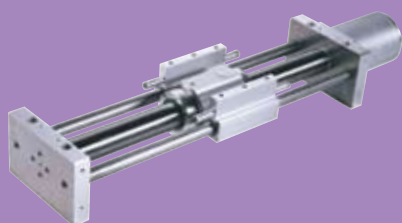


防塵・防滴対応タイプ

RCP2W

RCAW

RCS2W



RCP2W-SA16C



RCP2W-RA4C



RCP2W-RA6C



RCP2W-RA10C



RCAW-RA3C



RCAW/RCS2W-RA4C

RCP2W <i>series</i> パルスモーター タイプ	スライダタイプ	カップリング仕様	幅 158mm	RCP2W-SA16C	443
	ロッドタイプ	カップリング仕様	幅 45mm	RCP2W-RA4C	445
			幅 64mm	RCP2W-RA6C	447
		高推力タイプ	幅 100mm	RCP2W-RA10C	449
	グリッパタイプ	細小型スライドタイプ	幅 42mm	RCP2W-GRSS	451
細小型レバータイプ		幅 42mm	RCP2W-GRLS	453	
RCAW <i>series</i> 24V サーボモーター タイプ	ロッドタイプ	カップリング仕様	φ 32mm	RCAW-RA3C	455
		ビルドイン仕様	φ 32mm	RCAW-RA3D	
		モータ折返し仕様	φ 32mm	RCAW-RA3R	
	ロッドタイプ	カップリング仕様	φ 37mm	RCAW-RA4C	457
		ビルドイン仕様	φ 37mm	RCAW-RA4D	
		モータ折返し仕様	φ 37mm	RCAW-RA4R	
RCS2W <i>series</i> 200V サーボモーター タイプ	ロッドタイプ	カップリング仕様	φ 37mm	RCS2W-RA4C	459
		ビルドイン仕様	φ 37mm	RCS2W-RA4D	
		モータ折返し仕様	φ 37mm	RCS2W-RA4R	

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/7-ム
フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/
ロータタイプリニアサーボ
タイプクリーン
対応防滴
対応

コントロー

PMEC
/AMECPSEP
/ASEPROBO
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

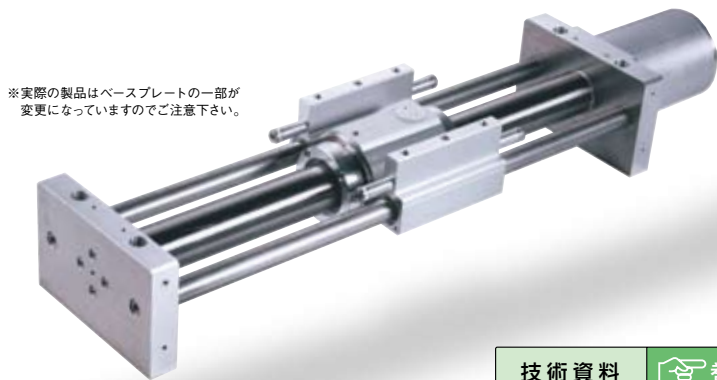
パルス
モーターサーボ
モーター
(24V)サーボ
モーター
(200V)リニア
サーボ
モーター

RCP2W-SA16C

ロボシリンダ 防水スライダタイプ 本体幅 158mm バルスモータ カップリング仕様

■型式項目	RCP2W-SA16C-I-86P-					P2-		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	86P:バルスモータ 56□高出力	8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	CO:カバー付き 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。

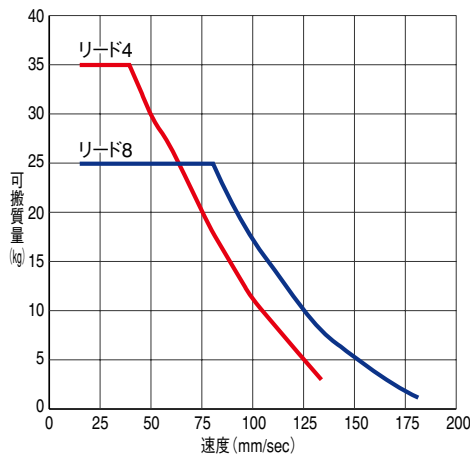


※実際の製品はベースプレートの一部が変更になっていますのでご注意ください。

技術資料 巻末P.5

■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。



- 本アクチュエータの設置方向は水平平置限定です。それ以外の設置方向（横立て、垂直、逆さ置き）では使用出来ませんのでご注意ください。（保管時も同様です）
- 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。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。
- 本アクチュエータで押付け動作は出来ません。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。

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)	
RCP2W-SA16C-I-86P-8-①-P2-②-③	8	~25	不可	50~600 (50mm毎)
RCP2W-SA16C-I-86P-4-①-P2-②-③	4	~35	不可	50~600 (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 ~ 600 (50mm 毎)
8	180
4	133

(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	
	カバーなし	カバー付
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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
カバー付	CO	→ P444	—
原点逆仕様	NM	→ 巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.7mm以下
ガイド	φ20無潤滑直動滑りガイド
静的許容負荷モーメント	20.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向200mm以下
保護構造	IP67
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

注意

SA16C は構造上動的モーメントを受ける事が出来ません。スライダに物を取り付ける場合は Mb, Mc 方向にモーメントがかからない状態で、かつスライダ上に荷重が等分布になるように設置して下さい。

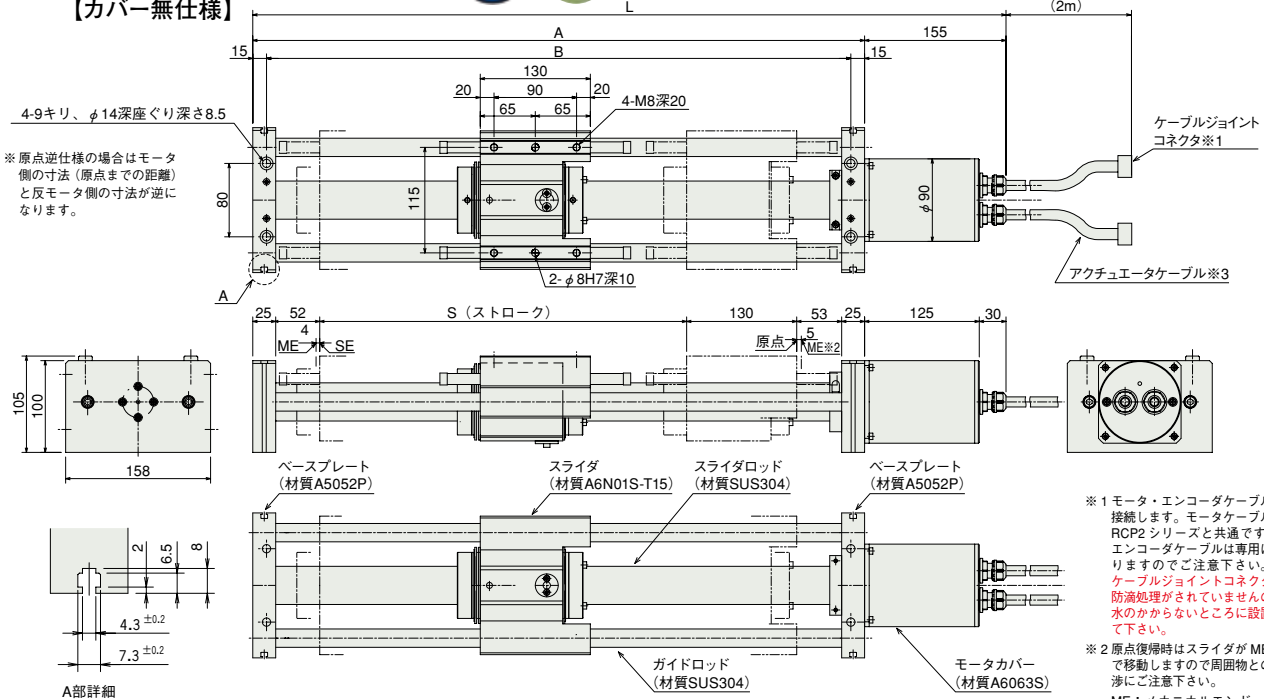
寸法図

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

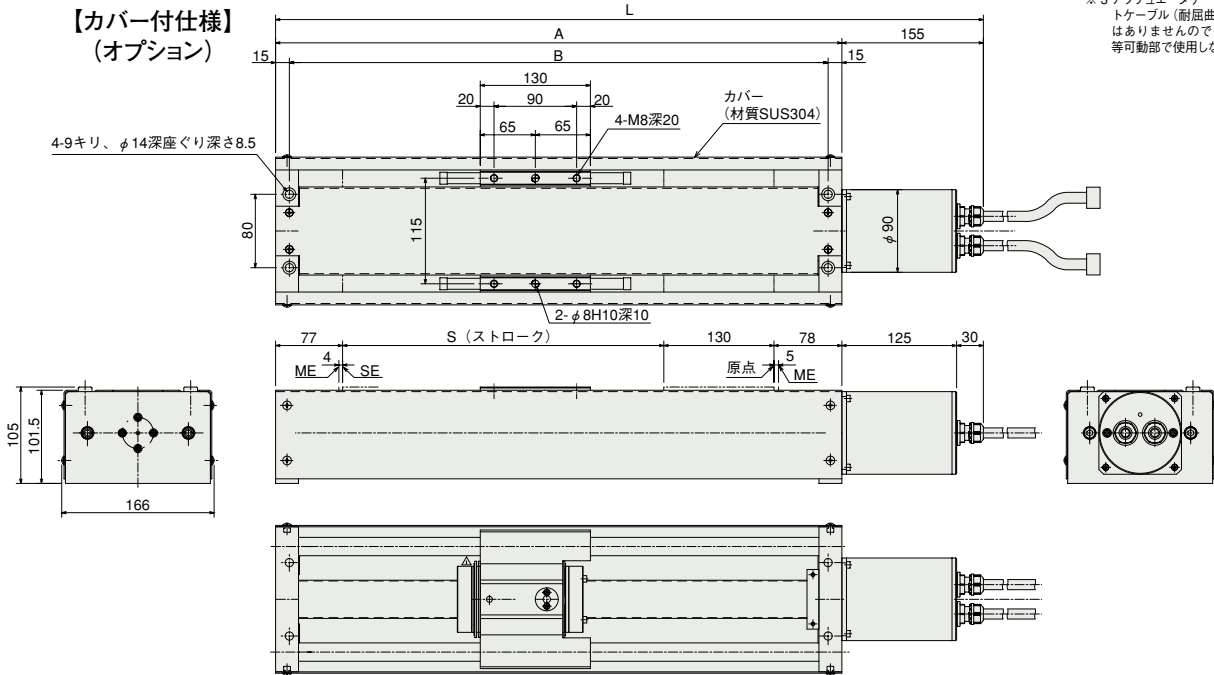


特注対応のご案内 巻末P.9

【カバー無仕様】



【カバー付仕様】
(オプション)



■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	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
B	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
カバー無質量(kg)	9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7	15.1
カバー付質量(kg)	10.5	11.1	11.8	12.5	13.2	13.8	14.6	15.3	15.9	16.6	17.3	18.9

適応コントローラ

RCP2W-SA16C 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がPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なりCFタイプ専用となりますのでご注意ください。

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

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

- 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

RCP2W-RA4C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅 45mm バルスモータ カップリング仕様

■型式項目	RCP2W	-	RA4C	-	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		10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm		50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		B:ブレーキ付き FL:フランジ付き FT:フット金具付き NM:原点逆仕様

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

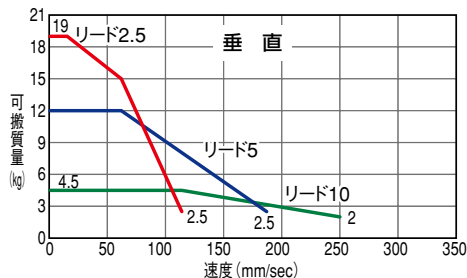
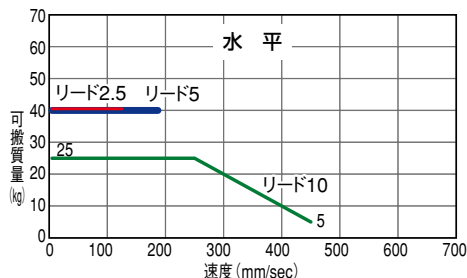


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 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。右上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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合は、
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので水のかからないところに設置して下さい。

■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

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	~ 25	~ 4.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	40	~ 12	284	
RCP2W-RA4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	~ 19	358	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/sec)		
	50~200 (50mm毎)	250	300
10	450 <250>	450 <250>	350 <250>
5	190	190	175
2.5	125 <115>	115	85

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)
※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

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
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
フランジ付き	FL	→巻末 P27	—
フット金具付き	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
保護構造	IP65
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

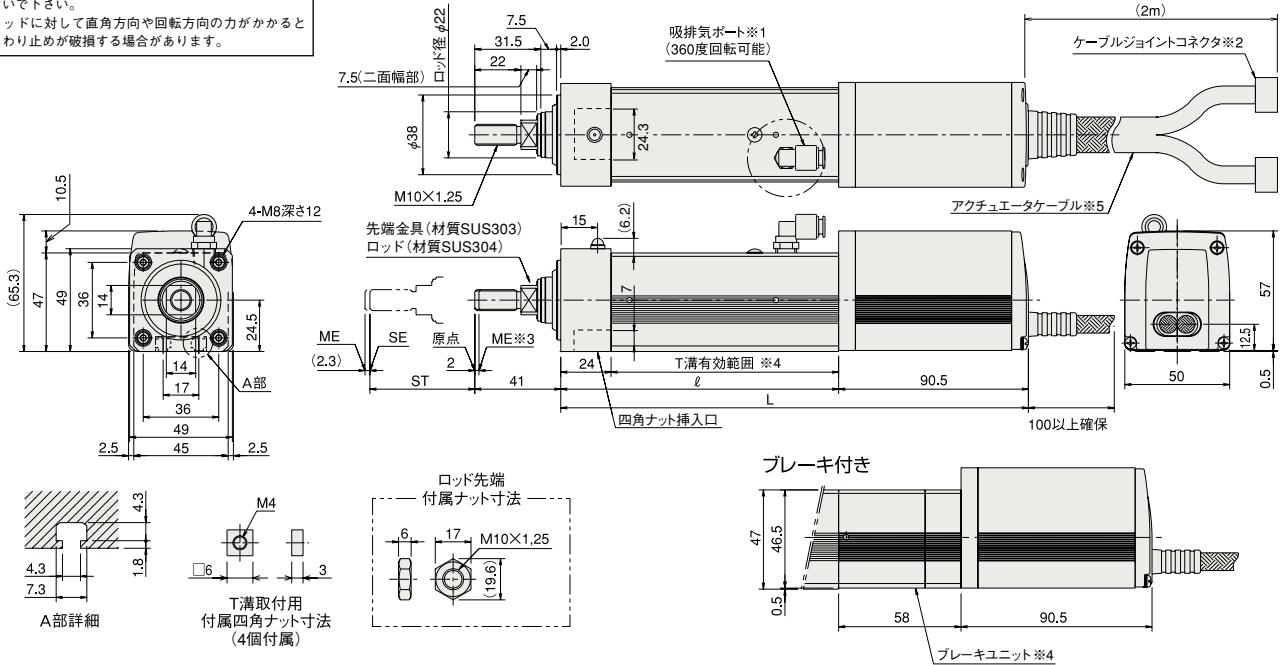
寸法図

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



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



- ※ 1. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6のチューブを差し込み、水のかからない所まで延長してご使用下さい。
- ※ 2. モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照ください。
 ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。
- ※ 3. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド
 SE:ストロークエンド
 () 付寸法は参考寸法です。
- ※ 4. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意ください。
- ※ 5. アクチュエータケーブルはロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)ではありませんのでケーブルベア等可動部で使用しないで下さい。

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	132.5	182.5	232.5	282.5	332.5	382.5
L	223	273	323	373	423	473
質量 (kg)	1.9	2.1	2.2	2.5	2.9	3.1

②適応コントローラ

RCP2W 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				
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
- 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

RCP2W-RA6C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅 64mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目	RCP2W	-	RA6C	-	I	-	56P	-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ付き FL:フランジ付き FT:フート金具付き NM:原点逆仕様							

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

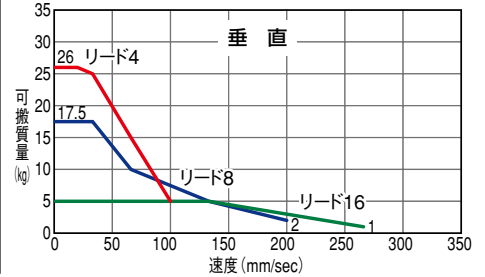
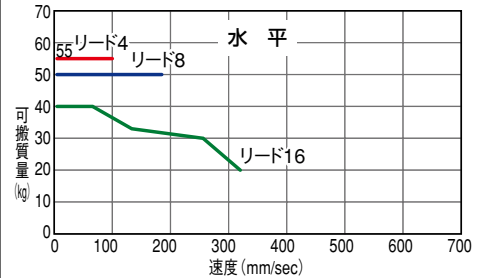


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - 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。右上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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合は、
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA6C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~40	~5	240	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA6C-I-56P-8-①-②-③-④	8	50	~17.5	470	
RCP2W-RA6C-I-56P-4-①-②-③-④	4	55	~26	800	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
16	320 <265>
8	200
4	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 (注2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)
※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

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
ブレーキ付き	B	→巻末 P25	—
フランジ付き	FL	→巻末 P27	—
フート金具付き	FT	→巻末 P29	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP65
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。

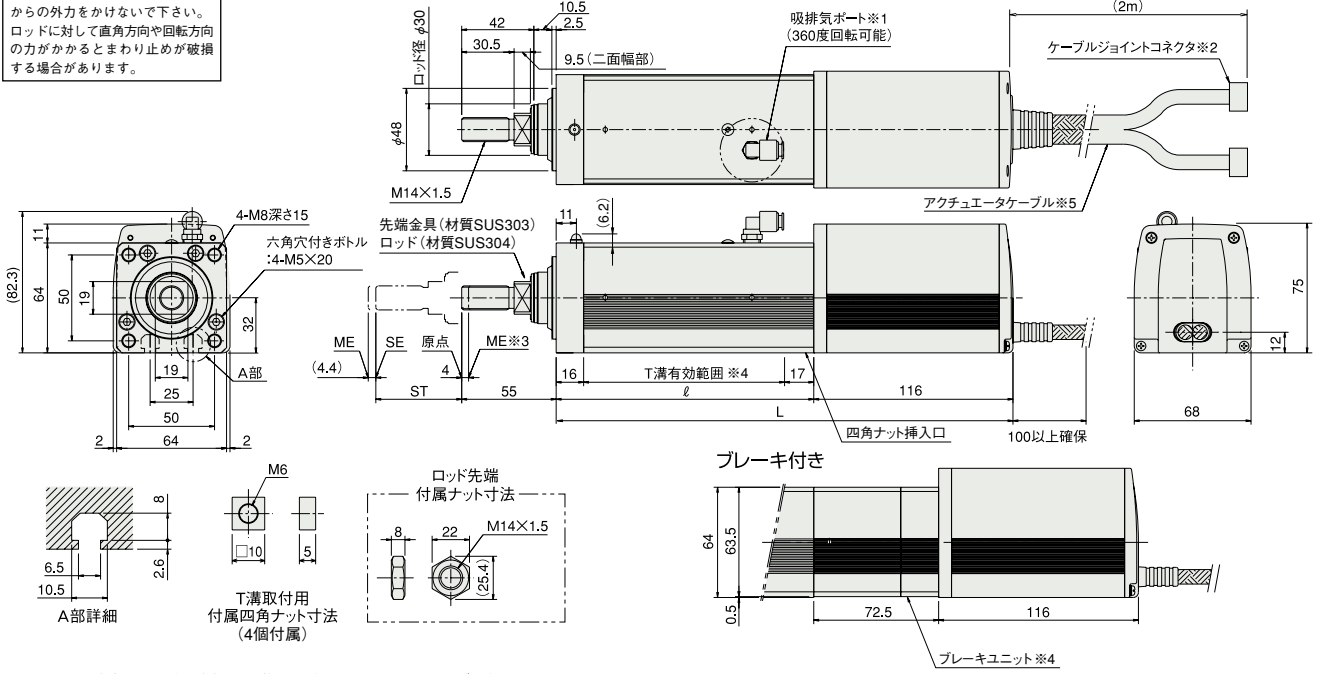
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.9



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



- ※ 1. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6のチューブを差し込み、水のかからない所まで延長してご使用下さい。
- ※ 2. 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。
ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。
- ※ 3. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※ 4. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意ください。
- ※ 5. アクチュエータケーブルはロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)ではありませんのでケーブルヘア等可動部で使用しないで下さい。

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516
質量 (kg)	3.5	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0

②適応コントローラ

RCP2W シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0						
ポジショナータイプ		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 (送動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 2A		→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64 点				
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768 点				→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点				→ P557

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

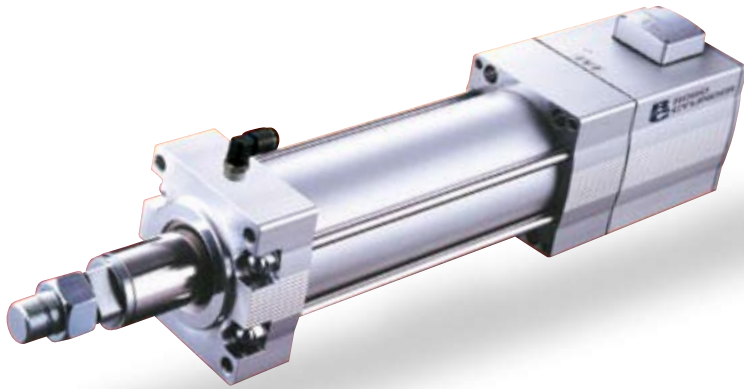
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCP2W-RA10C

ロボシリンダ 高推力防塵ロッドタイプ 本体幅 100mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目	RCP2W	-	RA10C	-	I	-	86P	-	□	-	□	-	P2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 86□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	A1~A3:コネクタケーブル 取出方向変更 B:ブレーキ付き FL:フランジ付き FT:フート金具付き									

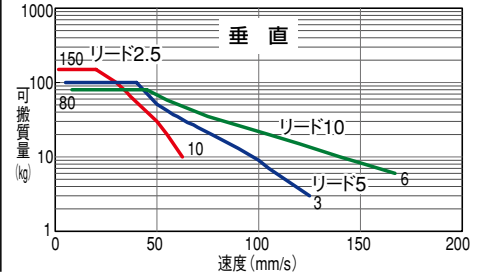
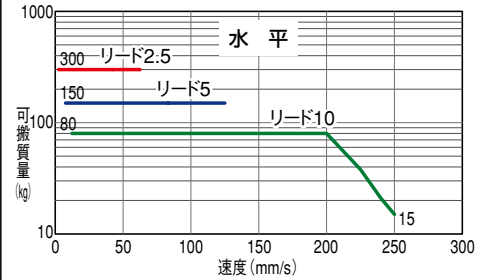
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

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

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



アクチュエータスペック

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

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA10C-I-86P-10-①-P2-②-③	10	~80	~80	1500	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA10C-I-86P-5-①-P2-②-③	5	150	~100	3000	
RCP2W-RA10C-I-86P-2.5-①-P2-②-③	2.5	300	~150	6000	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (注2) 押付力のグラフは巻末 70 ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (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	250 <167>
5	125
2.5	63

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

③オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

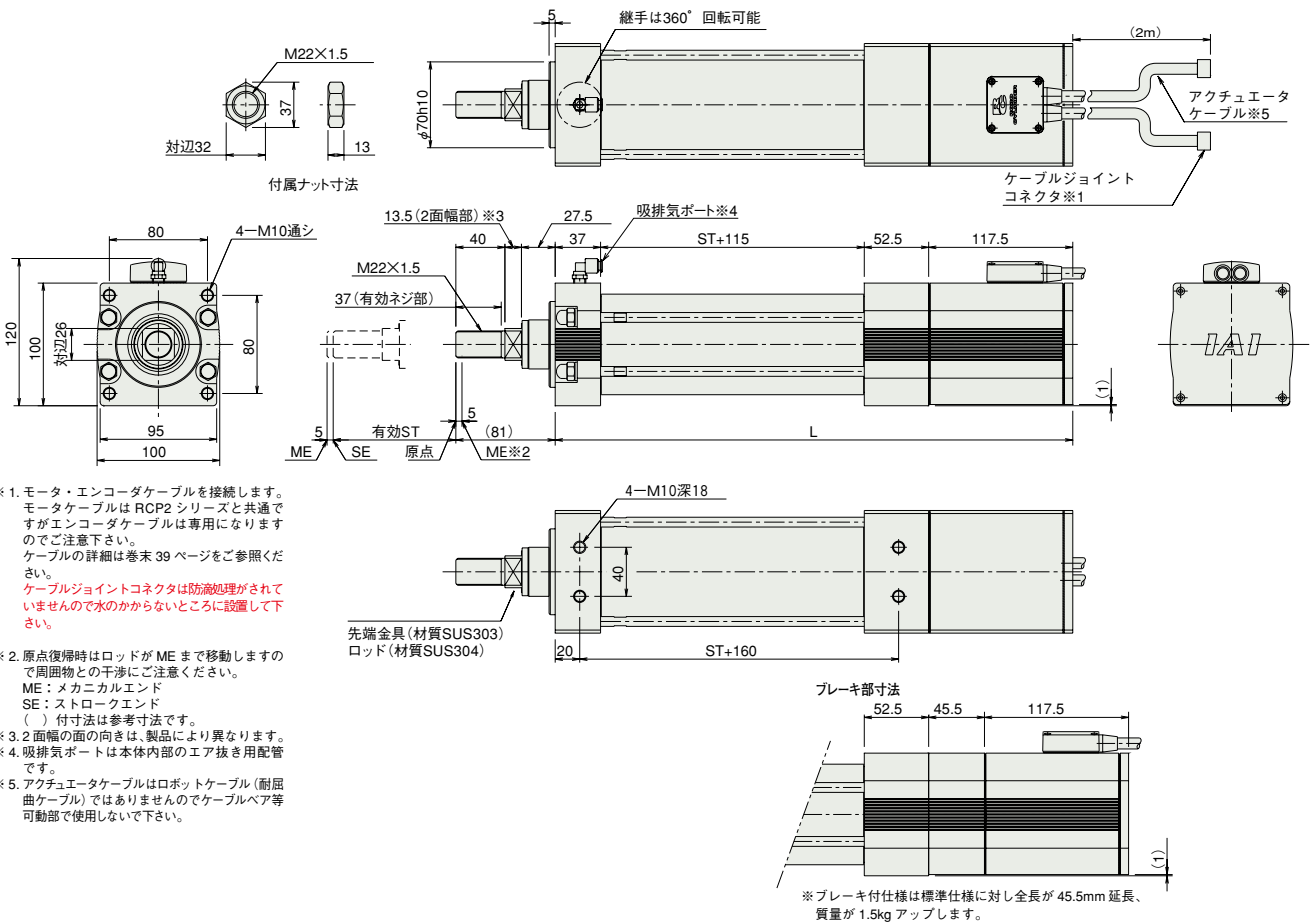
特注対応のご案内

📖 巻末P.9

2次元
CAD

3次元
CAD

※ RA10C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので
ご注意ください。



- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルは RCP2 シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので水のかからないところに設置して下さい。
- ※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド () 付寸法は参考寸法です。
- ※3. 2面幅の面の向きは、製品により異なります。
- ※4. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。
- ※5. アクチュエータケーブルはロボットケーブル (耐屈曲ケーブル) ではありませんのでケーブルベア等可動部で使用しないで下さい。

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

■ストローク別寸法・質量

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

適応コントローラ

RCP2W-RA10C タイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナー 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が PCON-C/CG/CY/PL/PO/SE コントローラと異なり
CF タイプ専用となりますのでご注意ください。

RCP2W-GRSS

ロボシリンダ 2ツ爪グripper 細小型スライドタイプ 本体幅 42mm パルスモータ

■型式項目	RCP2W	-	GRSS	-	I	-	20P	-	30	-	8	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	8.8mm (片側4mm)	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 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット									

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

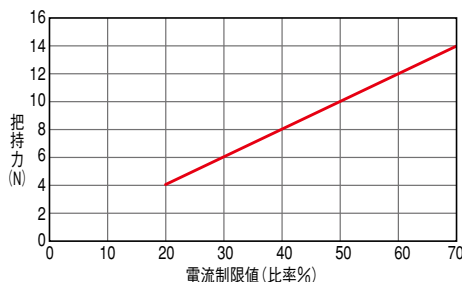


技術資料 巻末 P.5

■把持力の調整

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で自由に調整が可能です。

※下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5mm/s 固定となりますのでご注意ください。

POINT
選定上の注意

- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 P74 をご参照下さい)
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- 本製品は防滴機能はありませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2W-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14	8 (片側 4)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	8 (mm)
	30	78

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.05mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:0.5N・m Mb:0.5N・m Mc:1.5N・m
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

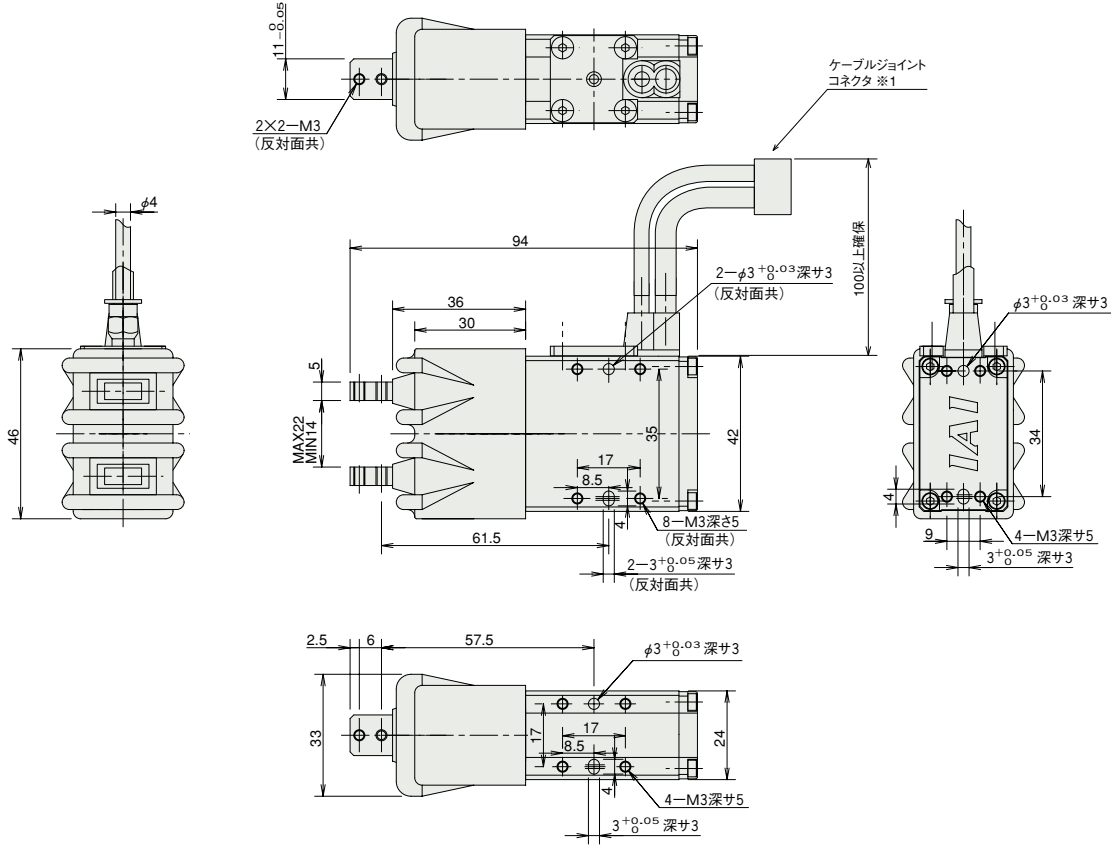
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。
※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。

特注対応のご案内

☞ 巻末P.9



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2W 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-2-①	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-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 簡易アプリケーション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	(-)			-	
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
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

RCP2W-GRLS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 細小型レバータイプ 本体幅 42mm バルスモータ

■型式項目	RCP2W	-	GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180	-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:バルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	180:180度 (片側 90度)	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 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット										

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

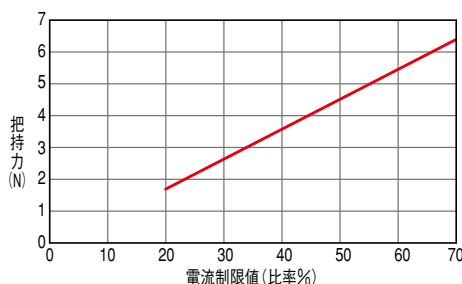


技術資料 巻末 P.5

■把持力の調整

押し付け動作により、把持力（押し付け力）はコントローラの電流制限値 20%～70%の範囲で自由に調整が可能です。

※下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持（押し付け）を行なう場合は速度が 5 度/s 固定となりますのでご注意ください。

POINT
選定上の注意

- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10～1/20 以下が目安となります。（詳細は巻末 P77 をご参照下さい）
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- 本製品は防滴機能はありませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2W-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4	180 (片側 90)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180 (度)
減速比	600

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1度以下
ガイド	—
静的許容負荷モーメント	—
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

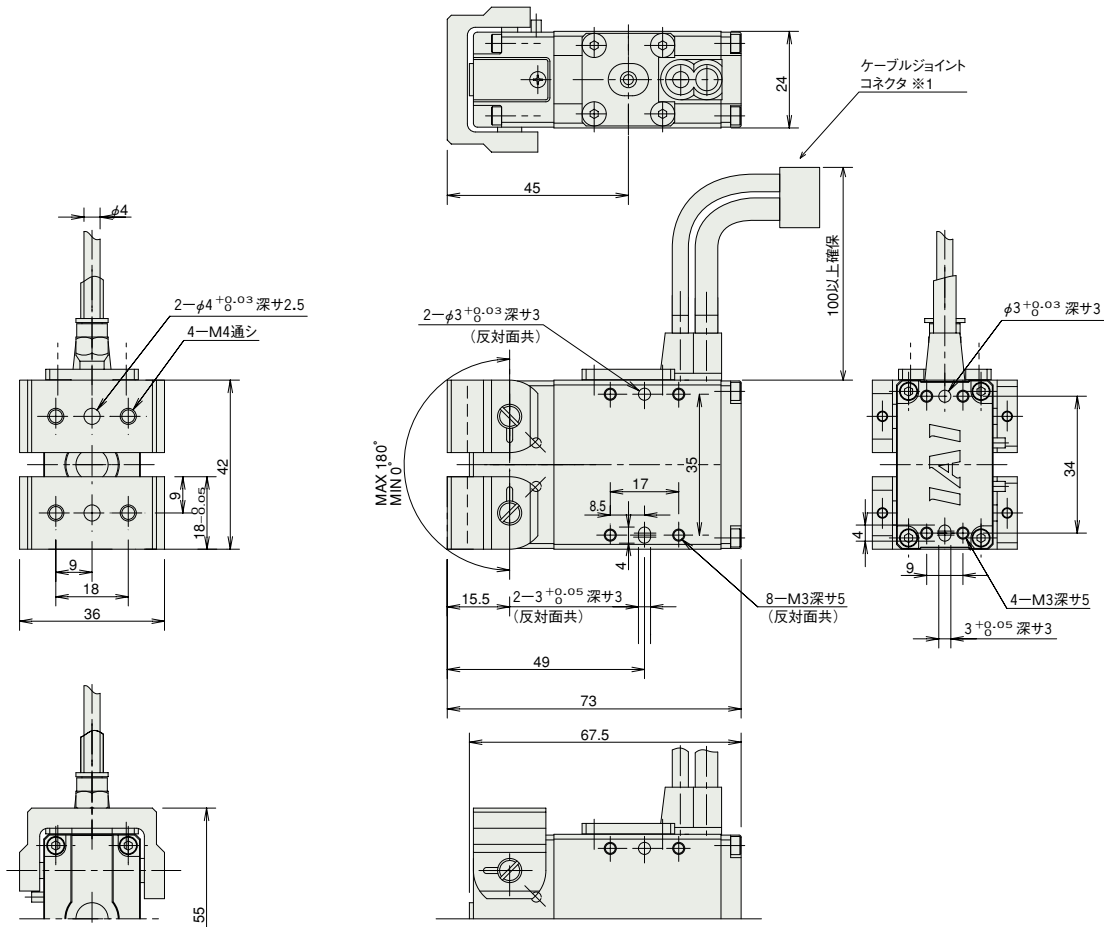
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。
※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。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2W 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-2-①	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-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				→ P487	
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0	シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプリケーションタイプは原点復帰が不要になります	—	—	—	—	—
ポジションナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	—	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(—)	DC24V	最大2A	—	→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ				—	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	—	—	—	—
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点	—	—	—	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	—	—	—	→ P557

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

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリップ/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

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径φ32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様/ビルドイン仕様/モータ折返し仕様

型式項目	RCAW	—	□	—	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	—	
			RA3C: カップリング仕様		I:インクリメンタル 仕様		20:サーボモータ 20W		10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)		A1:ACON RACON ASEL A3:AMEC ASEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル				下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

省電力対応



技術資料 巻末P.5

- POINT**
選定上の注意
- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
 - (4) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

※上写真のジャバラ形状が一部変更になっていますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCAW-①-I-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCAW-①-I-20-5-②-③-④-⑤		5	9	3	72.4	
RCAW-①-I-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	18	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①タイプ 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)

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		
	RA3C	RA3D	RA3R
50	—	—	—
100	—	—	—
150	—	—	—
200	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

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 (※ 1)	B	→巻末 P25	—
フランジ金具	FL	→巻末 P27	—
フート金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様 (※ 2)	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具 (※ 3)	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート (※ 3)	RP	→巻末 P35	—
トランニオン金具 (前) (※ 4)	TRF	→巻末 P38	—
トランニオン金具 (後) (※ 4)	TRR	→巻末 P38	—

(※ 1) RA3D はブレーキの設定はありません。
 (※ 2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様 (NM) では使用出来ません。
 (※ 3) クレビス金具、背面取付用プレートは RA3R のみ使用可能です。
 (※ 4) トランニオン金具 (後) は RA3C / RA3D のみ使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
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

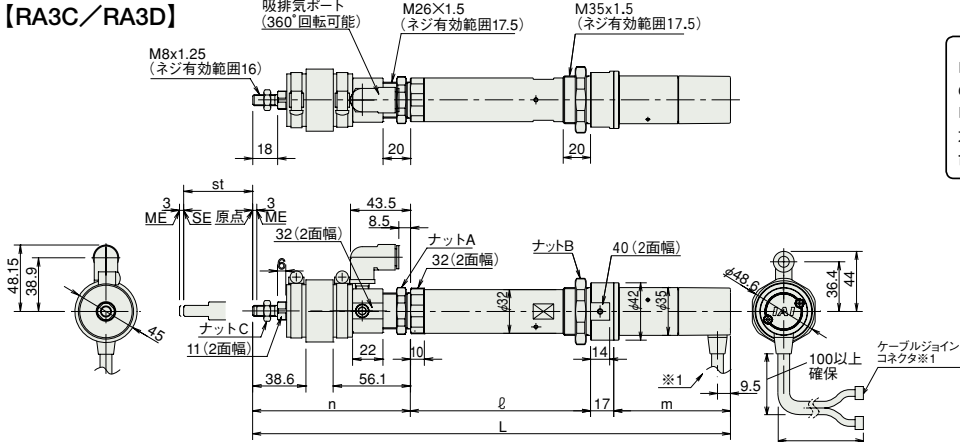
特注対応のご案内 巻末P.9



注) RA3D タイプは
3次元CADデータがありません。

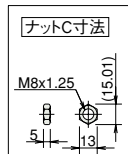
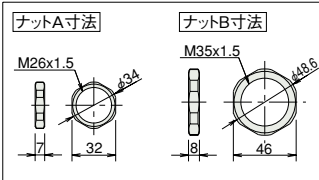
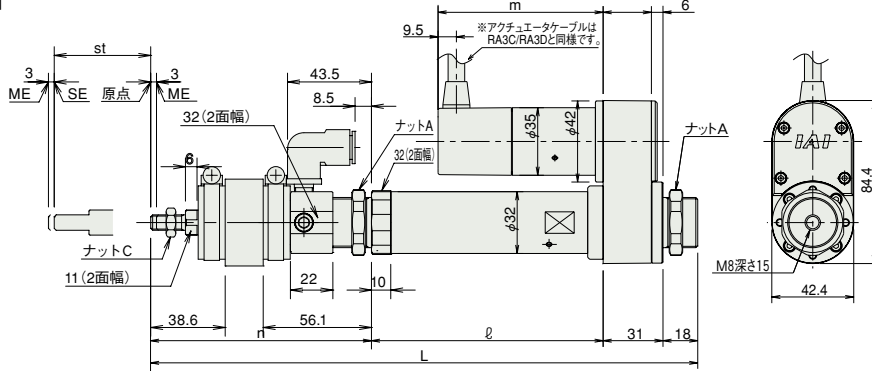
- ※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

[RA3C/RA3D]



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

[RA3R]



■ストローク別寸法・質量

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	
L	RA3C	348.9	408.9	468.9	528.9
	RA3D	329.9	389.9	449.9	509.9
	RA3R	283.4	343.4	403.4	463.4
ℓ	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	132	182	232	282
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	85.5			
	RA3D	66.5			
	RA3R	85.5			
n	RA3C	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3D	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3R	114.4	124.4	134.4	144.4
質量 (kg)	RA3C	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3D	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3R	1.1	1.2	1.3	1.4

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	
L	RA3C	387.9	447.9	507.9	567.9
	RA3D	368.9	428.9	488.9	548.9
	RA3R	283.4	343.4	403.4	463.4
ℓ	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	132	182	232	282
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	124.5			
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	124.5			
n	RA3C	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3D	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3R	114.4	124.4	134.4	144.4
質量 (kg)	RA3C	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3D	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3R	1.3	1.4	1.5	1.6

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-NP-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	-	→ P477
		ASEP-C-20SI①-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。					
防滴電磁弁タイプ		ASEP-CW-20SI①-NP-2-0						→ 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 ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ 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 (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20SI①-NP-2-0	差動ドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A ピーク 5.1A (省電力仕様) 定格 1.7A ピーク 3.4A	-	→ P535
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
フィールドネットワークタイプ		RACON-20S ①	フィールドネットワーク専用タイプ	768点				→ P503
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI①-NP-2-0	プログラム動作が可能。最大 2 軸の動作が可能。	1500点				→ P567

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

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テフルーム/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

RCAW-RA4C/RA4D/RA4R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径φ37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様/ビルドイン仕様/モータ折返し仕様

型式項目	RCAW	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	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										
RA4C: カップリング仕様	I: インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12: 12mm	50: 50mm	A1: ACON	N: 無し	下記オプション価格表参照												
RA4D: ビルドイン仕様	A: アブソリュート仕様	30: サーボモータ 30W	6: 6mm	300: 300mm (50mmピッチ毎設定)	RACON	P: 1m													
RA4R: モータ折返し仕様	※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。		3: 3mm		ASEL	S: 3m													
					A3: AMEC	M: 5m													
					ASEP	X□□: 長さ指定													
						R□□: ロボットケーブル													

省電力対応



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

※上写真のジャバラ形状が一部変更になっていますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①タイプ ②エンコーダ種類 ③ストローク ④適応コントローラ ⑤ケーブル長 ⑥オプション

②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ストローク (mm)	標準価格							
	RA4C/RA4D				RA4R			
	②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	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		モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—	—	—	—	—
100	—	—	—	—	—	—	—	—
150	—	—	—	—	—	—	—	—
200	—	—	—	—	—	—	—	—
250	—	—	—	—	—	—	—	—
300	—	—	—	—	—	—	—	—

⑤ケーブル長価格表 (標準価格)

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

⑥オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (※ 1)	B	→巻末 P25	—
フランジ金具	FL	→巻末 P27	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ (※ 2)	HS	→巻末 P32	—
省電力対応	LA	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様 (※ 2)	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具 (※ 3)	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート (※ 3)	RP	→巻末 P35	—
トラニオン金具 (前) (※ 4)	TRF	→巻末 P38	—
トラニオン金具 (後) (※ 4)	TRR	→巻末 P38	—

(※ 1) RA4D はブレーキの設定はありません。
 (※ 2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様 (NM) では使用出来ません。
 (※ 3) クレビス金具、背面取付用プレートは RA4R のみ使用可能です。
 (※ 4) トラニオン金具 (後) は RA4C / RA4D のみ使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
線り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- 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

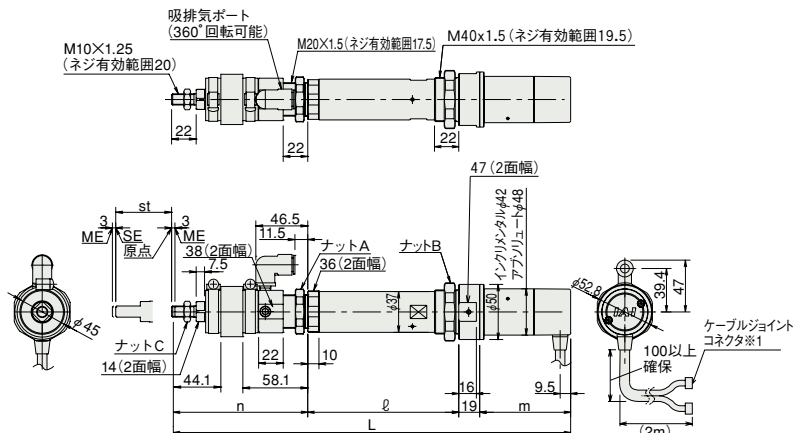
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



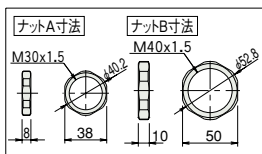
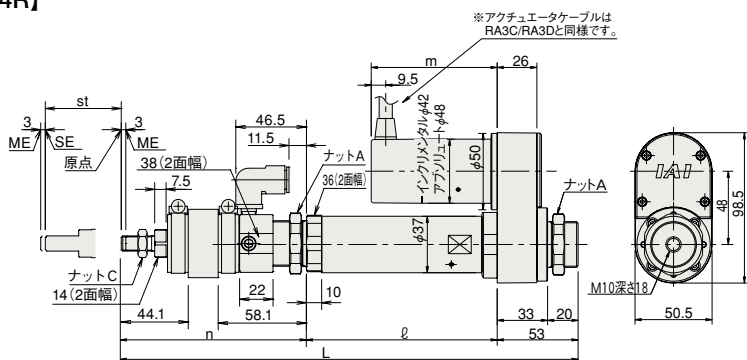
注) RA4D タイプは 3次元CAD データがありません。

- *1 モーターケーブル及び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

[RA4C/RA4D]



[RA4R]



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

■ストローク別寸法・質量

RCAW-RA4C/RA4D/RA4R (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300		
L	RA4C	20W	インクリ 345.4	405.4	465.4	525.4	586.4	647.4	
		アプソ 358.4	418.4	478.4	538.4	599.4	660.4		
	RA4D	20W	インクリ 360.4	420.4	480.4	540.4	601.4	662.4	
		アプソ 373.4	433.4	493.4	553.4	614.4	675.4		
	RA4R	20W	インクリ 323.4	383.4	443.4	503.4	564.4	625.4	
		アプソ 336.4	396.4	456.4	516.4	577.4	638.4		
	ℓ	RA4C	20W	インクリ 137	187	237	287	337	387
			アプソ 137	187	237	287	337	387	
		RA4D	20W	インクリ 137	187	237	287	337	387
			アプソ 137	187	237	287	337	387	
		RA4R	20W	共通 125	175	225	275	325	375
			30W	共通 125	175	225	275	325	375
m		RA4C	20W	インクリ			67.5		
			アプソ				80.5		
		RA4D	20W	インクリ			82.5		
			アプソ				95.5		
		RA4R	20W	インクリ			45.5		
			アプソ				58.5		
n	RA4C	20W	インクリ			67.5			
		アプソ				80.5			
	RA4D	20W	インクリ			82.5			
		アプソ				95.5			
	RA4R	20W	共通 121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9	
		30W	共通 121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9	
質量 (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	
		30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	
	RA4D	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	
		30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	
	RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3	
		30W	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	

*ブレーキが追加されると RA4C タイプは、全長が 43mm 延長されます。
RA4R タイプはモータ部が 43mm 延長しますが、折返しのため全長は変更ありません。RA4D タイプはブレーキの設定がありません。また質量はどの機種も 0.2kg アップします。

④適応コントローラ

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

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

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

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径φ37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様/ビルドイン仕様/モータ折返し仕様

型式項目	RCS2W	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□		
	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
			RA4C: カップリング仕様		I:インクリメンタル 仕様		20:サーボモータ 20W		12:12mm 6:6mm		50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

※上写真のジャバラ形状が一部変更になっていますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2W-①-②-20-12-③-④-⑤-⑥	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2W-①-②-20-6-③-④-⑤-⑥		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2W-①-②-20-3-③-④-⑤-⑥		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2W-①-②-30-12-③-④-⑤-⑥	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2W-①-②-30-6-③-④-⑤-⑥		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2W-①-②-30-3-③-④-⑤-⑥		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ①タイプ ②エンコーダ種類 ③ストローク ④適応コントローラ ⑤ケーブル長 ⑥オプション

ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ストローク (mm)	標準価格							
	RA4C/RA4D				RA4R			
	②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	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		モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—	—	—	—	—
100	—	—	—	—	—	—	—	—
150	—	—	—	—	—	—	—	—
200	—	—	—	—	—	—	—	—
250	—	—	—	—	—	—	—	—
300	—	—	—	—	—	—	—	—

⑤ケーブル長価格表 (標準価格)

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

⑥オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (※1)	B	→巻末 P25	—
フランジ金具	FL	→巻末 P27	—
フット金具	FT	→巻末 P29	—
原点確認センサ (※2)	HS	→巻末 P32	—
ナックルジョイント	NJ	→巻末 P34	—
原点逆仕様 (※2)	NM	→巻末 P33	—
クレビス金具 (※3)	QR	→巻末 P34	—
背面取付用プレート (※3)	RP	→巻末 P35	—
トランニオン金具 (前) (※4)	TRF	→巻末 P38	—
トランニオン金具 (後) (※4)	TRR	→巻末 P38	—

- (※1) RA4Dはブレーキの設定はありません。
 (※2) 原点確認センサ(HS)は原点逆仕様(NM)では使用出来ません。
 (※3) クレビス金具、背面取付用プレートはRA4Rのみ使用可能です。
 (※4) トランニオン金具(後)はRA4C/RA4Dのみ使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
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

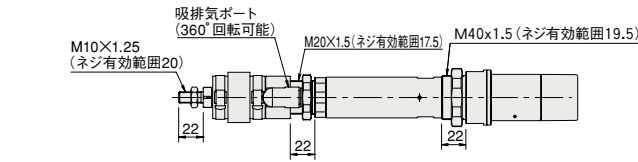


注) RA4D タイプは 3次元 CAD データがありません。

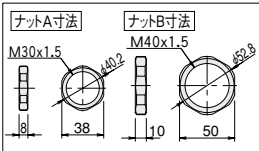
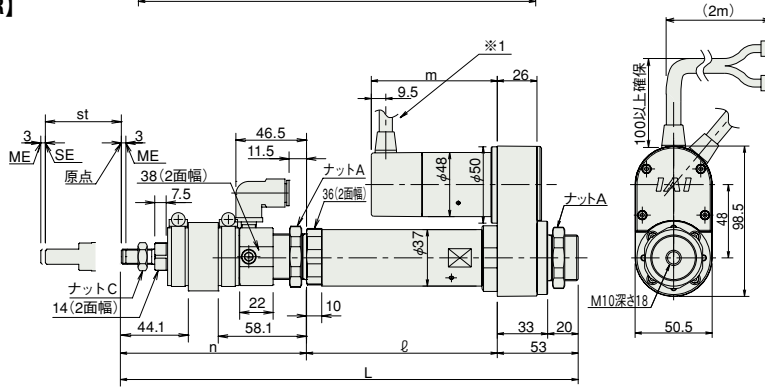
特注対応のご案内 巻末 P.9

- ※1 モーターケーブル及び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

[RA4C/RA4D]



[RA4R]



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

■ストローク別寸法・質量

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	RA4C	20W	358.4	418.4	478.4	538.4	599.4	660.4
		30W	373.4	433.4	493.4	553.4	614.4	675.4
	RA4D	20W	336.4	396.4	456.4	516.4	577.4	638.4
		30W	351.4	411.4	471.4	531.4	592.4	653.4
	RA4R	20W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
		30W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
ℓ	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4D	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4R	20W	125	175	225	275	325	375
		30W	125	175	225	275	325	375
m	RA4C	20W				80.5		
		30W				95.5		
	RA4D	20W				58.5		
		30W				73.5		
	RA4R	20W				80.5		
		30W				95.5		
n	RA4C	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4D	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4R	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1
		RA4D	20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9
	RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	RA4C	20W	401.4	461.4	521.4	581.4	642.4	703.4
		30W	416.4	476.4	536.4	596.4	657.4	718.4
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
		30W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
ℓ	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	125	175	225	275	325	375
		30W	125	175	225	275	325	375
m	RA4C	20W	123.5					
		30W	138.5					
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	123.5					
		30W	138.5					
n	RA4C	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C	20W/30W	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3
		RA4D	20W/30W	-				
	RA4R	20W/30W	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5

④適応コントローラ

RCS2W シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-20①-NP-2-② SCON-CA-30D①-NP-2-②	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 126VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ			SSEL-C-1-20①-NP-2-② SSEL-C-1-30D①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能				
プログラム制御 1-6 軸タイプ	XSEL-③-1-20①-N1-EEE-2-④ XSEL-③-1-30D①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点	→ P587				

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

- 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