P248	—
ブレーキ(ブレーキボックス無)	BN	→ P248	—
モータ上側折り返し	MT1/MT2/MT3	→ P248	—
モータ右側折り返し	MR1/MR2	→ P248	—
モータ左側折り返し	ML1/ML3	→ P248	—
フランジ	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—

### ■アクチュエータ仕様

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

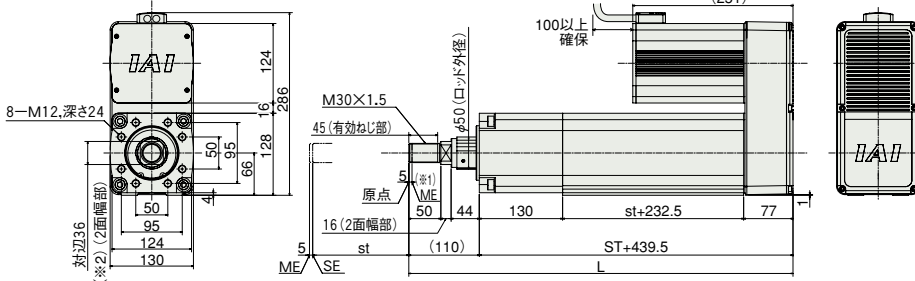
(※ 1)押し付け回数は最大押し付け力・押し付け移動量 1mm で動作させた場合です。

寸法図

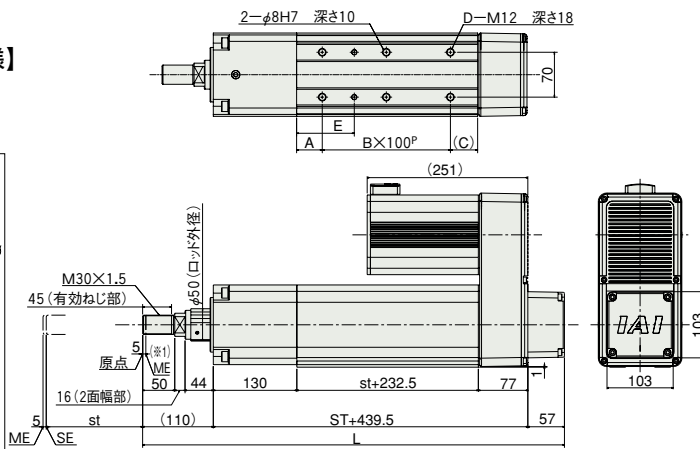
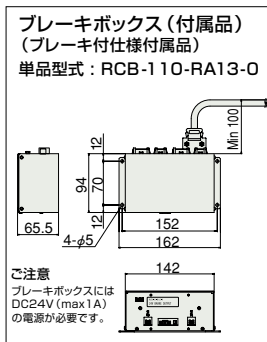
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



特注対応のご案内 巻末P.9

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末P.9をご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ※3. 2面幅の向きは製品によって異なります。

SE:ストロークエンド  
ME:メカエンド

ご注意

ブレーキ付仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ付仕様のアクチュエータ本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択下さい。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA13R (ブレーキなし)

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

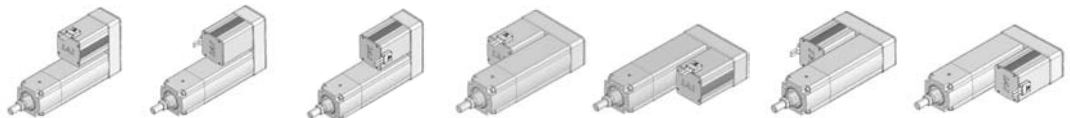
RCS2-RA13R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200
L	656.5	706.5	756.5	806.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
質量 (kg)	35	36	37	38

モータ折返し方向/ケーブル取出位置 (オプション)

ご注意

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



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モータ折返し方向	上側 (標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側 (標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-750①-NP-2-2	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 200V	最大 1569VA ※1 軸仕様 750W 動作の場合	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				

※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テフル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/A MEC

PSEP/A SEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

# RCS2-RGS4C

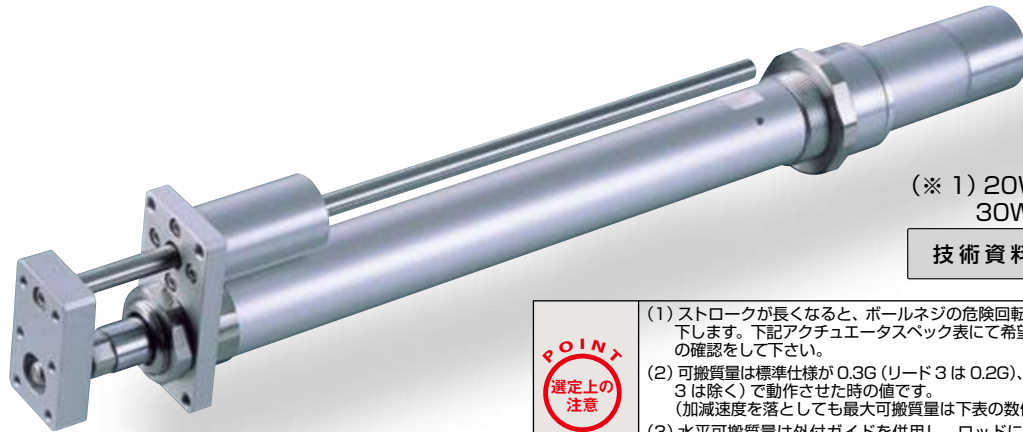
ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径φ37mm 200V サーボモータ カップリング仕様

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

\*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

## 高加減速対応

(※ 1)



(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P81)をご参照下さい。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

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

#### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

#### アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



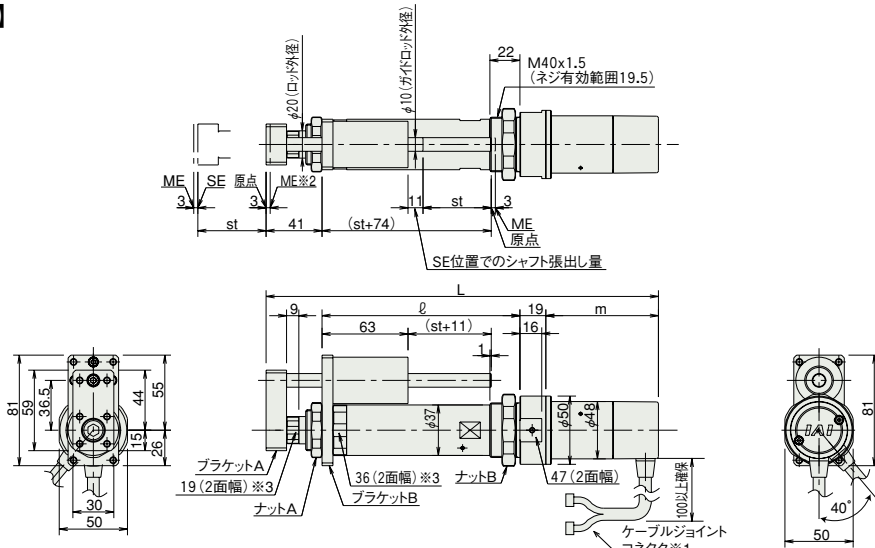
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

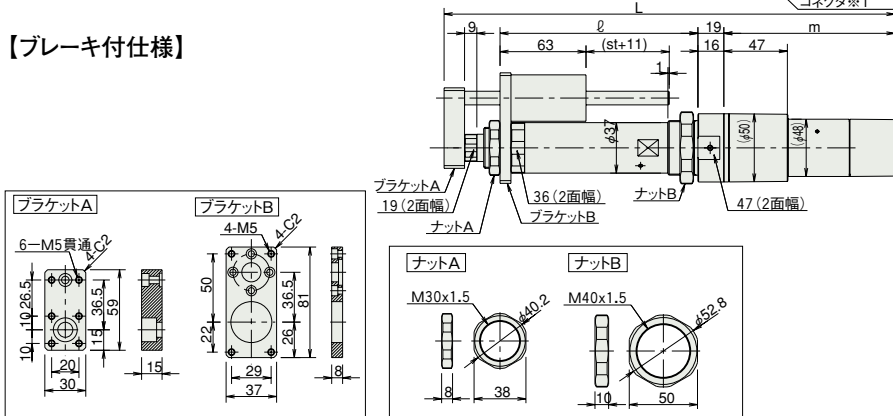
特注対応のご案内



【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4C (ブレーキなし)								
ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395	
	30W	80.5						
m	20W	95.5						
	30W							
質量 (kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4		

RCS2-RGS4C (ブレーキ付き)								
ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395	
	30W	123.5						
m	20W	138.5						
	30W							
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6		

③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-CA-20①-NP-2-② SCON-CA-30D①②-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 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①②-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				→ P577
プログラム制御 1-6軸タイプ				XSEL-V-1-20①-N1-EEE-2-② XSEL-V-1-30D①②-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点		

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

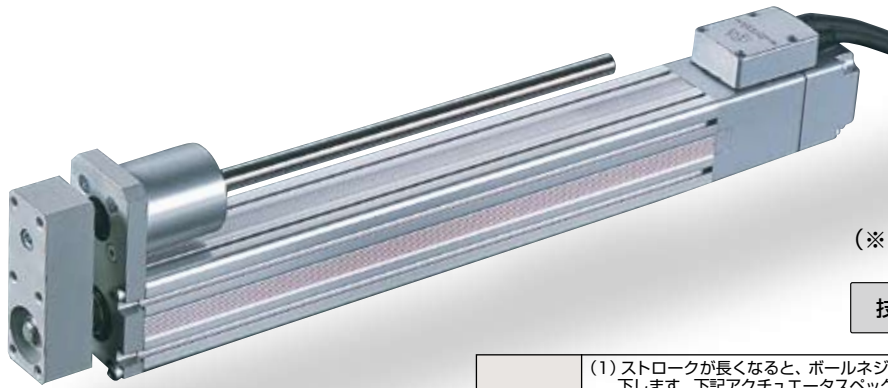


# RCS2-RGS5C

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

型式項目	RCS2	-	RGS5C	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm	8:8mm	50:50mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照										
A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W	4:4mm	300:300mm (50mmピッチ毎設定)	SSEL XSEL-P/Q	X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル												

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



**高加減速対応**

(※ 1)

(※ 1) 60W 全機種と 100W リード 4 は除く

技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 4 は 0.2G)、高加減速仕様は 1G (リード 4 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P82)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	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	—	—	—	—

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巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→ P252	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—

(※ 1) 60W 全機種と 100W リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 φ 12mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ 30mm
ロッド不回転精度	± 0.1 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

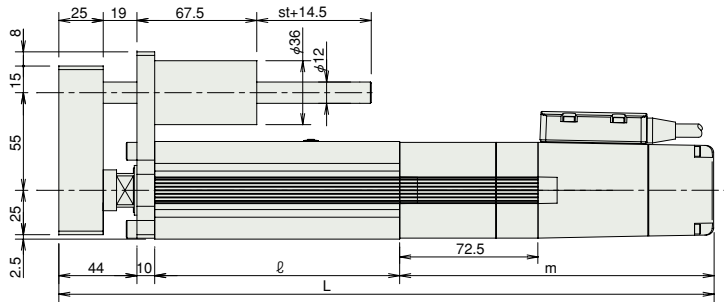
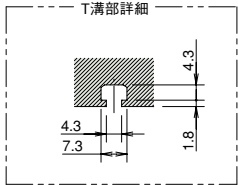
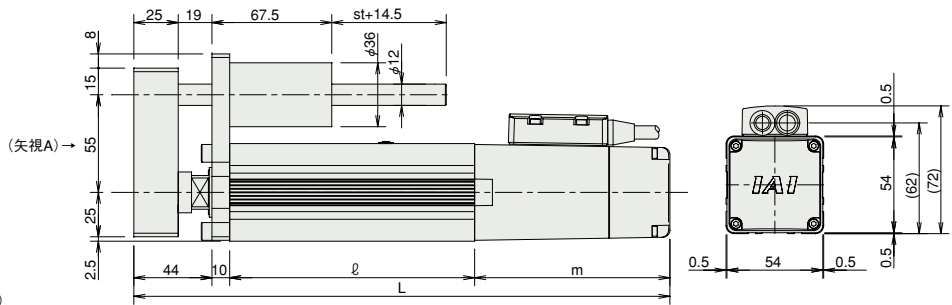
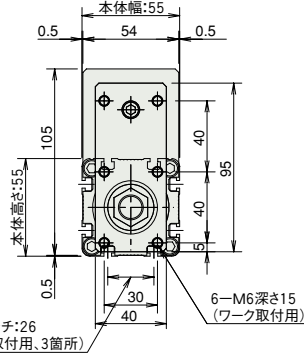
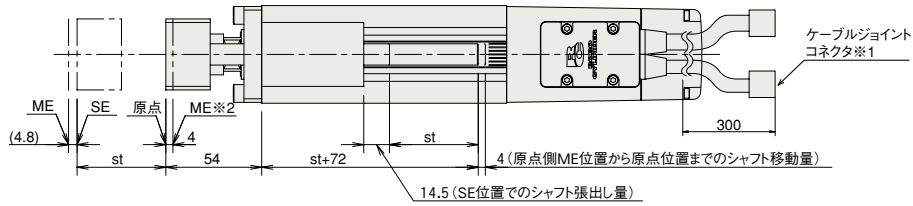
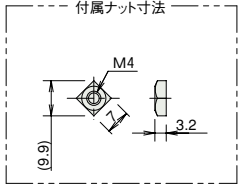
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



※ RGS5Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



(標準) 上取付

GS4 左取付 本体 GS2 右取付

GS3 下取付

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS5C (プレーキなし)

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

RCS2-RGS5C (プレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	624.5
ℓ	138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5				
	100W	182.5				
質量 (kg)	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

③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-CA-60①-NP-2-② SCON-CA-100①②-NP-2-③	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 314VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60①-NP-2-② SSEL-C-1-100①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P577
プログラム制御 1-6軸タイプ			XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-100①②-N1-EEE-2-⑥	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 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。  
※②は高加速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。  
※③は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
※④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。  
※⑤は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCS2-RGS4D

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

■型式項目 **RCS2-RGS4D** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ20W  
30:サーボモータ30W

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

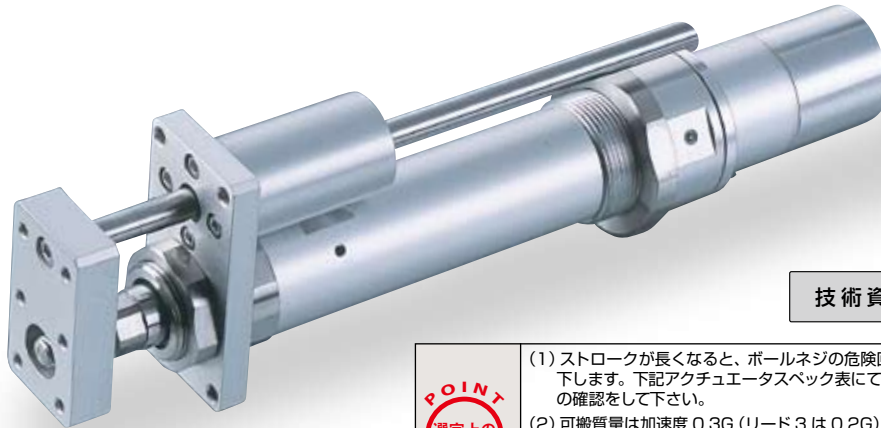
50:50mm  
300:300mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション  
価格表参照

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P82)をご参照下さい。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末39ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

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

寸法図

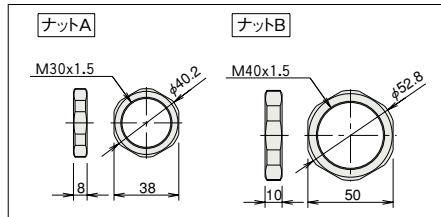
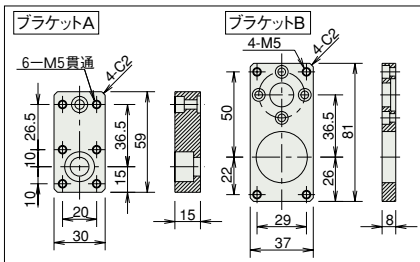
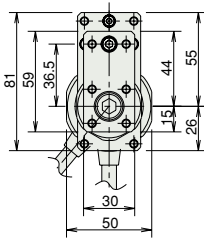
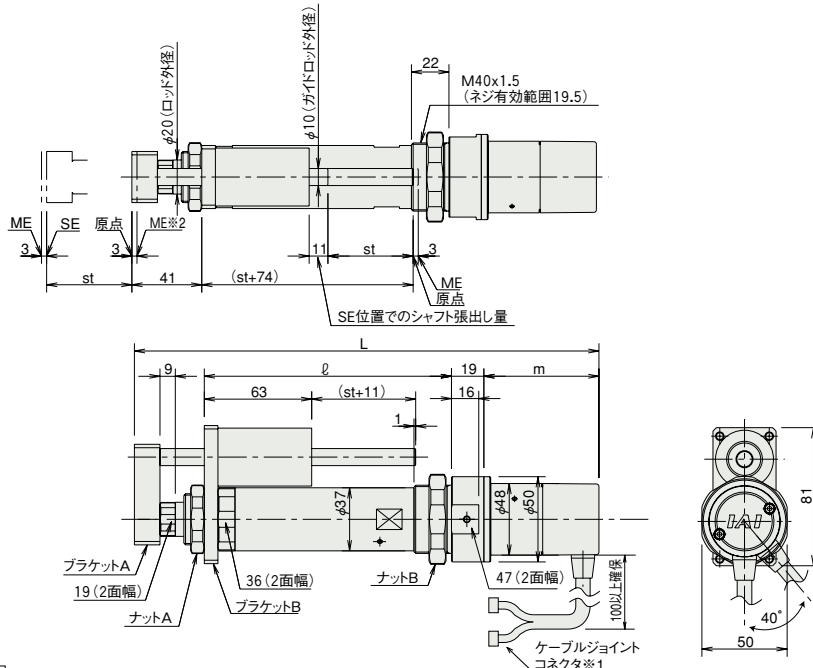
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4D (ブレーキなし)		ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	528.5
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395	395
	30W				58.5			
m	20W				73.5			
	30W							
質量 (kg)		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	

RCS2-RGS4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

③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-CA-20①-NP-2-① SCON-CA-30D①-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御1-2軸タイプ			SSEL-C-1-20①-NP-2-① SSEL-C-1-30D①-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能				
プログラム制御1-6軸タイプ	XSEL-①-1-20①-N1-EEE-2-① XSEL-①-1-30D①-N1-EEE-2-①	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587	

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCS2-SRGS7BD

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCS2-SRGS7BD-I								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末P82)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量		最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SRGS7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	1.5	0.35	2.5	0.5	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRGS7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	4.5	0.25	5	2	127	
RCS2-SRGS7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	9.5	0.15	10	4.5	254	
RCS2-SRGS7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	3	0.4	5	1	103	
RCS2-SRGS7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	8.5	0.3	10	4	207	
RCS2-SRGS7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	19	0.2	20	8.5	414	
RCS2-SRGS7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	6	0.4	7.5	2.5	157	
RCS2-SRGS7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	14	0.3	17.5	6.5	314	
RCS2-SRGS7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	22	0.2	27.5	10.5	628	

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50	300
16	800	
8	400	
4	200	

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		
	モータ W 数		
	60W	100W	150W
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巻末39ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→ P256	—
ロッド先端延長仕様	RE	→巻末 P35	—

### 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
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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。

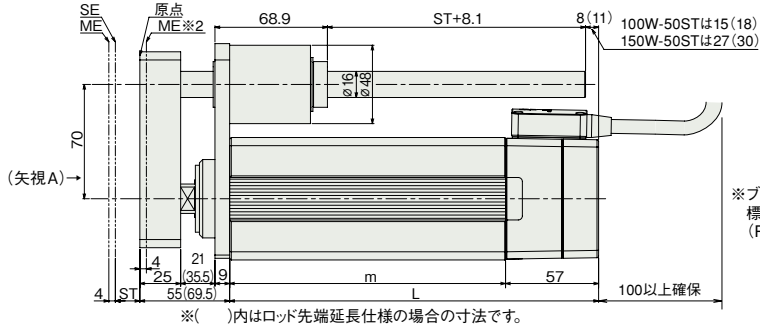
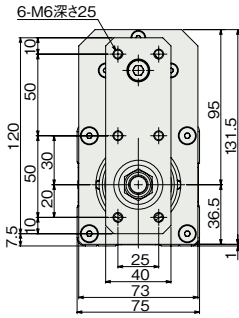
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

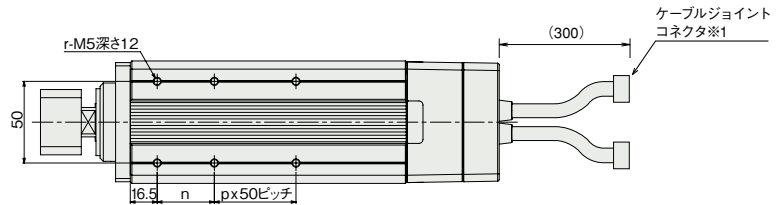
※ SRGS7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

ご注意

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



※( )内はロッド先端延長仕様の場合の寸法です。



ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量 (kg)	60W	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	100W	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	150W	4	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-①I-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 408VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-①I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-①-1-①I-N1-EEE-2-①	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			-	→ P587

ご注意 XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはSRGS7BDタイプは接続できませんのでご注意ください。

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。  
※①はモータW数(60/100/150)が入ります。  
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。  
※①はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。  
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

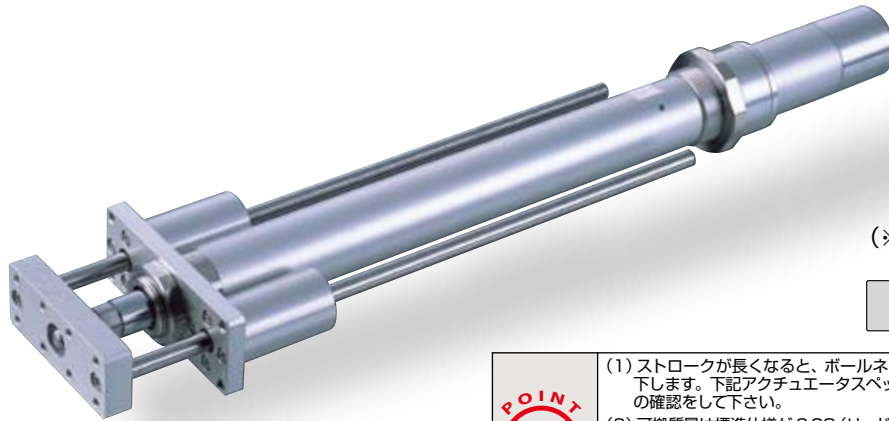


# RCS2-RGD4C

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

■型式項目	RCS2	-	RGD4C	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様		20:サーボモータ 20W		12:12mm 6:6mm		50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

\*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



高加減速対応

(※ 1)

(※ 1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

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

アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

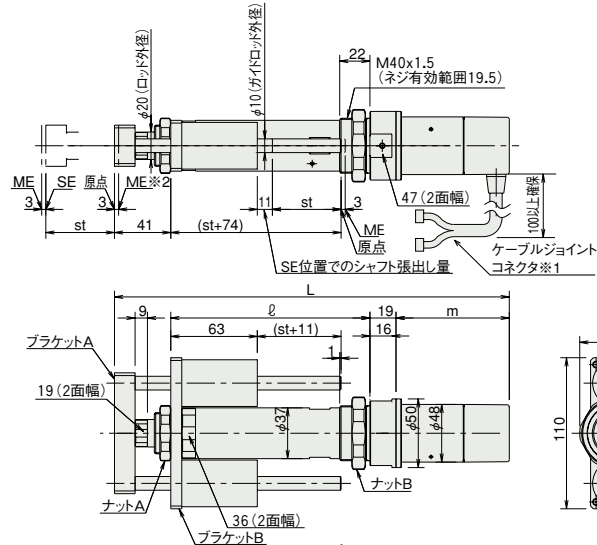
www.iai-robot.co.jp



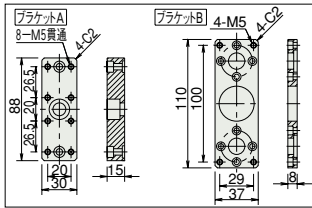
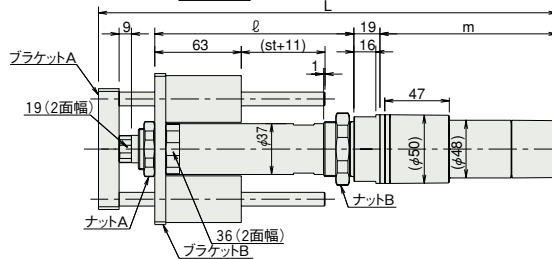
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末P.9

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C (ブレーキなし)								
ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395	
	30W	80.5						
m	20W	80.5						
	30W	95.5						
質量 (kg)		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	

RCS2-RGD4C (ブレーキ付き)								
ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	
ℓ	20W	145	195	245	295	345	395	
	30W	123.5						
m	20W	123.5						
	30W	138.5						
質量 (kg)		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	

③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-CA-20①-NP-2-② SCON-CA-30D①②-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 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①②-NP-2-②	パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ			プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				→ P577
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-20①-N1-EEE-2-② XSEL-①-1-30D①②-N1-EEE-2-②	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587

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

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

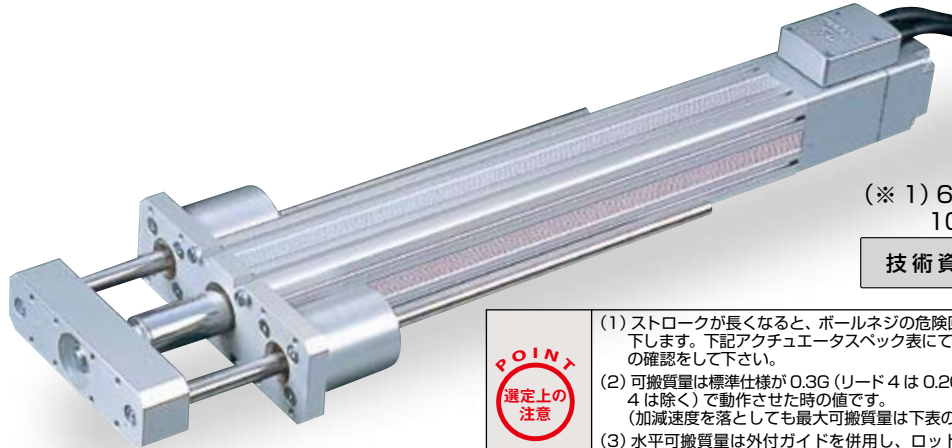
# RCS2-RGD5C

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

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

\*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

高加減速対応



(※ 1)

(※ 1) 60W 全機種と 100W リード 4 は除く

技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 4 は 0.2G)、高加減速仕様は 1G (リード 4 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGD5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50~300 (50mm 毎)
RCS2-RGD5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGD5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGD5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

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

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	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	—	—	—	—

### 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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応 (※ 1)	HA	→巻末 P32	—

(※ 1) 60W 全機種と 100W リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ12mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.08 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

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

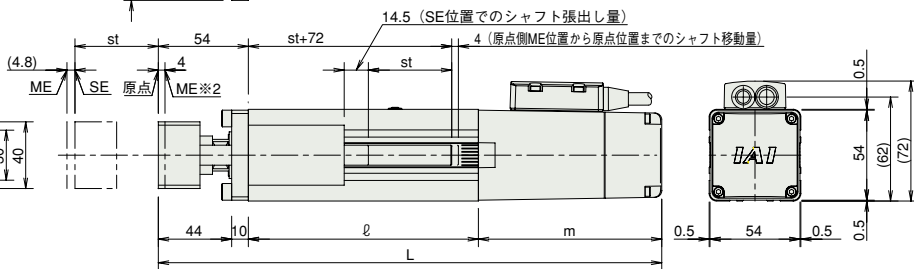
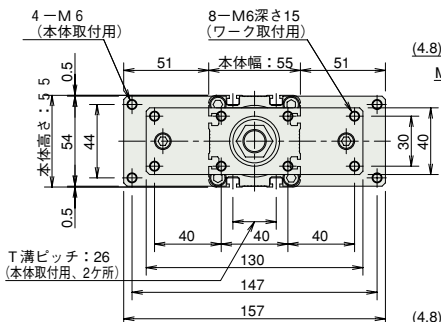
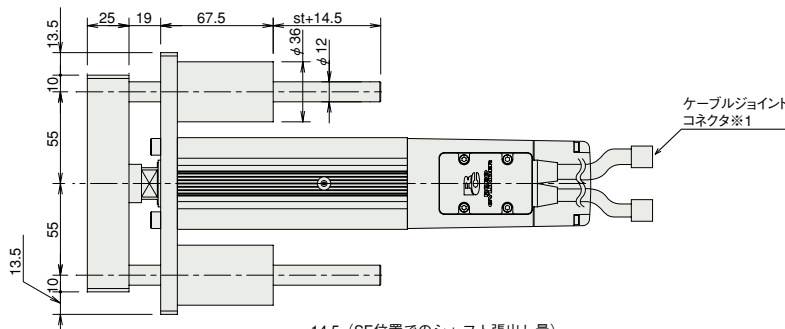
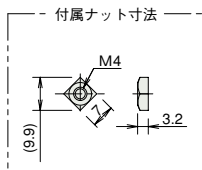
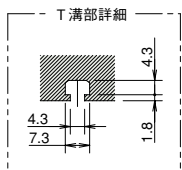
巻末P.9



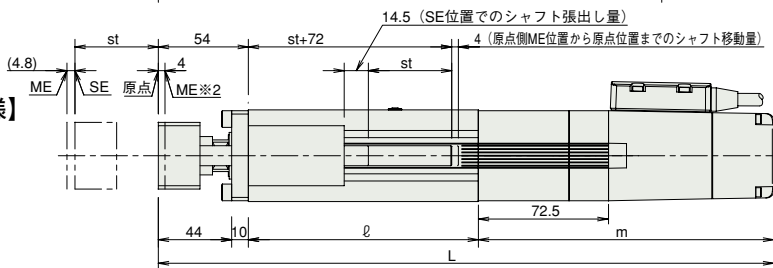
※ RGD5Cタイプは構造上原点逆点仕様は出来ませんのでご注意ください。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD5C (ブレーキなし)

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

RCS2-RGD5C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ	138	188	238	288	338	388	
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)	3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8	

③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-CA-60①-NP-2-② SCON-CA-100①②-NP-2-③	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 314VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ			SSEL-C-1-60①-NP-2-② SSEL-C-1-100①②-NP-2-③	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能				
プログラム制御 1-6軸タイプ	XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-⑤ XSEL-④-1-100①②-N1-EEE-2-⑥	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点	→ P587				

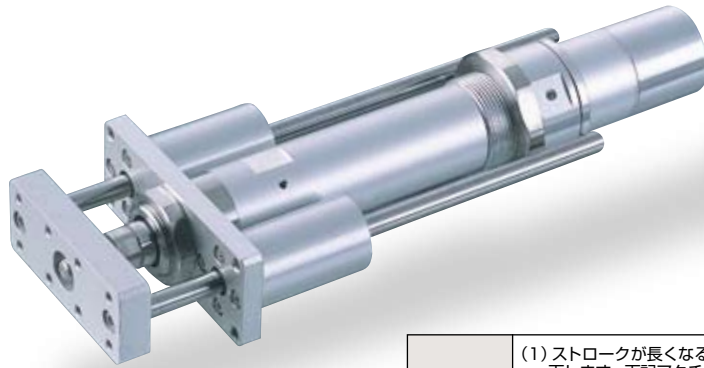
※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。  
※①はエンコーダの種類 (I: インクリ/A: アブソ) が入ります。  
※②は高加減速対応を指定した場合に記号 (HA) が入ります。  
※③は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V) が入ります。  
※④は XSEL のタイプ名 (J / K / P / Q) が入ります。  
※⑤は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V / 3: 三相 200V) が入ります。

# RCS2-RGD4D

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

■型式項目	RCS2-RGD4D	□	□	□	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

### 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)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→巻末 P38	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

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



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

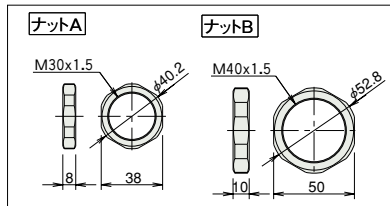
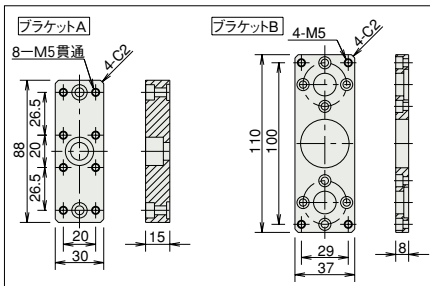
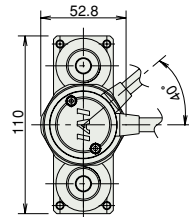
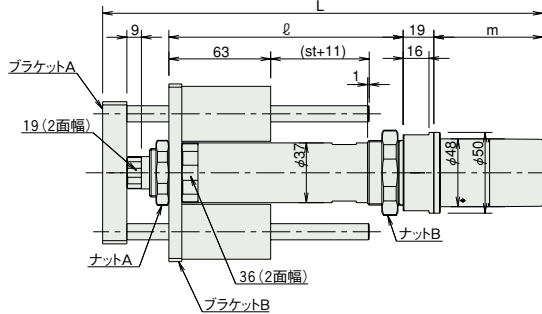
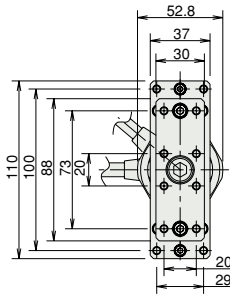
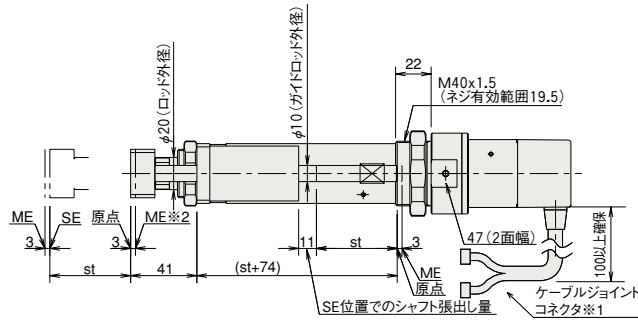
特注対応のご案内

☞ 巻末P.9

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
- ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ	145		195	245	295	345	395
	20W	58.5					
m	73.5						
	30W	73.5					
質量 (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7	

RCS2-RGD4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

③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-CA-20①-NP-2-① SCON-CA-30D①-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-① SSEL-C-1-30D①-NP-2-①	パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ			プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				→ P577
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-20①-N1-EEE-2-④ XSEL-①-1-30D①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587

※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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リアサーボモータ

# RCS2-SRGD7BD

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅 75mm 200Vサーボモータ 全長ショートタイプ

■型式項目	RCS2	-SRGD7BD-	I	-	-	-	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション			
		I:インクリメンタル 仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照			

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5



- (1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量		最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SRGD7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	1	0.35	2.5	(不可)	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRGD7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	4	0.25	5	1.5	127	
RCS2-SRGD7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	9	0.15	10	4	254	
RCS2-SRGD7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	2.5	0.4	5	0.5	103	
RCS2-SRGD7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	8	0.3	10	3.5	207	
RCS2-SRGD7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	18.5	0.2	20	8	414	
RCS2-SRGD7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	5.5	0.4	7.5	2	157	
RCS2-SRGD7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	13.5	0.3	17.5	6	314	
RCS2-SRGD7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	21.5	0.2	27.5	10	628	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		
	モータ W 数		
	60W	100W	150W
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巻末 39 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→巻末 P25	—
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→ P256	—
ロッド先端延長仕様	RE	→巻末 P35	—

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

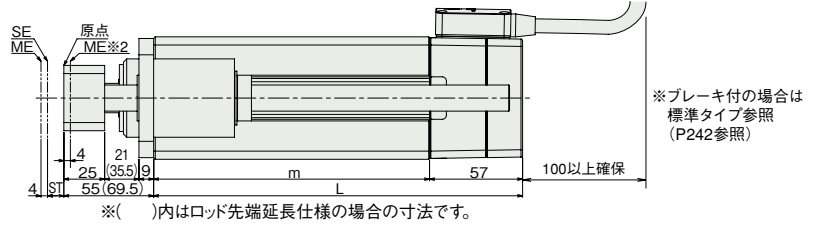
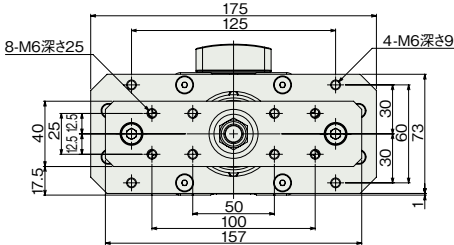
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元 CAD

※ SRGD7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



※( )内はロッド先端延長仕様の場合の寸法です。

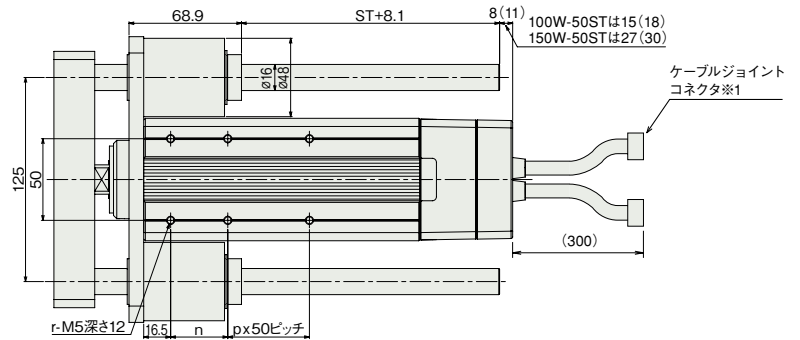
ご注意

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

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。

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

ST:ストローク  
SE:ストロークエンド  
ME:メカエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n	25	35	35	35	35	35	
p	0	0	1	2	3	4	
r	4	4	6	8	10	12	
質量 (kg)	60W	4.3	5	5.7	6.4	7.2	7.9
	100W	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8
	150W	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2

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
ポジションモード		SCON-CA-①I-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 408VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-①I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-①-1-①I-N1-EEE-2-①	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587

ご注意 XSEL-P/Qタイプコントローラの5軸/6軸にはSRA7BDタイプは接続できませんのでご注意ください。

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。  
※①はモータW数(60/100/150)が入ります。  
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。  
※②はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。  
※③は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

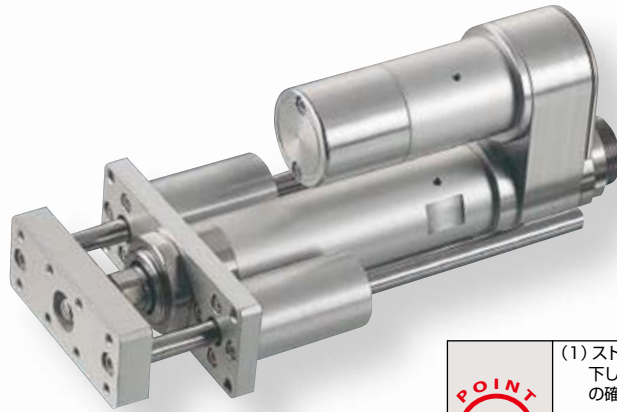
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

# RCS2-RGD4R

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

■型式項目	RCS2-RGD4R	□	□	□	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末 P83)をご参照下さい。

### アクチュエータ仕様

#### ■リードと可搬質量

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

#### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	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巻末 39 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	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
フランジ金具 (後)	FLR	→巻末 P28	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート	RP	→巻末 P35	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページより  
ダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



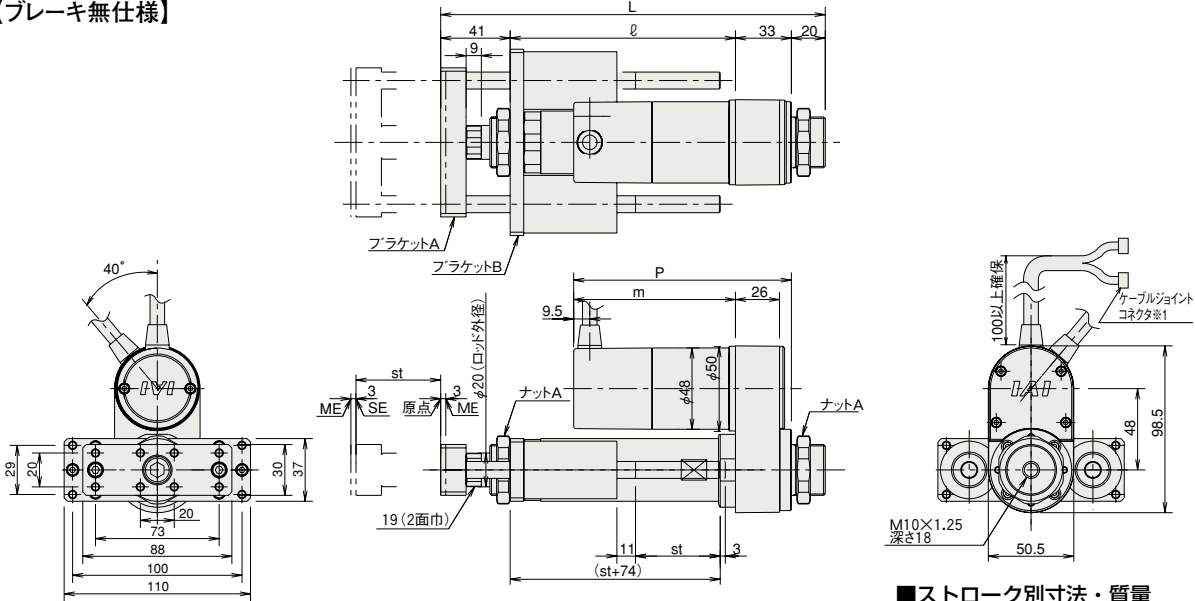
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

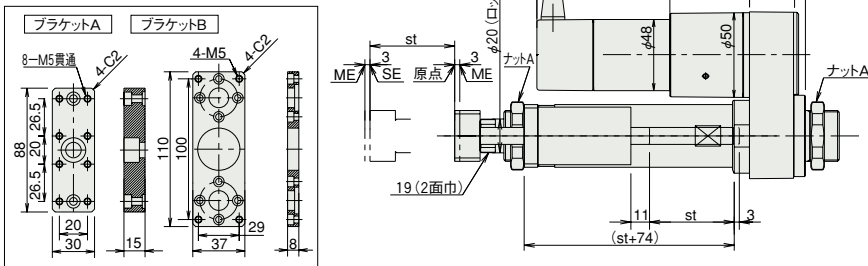
特注対応のご案内

☞ 巻末P.9

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4R (ブレーキなし)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量 (kg)		1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0

RCS2-RGD4R (ブレーキ付き)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量 (kg)		2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

③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-CA-20①-NP-2-② SCON-CA-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 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				→ P577
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-③-1-20①-N1-EEE-2-④ XSEL-③-1-30D①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587

※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。