

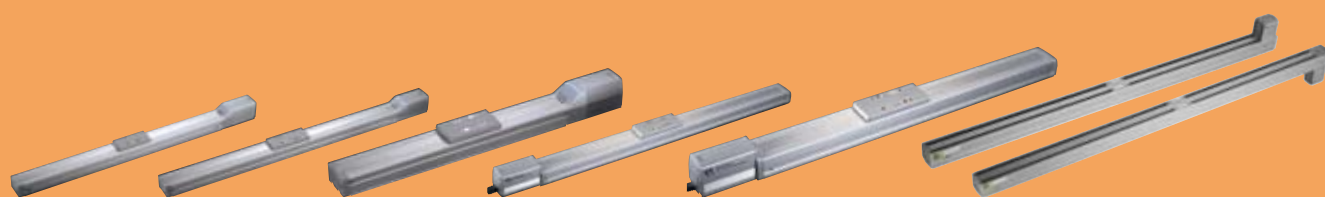


# スライダタイプ

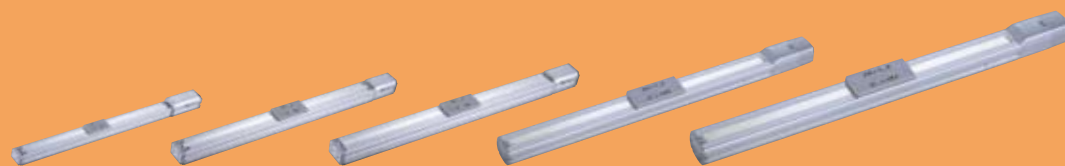
RCP3      RCA2  
 RCP2      RCA  
 ERC2      RCS2



RCP3-SA2   RCP3-SA3   RCP3-SA4   RCP3-SA5   RCP3-SA6   ERC2-SA



RCP2-SA5   RCP2-SA6   RCP2-SA7   RCP2-SS7   RCP2-SS8   RCP2-BA7



RCA-SA4   RCA-SA5   RCA-SA6   RCS2-SS7   RCS2-SS8

<b>RCP3 series</b>  パルスモータタイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅 22mm	RCP3-SA2AC	<b>3</b>
			幅 28mm	RCP3-SA2BC	<b>5</b>
			幅 32mm	RCP3-SA3C	<b>7</b>
			幅 40mm	RCP3-SA4C	<b>9</b>
			幅 50mm	RCP3-SA5C	<b>11</b>
			幅 60mm	RCP3-SA6C	<b>13</b>
	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅 22mm	RCP3-SA2AR	<b>15</b>
			幅 28mm	RCP3-SA2BR	<b>17</b>
			幅 32mm	RCP3-SA3R	<b>19</b>
			幅 40mm	RCP3-SA4R	<b>21</b>
			幅 50mm	RCP3-SA5R	<b>23</b>
			幅 60mm	RCP3-SA6R	<b>25</b>

<b>RCP2 series</b> パルスモータ タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅 52mm	RCP2-SA5C	<b>27</b>
			幅 58mm	RCP2-SA6C	<b>29</b>
			幅 73mm	RCP2-SA7C	<b>31</b>
		鉄ベース	幅 60mm	RCP2-SS7C	<b>33</b>
			幅 80mm	RCP2-SS8C	<b>35</b>
			幅 80mm	RCP2-HS8C	<b>37</b>
	モータ折返しタイプ	アルミベース	幅 52mm	RCP2-SA5R	<b>39</b>
			幅 58mm	RCP2-SA6R	<b>41</b>
			幅 73mm	RCP2-SA7R	<b>43</b>
		鉄ベース	幅 60mm	RCP2-SS7R	<b>45</b>
			幅 80mm	RCP2-SS8R	<b>47</b>
			幅 80mm	RCP2-HS8R	<b>49</b>
ベルトタイプ		幅 58mm	RCP2-BA6 / BA6U	<b>51</b>	
		幅 68mm	RCP2-BA7 / BA7U	<b>53</b>	

<b>ERC2 series</b>	スライダタイプ	モータストレートタイプ	幅 58mm	ERC2-SA6C	<b>55</b>
			幅 68mm	ERC2-SA7C	<b>57</b>

<b>RCA2 series</b> 24V サーボモータ タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅 32mm	RCA2-SA3C	<b>59</b>
			幅 40mm	RCA2-SA4C	<b>61</b>
			幅 50mm	RCA2-SA5C	<b>63</b>
			幅 60mm	RCA2-SA6C	<b>65</b>
			幅 32mm	RCA2-SA3R	<b>67</b>
			幅 40mm	RCA2-SA4R	<b>69</b>
			幅 50mm	RCA2-SA5R	<b>71</b>
			幅 60mm	RCA2-SA6R	<b>73</b>

<b>RCA series</b> 24V サーボモータ タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅 40mm	RCA-SA4C	<b>75</b>		
			幅 52mm	RCA-SA5C	<b>77</b>		
			幅 58mm	RCA-SA6C	<b>79</b>		
			ビルドインタイプ	アルミベース	幅 40mm	RCA-SA4D	<b>81</b>
					幅 52mm	RCA-SA5D	<b>83</b>
					幅 58mm	RCA-SA6D	<b>85</b>
	鉄ベース		幅 40mm	RCA-SS4D	<b>87</b>		
			幅 52mm	RCA-SS5D	<b>89</b>		
			幅 58mm	RCA-SS6D	<b>91</b>		
			モータ折返しタイプ	アルミベース	幅 40mm	RCA-SA4R	<b>93</b>
					幅 52mm	RCA-SA5R	<b>95</b>
					幅 58mm	RCA-SA6R	<b>97</b>

<b>RCS2 series</b> 200V サーボモータ タイプ	カップリングタイプ	アルミベース	幅 40mm	RCS2-SA4C	<b>99</b>		
			幅 52mm	RCS2-SA5C	<b>101</b>		
			幅 58mm	RCS2-SA6C	<b>103</b>		
			幅 73mm	RCS2-SA7C	<b>105</b>		
			鉄ベース		幅 60mm	RCS2-SS7C	<b>107</b>
					幅 80mm	RCS2-SS8C	<b>109</b>
	幅 80mm	RCS2-SA4D			<b>111</b>		
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅 52mm	RCS2-SA5D	<b>113</b>		
			幅 58mm	RCS2-SA6D	<b>115</b>		
			モータ折返しタイプ	アルミベース	幅 40mm	RCS2-SA4R	<b>117</b>
					幅 52mm	RCS2-SA5R	<b>119</b>
					幅 58mm	RCS2-SA6R	<b>121</b>
幅 73mm					RCS2-SA7R	<b>123</b>	
鉄ベース		幅 60mm			RCS2-SS7R	<b>125</b>	
		幅 80mm			RCS2-SS8R	<b>127</b>	

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/7-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)

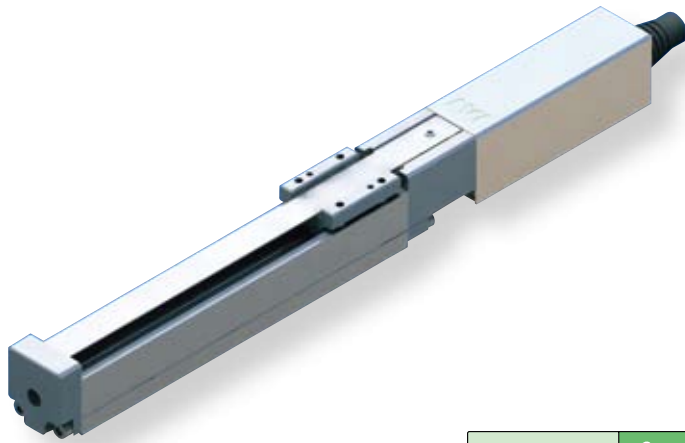
リニア  
サーボ  
モータ

# RCP3-SA2AC

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 22mm バルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	—	SA2AC	—	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		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。

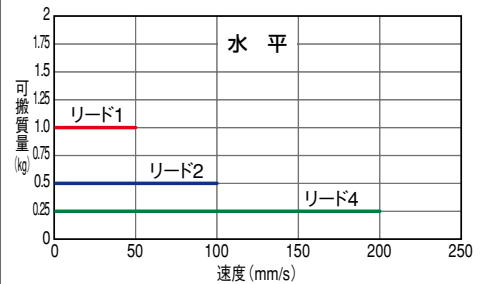


技術資料 巻末 P.5

- 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。
  - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
  - 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、バ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		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	—	± 0.05	25~100 (25mm毎)
RCP3-SA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	—		
RCP3-SA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	—		

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
すべりネジ	4	180 200
	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
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
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	1000万回 (往復回数)

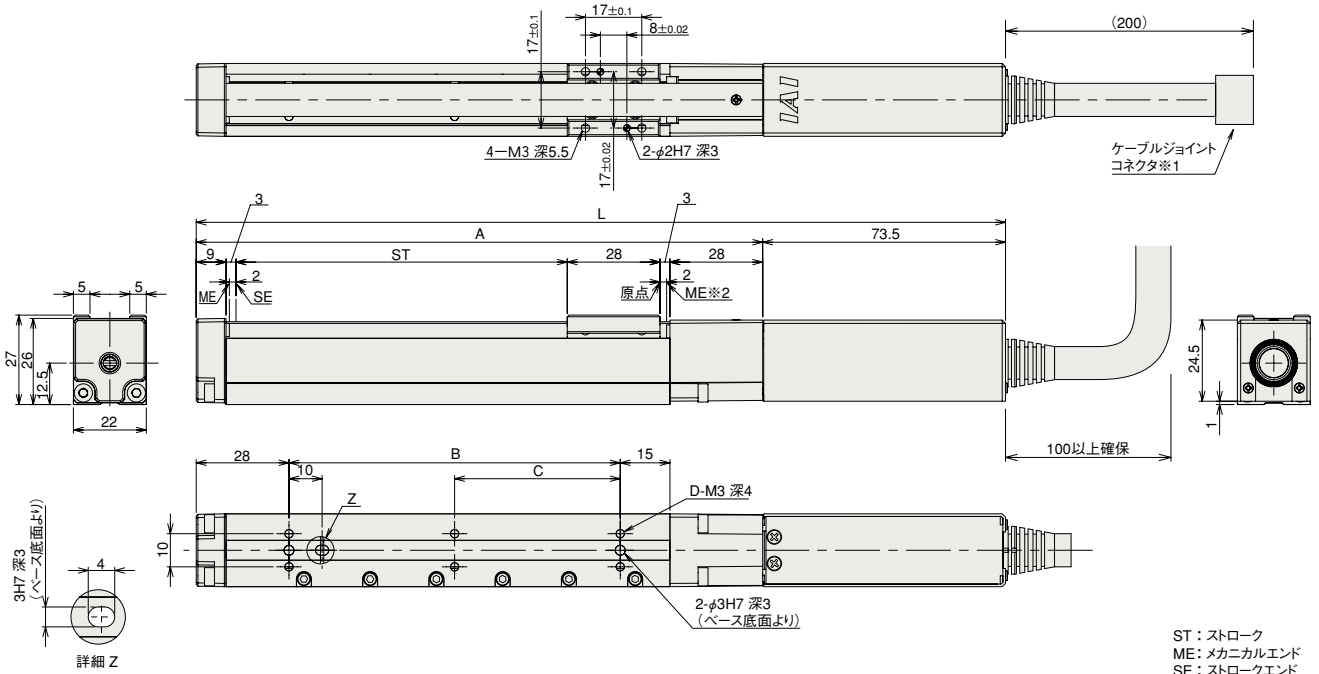
寸法図

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](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。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

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    DC24V	P481 参照   最大 2A	-	→ 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		512点				DC24V	最大 2A	-							
		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					
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0		(-)							DC24V	最大 2A		-	→ P525		
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														
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	64点											DC24V	最大 2A	-
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										768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	1500点													
プログラム制御タイプ		PSSEL-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		→ 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



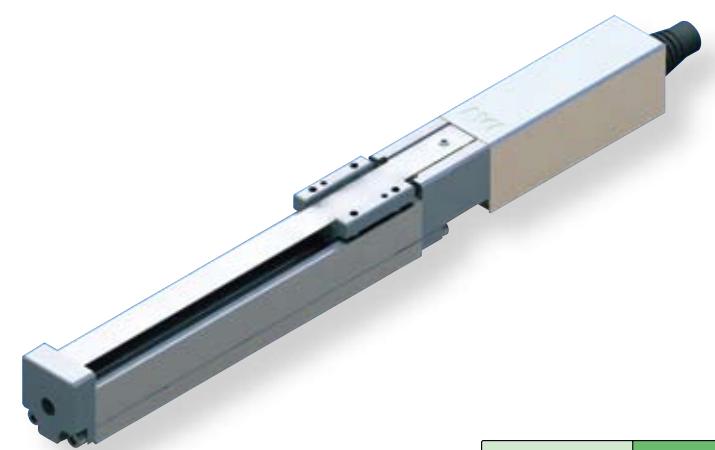
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントロー
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- バルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

# RCP3-SA2BC

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 28mm バルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	—	SA2BC	—	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 ※簡易アップンで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:バルスモータ 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		NM:原点逆仕様		

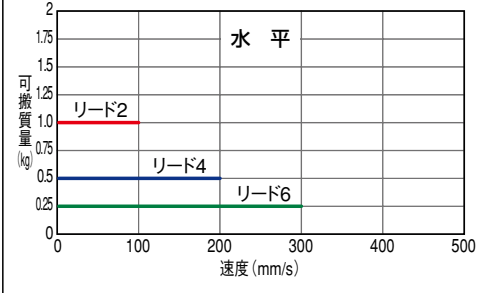
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



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。
  - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
  - 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、バ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								■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		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)			ストローク / リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)	
RCP3-SA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	—	± 0.05	25~150 (25mm毎)	6	180	280	300	
RCP3-SA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	—			4	180	200		
RCP3-SA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	—			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
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
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	1000万回 (往復回数)

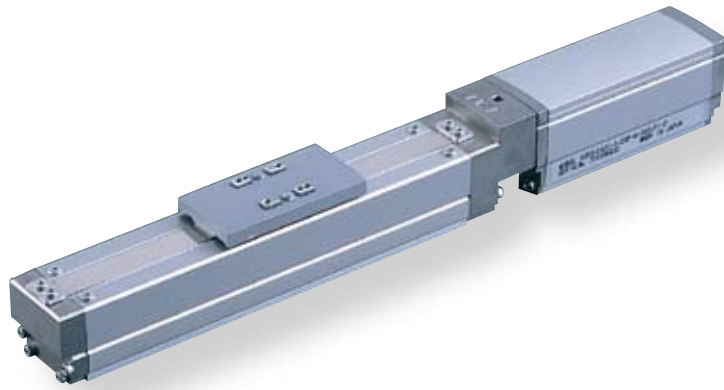


# RCP3-SA3C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目	RCP3	- SA3C	- 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	
			L:インクリメンタル 仕様	28P:パルスモータ 28□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎認定)	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

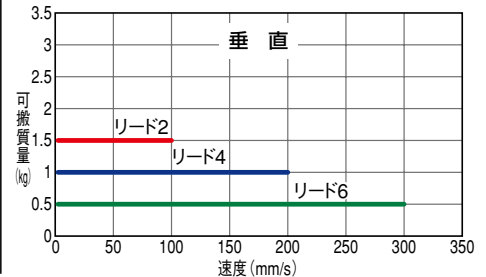
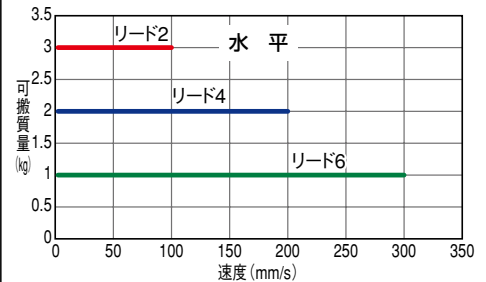
**POINT**  
選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### ■アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA3C-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	15	50~300 (50mm毎)
RCP3-SA3C-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	22	
RCP3-SA3C-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	44	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
6	300
4	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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
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 (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)

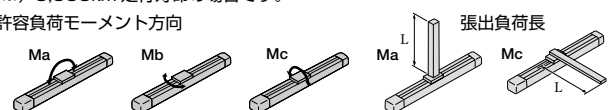
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P25	—
カバー無し	NCO	→巻末 P33	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

#### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N・m Mb:7.1N・m Mc:7.9N・m
動的許容モーメント(*)	Ma:1.96N・m Mb:2.84N・m Mc:3.14N・m
張り出し負荷長	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(\*) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

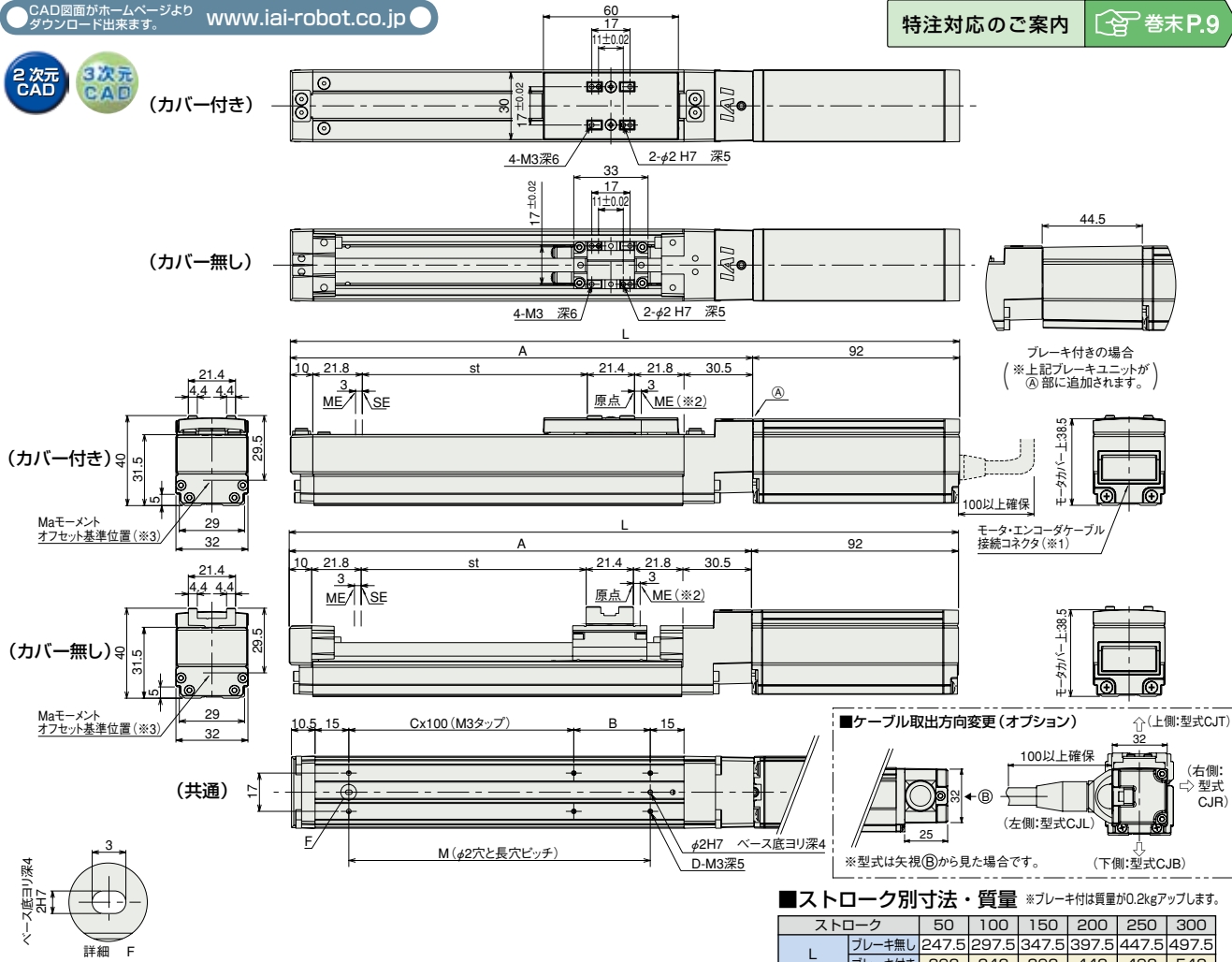


寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://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 (一体型) 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) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5	
B	84	34	84	34	84	34	
C	0	1	1	2	2	3	
D	4	6	6	8	8	10	
M	84	134	184	234	284	334	
質量 (kg)	カバー付き	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1
	カバー無し	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

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-28PI-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-28PI-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-28PI-NP-2-0						
ポジショナータイプ		PCON-C-28PI-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-28PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-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-28PI-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-28PI-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-28P	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-1-28PI-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。

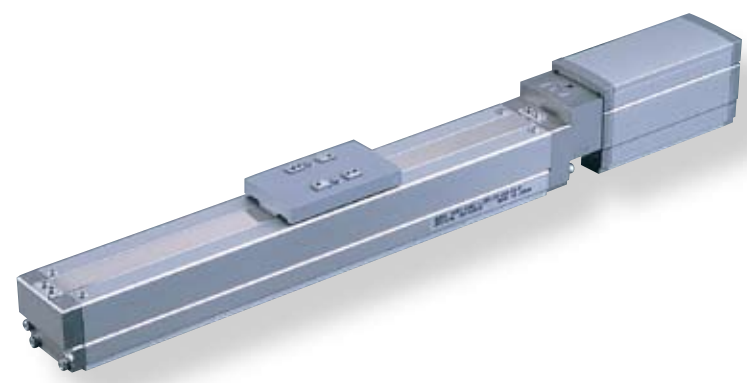
# RCP3-SA4C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCP3-SA4C-I-35P**

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	SA4C	インクリメンタル仕様	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 500:500mm (50mmピッチ指定)	P1:PCON RCON 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。

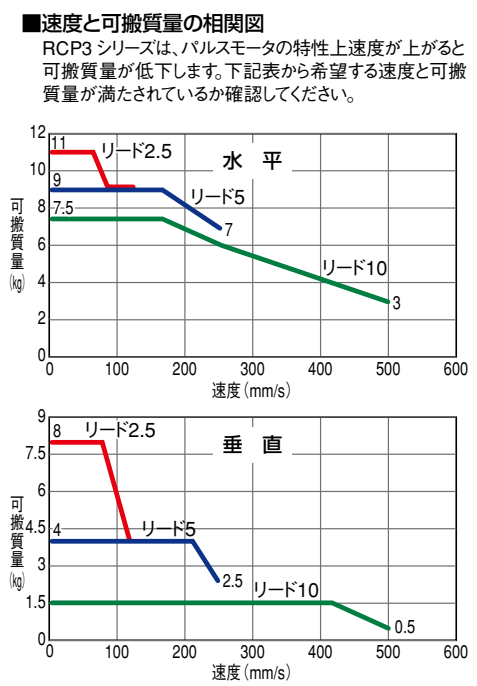


技術資料 巻末 P.5

**POINT** (選定上の注意)

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。

(2) 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。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 P50 の加速度別可搬質量表をご覧ください。



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)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA4C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 7.5	~ 1.5	34	50~500 (50mm毎)
RCP3-SA4C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 9	~ 4	68	
RCP3-SA4C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 11	~ 8	136	

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)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 500 (50mm 毎)
10	500
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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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)	-
	-	-

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

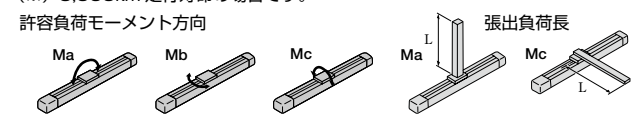
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P25	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P25	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	-
カバー無し	NCO	→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	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.04N·m Mb:4.31N·m Mc:5.00N·m
張り出し負荷長	120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。





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

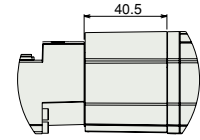
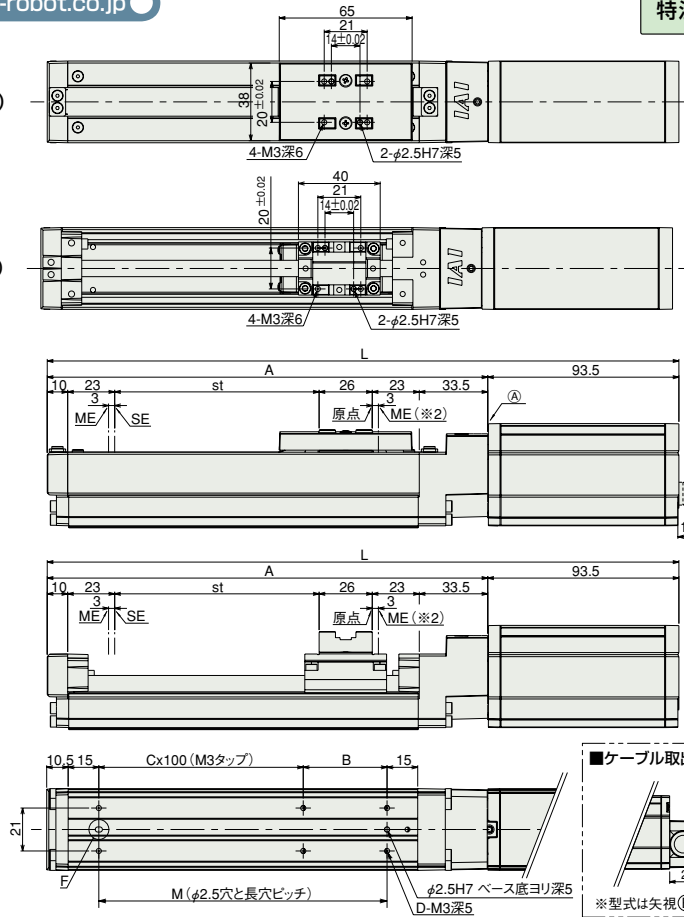
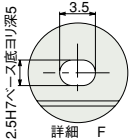
2次元 CAD  
3次元 CAD

(カバー付き)

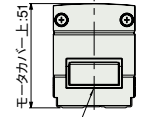
(カバー無し)

(カバー付き)

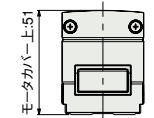
(カバー無し)



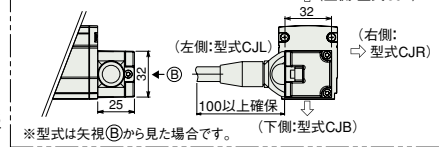
ブレーキ付きの場合  
※上記ブレーキユニットが  
(A)部に追加されます。



モーターエンコーダケーブル  
接続コネクタ(※1)



■ケーブル取出方向変更(オプション)



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709
	ブレーキ付き	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
M	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541	
質量(kg)	カバー付き	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	カバー無し	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5

- (※1) モーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい)
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

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-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-H	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-35PI-NP-2-0-H						
ポジショナータイプ		PCON-C-35PI-NP-2-0-H	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-35PI-NP-2-0-H						
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-H	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-H	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-H	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-H	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-H	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

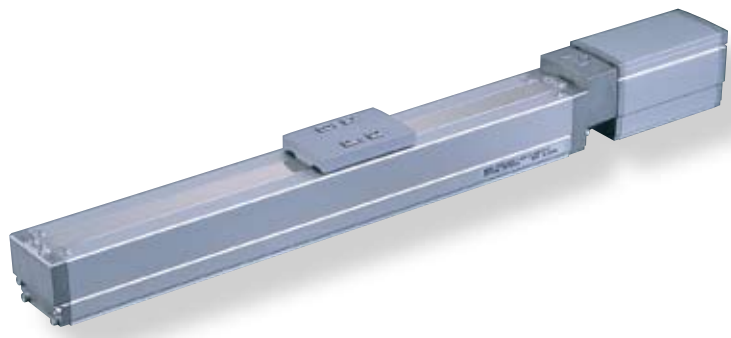
# RCP3-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 50mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCP3-SA5C-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	SA5C	インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 800:800mm (50mmピッチ指定)	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

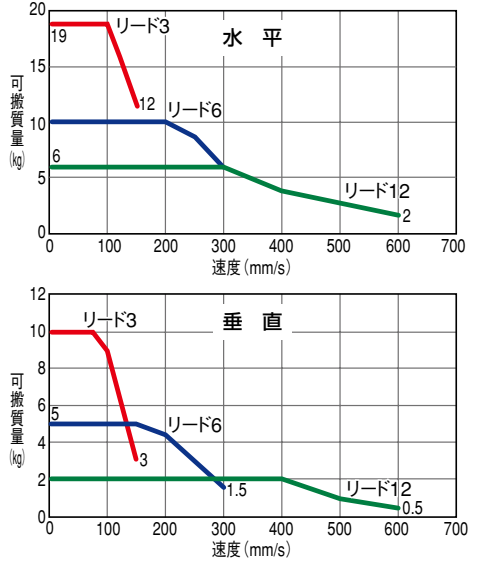
**POINT** (選定上の注意)

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 P50 の加速度別可搬質量表をご覧ください。

■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	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~2	47	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~10	~5	95	
RCP3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~19	~10	189	

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)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

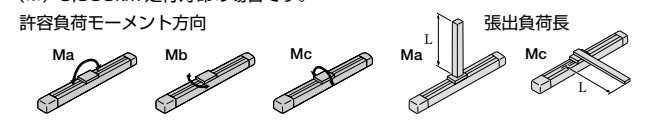
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
カバー無し	NCO	→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	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.92N・m Mb:5.58N・m Mc:8.53N・m
張り出し負荷長	130mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。



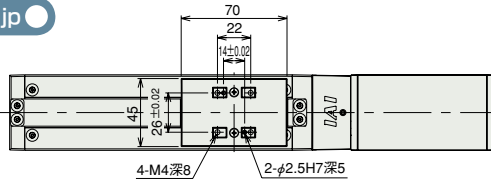


寸法図

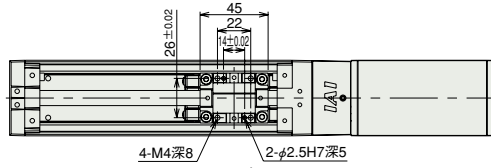
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



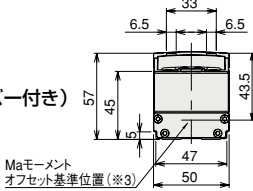
(カバー付き)



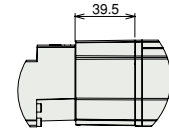
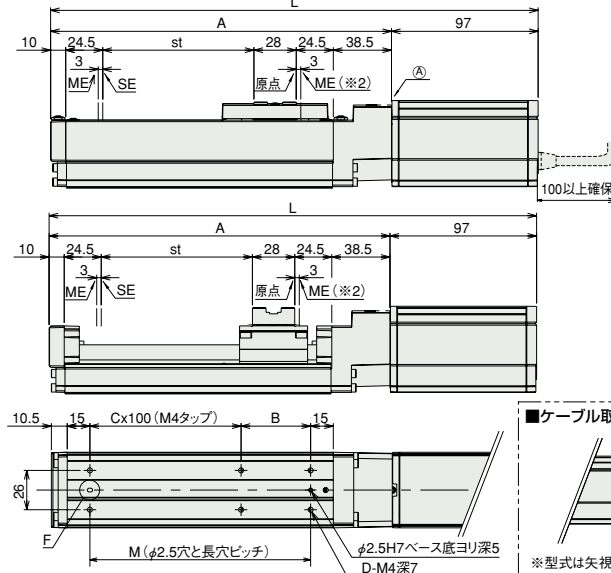
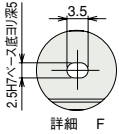
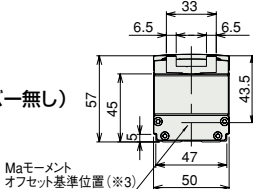
(カバー無し)



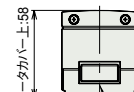
(カバー付き)



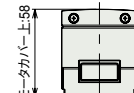
(カバー無し)



ブレーキ付きの場合  
(※上記ブレーキユニットが  
①部に追加されます。)



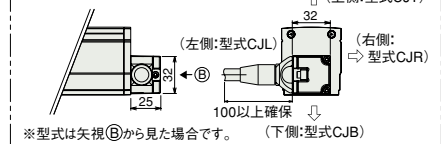
モータ・エンコーダケーブル  
接続コネクタ(※1)



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(一体型)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) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ケーブル取出方向変更(オプション)



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
A		175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C		0	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M		96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量(kg)	カバー付き	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4
	カバー無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0

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-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-H	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-42PI-NP-2-0-H						
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0-H	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-42PI-NP-2-0-H						
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0-H	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-42PI-NP-2-0-H	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0-H	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-H	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-H	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

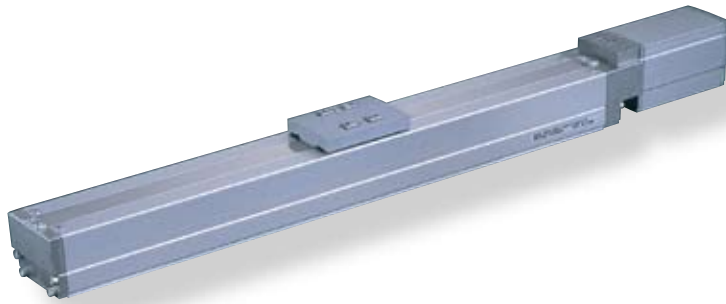
# RCP3-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCP3-SA6C-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	42P:パルスモータ仕様	42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ指定)	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

※簡易アプン仕様で使用される場合も型式は「I」になります。  
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

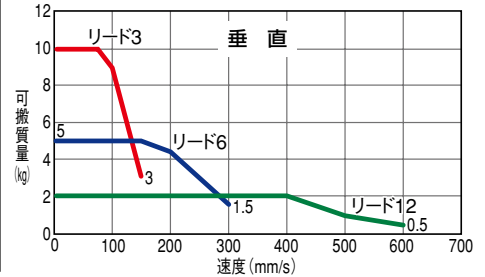
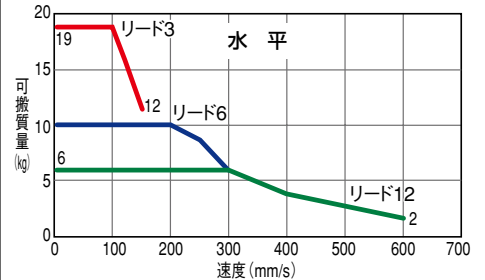


技術資料 巻末 P.5

**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。
- RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 P50 の加速度別可搬質量表をご覧下さい。

■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	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~2	47	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~10	~5	95	
RCP3-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~19	~10	189	

■ストロークと最高速度

ストローク/リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	12	600	570	490	425	370
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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)	—
	—	—

※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)

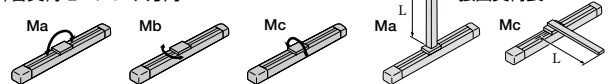
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
カバー無し	NCO	→巻末 P33	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント(*)	Ma:4.31N・m Mb:6.17N・m Mc:10.98N・m
張り出し負荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

(\*) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



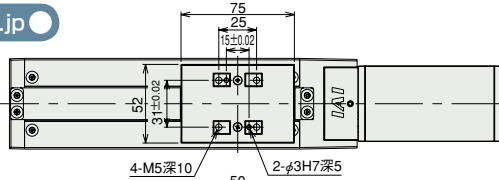
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

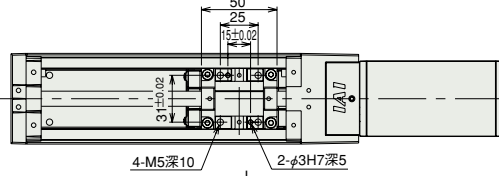
www.iai-robot.co.jp



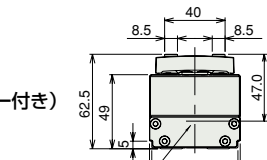
(カバー付き)



(カバー無し)

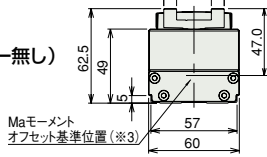


(カバー付き)

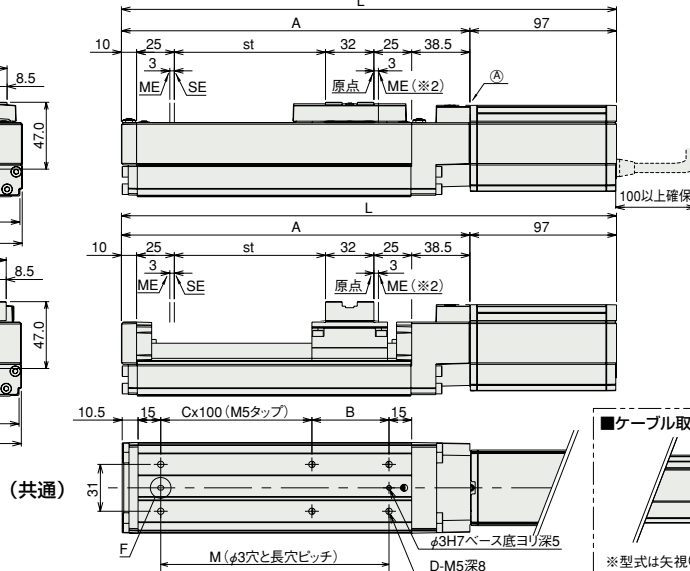


Maモーメント  
オフセット基準位置 (※3)

(カバー無し)



Maモーメント  
オフセット基準位置 (※3)

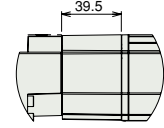


(共通)

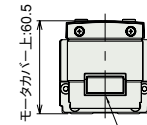
特注対応のご案内

巻末P.9

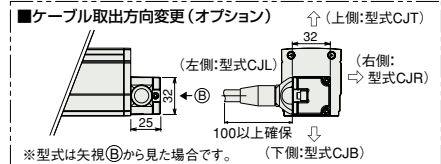
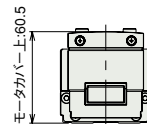
- (※1) モータ・エンコーダケーブル (一体型) を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



プレーキ付きの場合  
(※上記プレーキユニットが  
④部に追加されます。)

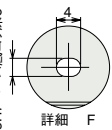


モータ・エンコーダケーブル  
接続コネクタ (※1)



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5
	プレーキ付き	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	
質量 (kg)	カバー付き	1.6	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2
	カバー無し	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7



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-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-H	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-H						
ポジショナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0-H	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-H						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0-H	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 (オープンコレクタ対応)		PCON-PO-42PI-NP-2-0-H	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0-H	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-H	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-H	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点				→ P557

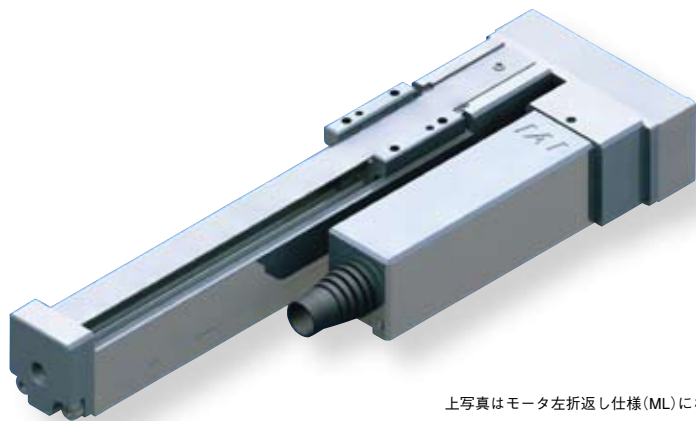
※PSEL は 1 軸仕様の場合です。  
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

# RCP3-SA2AR

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 22mm バルスモータ すべりネジ仕様

型式項目	RCP3	-	SA2AR	-	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。

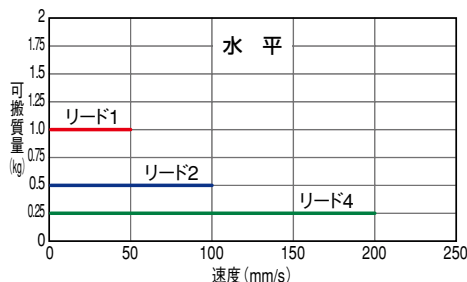
技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

- 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。
- 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
- 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、バ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		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	-	± 0.05	25~100 (25mm毎)
RCP3-SA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	-		
RCP3-SA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	-		

#### 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	180
4	180	200
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
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
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℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	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

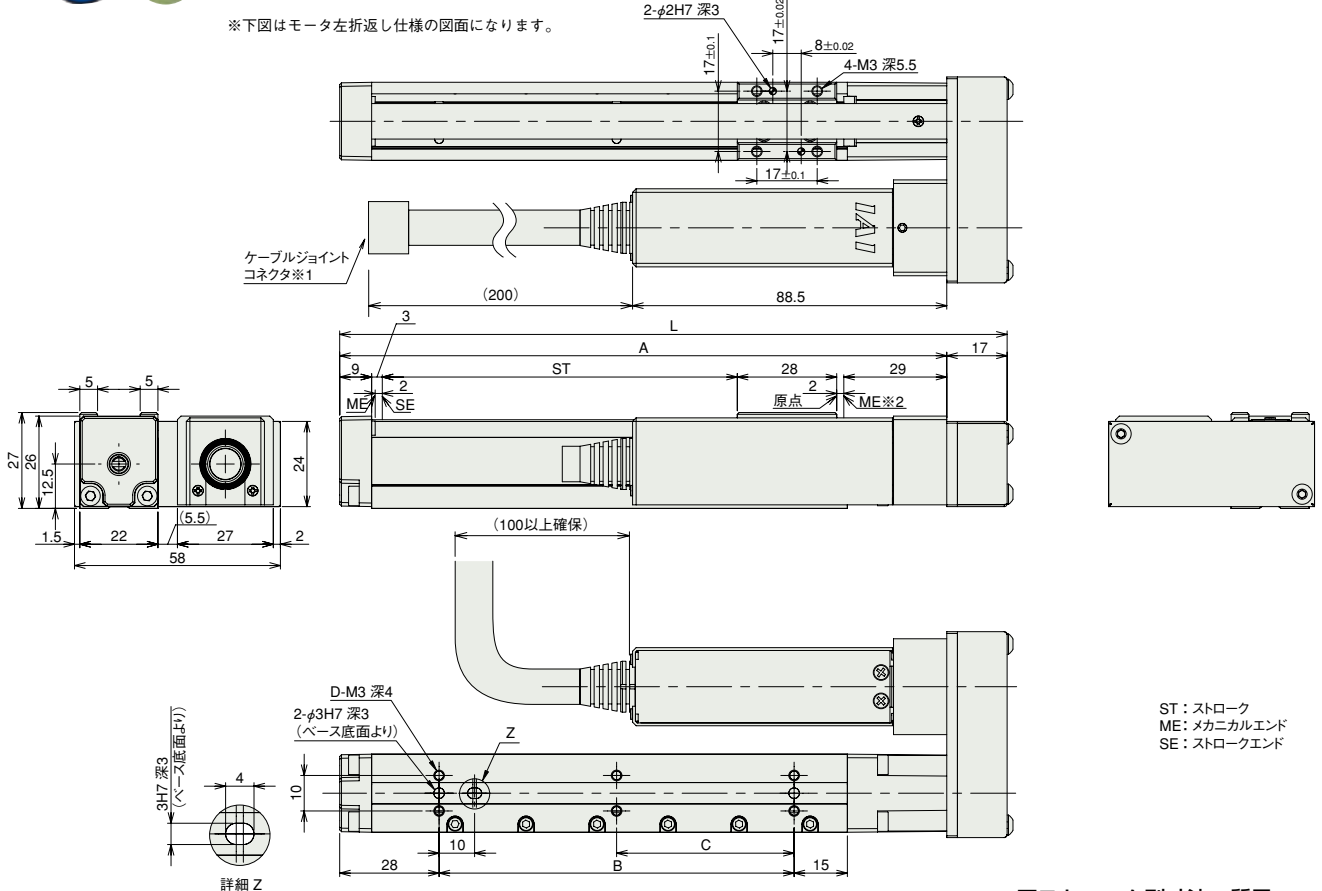
特注対応のご案内

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。

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



ST: ストローク  
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

ストローク	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

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		512点			DC24V	最大 2A	-					
		PCON-C-20PI-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-20PI-NP-2-0		(-)					最大 2A		-	→ P525		
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												
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								64点	-		
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											
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								1500点	-		→ P557
プログラム制御タイプ		PSSEL-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。											

※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

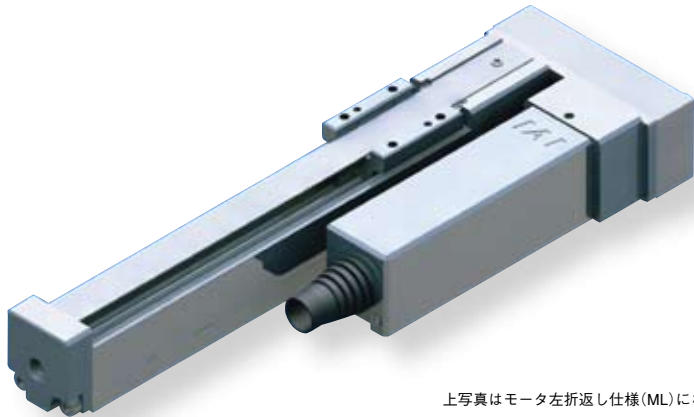


# RCP3-SA2BR

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 28mm バルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目	RCP3	-	SA2BR	-	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		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。

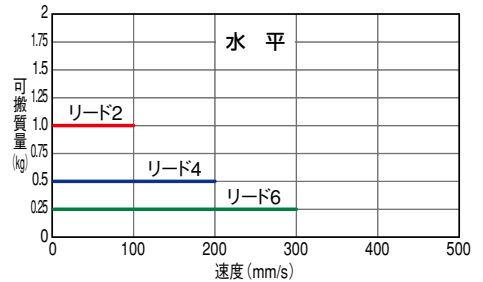
技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

- 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。
- 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
- 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、バ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		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	-	± 0.05	25~150 (25mm毎)
RCP3-SA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	-		
RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	-		

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	最高速度		
	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
すべりネジ 6	180	280	300
4	180	200	
2	100		

(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	-
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
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	1000万回 (往復回数)

寸法図

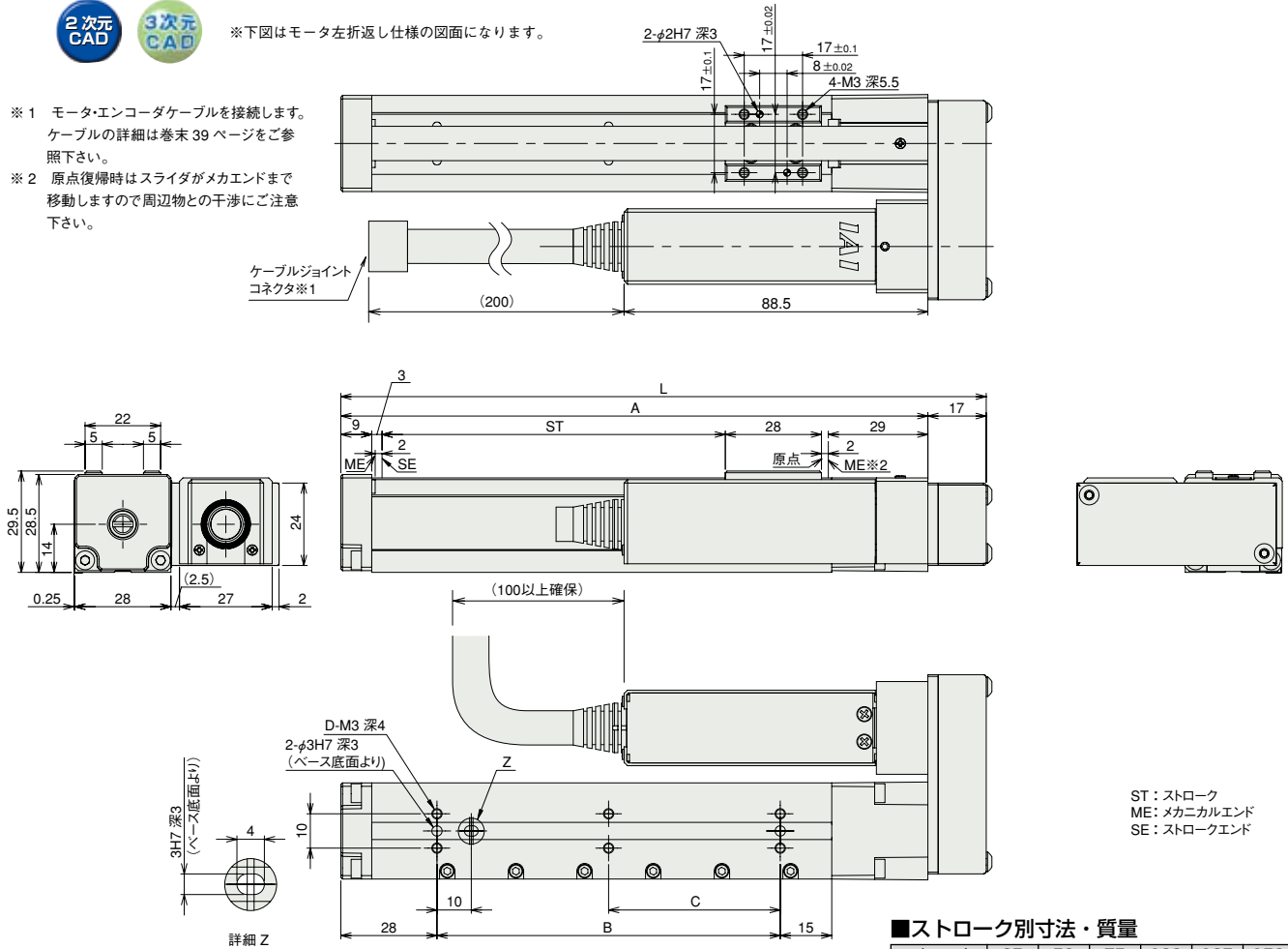
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末P.9



※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末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。



ST: ストローク  
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

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	113	138	163	188	213	238
A	96	121	146	171	196	221
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)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.46

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



# RCP3-SA3R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm パルスモータ モータ折返し仕様

<b>型式項目</b>	<b>RCP3-SA3R-I-28P</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	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎認定)	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 ※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。



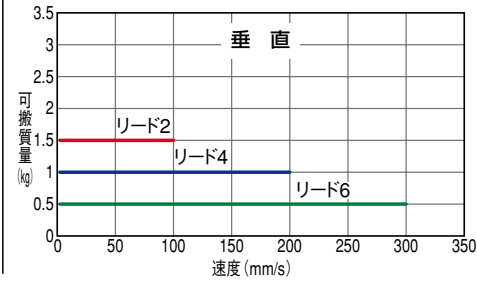
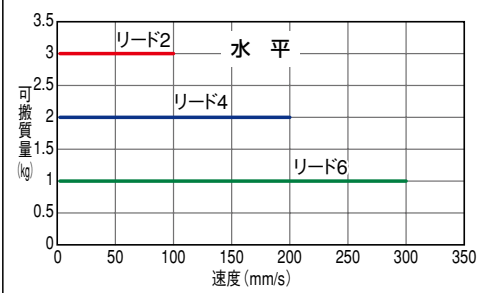
上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末 P.5

**POINT** (選定上の注意)

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

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



アクチュエータスペック					ストロークと最高速度		
型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				最高速度
RCP3-SA3R-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	15	50~300 (50mm毎)	6	300
RCP3-SA3R-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	22		4	200
RCP3-SA3R-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	44		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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
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 (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)	—
	—	—

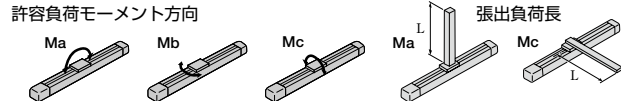
※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

**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
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→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	—
カバー無し	NCO	→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	ボールネジ φ6mm 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 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:5.0N・m Mb:7.1N・m Mc:7.9N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:1.96N・m Mb:2.84N・m Mc:3.14N・m
張り出し負荷長	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)



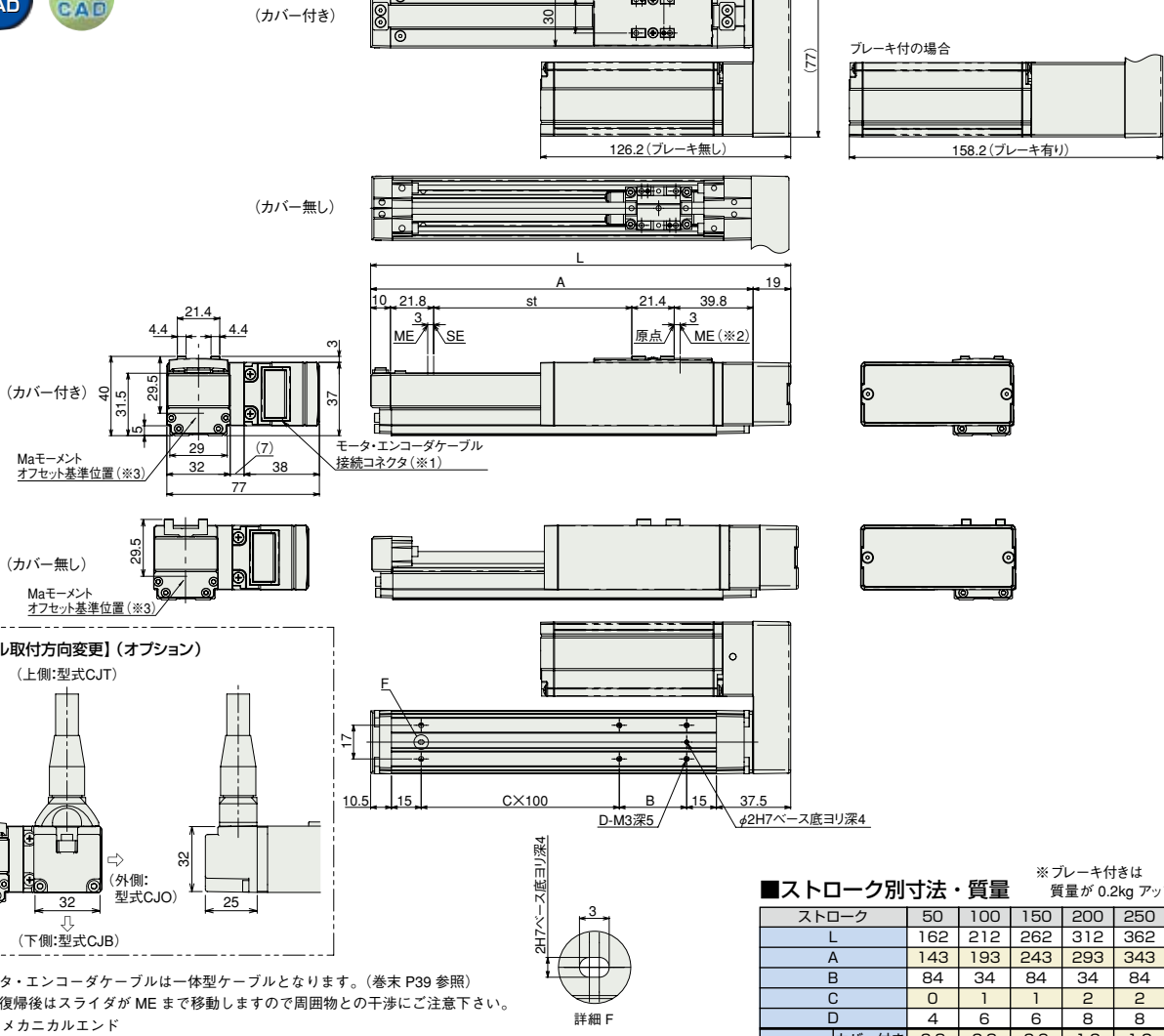
寸法図

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は一体型ケーブルとなります。(巻末 P39 参照)  
(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
(※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

※ブレーキ付きは質量が 0.2kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	162	212	262	312	362	412
A	143	193	243	293	343	393
B	84	34	84	34	84	34
C	0	1	1	2	2	3
D	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	カバー付き 0.8	0.8	0.9	1.0	1.0	1.1
	カバー無し 0.7	0.8	0.8	0.9	0.9	1.0

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-28PI-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-28PI-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-28PI-NP-2-0						
ポジションナータイプ		PCON-C-28PI-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-28PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-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-28PI-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-28PI-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-28P	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-1-28PI-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

- 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

# RCP3-SA4R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm パルスモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCP3	- SA4R	- 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 ※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。	35P: パルスモータ 35□サイズ	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm ↓ 500: 500mm (50mmピッチ毎認定)	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 ※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

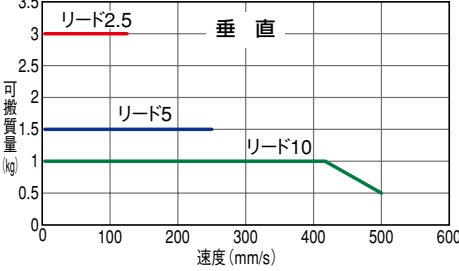
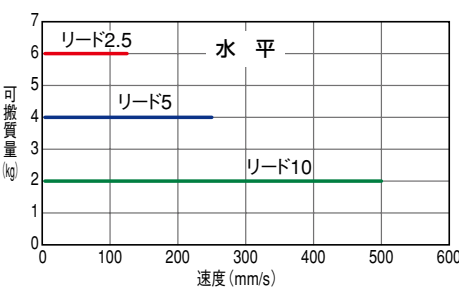
**POINT**  
選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

### 速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック						ストロークと最高速度	
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		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストローク/リード	50 ~ 500 (50mm 毎)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
RCP3-SA4R-I-35P-10-①-②-③-④	10	2	~ 1	34	50~500 (50mm 毎)	10	500
RCP3-SA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	4	1.5	68	50~500 (50mm 毎)	5	250
RCP3-SA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	6	3	136	50~500 (50mm 毎)	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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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)	—
	—	—

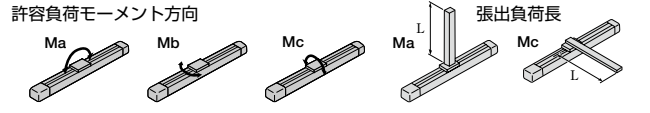
※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

#### 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
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→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	—
カバー無し	NCO	→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	ボールネジ φ8mm 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 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:6.8N・m Mb:9.7N・m Mc:13.3N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:3.04N・m Mb:4.31N・m Mc:5.00N・m
張り出し荷長	120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

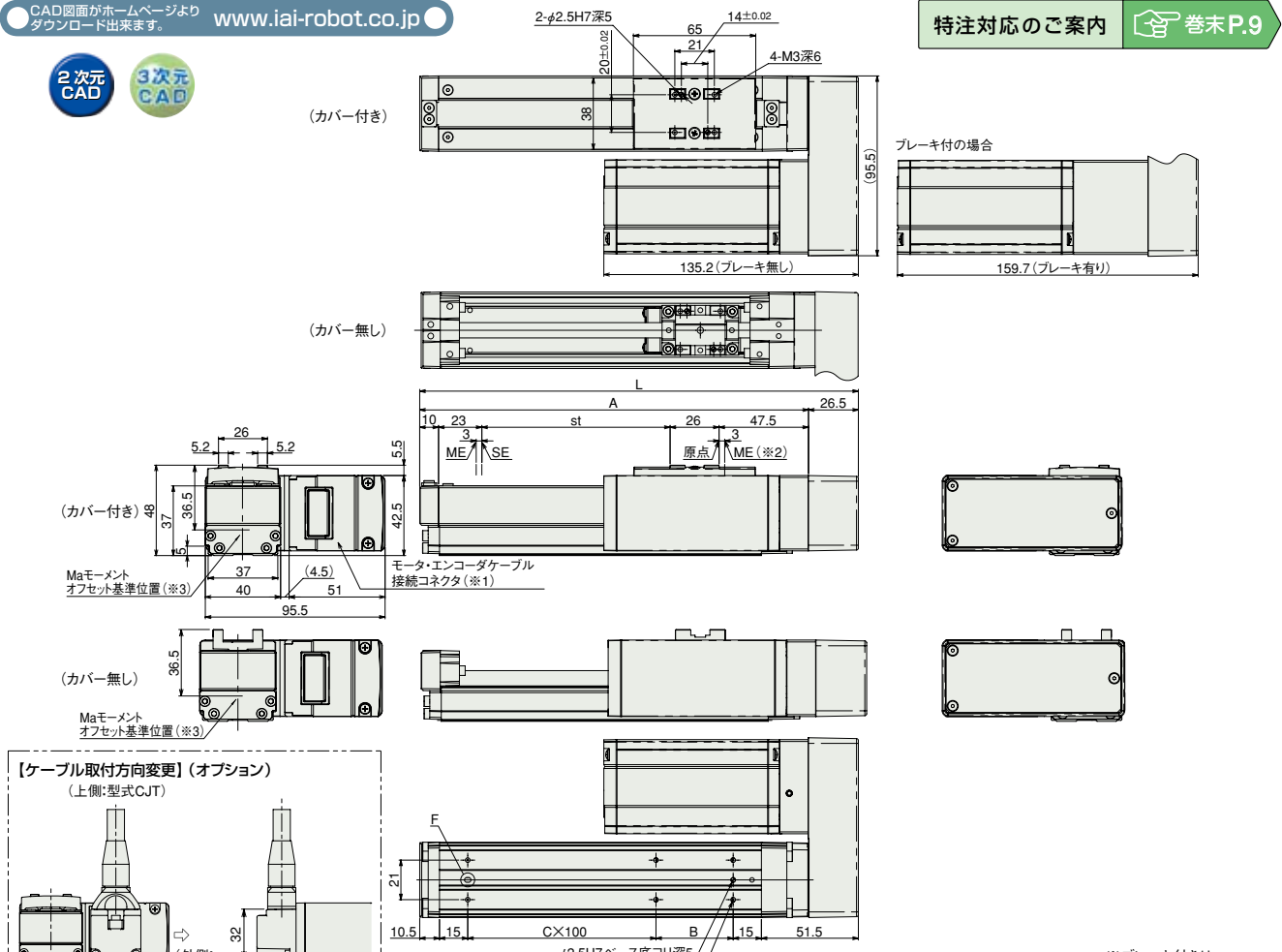


寸法図

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

※ブレーキ付きは質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A	156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	カバー付き 1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	カバー無し 1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7

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-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	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-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

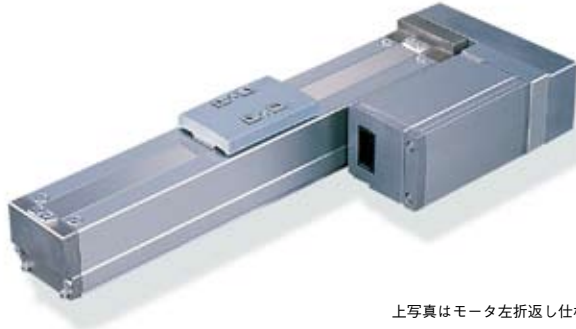
# RCP3-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 50mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCP3-SA5R-I-42P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎認定)	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 ※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。

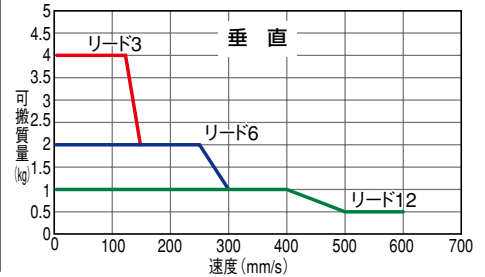
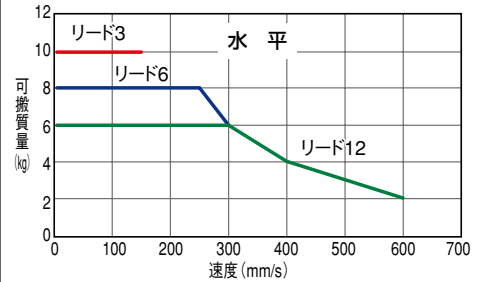
技術資料 巻末 P.5



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

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA5R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	47	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA5R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	95	
RCP3-SA5R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	~4	189	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	12	600	570	490	425	370
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

#### 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)	—
	—	—

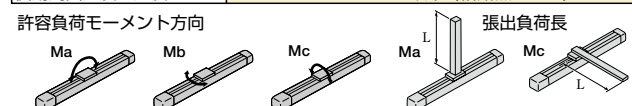
※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

#### 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
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→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	—
カバー無し	NCO	→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	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 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:3.92N・m Mb:5.58N・m Mc:8.53N・m
張り出し荷長	130mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)





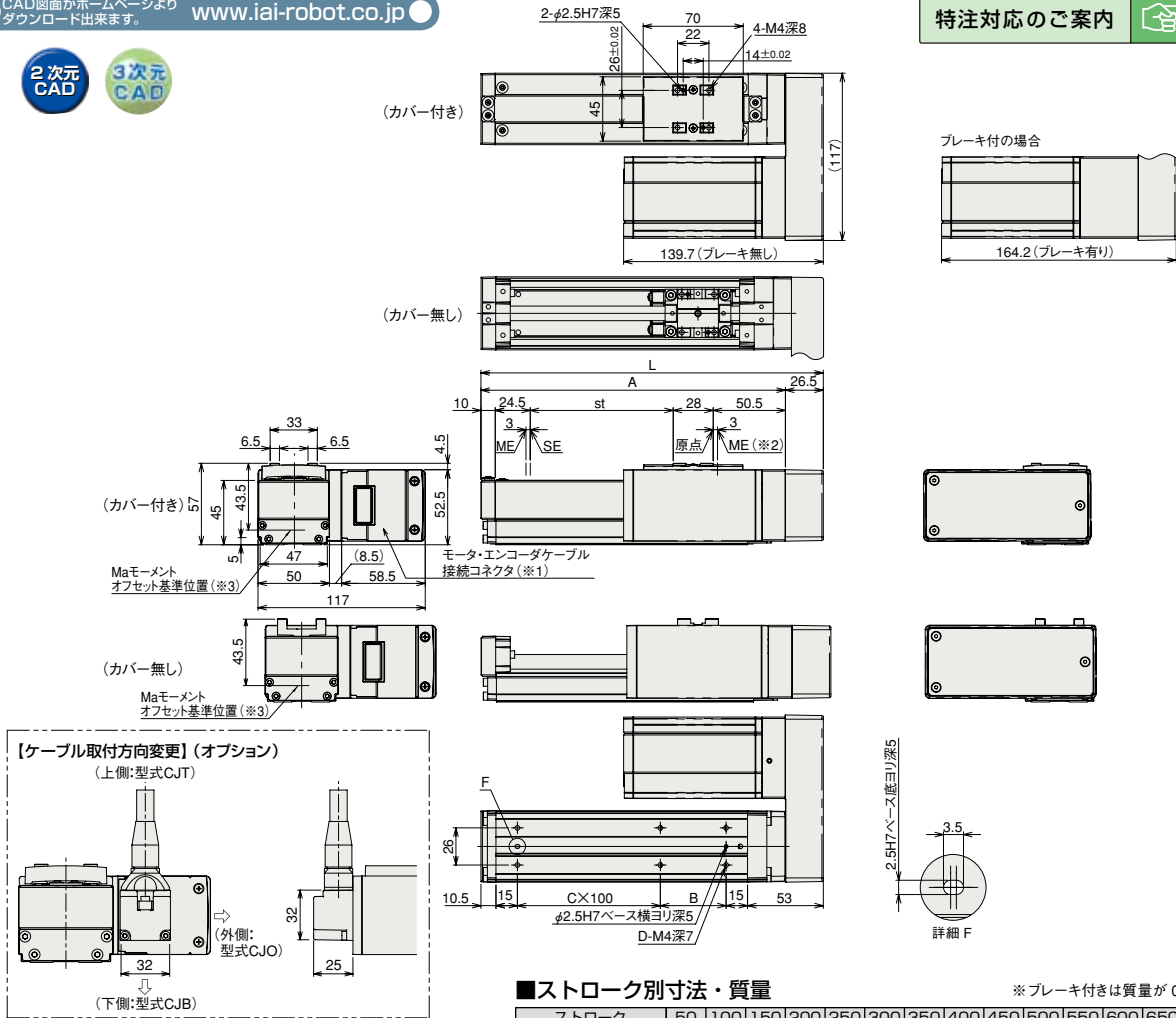
寸法図

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



■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量(kg)	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7
	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3

- (※1) モーター・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末P39参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

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-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	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	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-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	→ 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

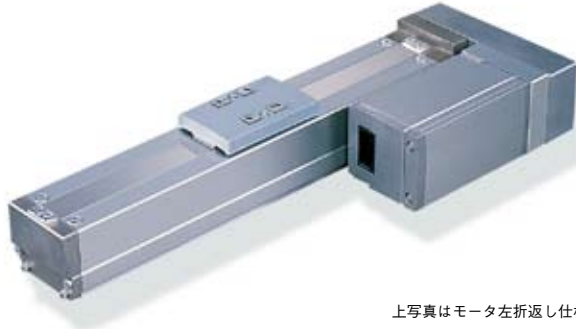
# RCP3-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3-SA6R-I-42P-□-□-□-□-□

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	SA6R	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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (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	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。

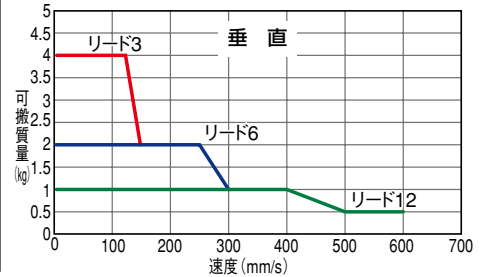
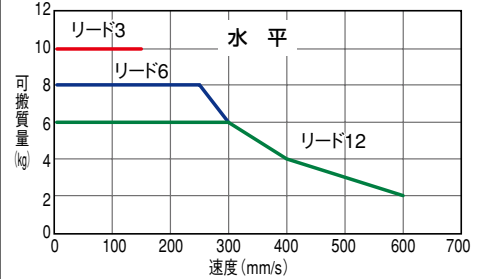


上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末 P.5

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

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



アクチュエータスペック					ストロークと最高速度									
型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストローク/リード	最高速度 (mm/s)							
		水平 (kg)	垂直 (kg)				50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)		
RCP3-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	47	50~800 (50mm毎)	12	600	570	490	425	370	330		
RCP3-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	95		6	300	285	245	210	185	165		
RCP3-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	~4	189		3	150	140	120	105	90	80		

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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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)	—

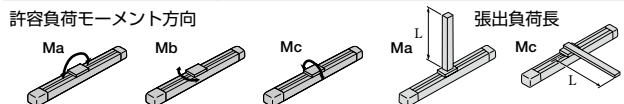
※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

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
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→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	—
カバー無し	NCO	→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	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 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:17.6N·m Mb:25.2N·m Mc:44.5N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:4.31N·m Mb:6.17N·m Mc:10.98N·m
張り出し荷重長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)



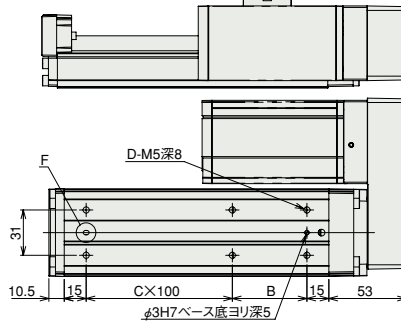
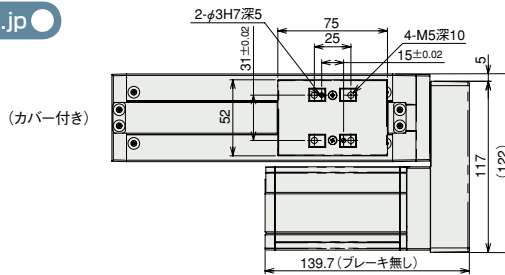
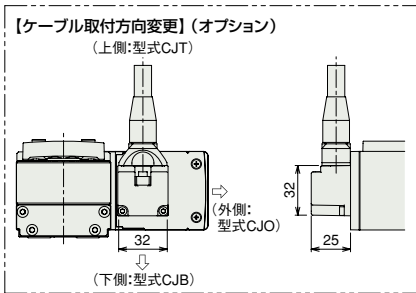
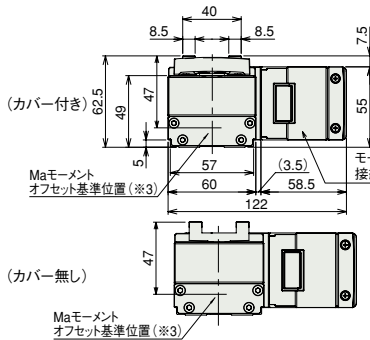


寸法図

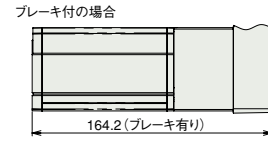
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末P39参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



特注対応のご案内 巻末P.9



■ストローク別寸法・質量

\*ブレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	
A	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
質量 (kg)	カバー付き	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5
	カバー無し	1.8	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0

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

- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 52mm バルスモータ ストレート形状

型式項目	RCP2-SA5C-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:バルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 800:800mm (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	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラ仕様	

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



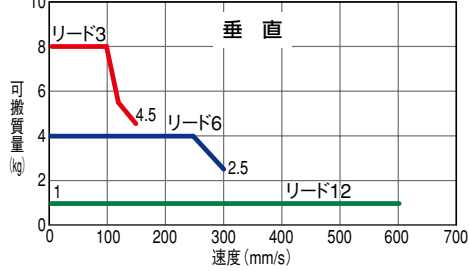
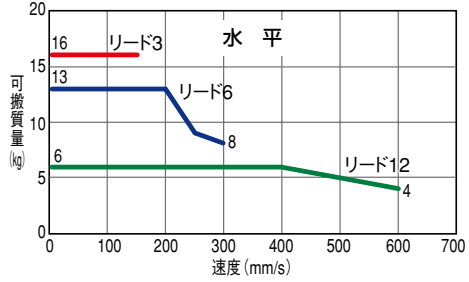
技術資料 巻末 P.5

**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 シリーズはバ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 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 P53 の加速度別可搬質量表をご覧ください。

### 速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、バ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。		ストロークと最高速度							
型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)	ストローク						
		水平 (kg)	垂直 (kg)		50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
RCP2-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	1	50 ~ 800 (50mm 毎)	12	600	540	460	400	360	300
RCP2-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 13	~ 4		6	300	270	230	200	180	150
RCP2-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	16	~ 8		3	150	135	115	100	90	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 (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	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

#### 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。	

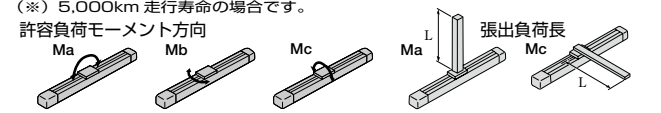
#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→巻末 P36	—

#### 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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。



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

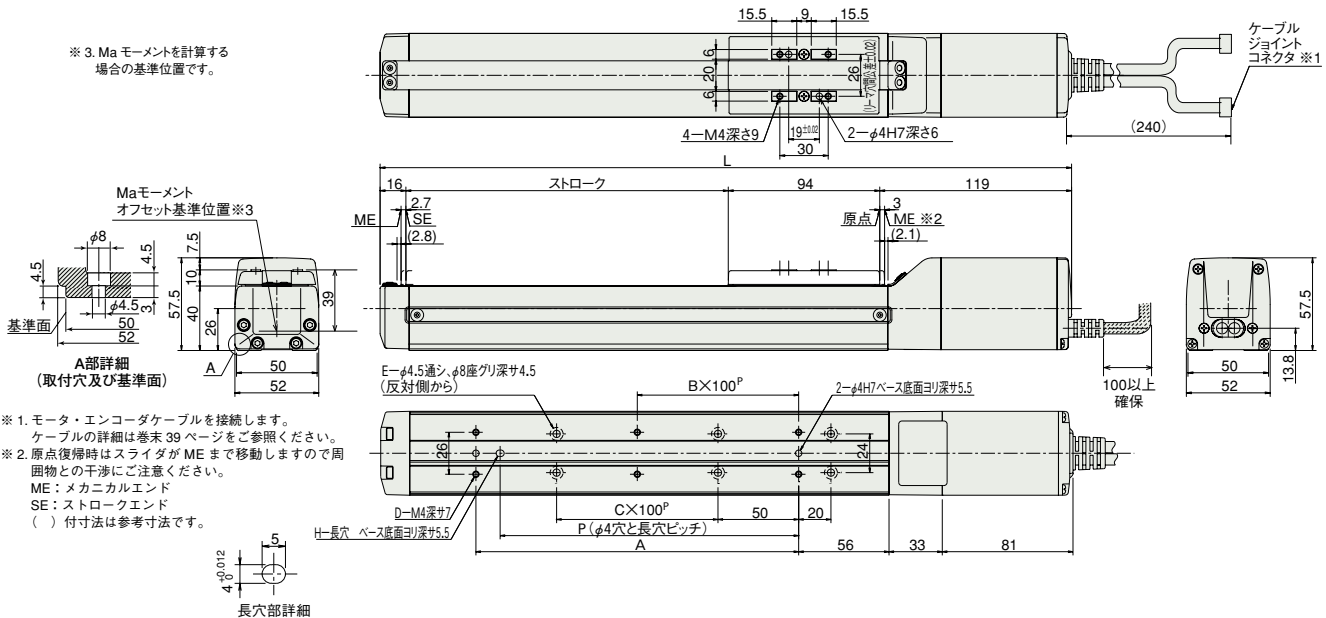
特注対応のご案内

巻末P.9

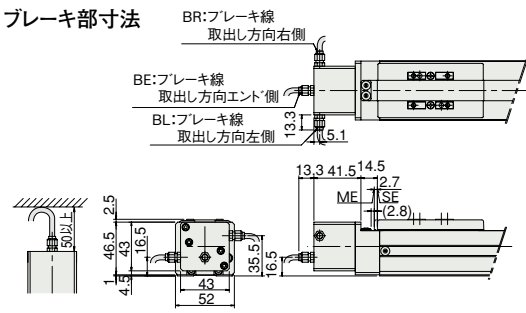
2次元  
CAD

3次元  
CAD

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



ブレーキ部寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2

※ブレーキ付は全長が40mm(配線エンド側取出しは53.3mm)質量が0.4kgアップします。

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-H	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-42PI-NP-2-0-H						
ポジショナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0-H	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-H						
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0-H	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-42PI-NP-2-0-H	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0-H	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-H	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-H	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
- バルスマータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

# RCP2-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 58mm バルスマータ ストレート形状

■型式項目 **RCP2-SA6C-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	42P:バルスマータ仕様	42P:バルスマータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 800:800mm (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	BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラ仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

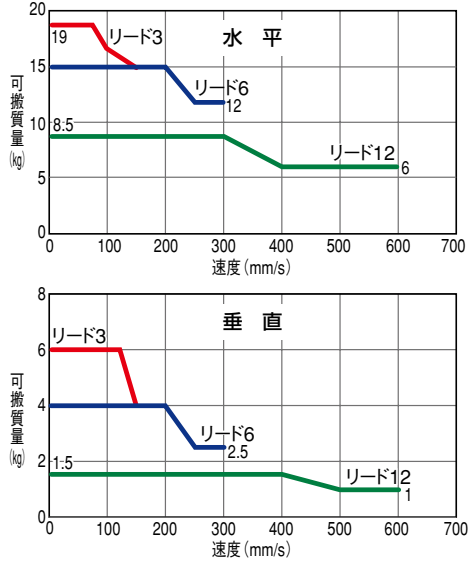


技術資料 巻末 P.5

**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 シリーズはバルスマ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 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 P53 の加速度別可搬質量表をご覧ください。

■速度と可搬質量の相関図  
RCP2 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 (注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 8.5	~ 1.5	50 ~ 800 (50mm 毎)
RCP2-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 15	~ 4	
RCP2-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 6	

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 ~ 550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	540	460	400	360	300
6	300	270	230	200	180	150
3	150	135	115	100	90	75

(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	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

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。	

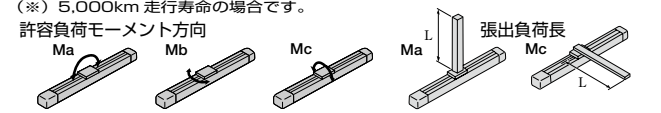
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→巻末 P36	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。



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。

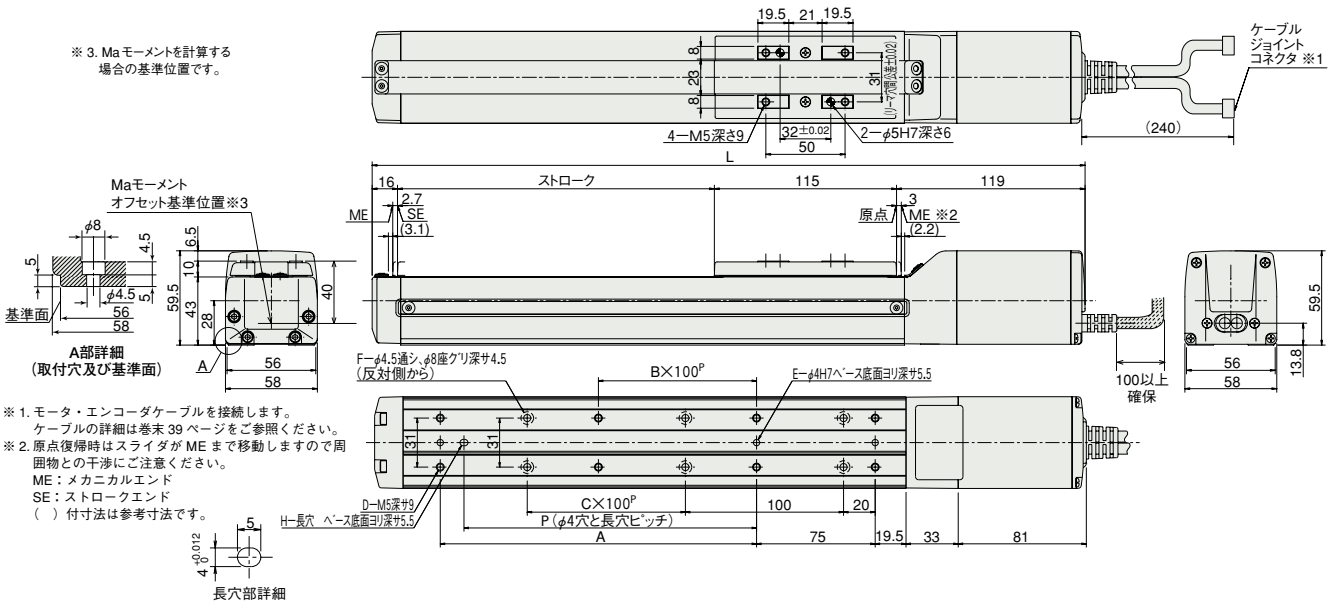
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

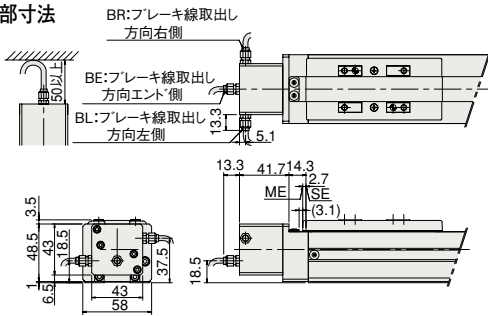
巻末P.9



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



ブレーキ部寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.6	3.8	3.9

※ブレーキ付は全長が40mm(配線側面側取出しは53.3mm)質量が0.4kgアップします。

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-H	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-H						
ポジショナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0-H	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-H						
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0-H	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-42PI-NP-2-0-H	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0-H	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-H	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-H	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

テフル/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



# RCP2-SA7C

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

■型式項目 **RCP2-SA7C-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  
56P:パルスモータ仕様  
※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。

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

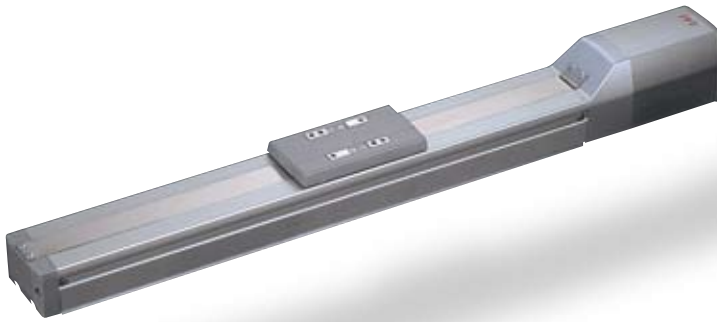
50:50mm  
800:800mm (50mmピッチ節設定)

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

BE:ブレーキ(配線エンド出し)  
BL:ブレーキ(配線左出し)  
BR:ブレーキ(配線右出し)  
NM:原点逆仕様  
SR:スライダ部ローラー仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



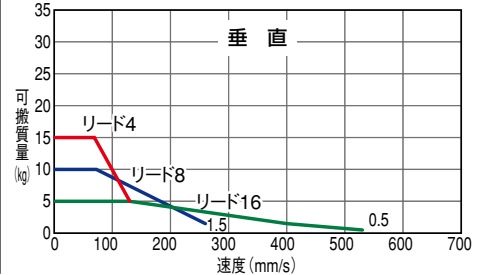
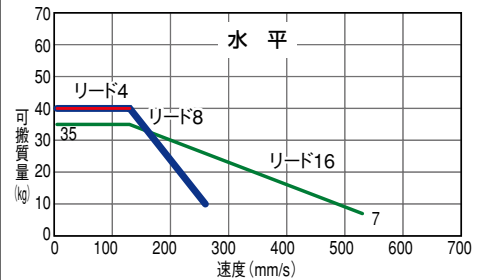
技術資料 巻末 P.5

**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 0.3G (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。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~ 35	~ 5	50 ~ 800 (50mm 毎)
RCP2-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	~ 40	~ 10	
RCP2-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	40	~ 15	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 700 (50mm 毎)	~ 800 (mm)
16	533	480
8	266	240
4	133	120

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	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—

#### 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)

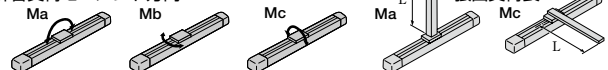
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:13.9N・m Mb:19.9N・m Mc:38.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

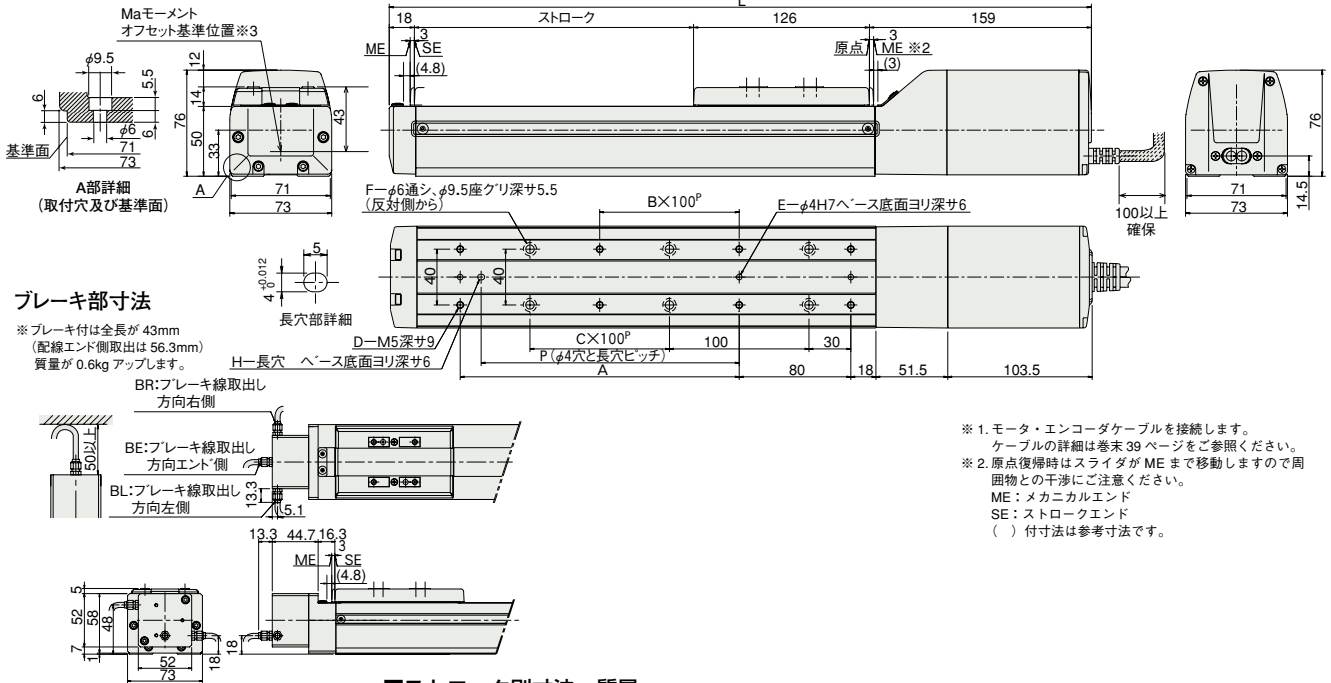
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5

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	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-56PI-NP-2-0						
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 バルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
バルス列入カタイプ (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 バルス列入カタイプ					
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  
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

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

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-SS7C

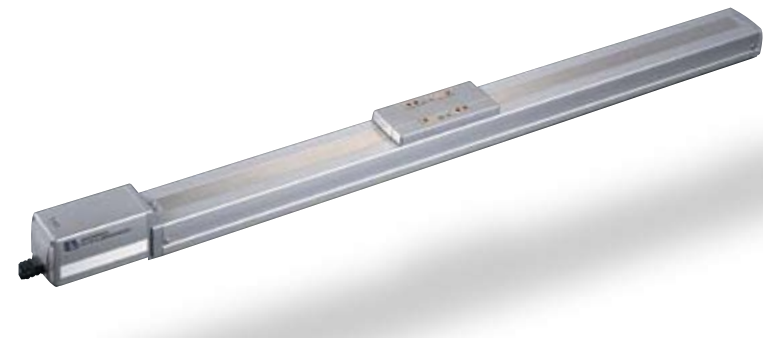
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm バルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2-SS7C-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 42P:バルスモータ 12:12mm 50:50mm P1:PCON N:無し B:ブレーキ  
仕様 42□サイズ 6:6mm 5 600:600mm RPCON P:1m NM:原点逆仕様  
※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。 3:3mm (50mmピッチ節設定) PSEL S:3m SR:スライダ部ローラー仕様  
P3:PMEC M:5m  
PSEP X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

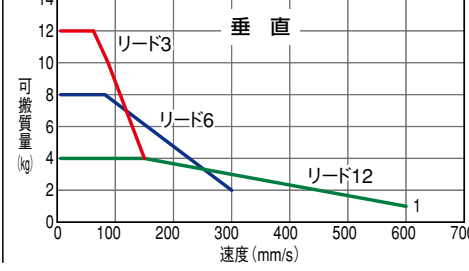
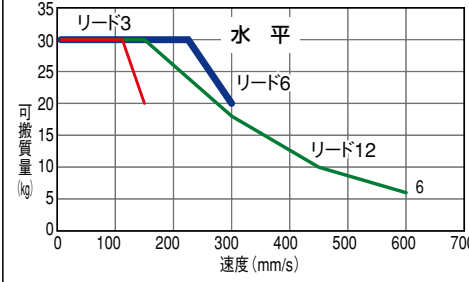
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



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ください。
  - (2) RCP2 シリーズはバ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 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~30	~4	50~600 (50mm 毎)
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~30	~8	
RCP2-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~30	~12	

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

リード	ストローク 50~500 (50mm 毎)	ストローク ~600 (mm)
12	600	470
6	300	230
3	150	115

(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	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

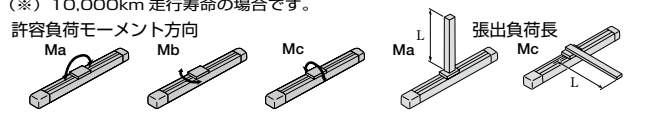
④オプション価格表 (標準価格)

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	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

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:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N·m Mb:79.4N·m Mc:172.9N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:14.7N·m Mb:14.7N·m Mc:33.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。



寸法図

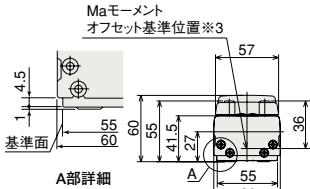
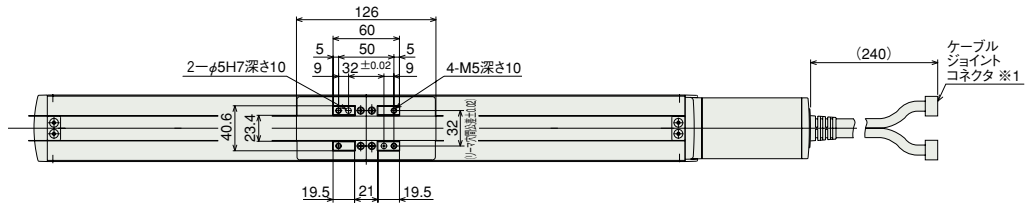
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末P.9

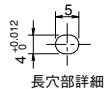
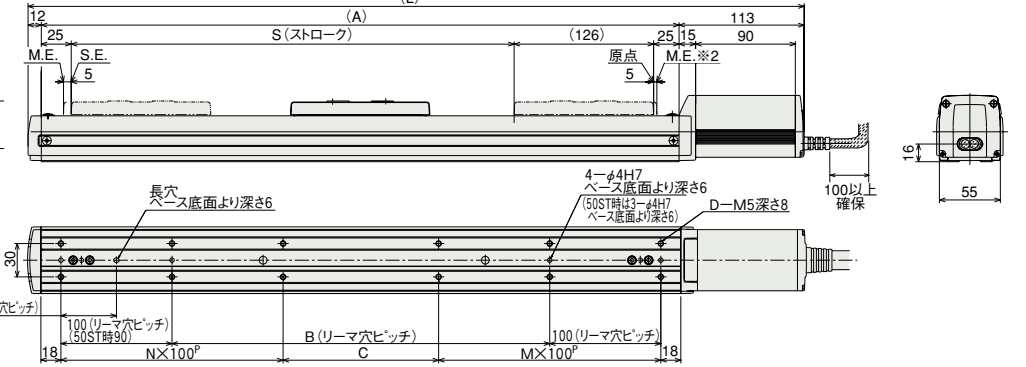


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

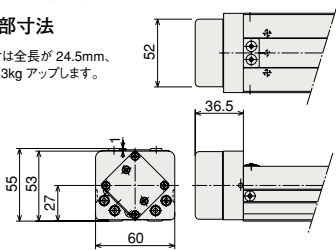


- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7

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	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	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-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ 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

- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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-SS8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm バルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCP2-SS8C	-	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		56P:バルスモータ 56□サイズ		20:20mm 10:10mm 5:5mm		50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ節設定)		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 NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様		

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

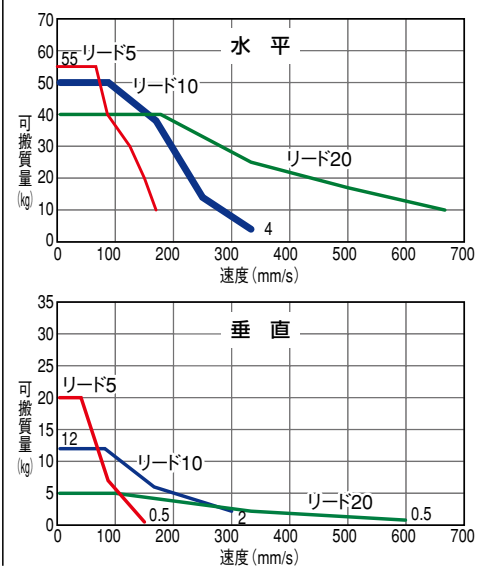


技術資料 [巻末P.5](#)

**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シリーズはバ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0.3G(リード5と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	~40	~5	50~1000 (50mm毎)
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	~50	~12	
RCP2-SS8C-I-56P-5-①-②-③-④	5	~55	~20	

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	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)
	20	666 <600>	625 <600>
10	333 <300>	310 <300>	255
5	165 <150>	155 <150>	125

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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。		

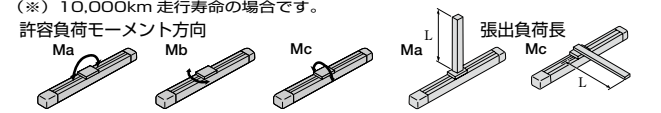
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。





- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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-HS8C

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅 80mm バルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCP2 - HS8C - I - 86P - [ ] - [ ] - P2 - [ ] - [ ]**

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    86P:バルスモータ 56□高出力    30:30mm    50:50mm } 1000:1000mm (50mmピッチ節設定)

P2:PCON-CF    N:無し    B:ブレーキ  
 P:1m    P:1m    NM:原点逆仕様  
 S:3m    S:3m    SR:スライダ部ローラー仕様  
 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。

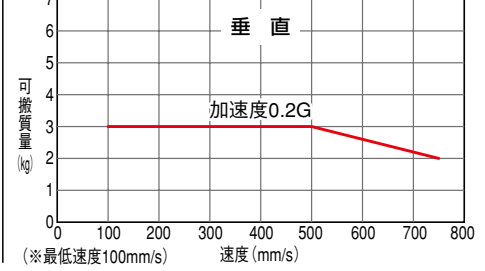
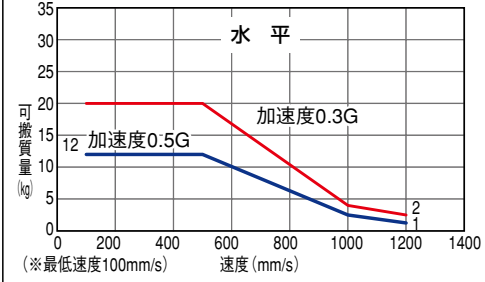


技術資料 巻末 P.5

- POINT** 選定上の注意
- 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
  - ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - RCP2 シリーズはバ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 0.3G (垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は水平 0.5G、垂直 0.2G が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~ 20	~ 3	50 ~ 1000 (50mm 毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 800 (50mm 毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
30	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>

※ < > 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	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

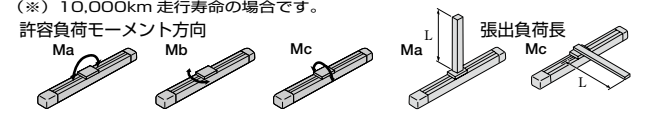
③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

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


(※) 10,000km 走行寿命の場合です。





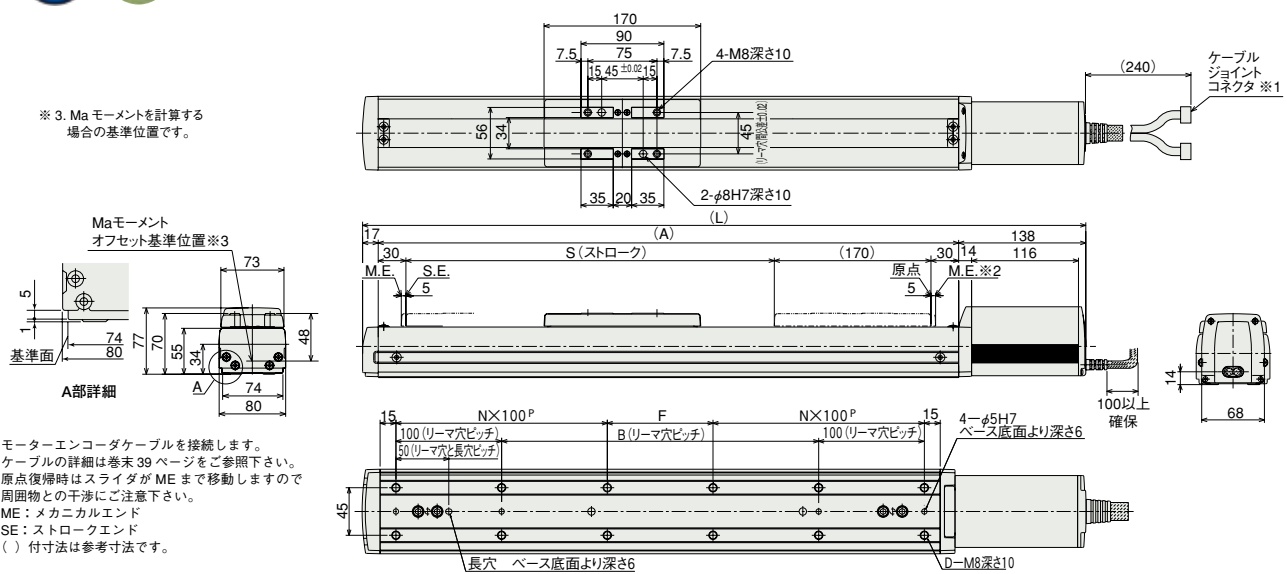
寸法図

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)

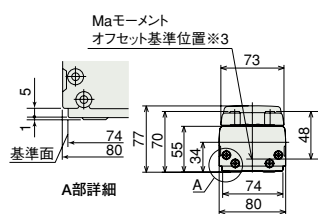
特注対応のご案内  巻末P.9



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



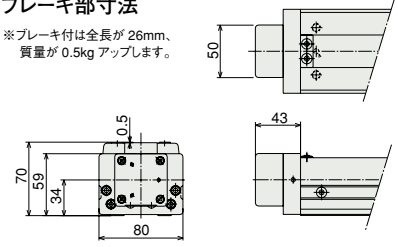
※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付付法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。




※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

適応コントローラ

RCP2-HS8C タイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大6A	-	→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。  
・簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。



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

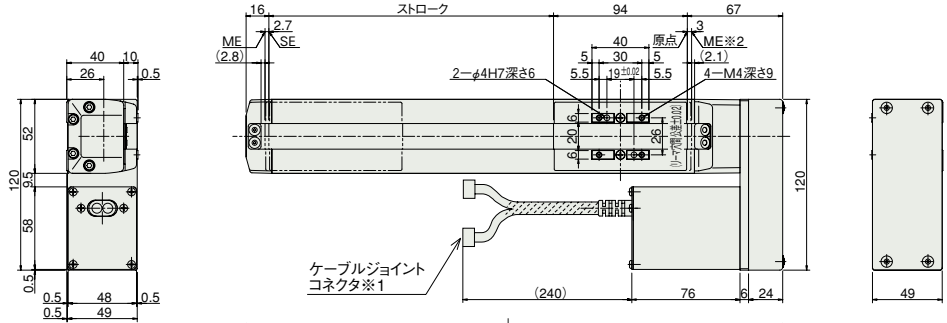
巻末P.9



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

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

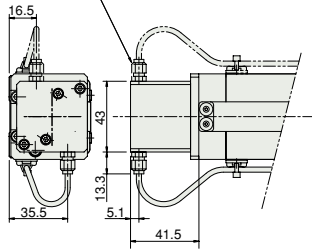
※ Ma モーメントのオフセット基準位置は SA5 タイプと同様です。(P28 参照)



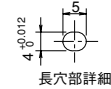
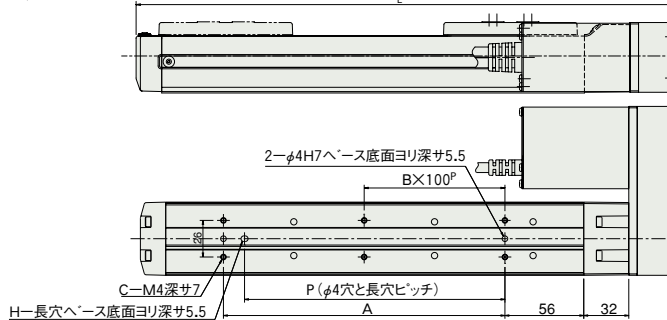
ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 40mm、質量が 0.4kg アップします。

折り返し方向: 勝手違い



※ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る



ご注意 ベース底面の貫通穴を利用した本体取付は、本体サイドカバーがモータカバーの干渉によりはずれない為出来ません。本体取付はベース底面のタップ穴をご使用下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	227	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5	3.6	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					
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				
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

リアサポタイプ

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)

リアサポモータ

# RCP2-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 58mm パルスモータ モータ折返し形状

■型式項目 **RCP2-SA6R-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 42P:パルスモータ 12:12mm 50:50mm P1:PCON N:無し 下記オプション  
仕様 42□サイズ 6:6mm 50:50mm P:1m 価格表参照  
※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。 3:3mm 800:800mm S:3m M:5m ※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。  
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。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

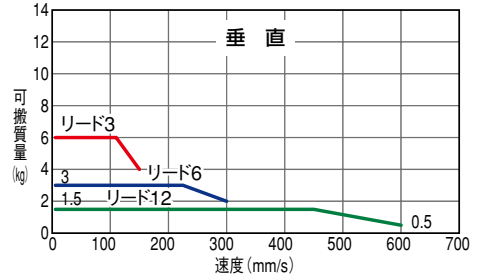
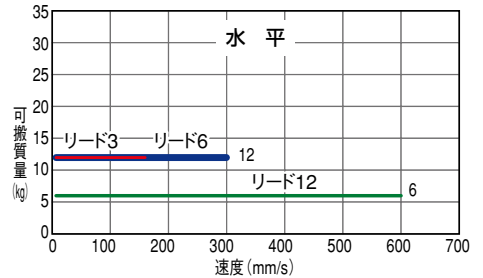
技術資料 巻末 P.5



- 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 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	6	~ 1.5	50 ~ 800 (50mm 毎)
RCP2-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	12	~ 3	
RCP2-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	12	~ 6	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	540	460	400	360	300
6	300	270	230	200	180	150
3	150	135	115	100	90	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 (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	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

#### 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)

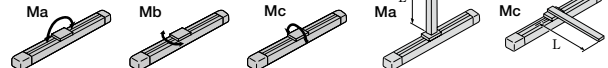
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→巻末 P36	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

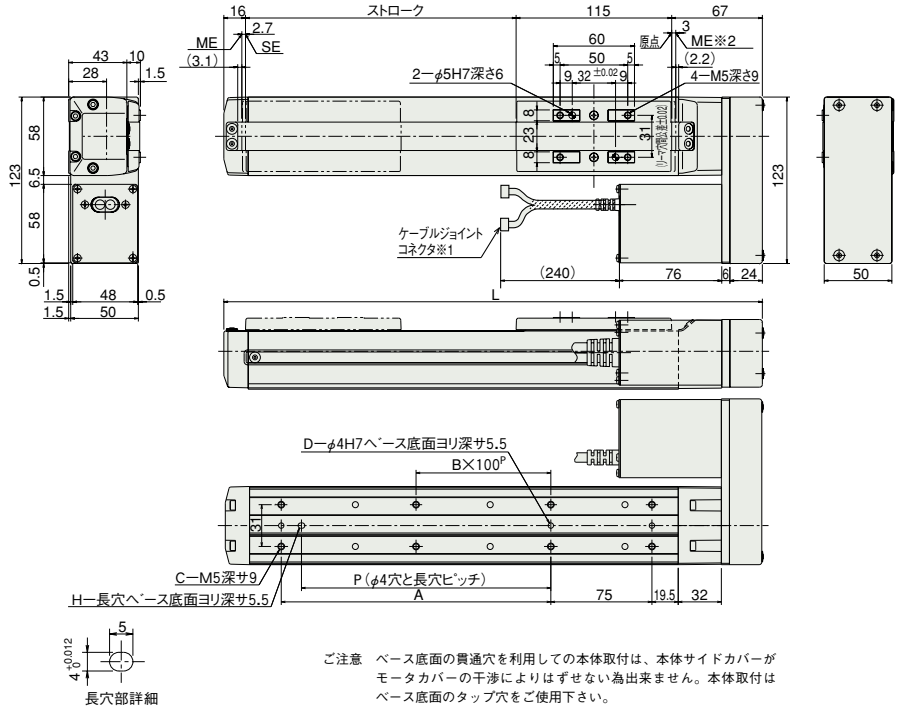
巻末P.9



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

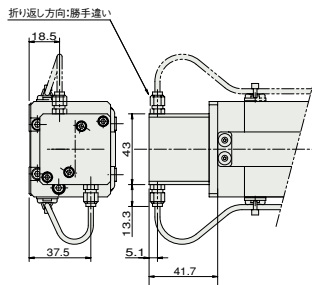
- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。

※Ma モーメントのオフセット基準位置はSA6タイプと同様です。(P30参照)



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が40mm質量が0.4kgアップします。



\*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.1	4.3	4.4

ご注意 ベース底面の貫通穴を利用しての本体取付は、本体サイドカバーがモータカバーの干渉によりはずれない為出来ません。本体取付はベース底面のタップ穴をご使用下さい。

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-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					
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			-	
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	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-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	→ 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-SA7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 73mm パルスモータ モータ折返し形状

■型式項目 **RCP2-SA7R-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:インクメタル仕様  
56P:パルスモータ 56□サイズ  
※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。

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

50:50mm  
↓  
800:800mm (50mmピッチ節設定)

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

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。

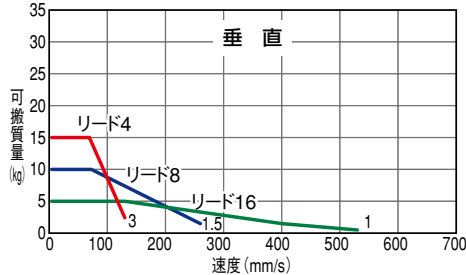
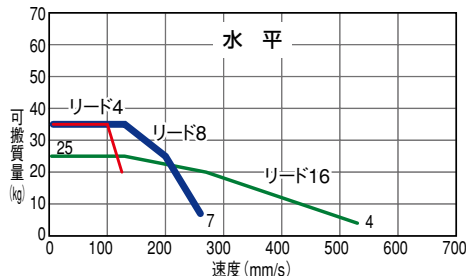
技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の  
注意

- (1) 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 0.3G (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。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA7R-I-56P-16-①-②-③-④	16	~25	~5	50~800 (50mm 毎)
RCP2-SA7R-I-56P-8-①-②-③-④	8	~35	~10	
RCP2-SA7R-I-56P-4-①-②-③-④	4	~35	~15	

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	50~700 (50mm 毎)	~800 (mm)
16	533 <400>	480 <400>
8	266	240
4	133	120

※ < > 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	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—

#### 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)

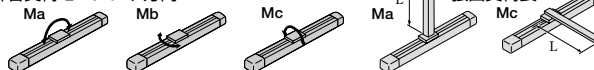
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

#### アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

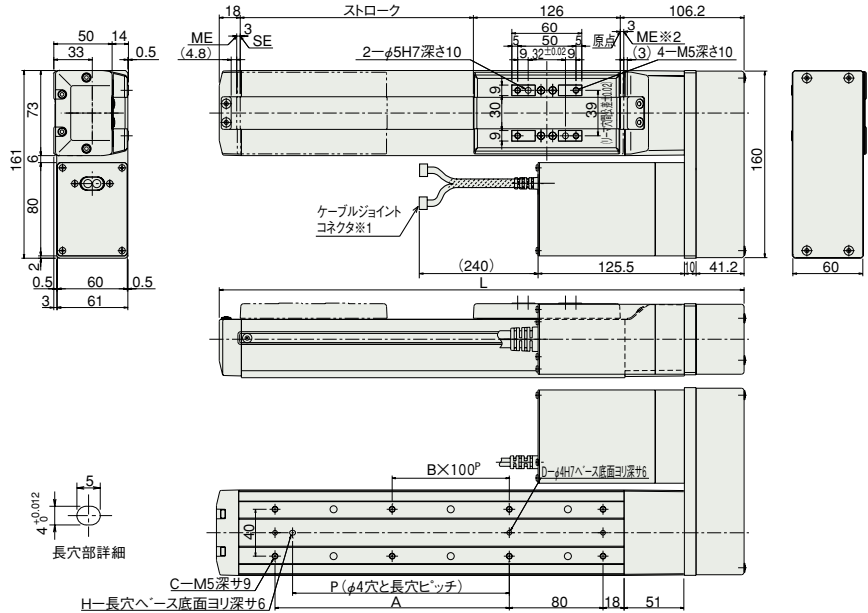
巻末P.9



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

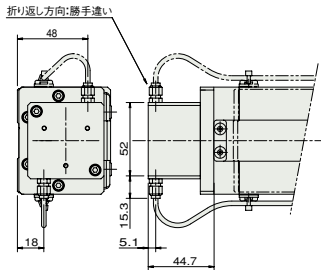
- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。

※ Ma モーメントのオフセット基準位置は SA7 タイプと同様です。(P32 参照)



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 49mm、質量が 0.6kg アップします。



※ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に取る

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9

ご注意 ベース底面の貫通穴を利用しての本体取付は、本体サイドカバーがモータカバーの干渉によりはずれない為出来ません。本体取付はベース底面のタップ穴をご使用下さい。

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-56PI-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-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ナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	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。

# RCP2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2 - SS7R - 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  
42P:パルスモータ 42□サイズ  
※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。

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

50:50mm  
↓  
600:600mm (50mmピッチ毎認定)

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

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。

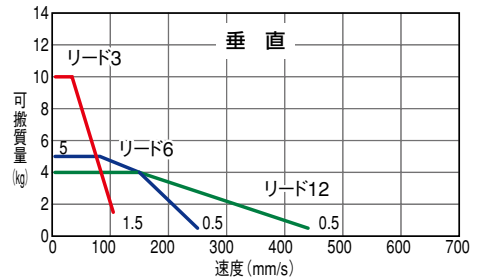
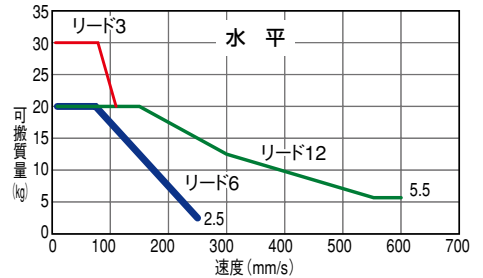
技術資料 巻末 P.5



- 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 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

## ■速度と可搬質量の相関図

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



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~20	~4	50~600 (50mm 毎)
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~20	~5	
RCP2-SS7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~30	~10	

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

リード	ストローク	
	50~500 (50mm 毎)	~600 (mm)
12	600 <440>	470 <440>
6	250	230
3	105	105

※ < > 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	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

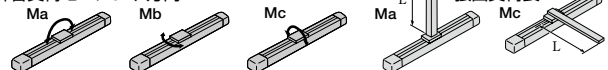
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→巻末 P36	—

### アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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

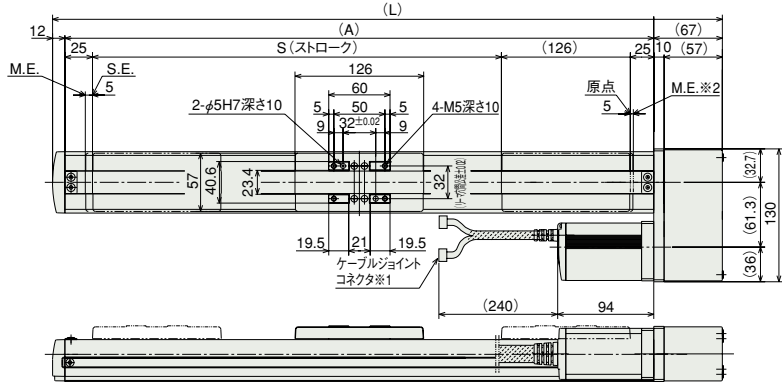
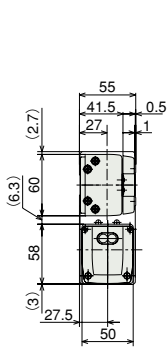
特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD

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

※基準面はSS7Cタイプと同様です。(P34参照)  
※Ma モーメントのオフセット基準位置はSS7Cタイプと同様です。(P34参照)

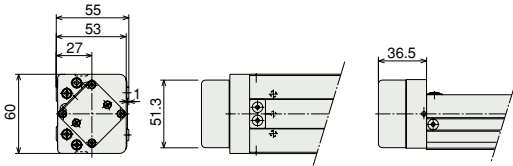
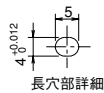


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。

※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4

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	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0						
パルス列入カタイプ(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	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-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			-	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			-	→ 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-SS8R

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 80mm パルスモータ モータ折返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCP2-SS8R-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  
56P:パルスモータ 56□サイズ  
\*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。

20:20mm  
10:10mm  
5: 5mm

50:50mm  
1000:1000mm (50mmピッチ毎認定)

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

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。

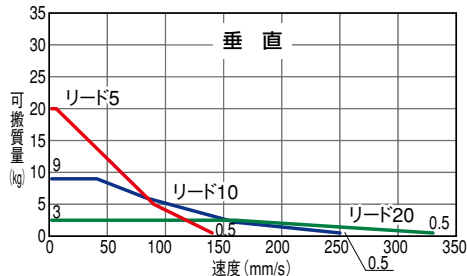
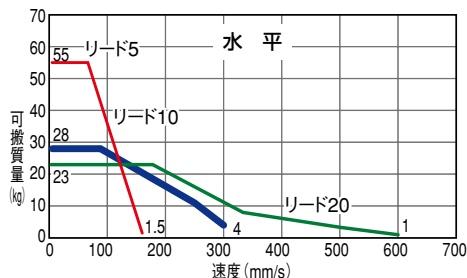
技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 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 0.3G (リード 5 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-②-③-④	20	~ 23	~ 3	50 ~ 1000 (50mm 毎)
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-②-③-④	10	~ 28	~ 9	
RCP2-SS8R-I-56P-5-①-②-③-④	5	~ 55	~ 20	

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 ~ 800 (50mm 毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
	20	600 <333>	600 <333>
10	300 <250>	300 <250>	255 <250>
5	160 <140>	155 <140>	125 <140>

\* < > 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	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

#### 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)	—
	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)

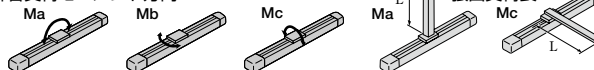
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

#### アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向





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

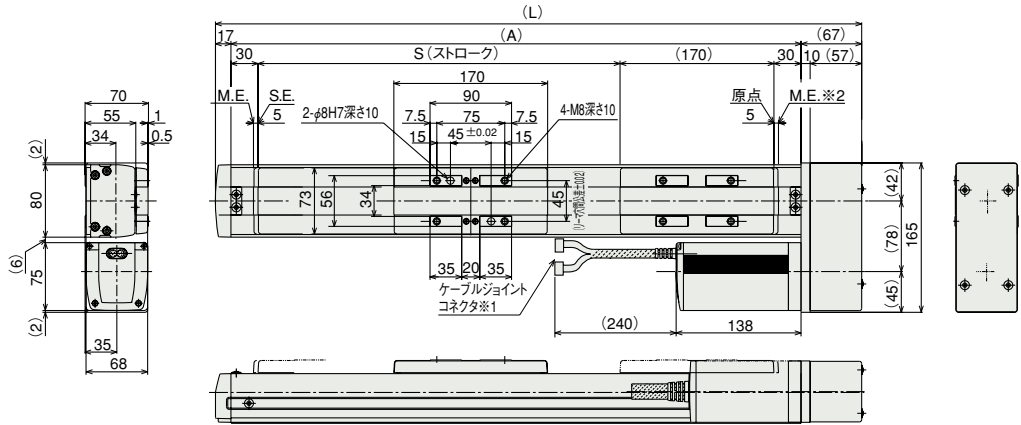
特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD

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

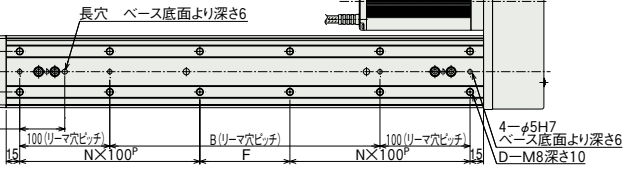
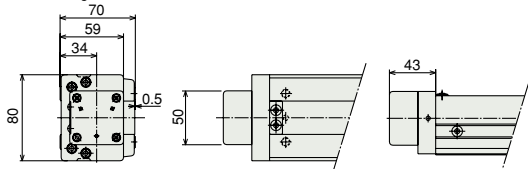
- ※基準面はSS8Cタイプと同様です。(P36参照)
- ※Ma モーメントのオフセット基準位置はSS8Cタイプと同様です。(P36参照)



- ※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 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

- ※ブレーキ付は全長が26mm  
質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

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-2-①	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-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	-	→ P525
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(差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	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

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

- 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
- 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-HS8R

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅 80mm バルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCP2 - HS8R - I - 86P - [ ] - [ ] - P2 - [ ] - [ ]**

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    86P:バルスモータ 56□高出力    30:30mm    50:50mm    1000:1000mm (50mmピッチ節設定)

P2:PCON-CF    N:無し    B:ブレーキ    P:1m    NM:原点逆仕様    S:3m    ML:モータ左折返し仕様(標準)    M:5m    MR:モータ右折返し仕様    X□□:長さ指定    R□□:ロボットケーブル    SR:スライダ部ローラー仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



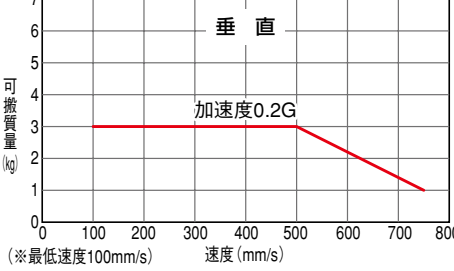
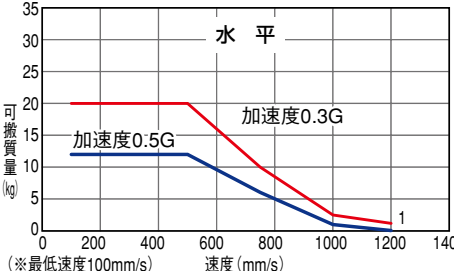
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 巻末 P.5

- POINT** 選定上の注意
- 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
  - 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 シリーズはバ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 0.3G (垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は水平 0.5G、垂直 0.2G が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~ 20	~ 3	50 ~ 1000 (50mm 毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 800 (50mm 毎)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
30	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>

※ < > 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	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

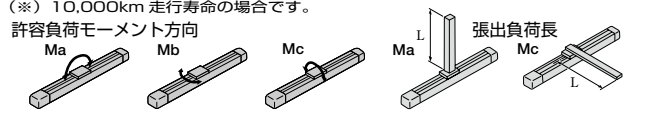
③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
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	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。



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。

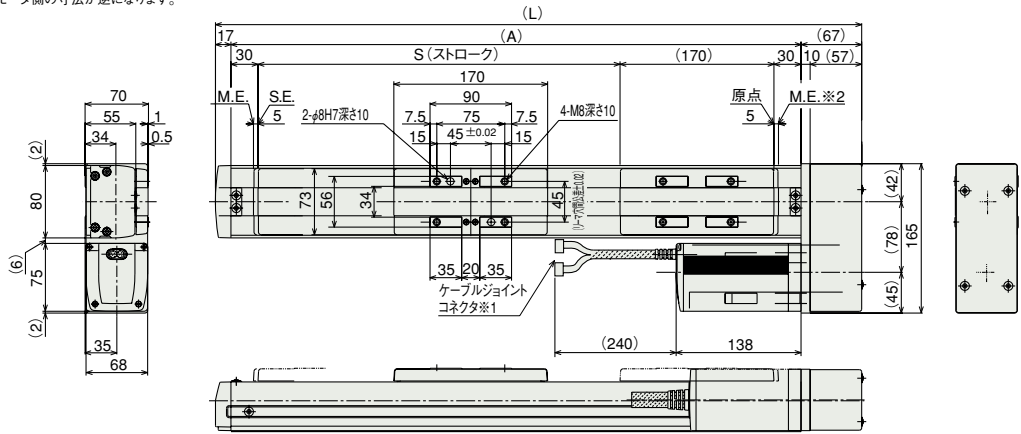
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元 CAD

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

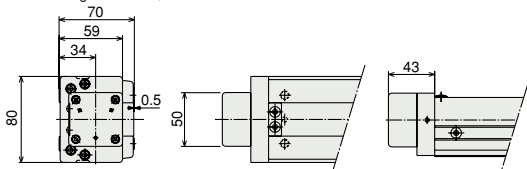
※基準面はHS8Cタイプと同様です。(P38参照)  
※Ma モーメントのオフセット基準位置はHS8Cタイプと同様です。(P38参照)



- ※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 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
( ) 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm  
質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	14	16	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

適応コントローラ

RCP2-HS8R タイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

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

- 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

# RCP2-BA6/BA6U

ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅 58mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

■型式項目	RCP2	—	□	—	I	—	42P	—	54	—	□	—	□	—	□	—	□
	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
	BA6	: ベルトタイプモータ上付き	I: インクリメンタル仕様	42P: パルスモータ 42□サイズ	54: 54mm 相当	500: 500mm ↓ 1000: 1000mm (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	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。

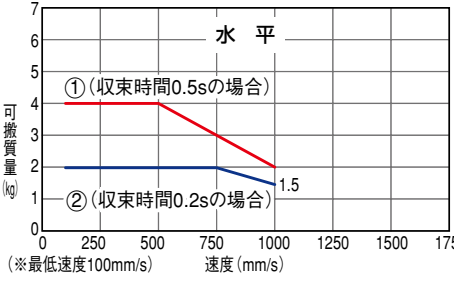


技術資料 巻末 P.5

**POINT** 選定上の注意

- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
- 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 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。

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



ご注意  
①のグラフは標準仕様の設定で、位置決め時間を計算する場合の収束時間は 0.5s になります。  
②のグラフはコントローラの設定を変更した場合で、可搬質量は低下しますが収束時間は 0.2s に短縮されます。  
②のグラフ以下の可搬質量の時で、位置決め時間を短縮したい場合はコントローラの設定を変更して下さい。(詳細は取扱説明書参照)  
**(垂直動作は出来ません)**

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	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-①-②-③-④	上付き	54 相当	~ 4	不可	500 ~ 1000 (50mm 毎)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-②-③-④	下付き				

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)

■ストロークと最高速度

ストローク	500 ~ 1000 (50mm 毎)
54 相当	1000

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
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—
850	—
900	—
950	—
1000	—

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。

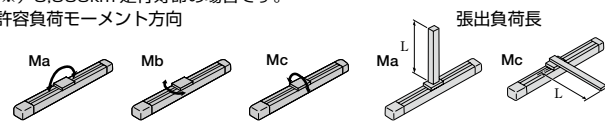
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
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	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
ロスモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント (※)	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

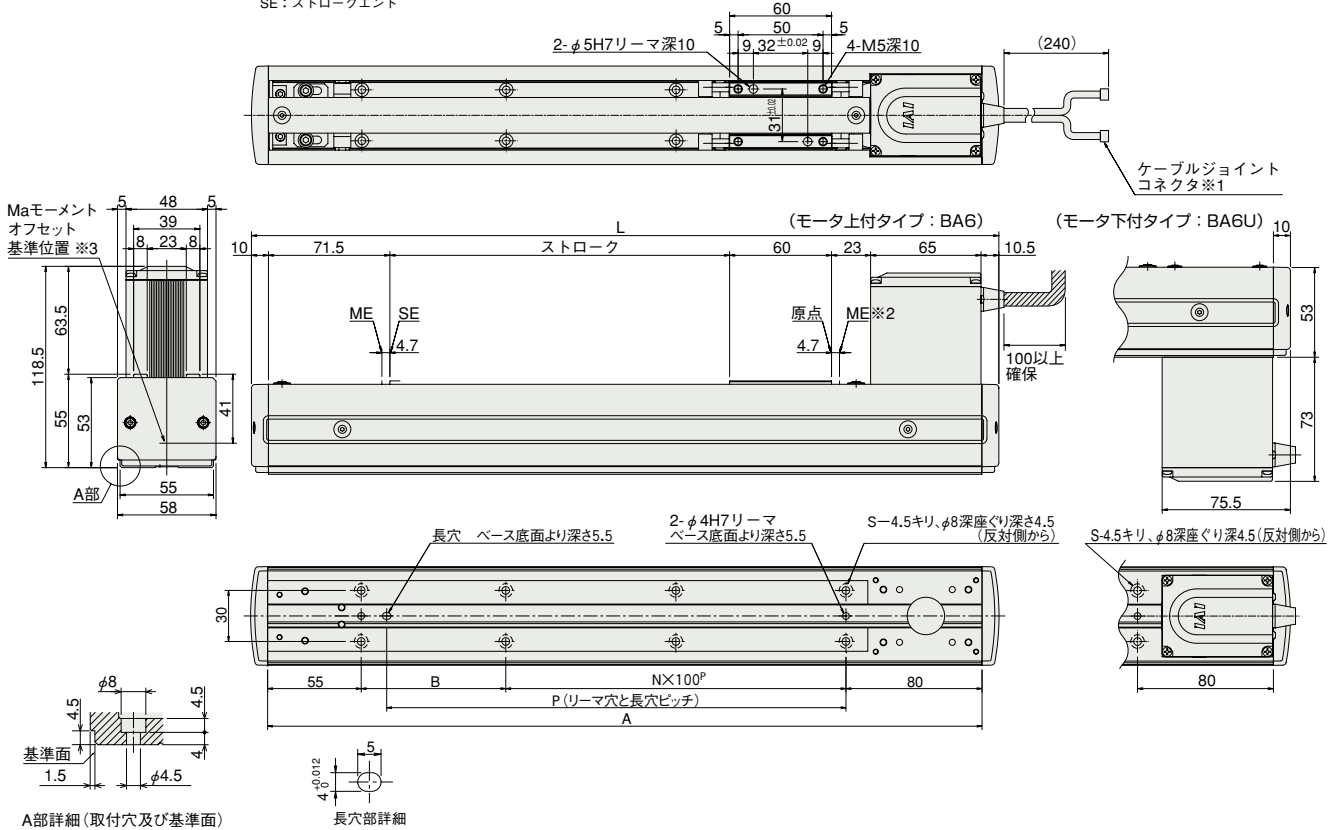
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 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 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- \*3 Maモーメントを計算する為の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
P	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量 (kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

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						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	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-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ 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
- テフル/7-μ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-BA7/BA7U

ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅 68mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

型式項目	RCP2	-	□	-	I	-	42P	-	54	-	□	-	□	-	□	-	□
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									
BA7: ベルトタイプ モータ上付き	I: インクリメンタル 仕様	42P: パルスモータ 42□サイズ	54: 54mm	600: 600mm ↓ 1200: 1200mm (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	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。

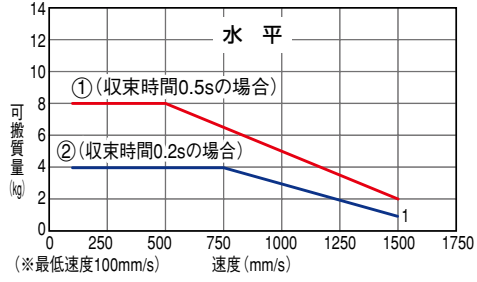


技術資料 巻末 P.5

**POINT**  
選定上の  
注意

- (1) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
- (2) 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 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。

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



**ご注意**  
①のグラフは標準仕様の設定で、位置決め時間を計算する場合の収束時間は 0.5s になります。  
②のグラフはコントローラの設定を変更した場合で、可搬質量は低下しますが収束時間は 0.2s に短縮されます。  
②のグラフ以下の可搬質量の時、位置決め時間を短縮したい場合はコントローラの設定を変更して下さい。(詳細は取扱説明書参照)  
**(垂直動作は出来ません)**

アクチュエータスペック						
リードと可搬質量				ストロークと最高速度		
型式	モータ取付方向	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)	ストローク (mm)	ストローク	最高速度
RCP2-BA7-I-42P-54-①-②-③-④	上付き	54 相当	水平 (kg) ~ 8 垂直 (kg) 不可	600 ~ 1200 (50mm 毎)	600 ~ 1200 (50mm 毎)	600 ~ 1200 (50mm 毎)
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-②-③-④	下付き	54 相当	水平 (kg) ~ 8 垂直 (kg) 不可	600 ~ 1200 (50mm 毎)	54 相当	1500

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。

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
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—
850	—
900	—
950	—
1000	—
1050	—
1100	—
1150	—
1200	—

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。	

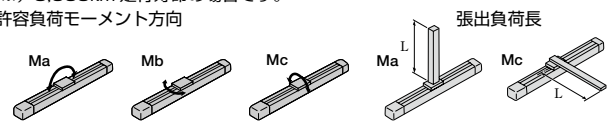
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
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	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント (※)	Ma: 13.8N·m Mb: 19.7N·m Mc: 29.0N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

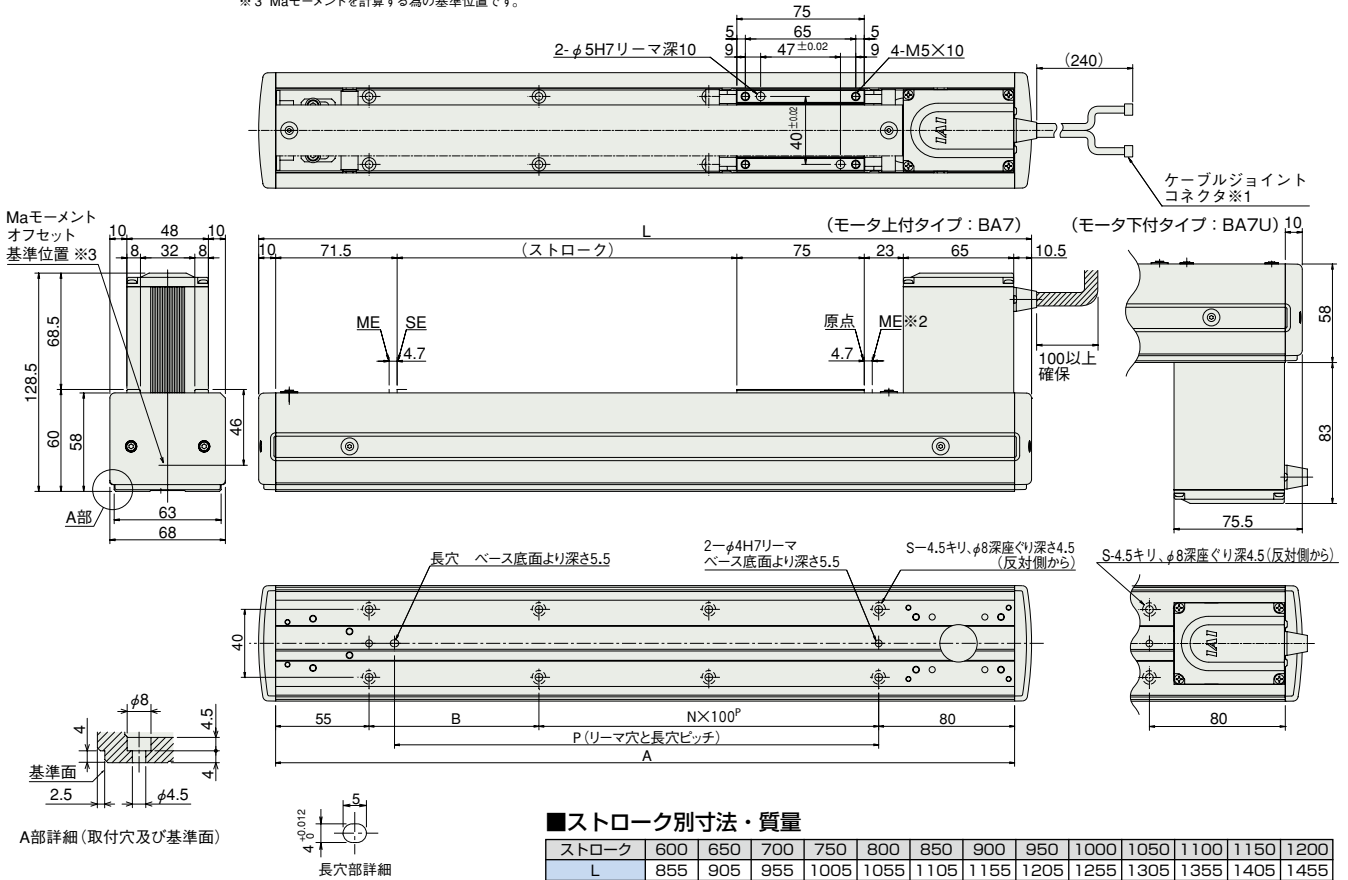
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

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 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する為の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
P	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285
S	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
質量 (kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

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-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				
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

# ERC2-SA6C

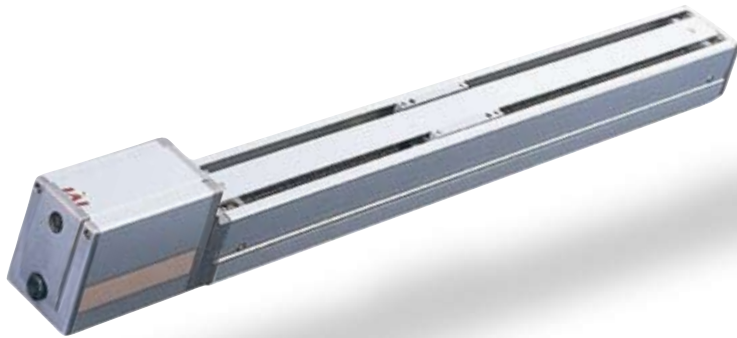
コントローラ一体型 スライダタイプ 本体幅 58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-SA6C-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 3:3mm S:3m M:5m NM:原点逆仕様  
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  
SE:SIOタイプ

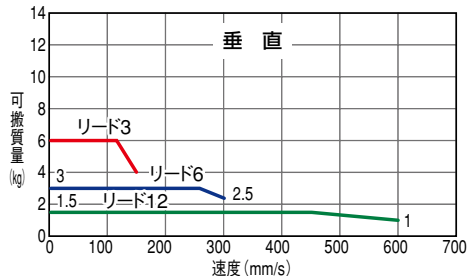
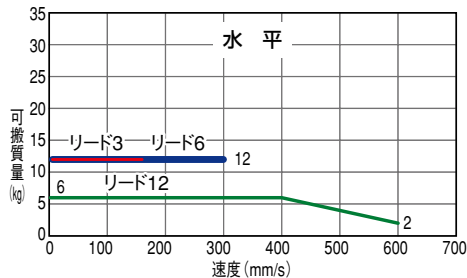
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図  
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

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC2-SA6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 1.5	50 ~ 600 (50mm 毎)
ERC2-SA6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	12	~ 3	
ERC2-SA6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	12	~ 6	

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

リード	ストロークと最高速度	
	50 ~ 550 (50mm 毎)	600 (mm)
12	600	515
6	300	255
3	150	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	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
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。

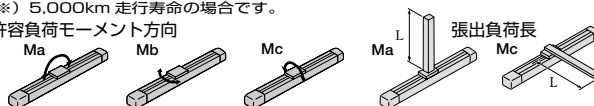
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
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
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



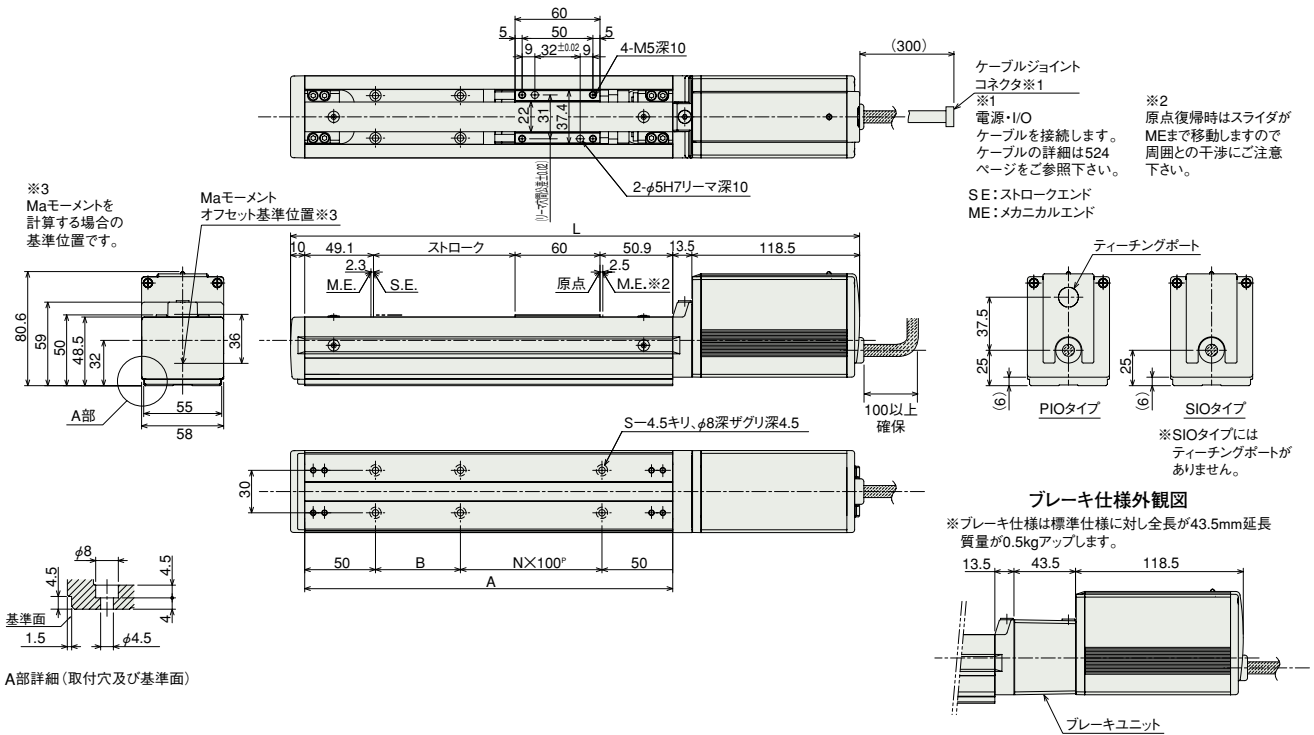
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
B	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量 (kg)	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4

I/O タイプ (コントローラ体内蔵)

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-SA6C-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-SA6C-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-SA6C-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-SA7C

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

■型式項目 **ERC2-SA7C-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 8:8mm S:3m M:5m NM:原点逆仕様  
 4:4mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定) PN:PIO (PNP)タイプ W:長さ指定 X:両端コネクタケーブル  
 SE:SIOタイプ R:ロボットケーブル RW:ロボットコネクタケーブル

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



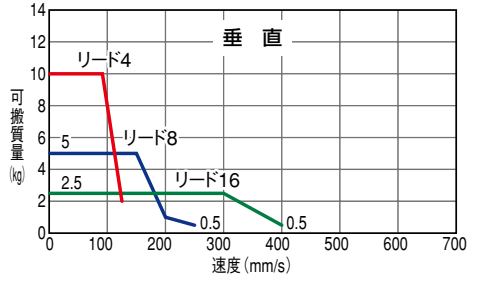
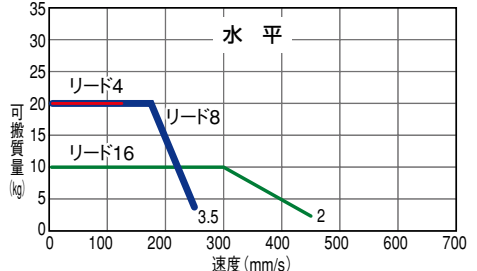
技術資料 巻末P.5

**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。
- 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。

■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。

■ストロークと最高速度

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC2-SA7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~10	~2.5	50~600 (50mm毎)
ERC2-SA7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~20	~5	
ERC2-SA7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	20	~10	

ストローク / リード	50~600 (50mm毎)
16	450 < 400 >
8	250
4	125

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
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)

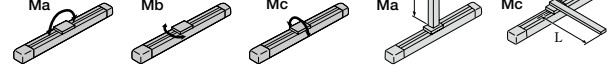
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

■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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:63.0N・m Mb:90.0N・m Mc:132.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:13.8N・m Mb:19.7N・m Mc:29.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向





寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

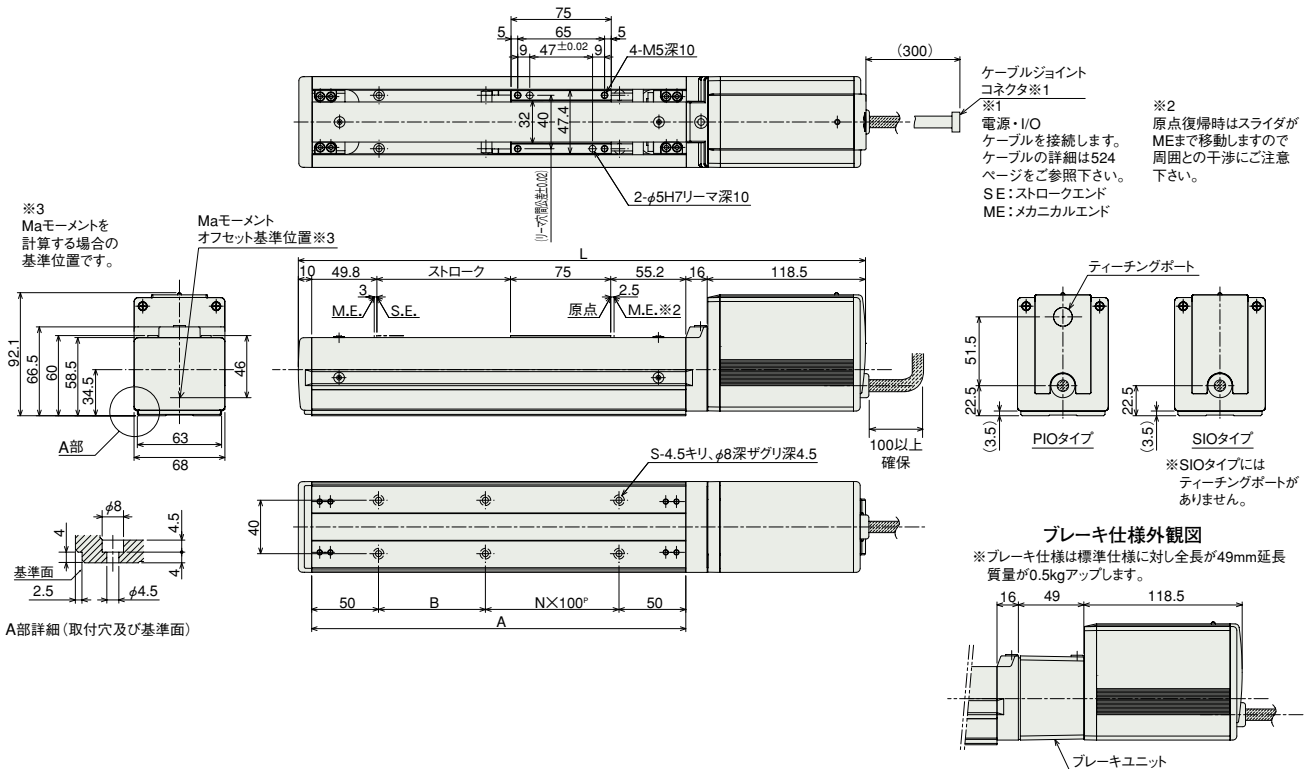
www.iai-robot.co.jp



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

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	350	400	450	500	550	600
L	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
B	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量 (kg)	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8

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-SA7C-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-SA7C-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-SA7C-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

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

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

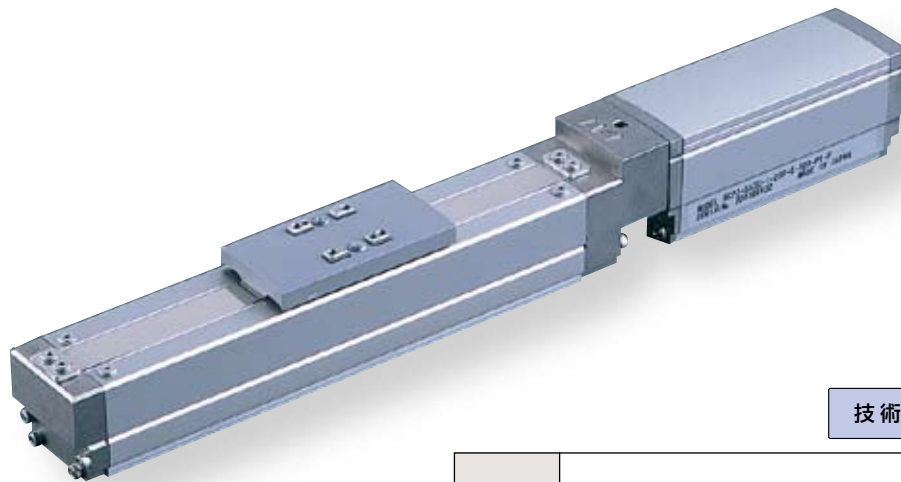
# RCA2-SA3C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA2-SA3C	-	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 ※簡易アブソ仕様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	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ指定)	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



(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50~300 (50mm毎)
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
6	300
4	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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
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 (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)

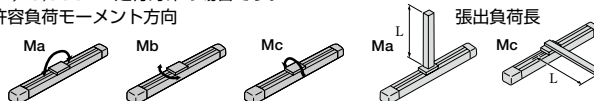
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
カバー無し	NCO	→巻末 P33	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N・m Mb:7.1N・m Mc:7.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:1.96N・m Mb:2.84N・m Mc:3.14N・m
張り出し負荷長	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

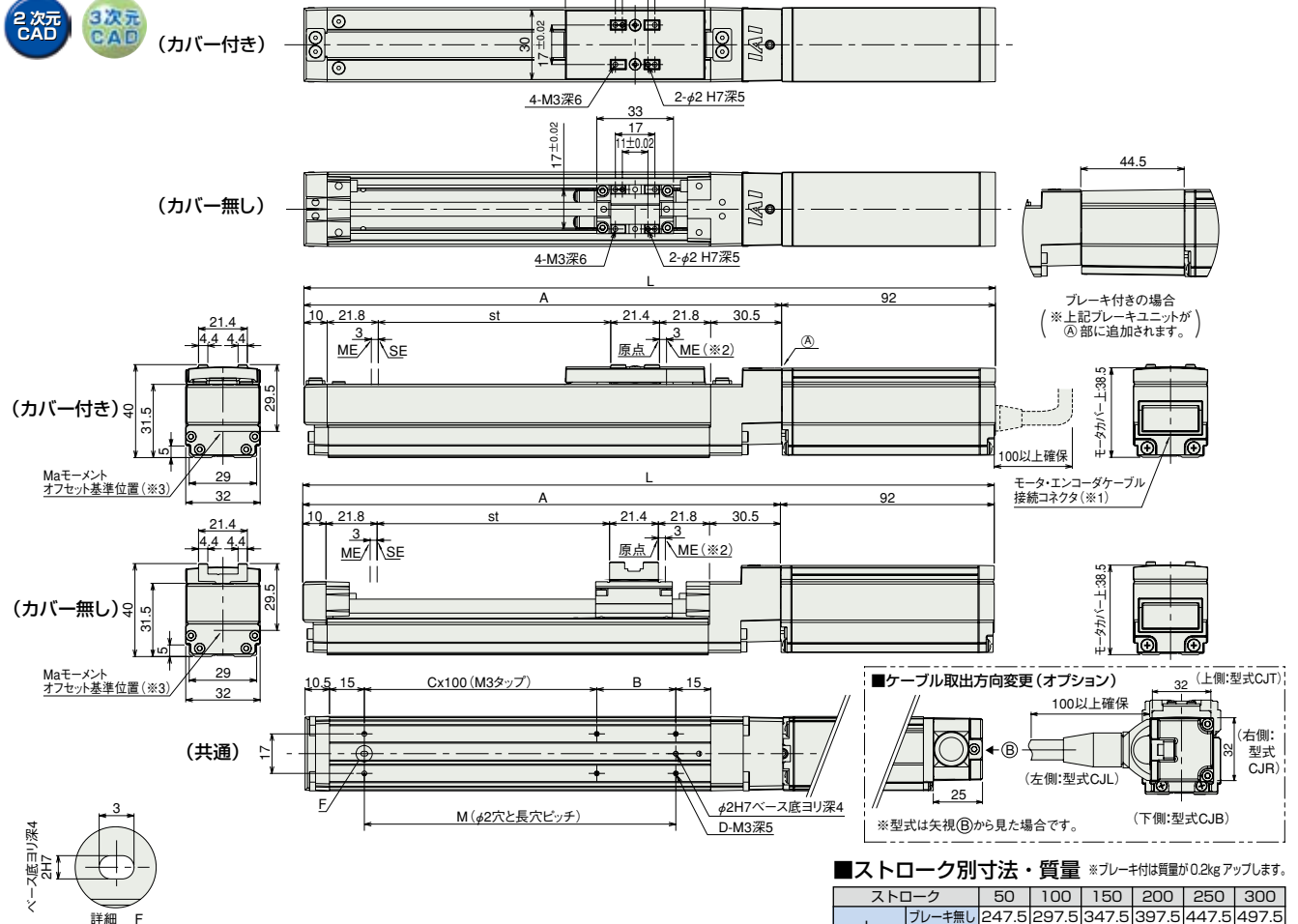


寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD (カバー付き)

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 (一体型) 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) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	プレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	プレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5	
B	84	34	84	34	84	34	
C	0	1	1	2	2	3	
D	4	6	6	8	8	10	
M	84	134	184	234	284	334	
質量 (kg)	カバー付き	0.6	0.6	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し	0.5	0.6	0.6	0.7	0.7	0.8

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 (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ 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	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (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。

# RCA2-SA4C

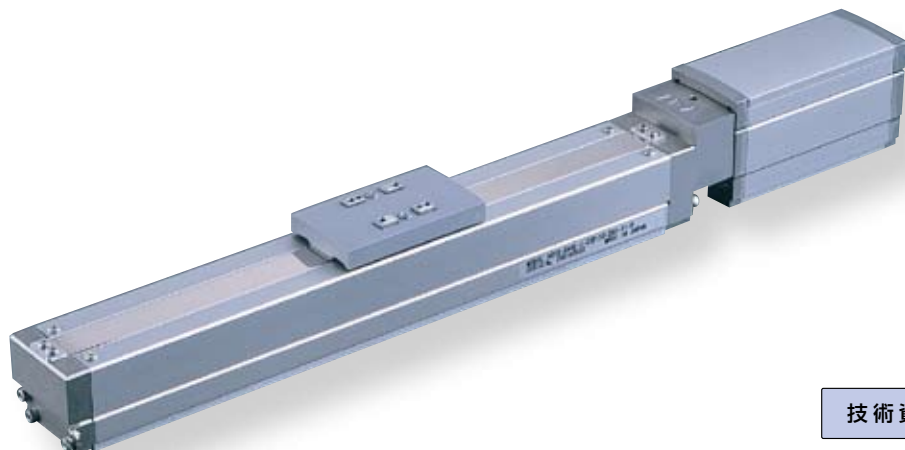
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCA2-SA4C-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 ※簡易アブソ仕様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 ↓ 500:500mm (50mmピッチ節設定)	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。

**アクチュエータスペック**

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 ~ 500 (50mm 毎)
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	10	500	
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	5	250	
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

**③ケーブル長価格表 (標準価格)**

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

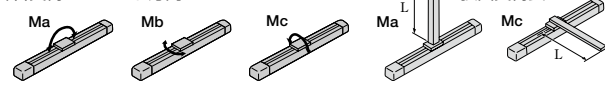
**④オプション価格表 (標準価格)**

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
カバー無し	NCO	→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	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N・m Mb:9.7N・m Mc:13.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.04N・m Mb:4.31N・m Mc:5.00N・m
張り出し負荷長	120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向







- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCA2-SA5C

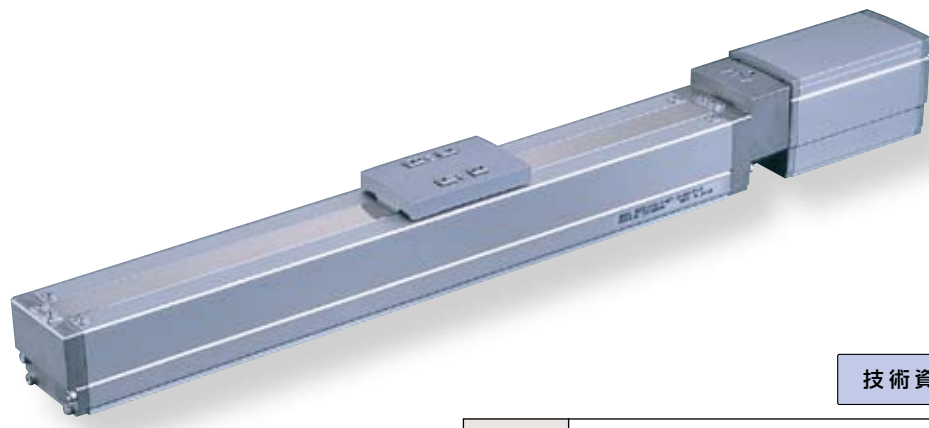
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 50mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCA2-SA5C-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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ指定)	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 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

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)			ストローク/リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50~800 (50mm毎)	12	600	570	490	425	370	330
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34		6	300	285	245	210	185	165
RCA2-SA5C-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68		3	150	140	120	105	90	80

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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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。

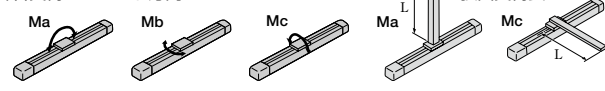
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
カバー無し	NCO	→巻末 P33	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

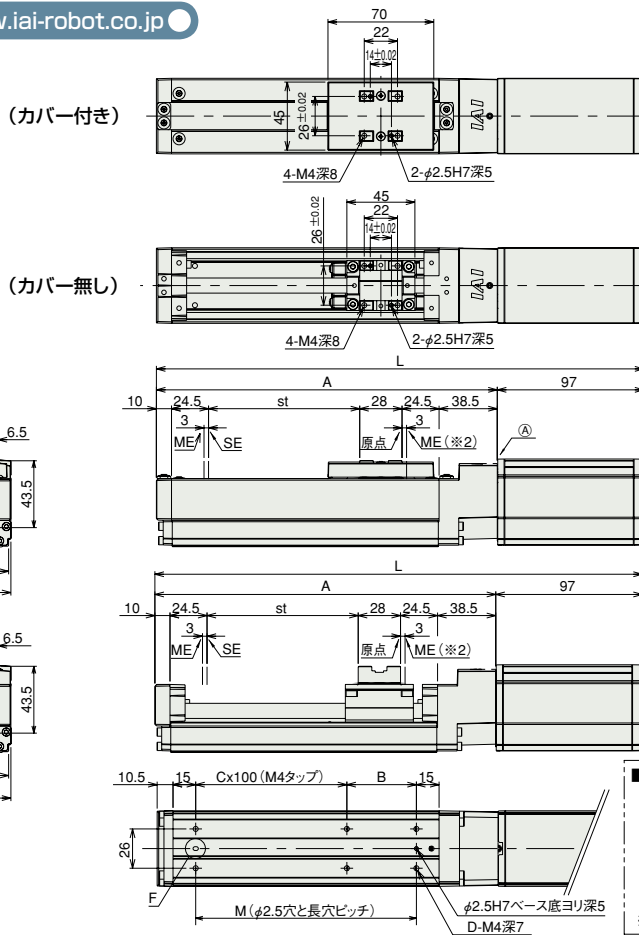
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.92N・m Mb:5.58N・m Mc:8.53N・m
張り出し負荷長	130mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



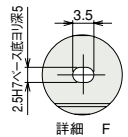
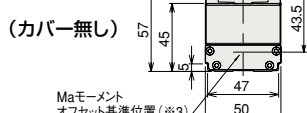
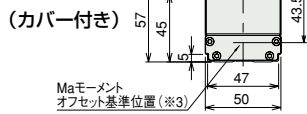
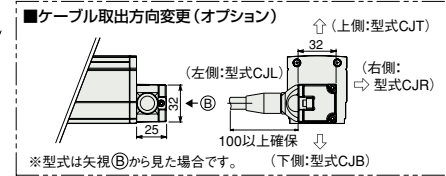
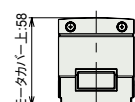
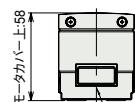
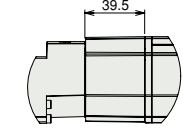
寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](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(一体型)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) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	1022.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1062
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量 (kg)	カバー付き	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.2
	カバー無し	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.7

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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCA2-SA6C

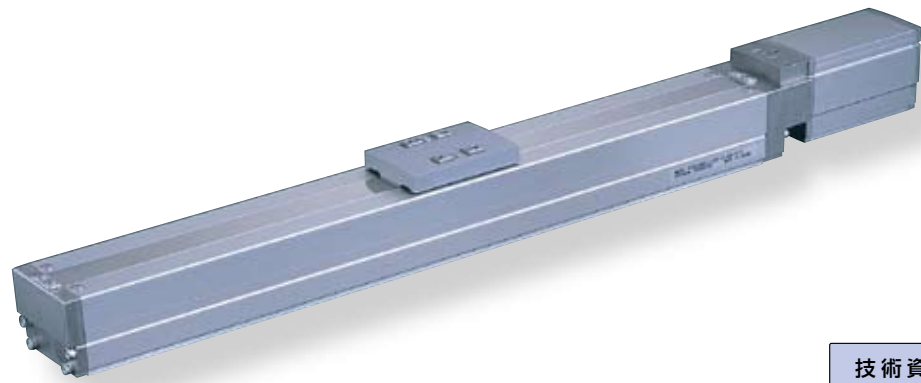
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 **RCA2-SA6C-I-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	30	サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (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	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 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

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)			ストローク/リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1.5	26	50~800 (50mm毎)	12	600	570	490	425	370	330
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53		6	300	285	245	210	185	165
RCA2-SA6C-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105		3	150	140	120	105	90	80

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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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。

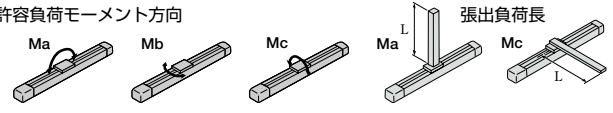
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
カバー無し	NCO	→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	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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:4.31N・m Mb:6.17N・m Mc:10.98N・m
張り出し負荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



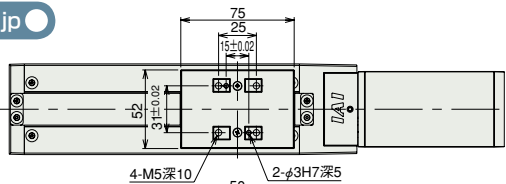
寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

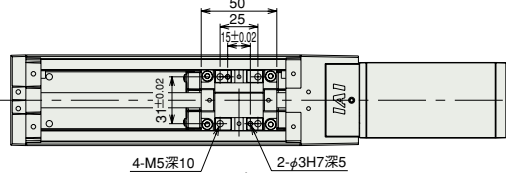
www.iai-robot.co.jp



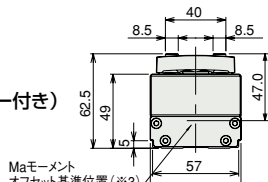
(カバー付き)



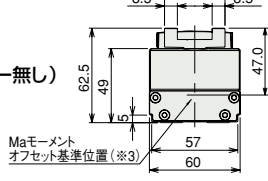
(カバー無し)



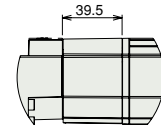
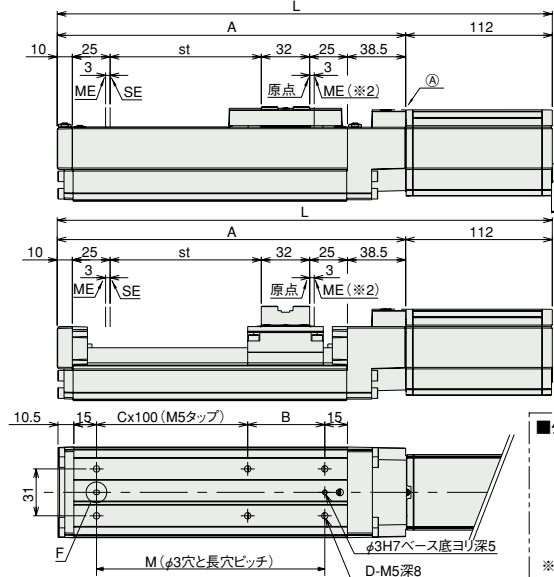
(カバー付き)



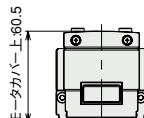
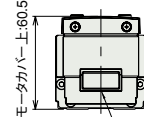
(カバー無し)



(共通)



プレーキ付きの場合  
(※上記プレーキユニットが  
①部に追加されます。)

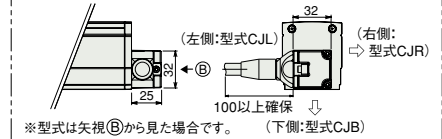


特注対応のご案内



- (※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

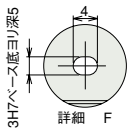
■ケーブル取出方向変更(オプション)



■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5
	プレーキ有り	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	
質量 (kg)	カバー付き	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1
	カバー無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7



② 対応コントローラ

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-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-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-30I①-NP-2-0						
ポジショナータイプ		ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.0A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		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-30I①-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 2.2A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-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-1-30I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点				→ 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCA2-SA3R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA2-SA3R-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 ※簡易アプソ仕様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	6:6mm 4:4mm 2:2mm	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	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。

**省電力対応**



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 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

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)			ストローク	50 ~ 300 (50mm 毎)
RCA2-SA3R-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	6	300	
RCA2-SA3R-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	4	200	
RCA2-SA3R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
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 (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
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
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	—
カバー無し	NCO	→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	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
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:5.0N・m Mb:7.1N・m Mc:7.9N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:1.96N・m Mb:2.84N・m Mc:3.14N・m
張り出し負荷長	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長

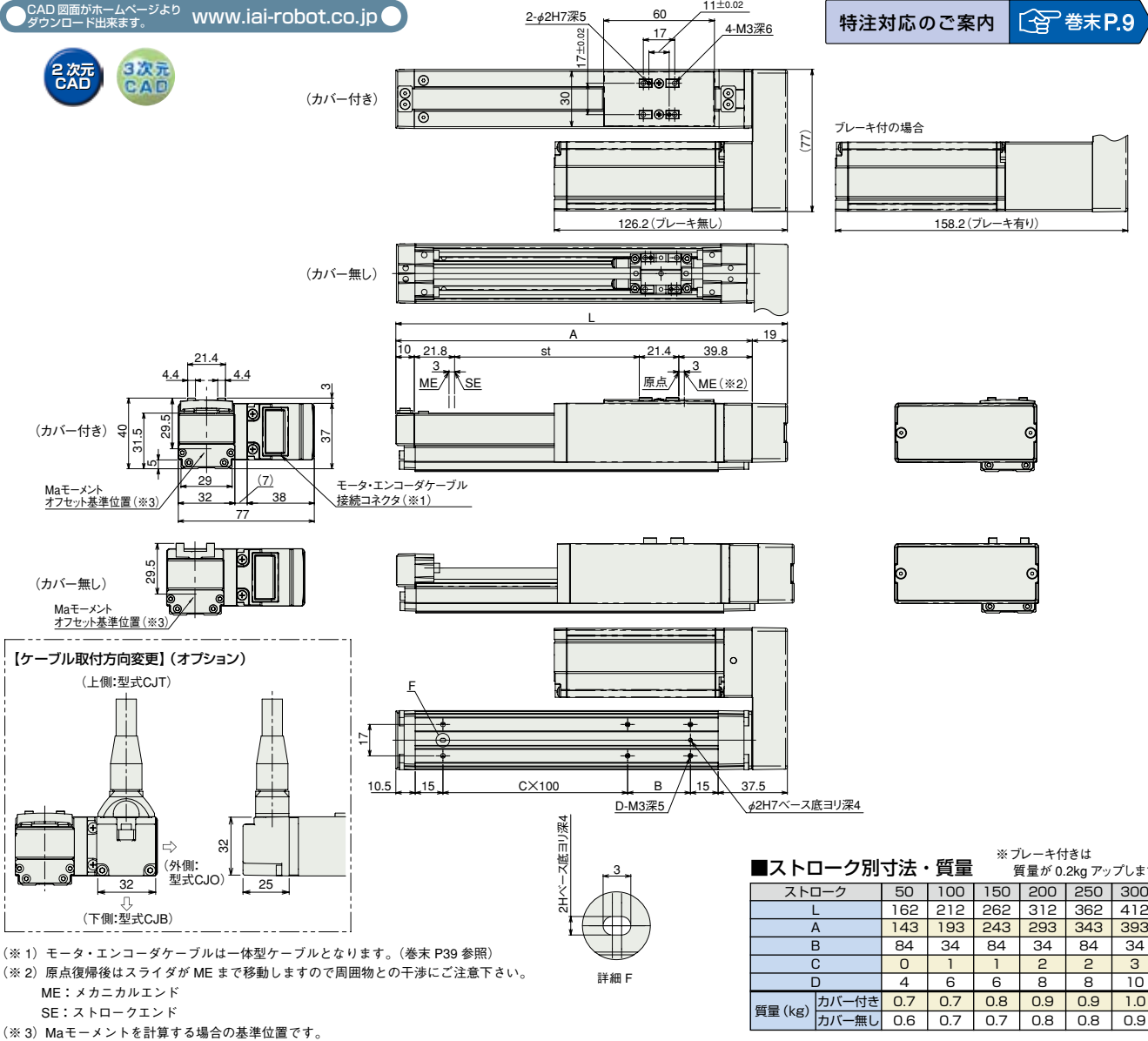


寸法図

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は一体型ケーブルとなります。(巻末 P39 参照)  
(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
(※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

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-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-SA4R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA2-SA4R-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  
※簡易アプソ仕様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  
↓  
500: 500mm (50mmピッチ毎設定)

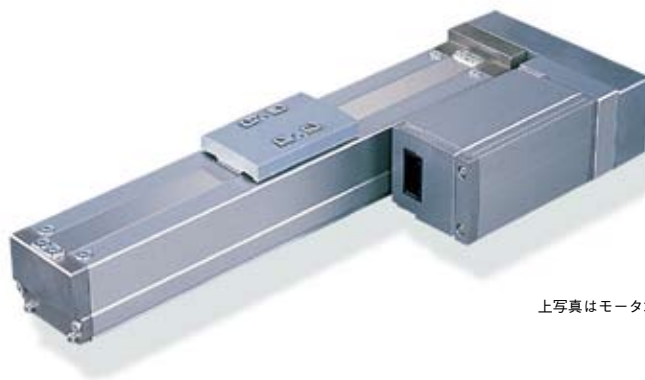
A1: ACON  
RACON  
ASEL  
A3: AMEC  
ASEP

N: 無し  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定

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。

省電力対応



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



(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50~500 (50mm毎)
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
RCA2-SA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 500 (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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

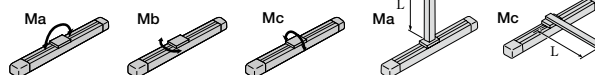
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
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	—
カバー無し	NCO	→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	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:3.04N·m Mb:4.31N·m Mc:5.00N·m
張り出し負荷長	120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

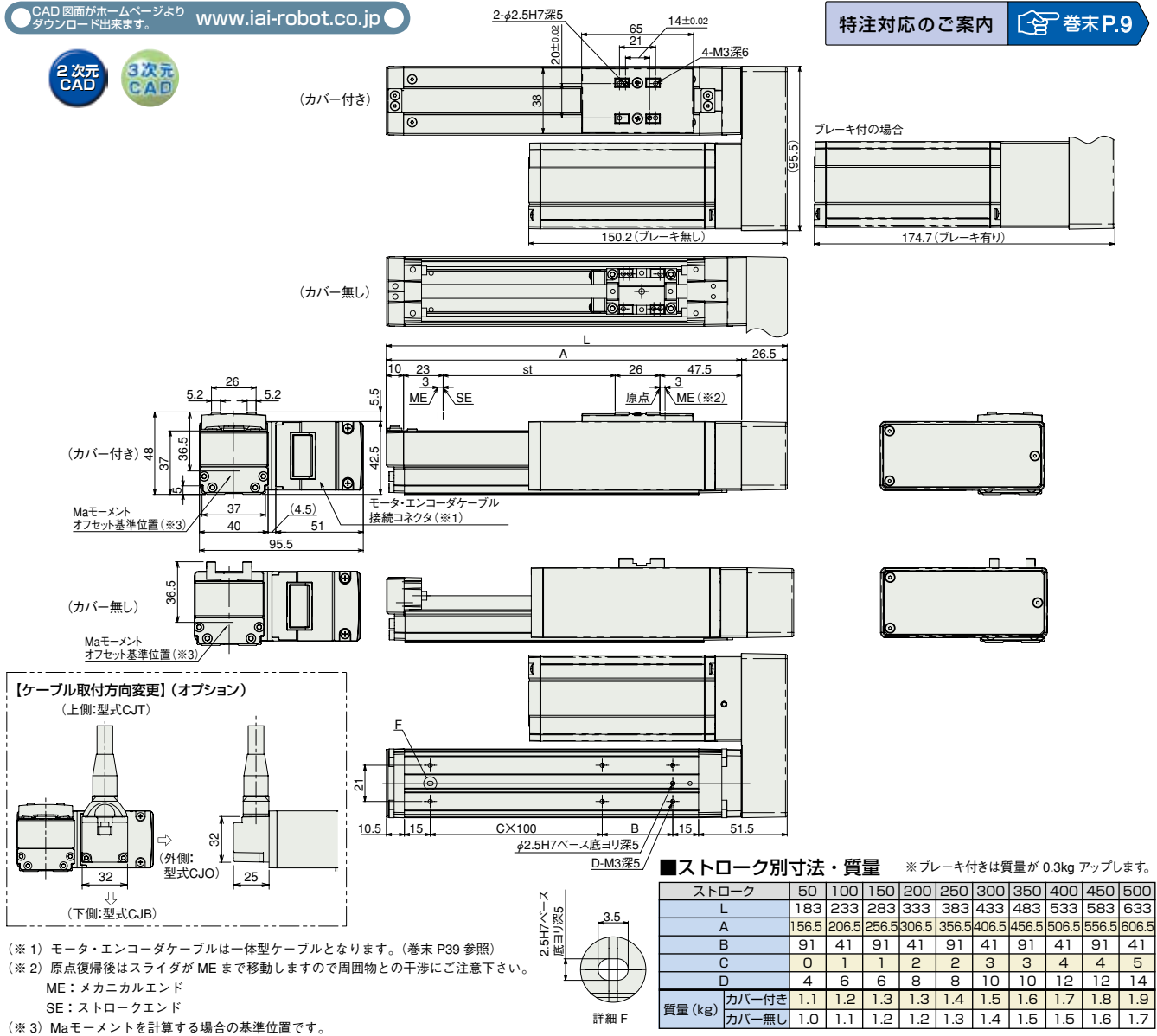


寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](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は一体型ケーブルとなります。(巻末 P39 参照)  
 (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
 ME: メカニカルエンド  
 SE: ストロークエンド  
 (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

② 対応コントローラ

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-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-20SI①-NP-2-0						→ P487
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 最大 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 最大 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-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 50mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA2-SA5R-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  
\*簡易アプソ仕様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

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

50: 50mm  
↓  
800: 800mm (50mmピッチ毎設定)

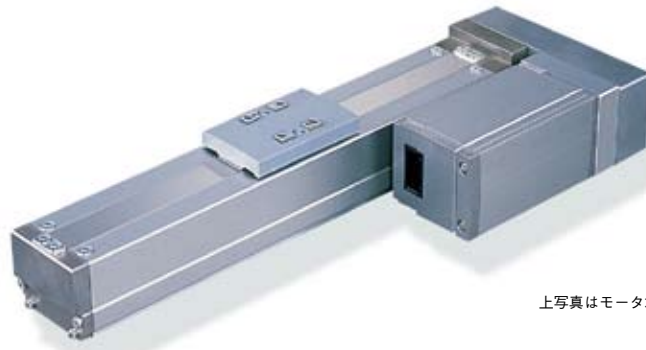
A1: ACON  
RACON  
ASEL  
A3: AMEC  
ASEP

N: 無し  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定

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。

省電力対応



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



(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5R-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	12	600	570	490	425	370
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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。

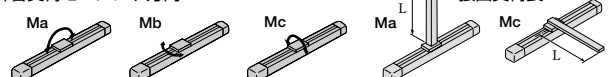
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
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	—
カバー無し	NCO	→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	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:3.92N・m Mb:5.58N・m Mc:8.53N・m
張り出し荷長	130mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

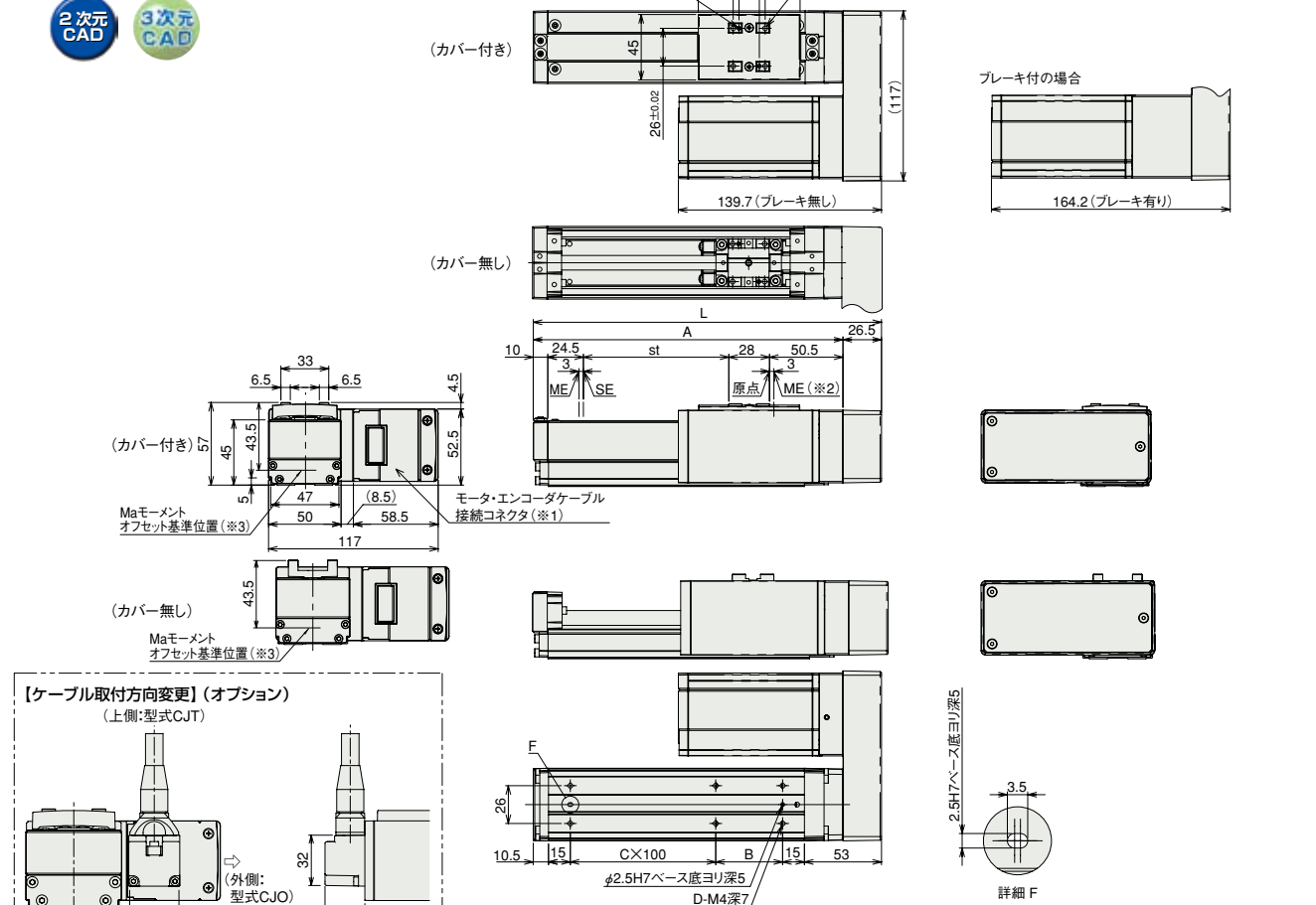


寸法図

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

※ プレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	カバー付き 1.5	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5
	カバー無し 1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

- ※1 モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。（巻末 P39 参照）
- ※2 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

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-SA6R

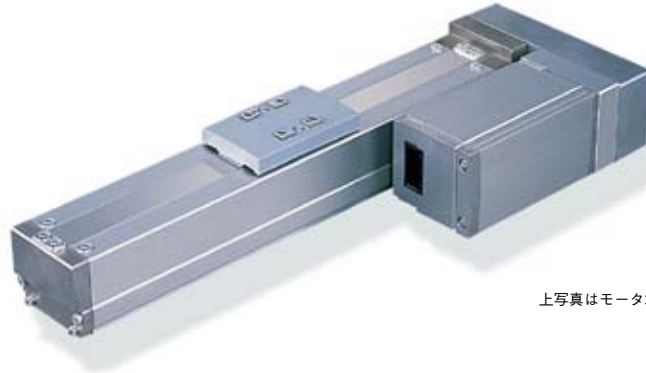
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA2-SA6R-I-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 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	30	サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (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	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。

## 省電力対応



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

- 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 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

### アクチュエータ仕様

#### ①リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA6R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1.5	26	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA6R-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6R-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

#### ②ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)					
	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

#### 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。

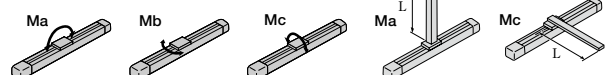
#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P25	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
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	—
カバー無し	NCO	→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	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 専用アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:4.31N・m Mb:6.17N・m Mc:10.98N・m
張り出し荷長	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



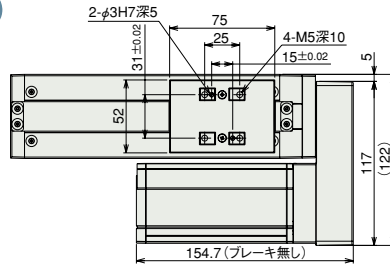
寸法図

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

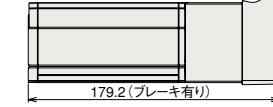


- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 P39 参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

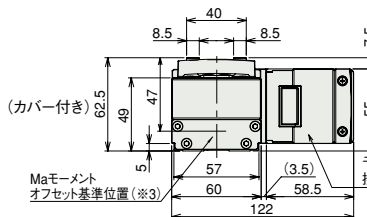
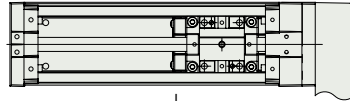
(カバー付き)



ブレーキ付の場合



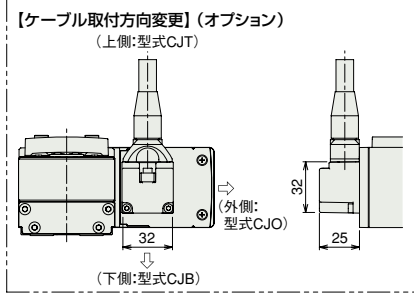
(カバー無し)



モータ・エンコーダケーブル接続コネクタ(※1)

(カバー無し)

Maモーメントオフセット基準位置(※3)



■ストローク別寸法・質量

\*ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.5
	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9

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-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-30I①-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-30I①-NP-2-0						
ポジショナータイプ		ACON-C-30I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.0A	-	→ P535
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		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-30I①-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 2.2A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-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-1-30I①-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500点				→ 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

- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCA-SA4C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA	-	SA4C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
			I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		20:サーボモータ 20W		10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm		50:50mm 400:400mm (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**  
(リード2.5は除く)



技術資料 巻末P.5

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

**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)

## アクチュエータスペック

■リードと可搬質量						■ストロークと最高速度			
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク/リード	50~400 (50mm 毎)	
			水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCA-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm 毎)		10	665
RCA-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2			5	330
RCA-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4			2.5	165

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	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

### 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)

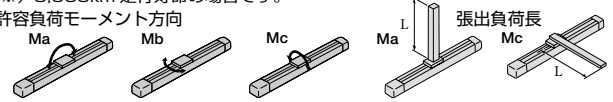
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—
スライダスペース	SS	→巻末 P36	—

※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。  
※リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。  
※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
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

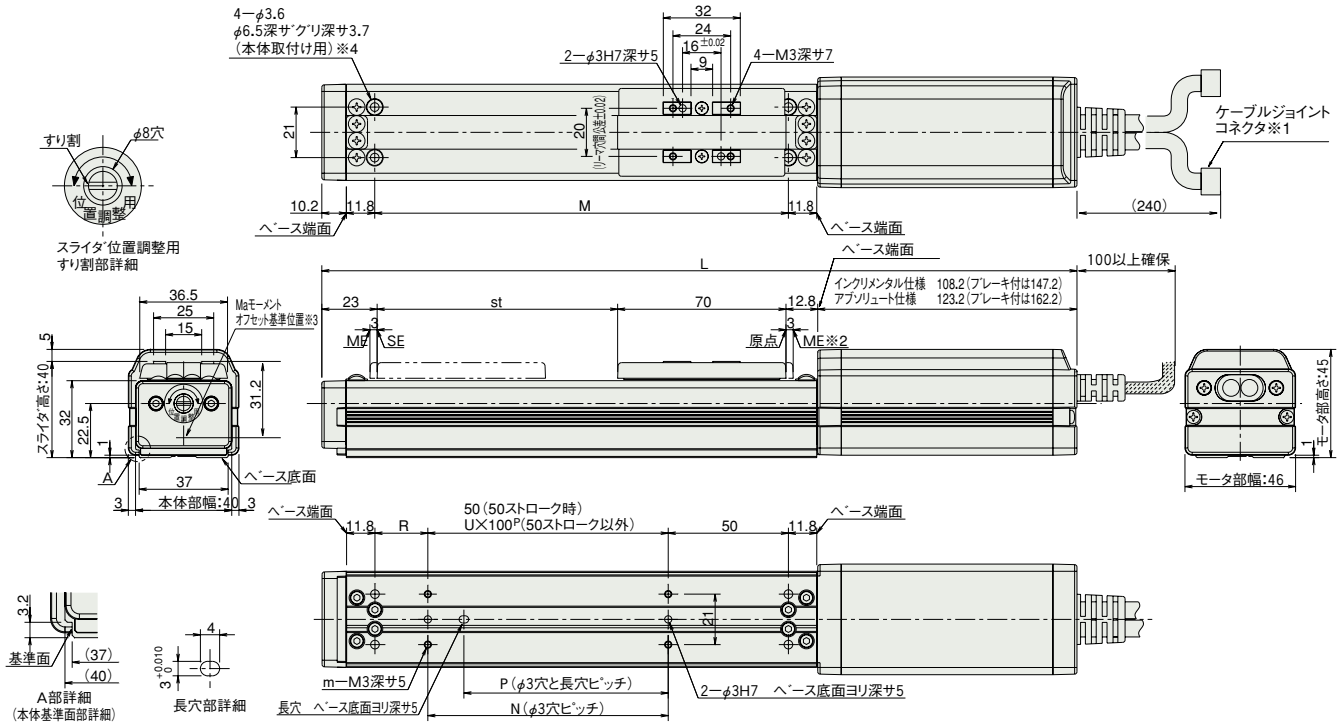
特注対応のご案内

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 ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

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



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	インクリ メンタル アプソ リユート	ブレーキ無 ブレーキ付	264 303	314 353	364 403	414 453	464 503	514 553	564 603
	ブレーキ無 ブレーキ付	279 318	329 368	379 418	429 468	479 518	529 568	579 618	629 668
	M	122	172	222	272	322	372	422	472
	N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385	
R	22	22	72	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

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	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	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						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I⑩-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  (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ 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						
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	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 最大 4.4A  (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-20I⑩-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	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	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-1-20 ⑩⑩-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-SA5C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 52mm 24V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA	-	SA5C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		20:サーボモータ20W		12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)		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**

(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0.8G(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)

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCA-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(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 I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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	HA	→巻末 P32	—
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	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

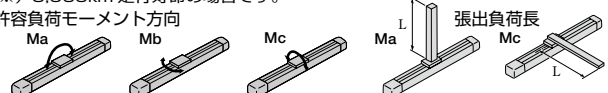
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。  
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。  
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

### 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
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向





- 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
- 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

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。

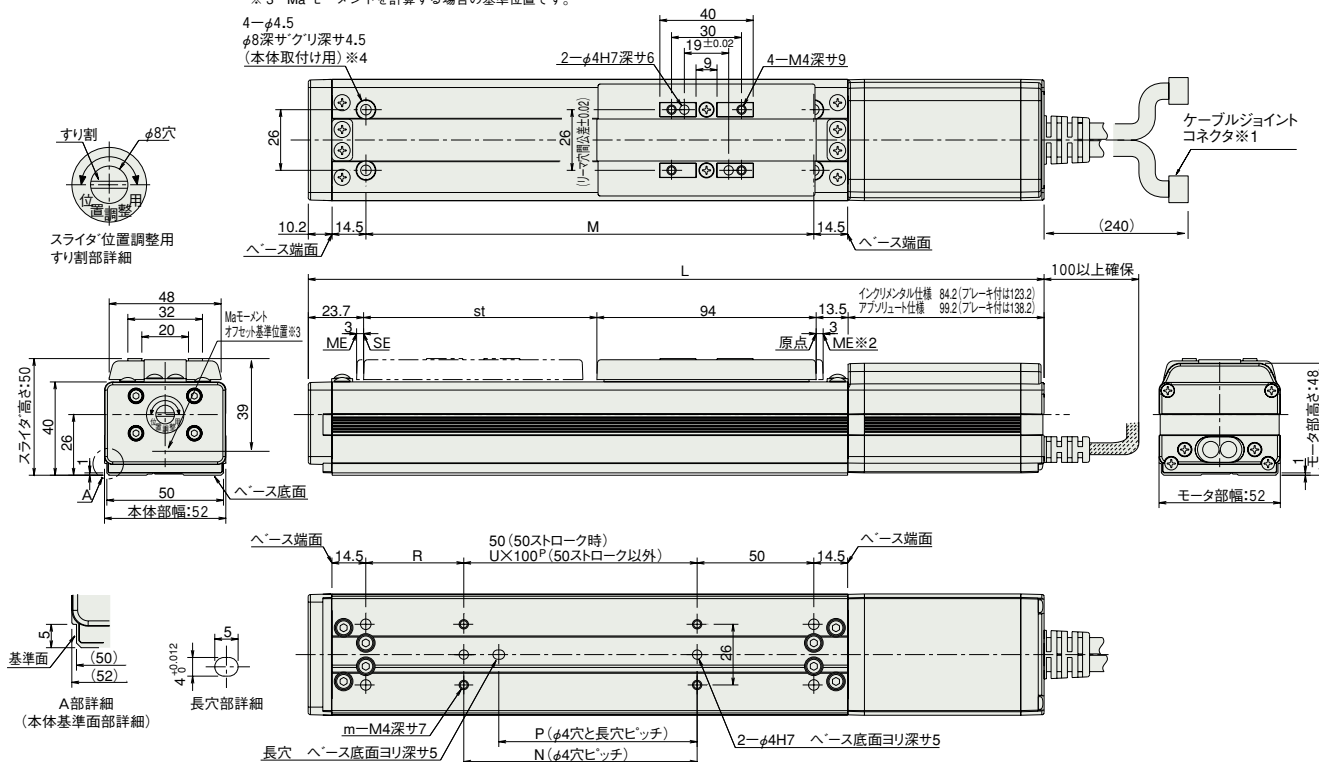
www.iai-robot.co.jp

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 ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

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



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	インクリメンタル ブレーキ無	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4	715.4
	メンタル ブレーキ付	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
	アブソリュート ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
	リュート ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
質量 (kg)		1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

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	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	電磁弁と同じ番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						→ P487
ポジショナータイプ		ACON-C-20I①-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P535
		安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ						
バルス列入カタイプ (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 バルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P535
バルス列入カタイプ (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 バルス列入カタイプ					
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-1-20 ①①-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。  
 ※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。

# RCA-SA6C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA	-	SA6C	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
			I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		30:サーボモータ 30W		12:12mm 6: 6mm 3: 3mm		50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)		A1:ACON 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**

(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)

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCA-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)			
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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	HA	→巻末 P32	—
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	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

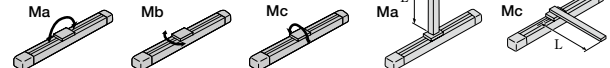
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。  
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。  
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

### 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
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

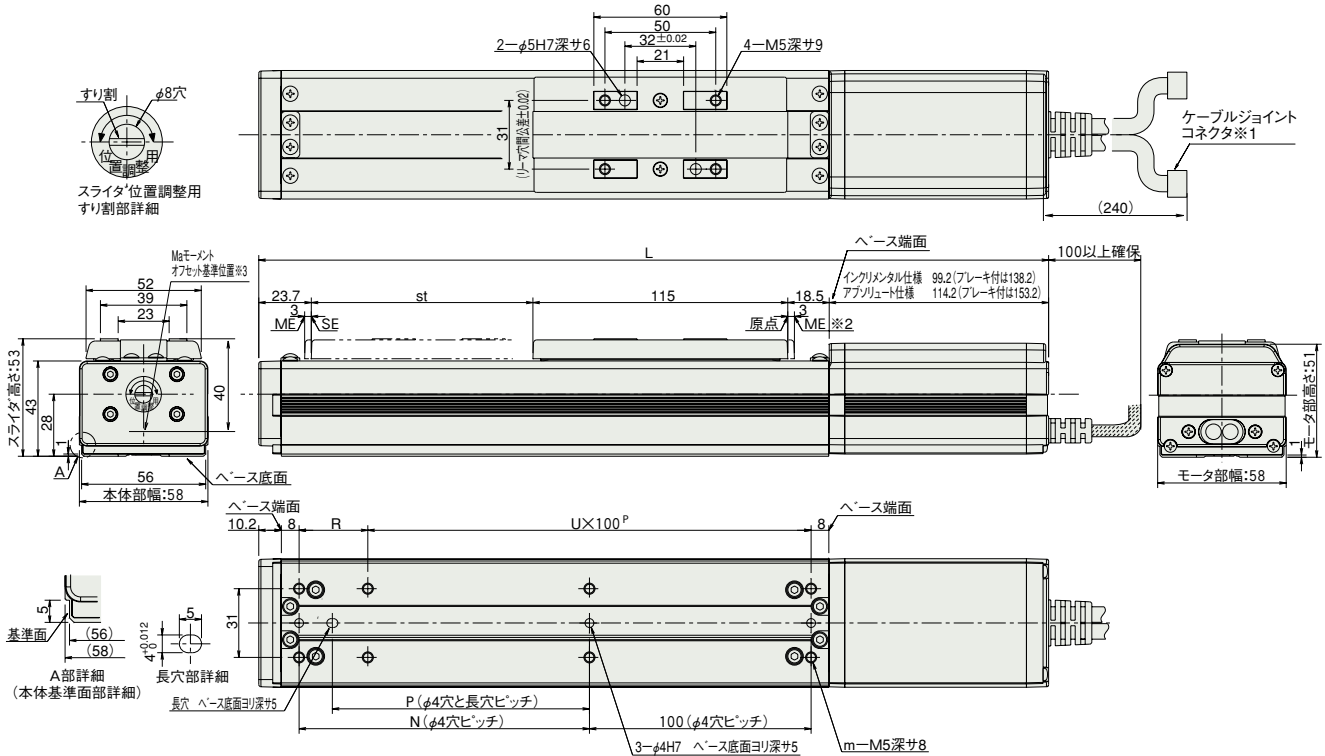
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

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MEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	インクリブレーキ無	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
	メンタルブレーキ付	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
	アップス	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
	リユート	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	

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-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-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 簡易アップリケ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-30I⑩-NP-2-0						→ P487
ポジションナータイプ		ACON-C-30I⑩-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						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		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) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	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-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-30 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-1-30 ⑩⑩-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:アップス) が入ります。  
 ※⑩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

テーパー/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-SA4D

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 **RCA-SA4D** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様  
※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。

20:サーボモータ 20W  
10:10mm  
5:5mm  
2.5:2.5mm

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。

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 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。

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-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCA-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

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)

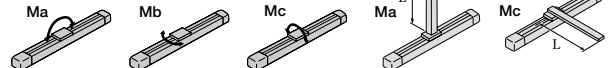
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
フート金具	FT	→巻末 P29	-
省電力対応	LA	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-

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
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

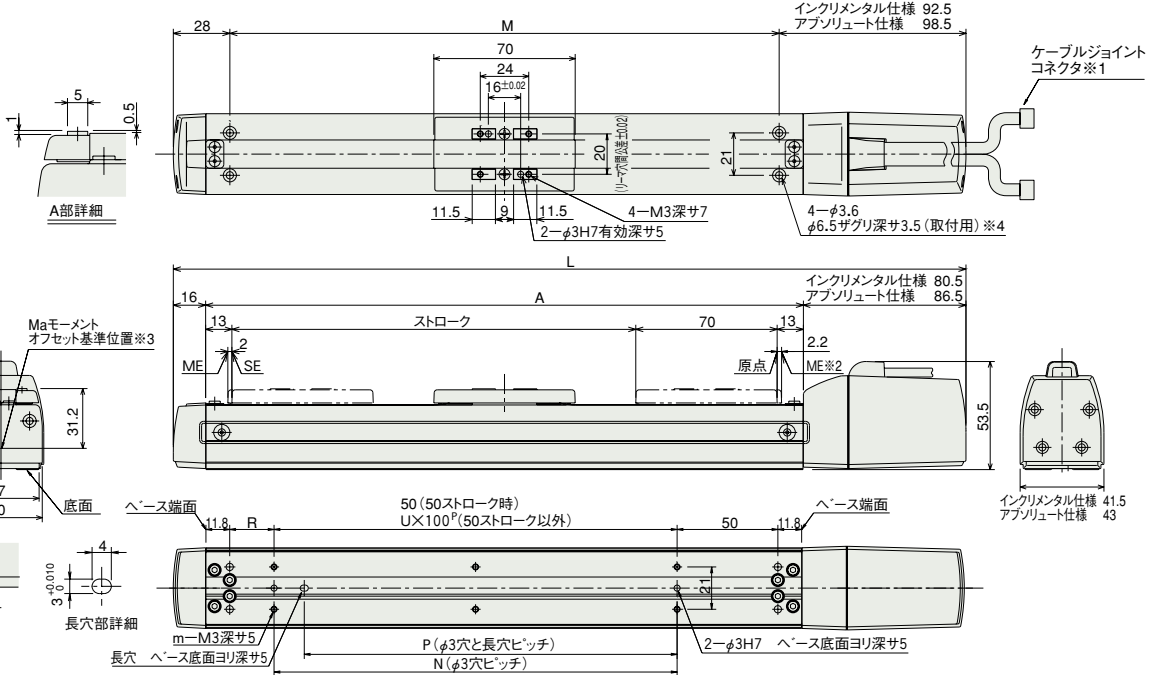
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

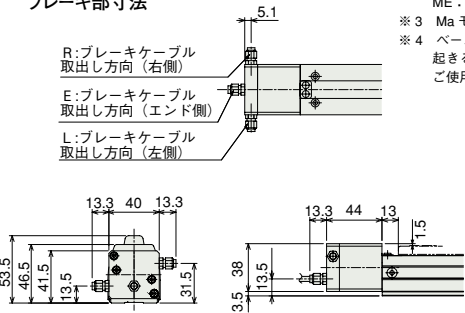
2次元  
CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。  
※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末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 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。

ブレーキ部寸法



※ブレーキ付は全長(L)が28mm(配線エンド側取出しは41.3mm)、質量が0.2kg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						
インクリメンタル	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
アブソリュート	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
P	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
質量 (kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
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	電磁弁と同じ番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 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-1-20 ①①-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。  
※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-SA5D

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 52mm 24V サーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目 **RCA-SA5D** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I: インクリメンタル仕様  
A: アブソリュート仕様  
※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。

20: サーボモータ 20W  
12: 12mm  
6: 6mm  
3: 3mm  
50: 50mm  
5  
500: 500mm (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スペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCA-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

#### ■ストロークと最高速度

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

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	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ⑤オプション価格表 (標準価格)

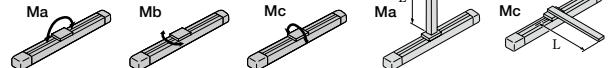
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
フート金具	FT	→巻末 P29	-
省電力対応	LA	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

#### アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

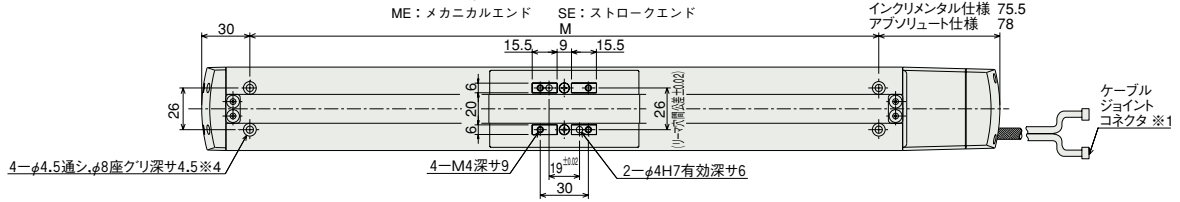
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

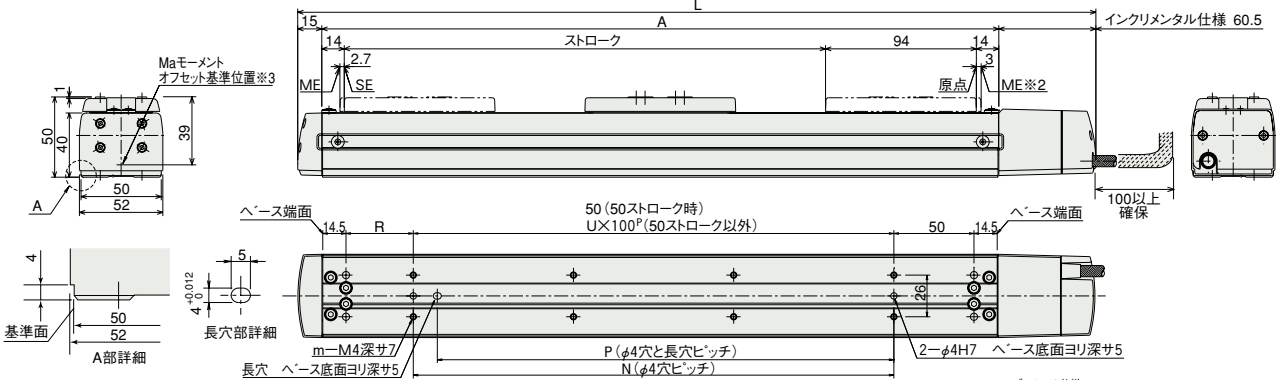
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。

特注対応のご案内

巻末 P.9



- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用下さい。

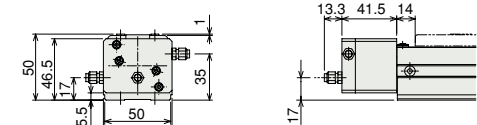


ブレーキ部寸法

R: ブレーキ取出し方向右側

E: ブレーキ取出し方向エンド側

L: ブレーキ取出し方向左側



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

■ストローク別寸法・質量

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

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	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	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 簡易アップリフ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						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I⑩-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 (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ 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						
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	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 最大 4.4A (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-20I⑩-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-O-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	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-1-20 ⑩⑩-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

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

# RCA-SA6D

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目 **RCA-SA6D** - [ ] - **30** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル 仕様 30W  
A:アブソリュート 仕様  
※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。

30:サーボモータ  
12:12mm  
6:6mm  
3:3mm

50:50mm  
600:600mm  
(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 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCA-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

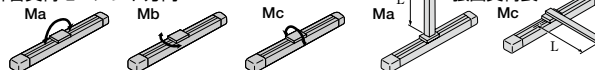
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
フート金具	FT	→巻末 P29	-
省電力対応	LA	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



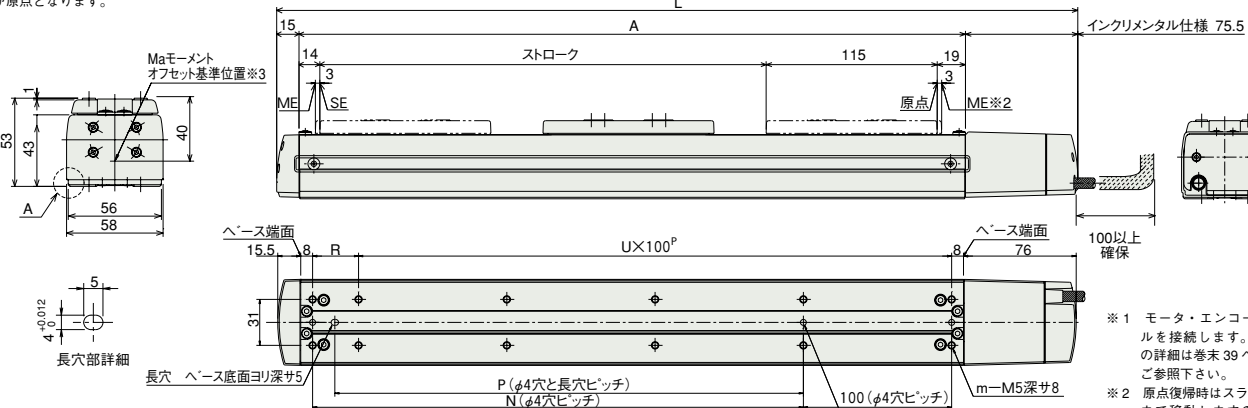
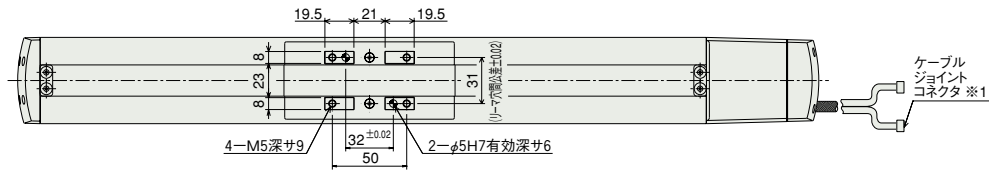
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

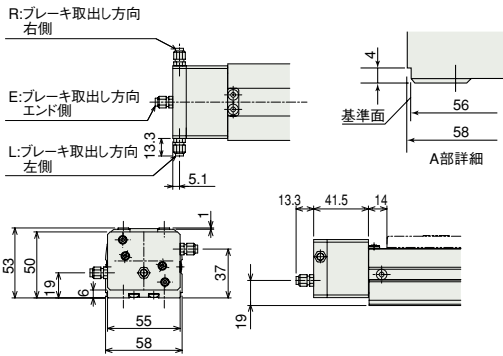
2次元  
CAD

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



※1 モータ・エンコーダケーブル  
を接続します。ケーブル  
の詳細は巻末39ページを  
ご参照下さい。  
※2 原点復帰時はスライダがME  
まで移動しますので、周囲  
物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド  
※3 Ma モーメントを計算する場  
合の基準位置です。

ブレーキ部寸法



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

■ストローク別寸法・質量

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

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-30I ①-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-30I ①-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-30I ①-NP-2-0						
ポジションナ ータイプ		ACON-C-30I ①-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  (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P535
安全カテゴリ対応 ポジションナ ータイプ		ACON-CG-30I ①-NP-2-0						
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I ①-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 最大 4.4A  (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I ①-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I ①-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
フィールド ネットワークタイプ		RACON-30 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-1-30 ①①-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。  
※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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCA-SS4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目

RCA	SS4D	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 ※簡易アプソ仕様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 ↓ 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。

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 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。

アクチュエータ仕様

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
RCA-SS4D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm 毎)	10	665
RCA-SS4D-I-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2		5	330
RCA-SS4D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4		2.5	165

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	—
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。

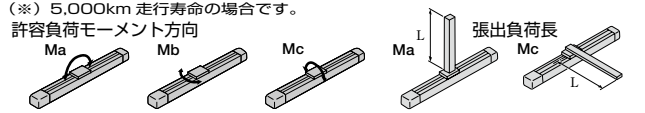
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
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
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向







# RCA-SS5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 52mm 24V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCA	-	SS5D	-	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 ※簡易アプソ仕様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	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (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スペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量						■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)			ストローク / リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
RCA-SS5D-I-20-12-①-②-③-④	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500 (50mm 毎)	12	800	760
RCA-SS5D-I-20-6-①-②-③-④		6	8	2	33.3		6	400	380
RCA-SS5D-I-20-3-①-②-③-④		3	12	4	65.7		3	200	190

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	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。	

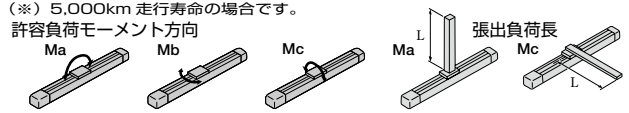
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向

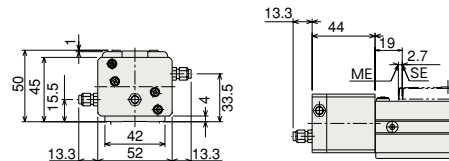
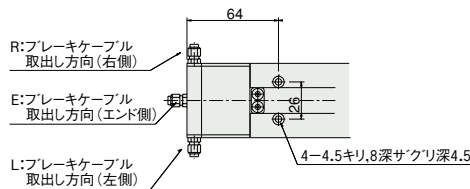
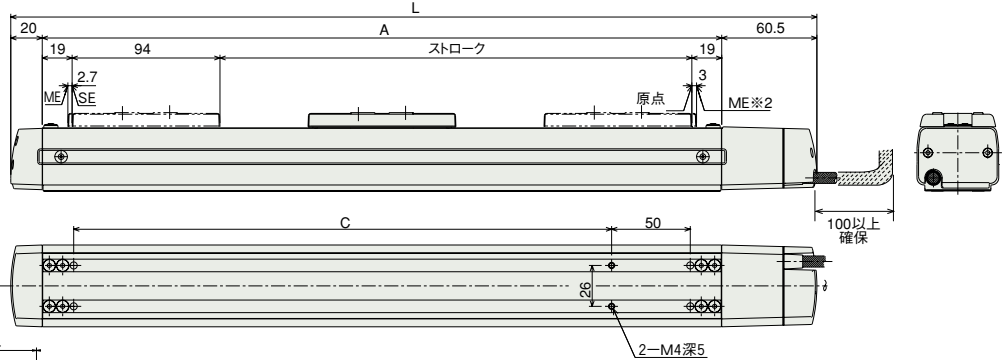
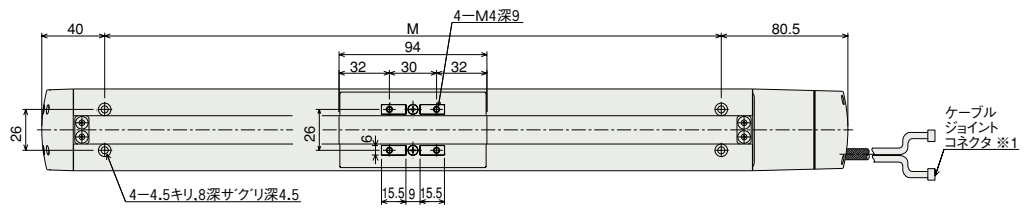
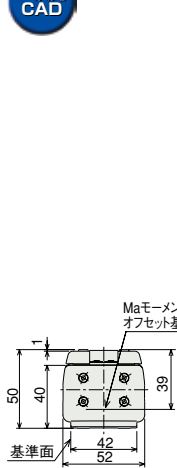


寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.9

2次元 CAD



※ブレーキ付は全長(L)が24mm  
(配線エンド側取出は37.3mm)  
質量は0.3kgアップします。

- ※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 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
質量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

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-20I⑩-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	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-20I⑩-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-20I⑩-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-20I⑩-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	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-20I⑩-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	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	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-1-20I⑩-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

# RCA-SS6D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

型式項目	RCA	-	SS6D	-	I	-	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 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		30:サーボモータ30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON 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スペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SS6D-I-30-12-①-②-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SS6D-I-30-6-①-②-③-④		6	12	3	48.4	
RCA-SS6D-I-30-3-①-②-③-④		3	18	6	96.8	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

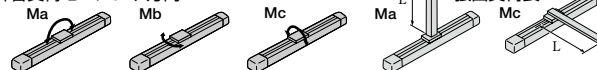
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(*)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(\*) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

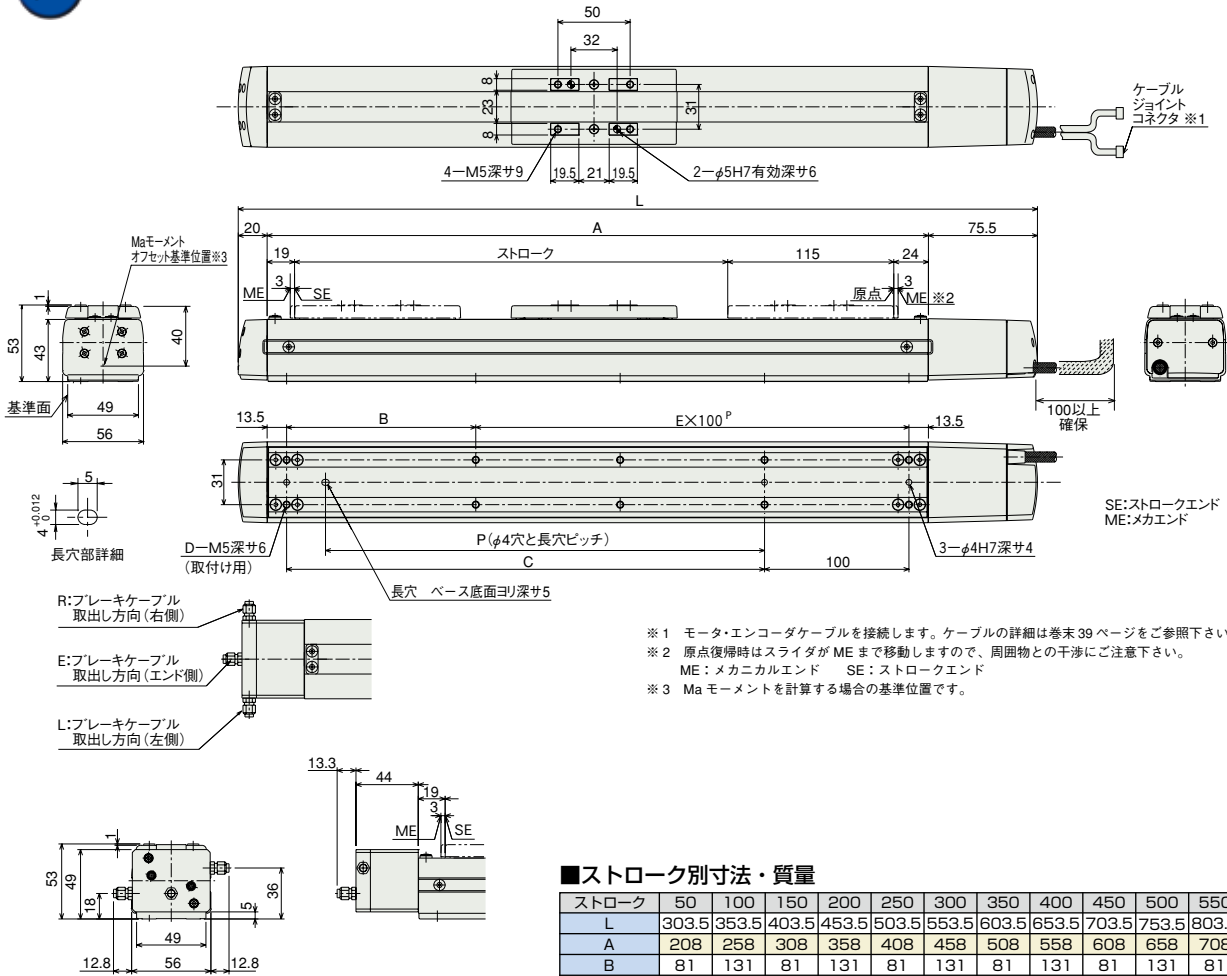


寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](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 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5
A	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758
B	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7

※フレキケーブルは全長(L)が24mm  
(配線エンド側取出は37.3mm)  
質量は0.3kgアップします。

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-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-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 簡易アプサ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-30I⑩-NP-2-0						
ポジションナータイプ		ACON-C-30I⑩-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-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-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) 定格 1.3A 最大 2.2A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		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-30I⑩-N-O-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-30 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-1-30I⑩-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

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-SA4R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA-SA4R** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様  
※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。

20:サーボモータ 20W  
10:10mm  
5:5mm  
2.5:2.5mm

50:50mm  
400:400mm (50mmピッチ毎設定)

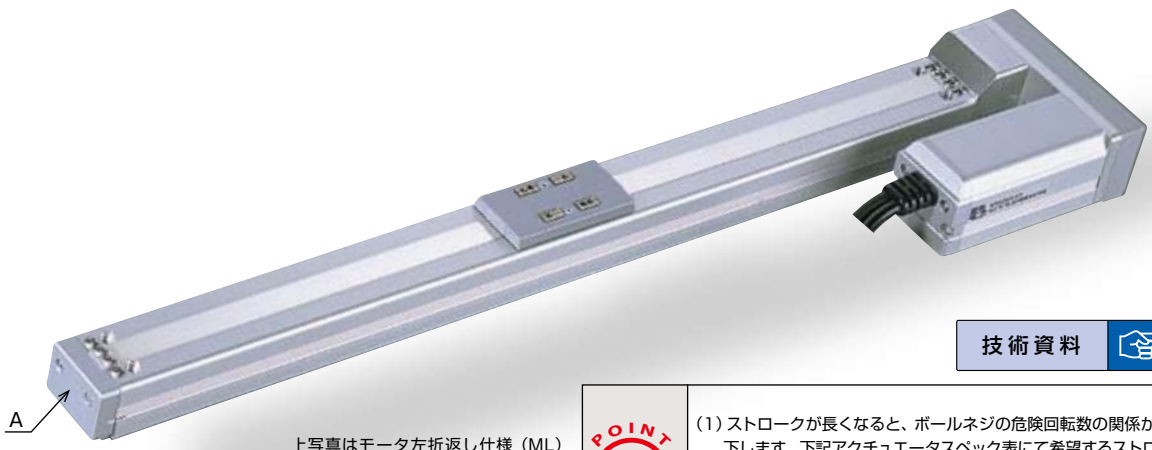
A1:ACON  
RACON  
ASEL  
A3:AMEC  
ASEP

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  
※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。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

A  
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT  
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4R-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 400 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

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	-	-
350	-	-
400	-	-

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。	

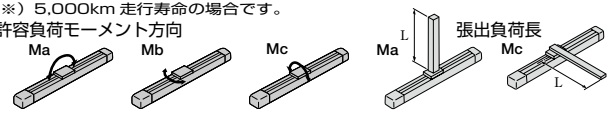
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
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	-
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	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-
スライダスペース	SS	→巻末 P36	-

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
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向





# RCA-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA-SA5R** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル 仕様  
A:アプソリュート 仕様  
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。  
簡易アプソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

20:サーボモータ 20W  
12:12mm  
6: 6mm  
3: 3mm  
50:50mm  
5: 500:500mm (50mmピッチ毎設定)

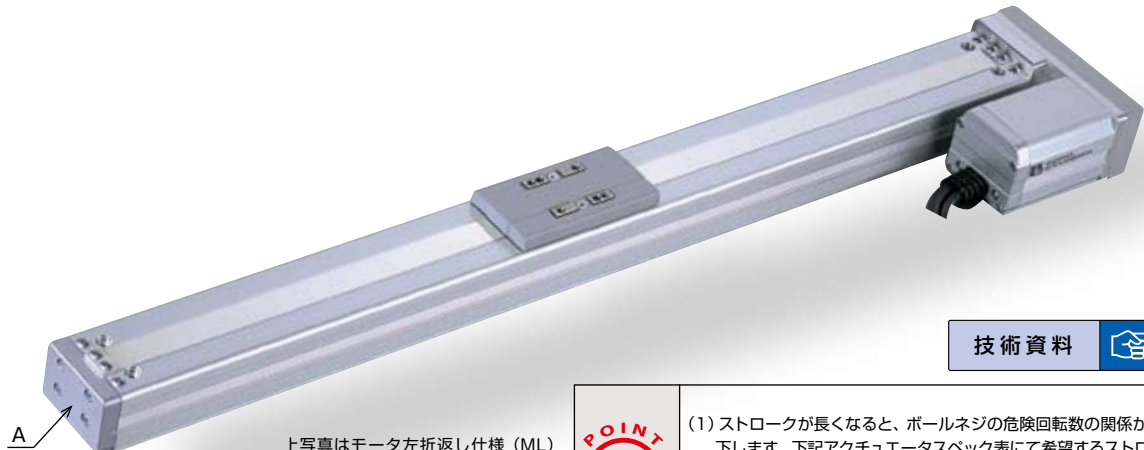
A1:ACON  
RACON  
ASEL  
A3:AMEC  
ASEP

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  
※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。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

A ↑ 上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**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。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

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)			ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
RCA-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)	12	800	760
RCA-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3		6	400	380
RCA-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7		3	200	190

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 (アプソリュート)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

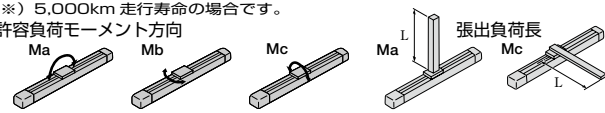
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
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	-
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	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向







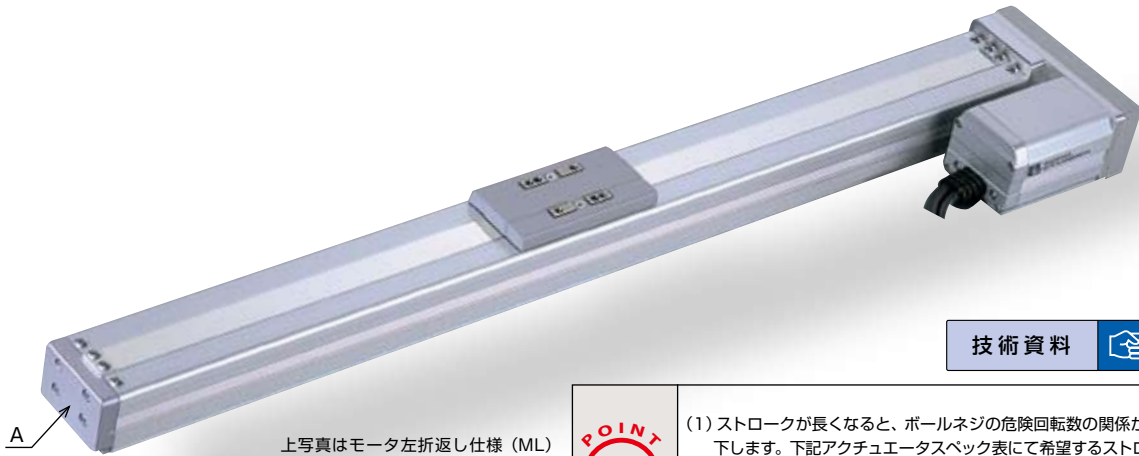
# RCA-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目	RCA	- SA6R	-	30	-	-	-	-	-	-
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
			I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※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。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON 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 ※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。

## 省電力対応



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。



- 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。

技術資料 巻末 P.5

### 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-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCA-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)			
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

#### ⑤オプション価格表 (標準価格)

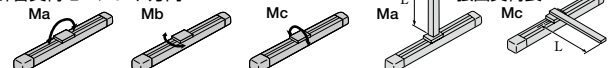
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







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

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

# RCS2-SA4C

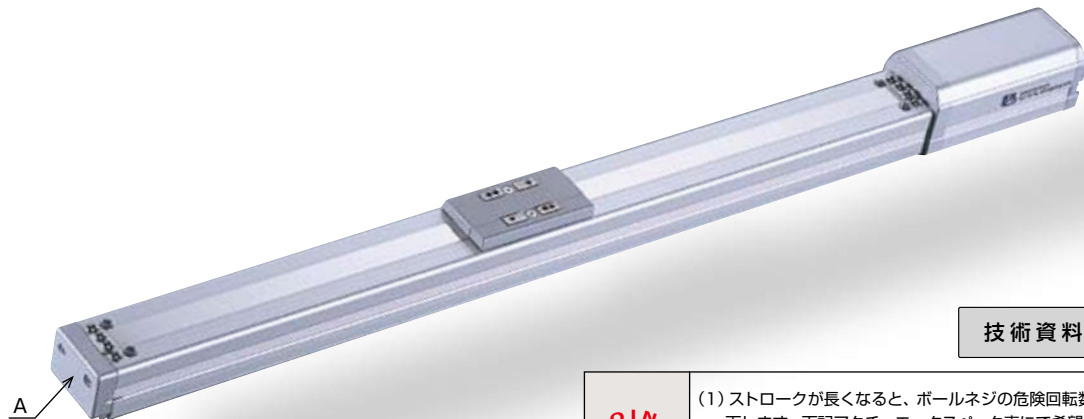
ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 200V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCS2	-	SA4C	-	□	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
			I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		20:サーボモータ20W		10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 400:400mm (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

(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)

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 400 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

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	—	—
350	—	—
400	—	—

### 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	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—
スライダスペーサ	SS	→巻末 P36	—

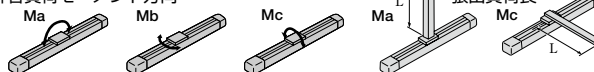
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。  
※リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向





- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SA5C

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

<b>型式項目</b>	<b>RCS2-SA5C</b>	<input type="checkbox"/>	<b>20</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	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**  
(リード3は除く)



技術資料 巻末 P.5

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

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で 0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が 0.8G(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)

アクチュエータスペック						
■リードと可搬質量			■ストロークと最高速度			
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

ストローク リード	50 ~ 450 (50mm 毎)		500 (mm)
	12	800	760
6	400	380	
3	200	190	

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	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

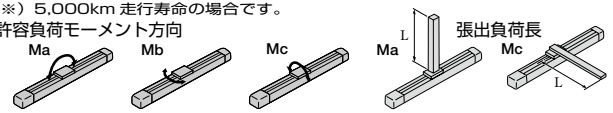
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
高加減速対応	HA	→巻末 P32	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。  
※リード3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 φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

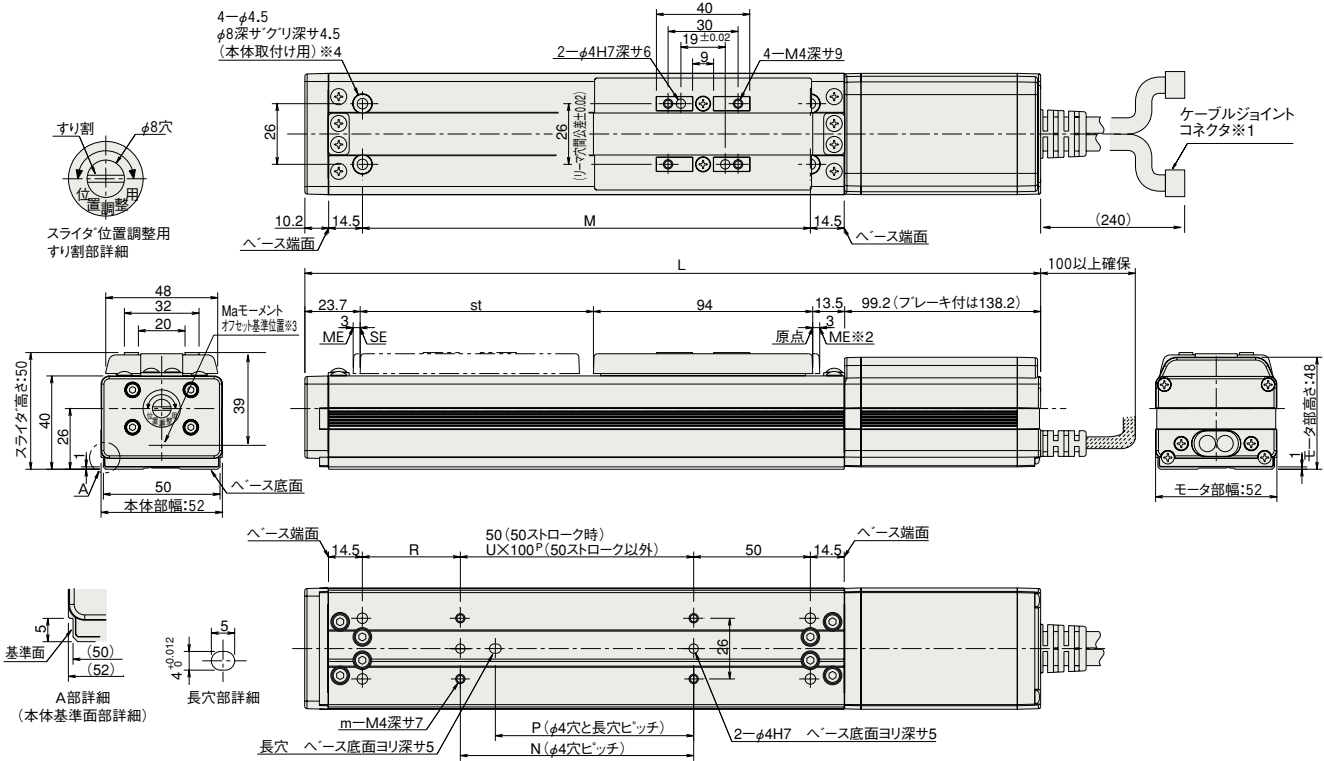
特注対応のご案内

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 ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

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



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

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

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-20①②-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 106VA ※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			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					→ P577	
		XSEL-④-1-20①②-N1-EEE-2-⑤						→ 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。  
 ※④は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V) が入ります。  
 ※⑤は XSEL のタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。  
 ※⑥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

ケーブル/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

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

# RCS2-SA6C

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

■型式項目 **RCS2-SA6C** - [ ] - **30** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

30:サーボモータ 30W

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

50:50mm  
↓  
600:600mm (50mmピッチ毎設定)

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**  
(リード3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)

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照)が装着されます。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。	

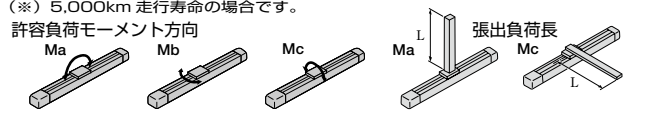
⑤オプション価格表 (標準価格)

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	HA	→巻末 P32	-
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→巻末 P36	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。



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。

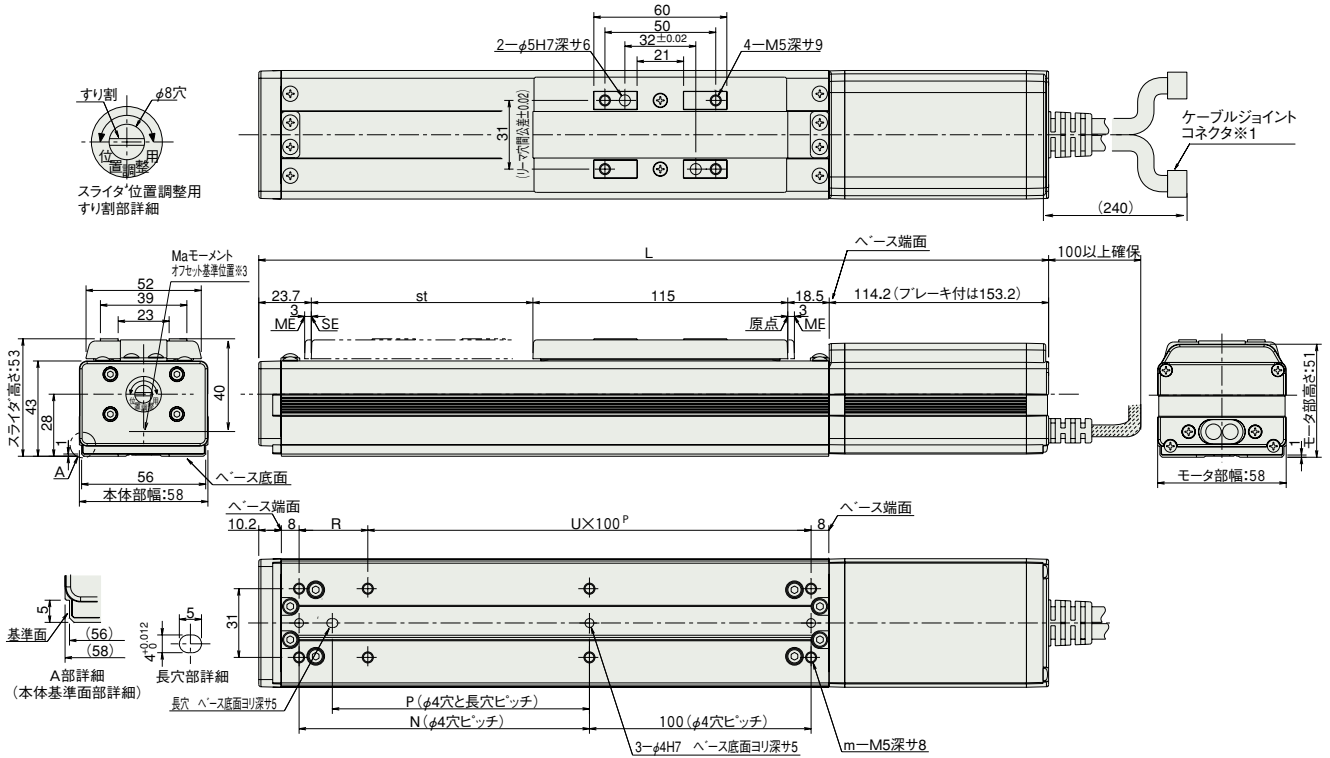
www.iai-robot.co.jp

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MEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
ブレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

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-30D①②③-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-1-30D①②③-NP-2-④	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-⑤-1-30D①②③-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は高加速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

ケーブル/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

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

# RCS2-SA7C

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

型式項目	RCS2	-	SA7C	-		-	60	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		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 ↓ 800:800mm (50mmピッチ指定)	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

(リード 4 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が 0.3G (リード 4 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 8 は 0.8G、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)

## 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-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm 毎)
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

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	50~600 (50mm 毎)	~700 (mm)	~800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(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 I	アブソリュート A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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 (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	—
高加減速対応	HA	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

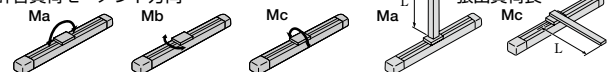
※高加減速対応とスライダ部ローラー仕様の併用は出来ません。  
※リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

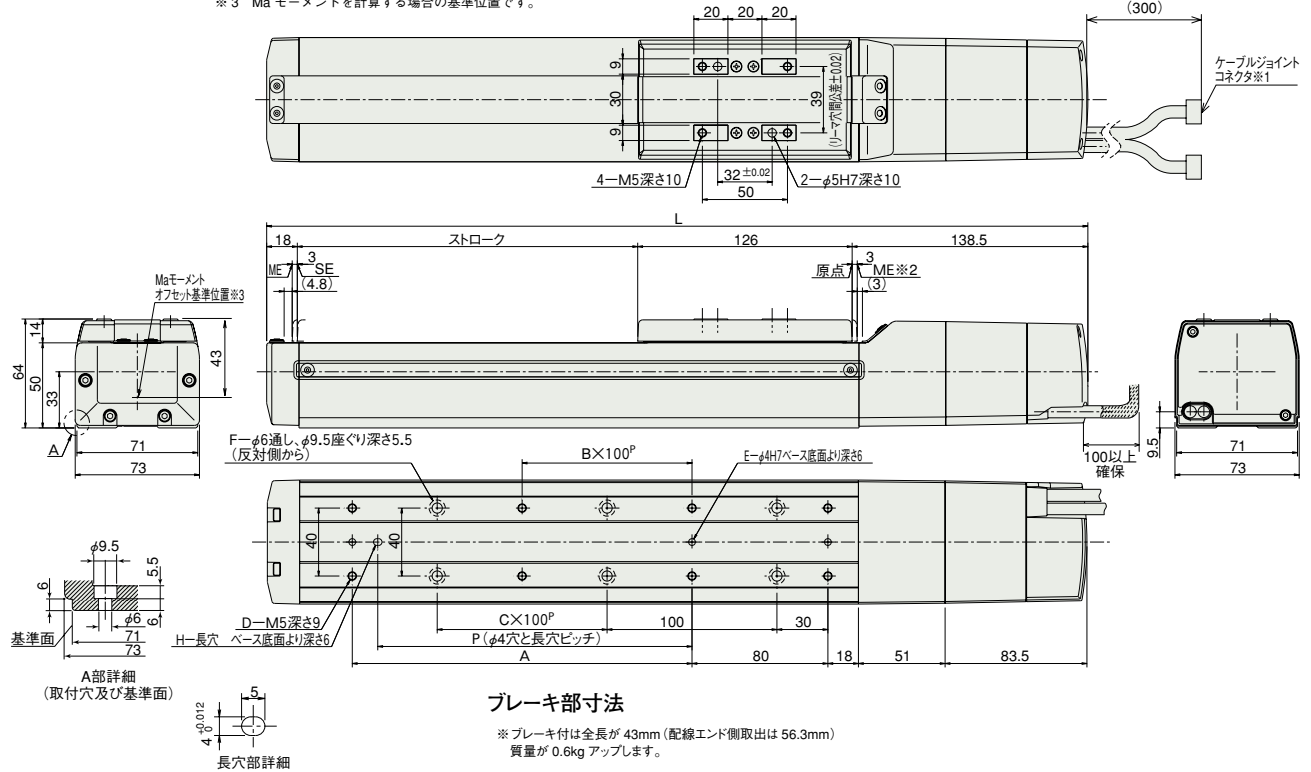
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

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MEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7

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
ポジションナーモード		SCON-CA-60①②③-NP-2④	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		SSEL-C-1-60①②③-NP-2④	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		XSEL⑤⑥⑦-1-60①②③-N1-EEE-2⑧	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。  
 ※⑤⑥⑦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

- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SS7C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ カップリング仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCS2	-	SS7C	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
			I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		60:サーボモータ60W		12:12mm 6:6mm		50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ指定)		T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様		

※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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータ仕様						
■リードと可搬質量				■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)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8		
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション (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	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

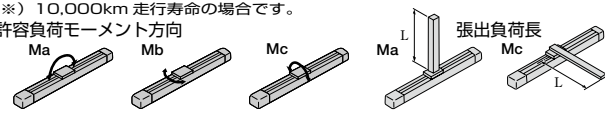
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向





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。

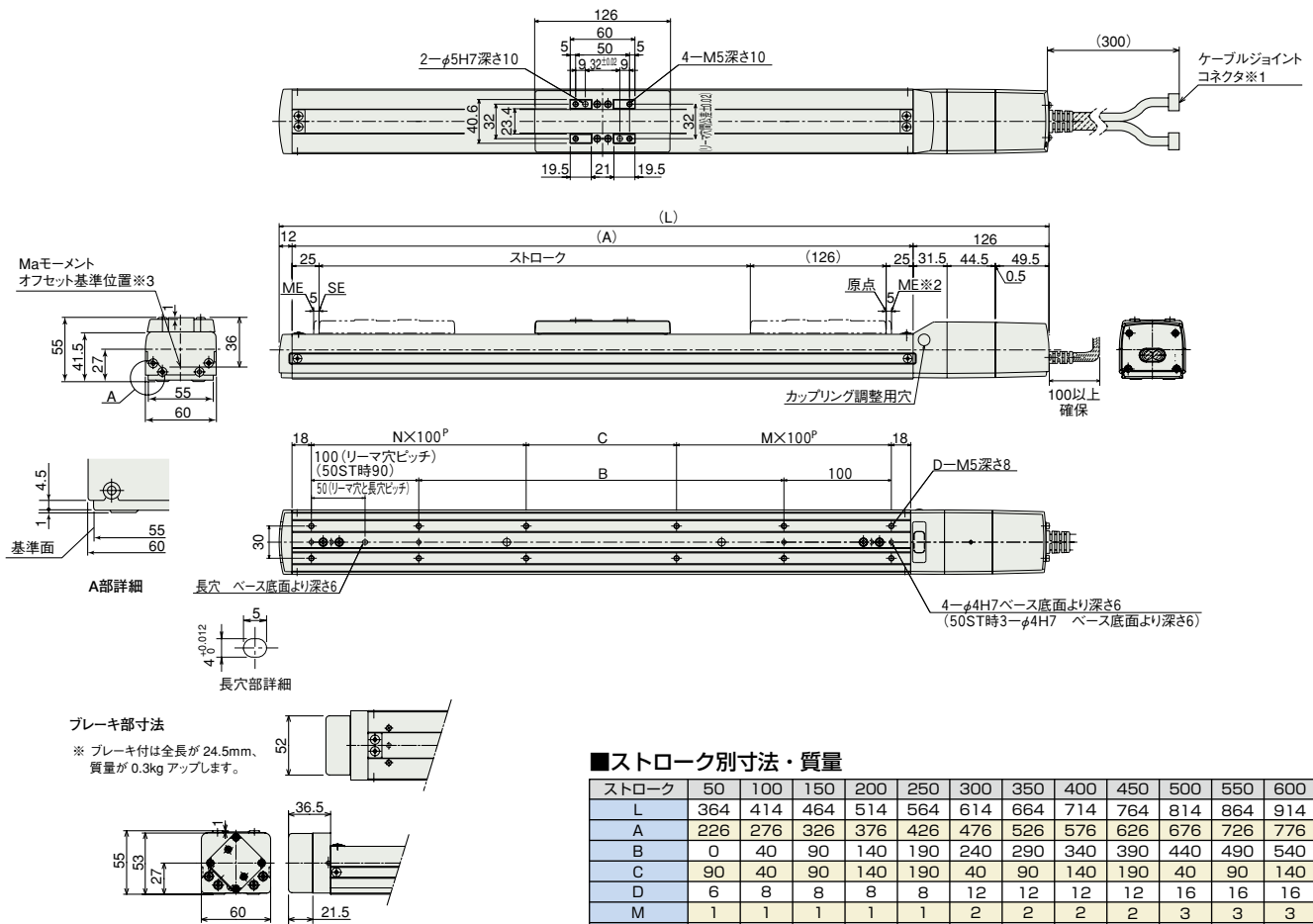
www.iai-robot.co.jp

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MEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	2.9	3.2	3.5	3.8	4.2	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.4

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
ポジショナーモード		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	20000点			-	→ P577
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。

- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SS8C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200Vサーボモータ カップリング仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCS2-SS8C**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	20:20mm 10:10mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ指定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:プレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラ仕様		

※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。
- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■アクチュエータスペック

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-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	50~1000 (50mm毎)
RCS2-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8		
RCS2-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	
RCS2-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12		

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 / リード	ストロークと最高速度				
	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	~900 (mm)	~1000 (mm)
20	1000	960	765	625	515
10	500	480	380	310	255

(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		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

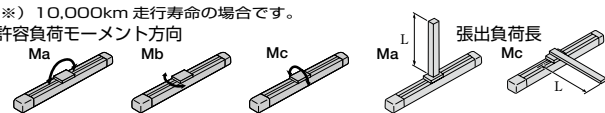
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
プレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転道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 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



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。

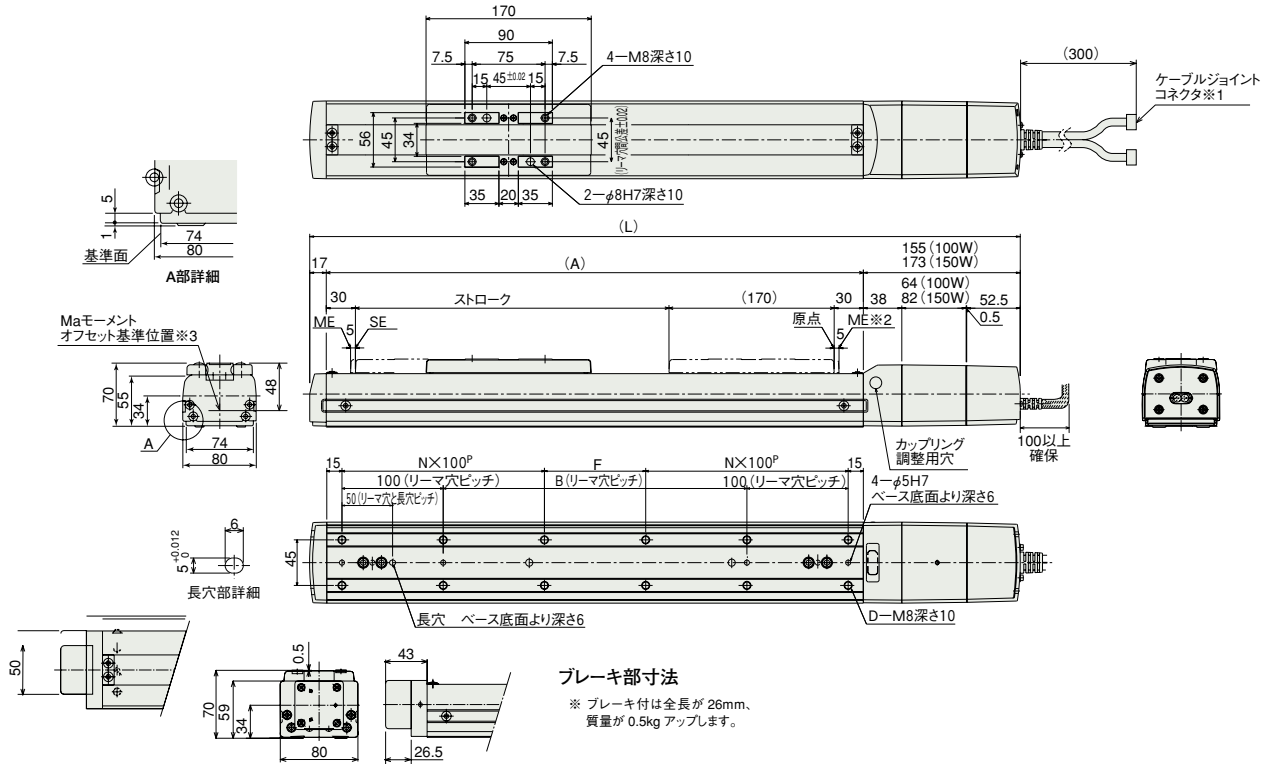
www.iai-robot.co.jp

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MEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L (100W)	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402
L (150W)	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4

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-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-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-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-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-①-1-100①-N1-EEE-2-② XSEL-①-1-150①-N1-EEE-2-②				

※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

- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SA4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 **RCS2-SA4D** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ20W

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

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

BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し)  
BL:ブレーキ(配線左側取り出し)  
BR:ブレーキ(配線右側取り出し)  
NM:原点逆仕様

※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。

■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-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCS2-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
10 / 10	665
5 / 5	330
2.5 / 2.5	165

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)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

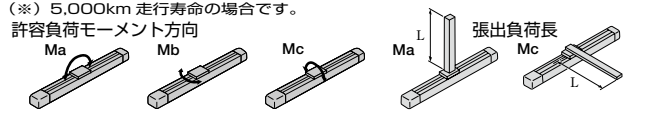
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→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	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
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

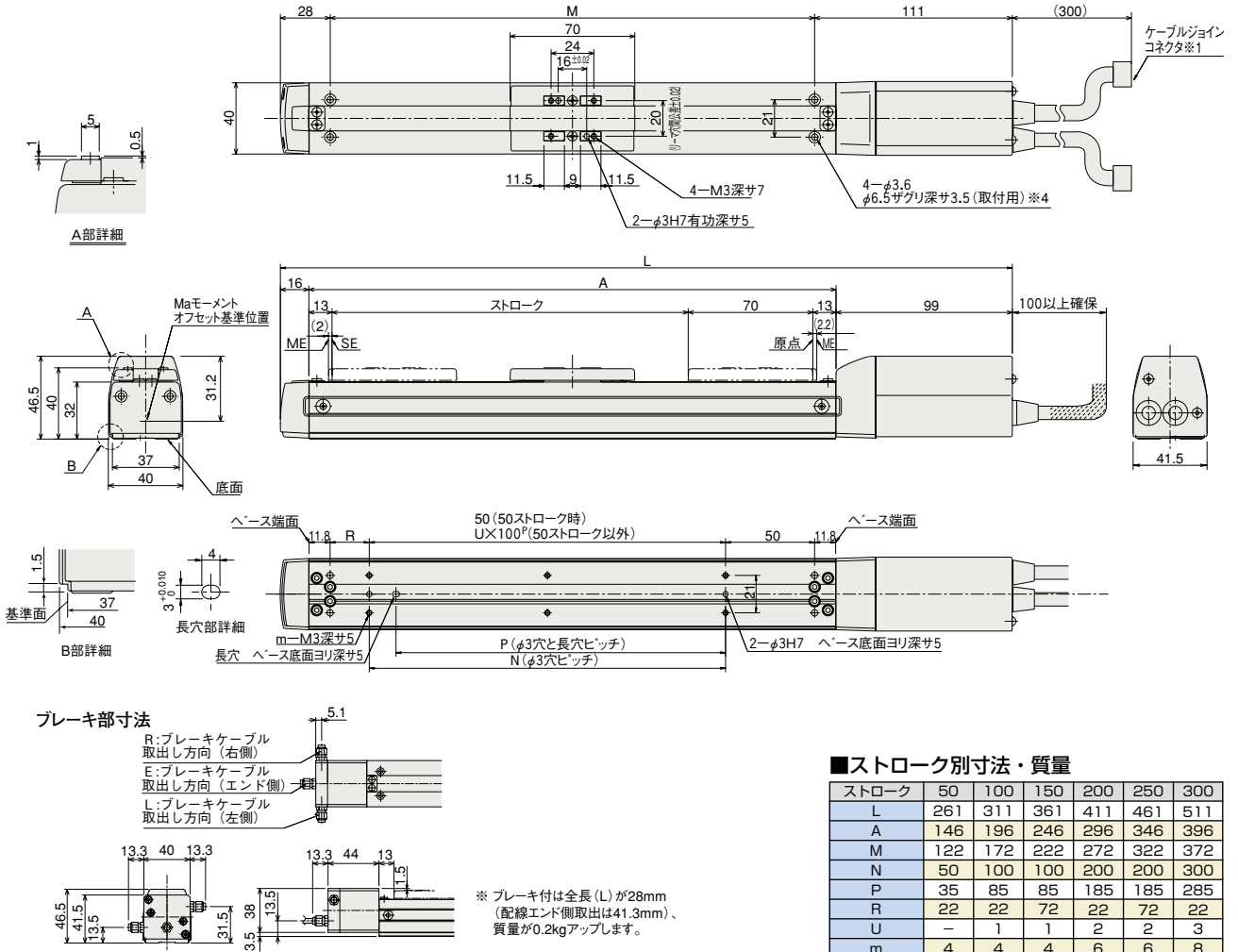
特注対応のご案内

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 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

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



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	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 106VA ※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	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	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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SA5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 52mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

<b>型式項目</b>	<b>RCS2-SA5D</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
	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 500:500mm(50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様	

※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) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック									
■リードと可搬質量			■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	50~450(50mm毎)	500(mm)
RCS2-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500(50mm毎)	12	800	760
RCS2-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3		6	400	380
RCS2-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7		3	200	190

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	
	インクリメンタル I	アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m)~X10(10m)	—
	X11(11m)~X15(15m)	—
	X16(16m)~X20(20m)	—
	R01(1m)~R03(3m)	—
ロボットケーブル	R04(4m)~R05(5m)	—
	R06(6m)~R10(10m)	—
	R11(11m)~R15(15m)	—
	R16(16m)~R20(20m)	—
	※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。	

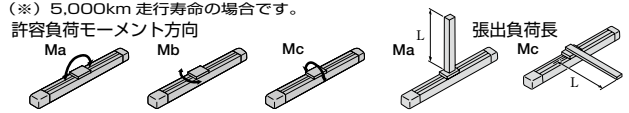
⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→巻末 P25	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。許容負荷モーメント方向



寸法図

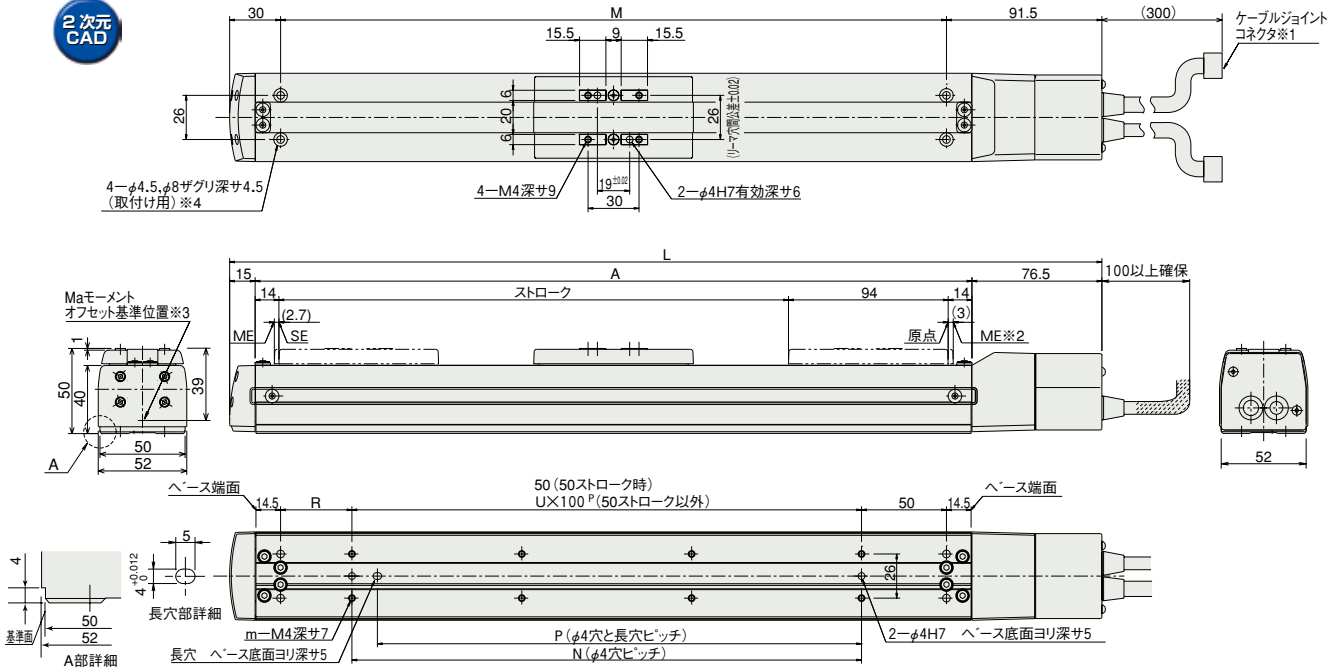
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD

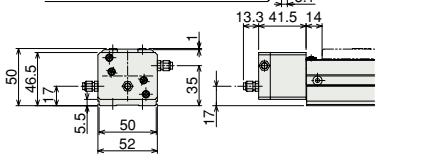


ブレーキ部寸法

R:ブレーキ取出し方向右側

E:ブレーキ取出し方向エンド側

L:ブレーキ取出し方向左側



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

- ※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 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する際の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

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	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 106VA ※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	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	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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SA6D

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

■型式項目 **RCS2-SA6D** - [ ] - **30** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

30:サーボモータ30W

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

50:50mm  
600:600mm(50mmピッチ毎設定)

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

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

BE:ブレーキ(配線エンド側出し)  
BL:ブレーキ(配線左側出し)  
BR:ブレーキ(配線右側出し)  
NM:原点逆仕様  
SR:スライダ部ローラー仕様

※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) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

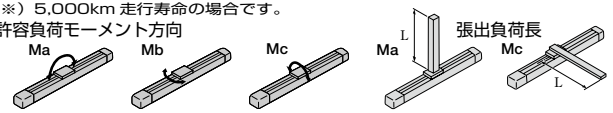
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P25	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



寸法図

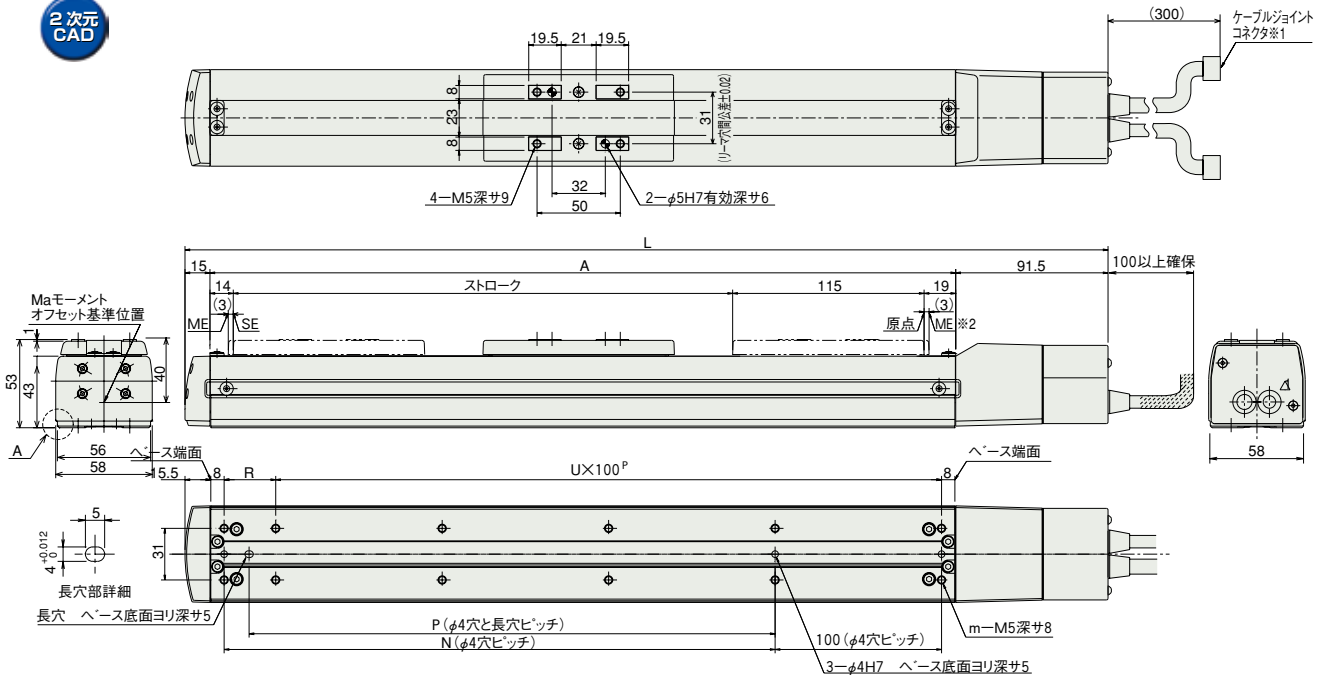
CAD図面がホームページより  
ダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

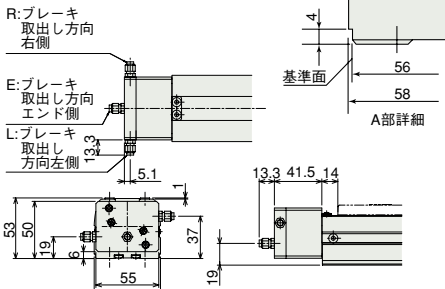
特注対応のご案内

巻末P.9

2次元  
CAD



ブレーキ部寸法



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

- ※ 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 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※ 3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

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-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-1-30D①-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-③-1-30D①-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。

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

PMEC  
/AMEC

PSEP  
/ASEP

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

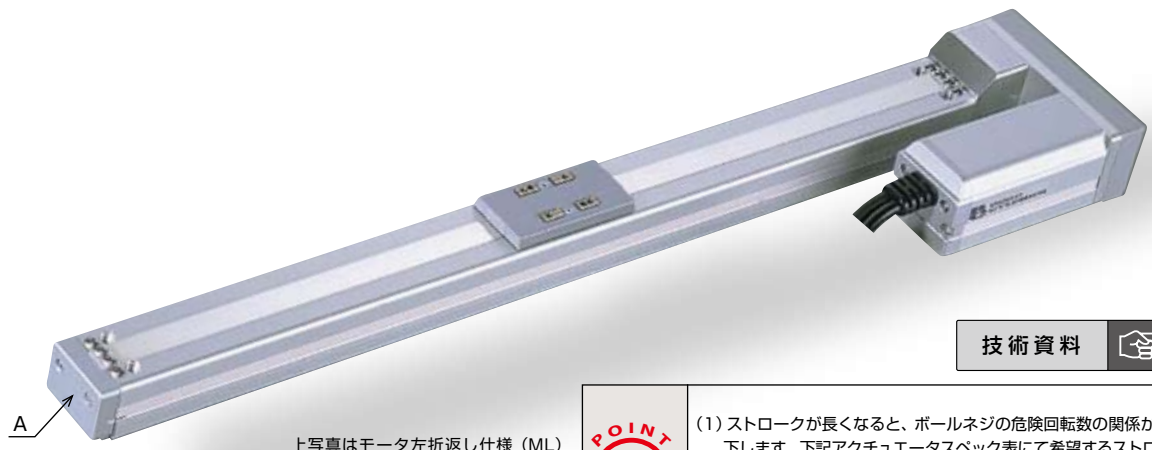
# RCS2-SA4R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 200V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目

RCS2	-	SA4R	-	□	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様		20:サーボモータ20W		10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 400:400mm (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

A ↑  
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**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。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

## アクチュエータ仕様

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50 ~ 400 (50mm 毎)
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	10	665	
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	5	330	
RCS2-SA4R-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	2.5	165	

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	-	-
350	-	-
400	-	-

### 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。

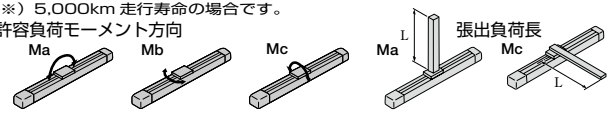
### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
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	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-
スライダスペース	SS	→巻末 P36	-

### 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
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向







# RCS2-SA5R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 52mm 200V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCS2-SA5R** - [ ] - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W

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

50:50mm  
↓  
500:500mm  
(50mmピッチ毎設定)

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

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

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

A ↑  
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**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。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

## アクチュエータスペック

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)			ストローク / リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
RCS2-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm 毎)	12	800	760
RCS2-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3		6	400	380
RCS2-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7		3	200	190

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	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

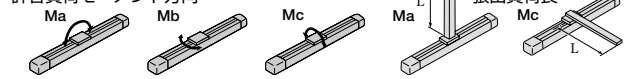
### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
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	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

### アクチュエータ仕様

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

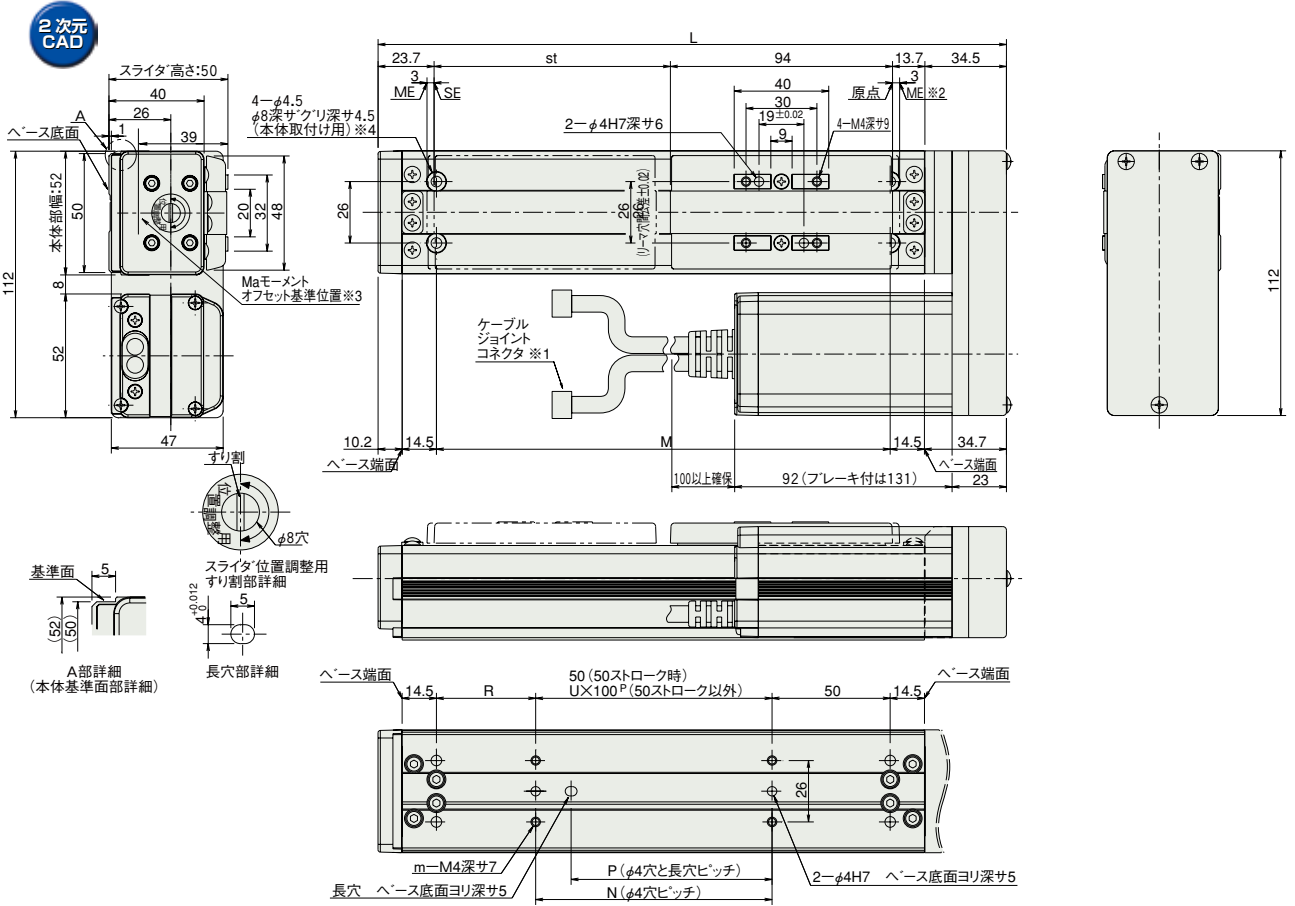
(※) 5,000km 走行寿命の場合です。許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](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 ※フレキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

- ※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MEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

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
ポジショナーモード		SCON-CA-20①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大106VA ※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	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-③-1-20①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	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
- コントロー一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- 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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 58mm 200V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目	RCS2 - SA6R -		30						
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	12:12mm 50:50mm 600:600mm(50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	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) 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。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

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

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

### 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	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

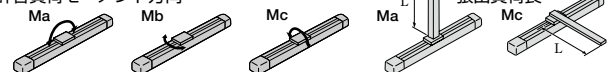
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点確認センサ	HS	→巻末 P32	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

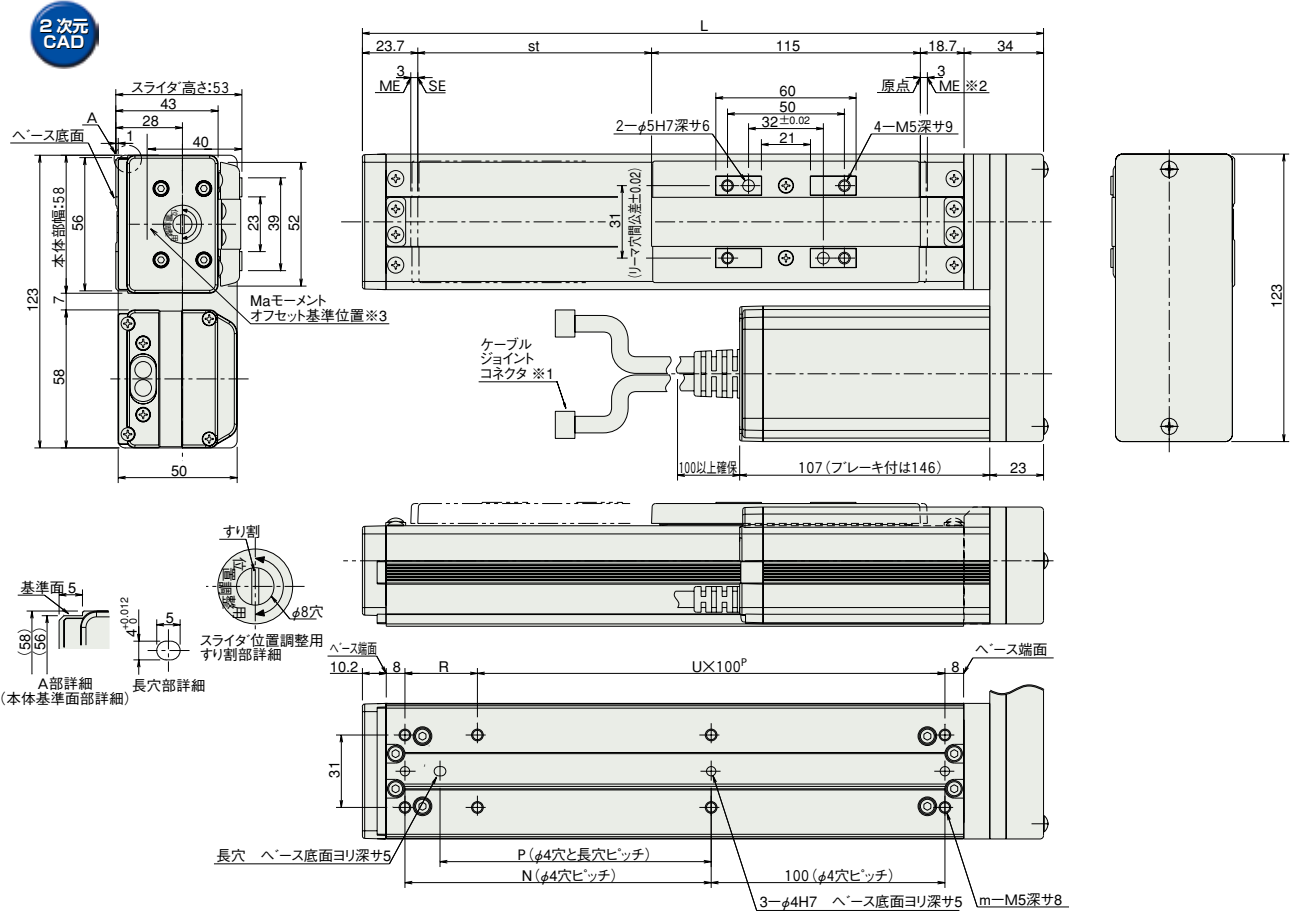
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](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 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

- ※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MEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

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-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-1-30D①-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-③-1-30D①-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。



- 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
- ケーブル/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
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- 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

# RCS2-SA7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 73mm 200V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCS2-SA7R** - [ ] - **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  
↓  
800:800mm (50mmピッチ指定)

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

**POINT**  
選定上の注意

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

(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

■アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度

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

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	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

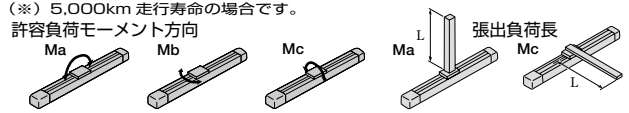
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
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	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。  
許容負荷モーメント方向



寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

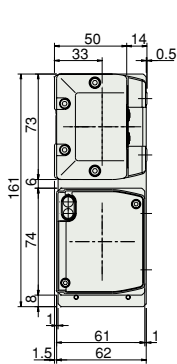
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

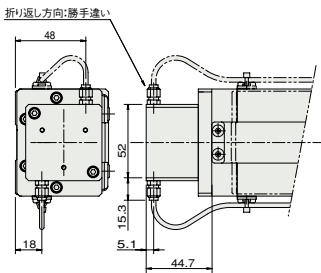
2次元  
CAD

※基準面は SA7C タイプと同様です。(P106 参照)  
※ Ma モーメントのオフセット基準位置は SA7C タイプと同様です。(P106 参照)

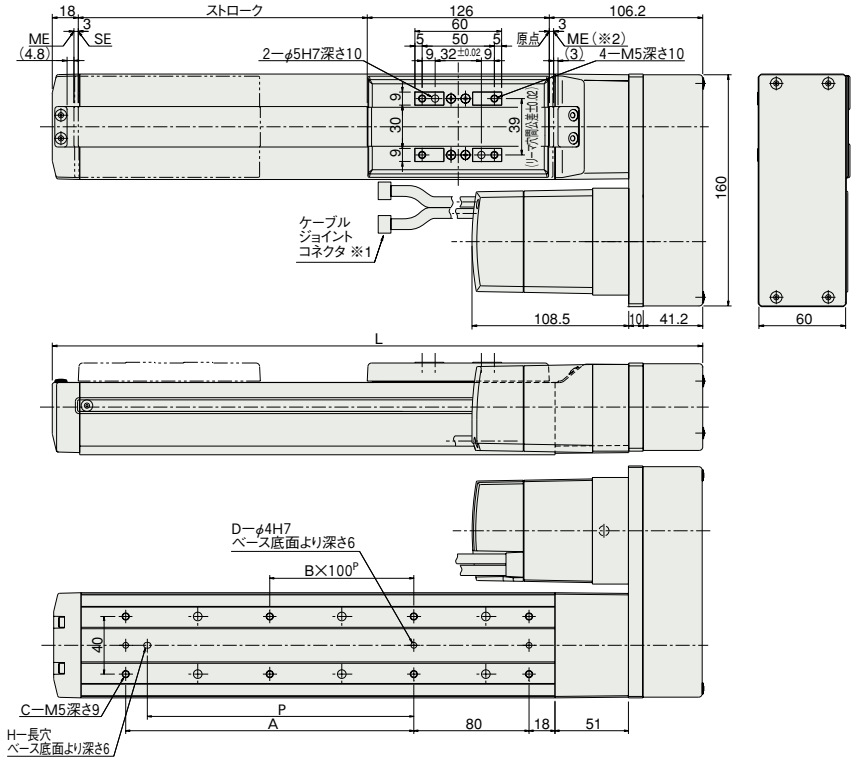
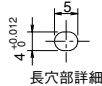


ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 43mm 質量が 0.6kg アップします。



※ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る



注記  
ME:メカエンド, SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3

※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 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適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナーモード		SCON-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		SSEL-C-1-60①-NP-2-② XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④	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			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
- 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

# RCS2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ モータ折返し仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCS2-SS7R** - [ ] - **60** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

60:サーボモータ60W

12:12mm  
6:6mm

50:50mm  
↓  
600:600mm  
(50mmピッチ指定)

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。



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



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

## アクチュエータ仕様

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (50mm毎)
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8		

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

### ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)
12	600	470
6	300	230

(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 I	アブソリュート A
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末39ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

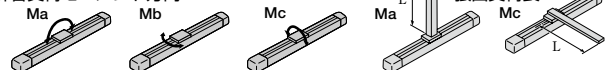
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	-
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	-
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	-
スライダ部ローラー仕様	SR	→巻末 P36	-

### アクチュエータ仕様

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

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



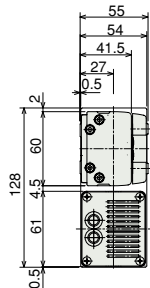
寸法図

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)

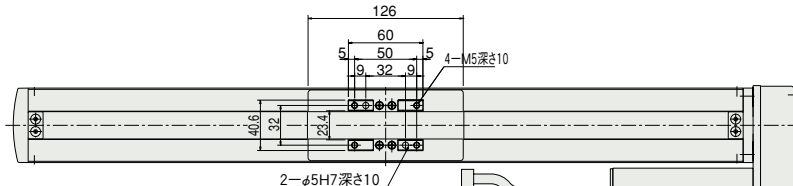
特注対応のご案内 巻末P.9

2次元  
CAD

※基準面はSS7Cタイプと同様です。(P108参照)  
※Maモーメントのオフセット基準位置は、SS7Cタイプと同様です。(P108参照)



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。  
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法 (ME から原点までの距離) と反モータ側の寸法が逆になります。



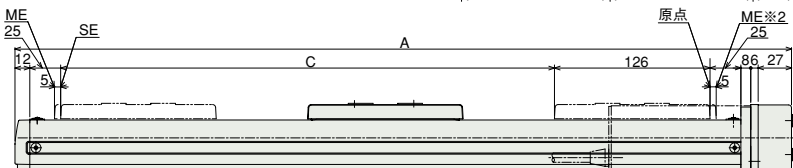
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。ケーブルジョイントコネクタ※1

※ ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

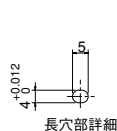


※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

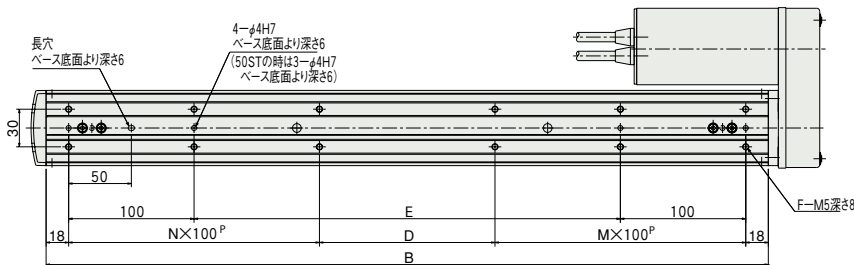
SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド



※ ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



ブレーキ部寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
E	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
F	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0

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	参考ページ
ポジショナーモード		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-④-1-60①-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点	-	→ P587			

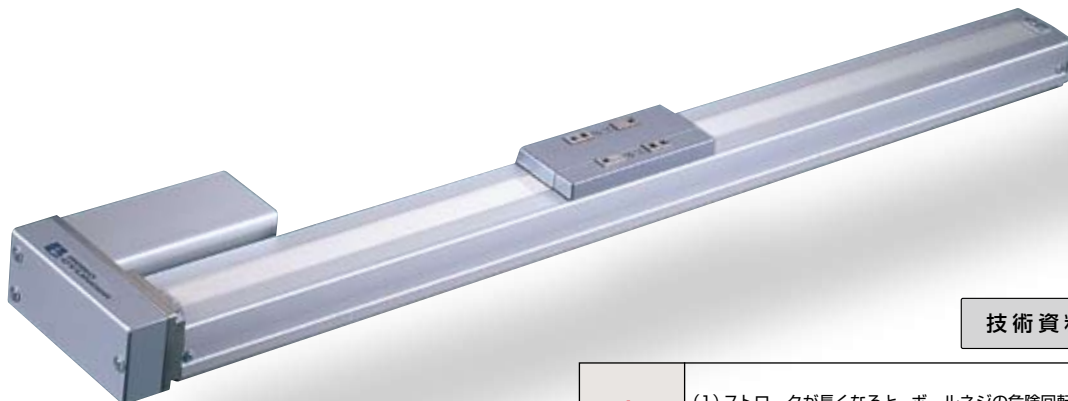
※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。  
※①はエンコーダの種類 (I:インクリ/A:アブソ) が入ります。  
※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。  
※④はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。  
※⑤は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

# RCS2-SS8R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCS2	-	SS8R	-		-		-		-		-		-			
	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		100:サーボモータ 100W		20:20mm 10:10mm		50:50mm ↓ 1000:1000mm (50mmピッチ指定)		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。



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



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

## アクチュエータスペック

### ①リードと可搬質量

型式	モータ出力	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-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	50~1000 (50mm毎)
RCS2-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169	
RCS2-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	
RCS2-SS8R-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12	256	

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

### ②ストロークと最高速度

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	~900 (mm)	~1000 (mm)
	20	1000	960	765	625
10	500	480	380	310	255

(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 モータ W 数		アブソリュート モータ W 数	
	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

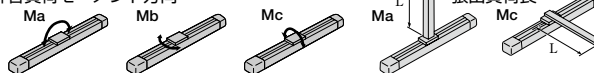
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P25	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P33	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P33	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→巻末 P36	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転道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 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向





- 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
- 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
- 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。

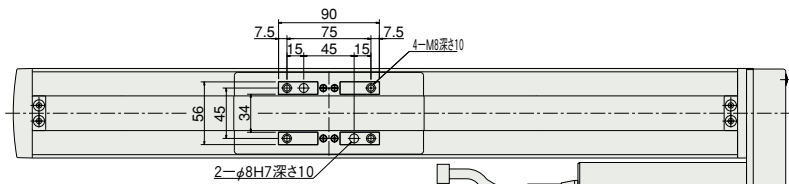
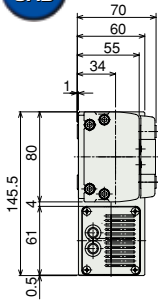
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9

2次元CAD

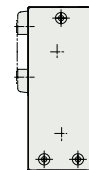
※基準面はSS8Cタイプと同様です。(P110参照)



※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。

※ ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

ケーブルジョイントコネクタ※1

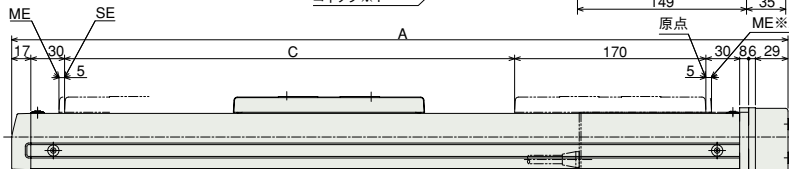


※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド

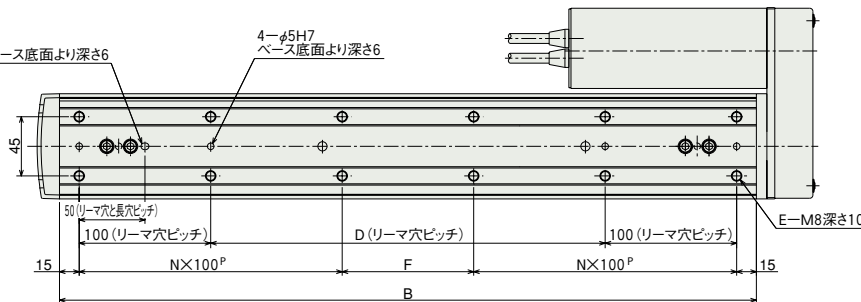
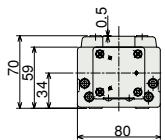
ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



長穴 ベース底面より深さ6  
4-φ5H7 ベース底面より深さ6

5<sup>+0.012</sup>  
長穴部詳細



※ Ma モーメントのオフセット基準位置は、SS8Cタイプと同様です。(P110参照)

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
B	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
E	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	6.7	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7	14.2	14.7	15.2	15.7	16.2

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
ポジショナーモード		SCON-CA-100①-NP-2-④ SCON-CA-150①-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-1-100①-NP-2-④ SSEL-C-1-150①-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-④-1-100①-N1-EEE-2-④ XSEL-④-1-150①-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。  
※④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。  
※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。