



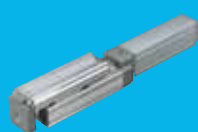
テーブルタイプ / アームタイプ フラットタイプ

RCP3

RCA2

RCA

RCS2



RCP3/RCA2
-TA3C



RCP3/RCA2
-TA5C



RCP3/RCA2
-TA7C



RCP3/RCA2
-TA3R



RCP3/RCA2
-TA5R



RCP3/RCA2
-TA7R



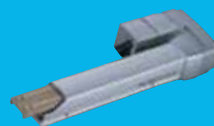
RCA2-TCA3NA



RCA2-TWA3NA



RCA2-TFA3NA



RCA/RCS2
-A4R



RCA/RCS2
-A6R



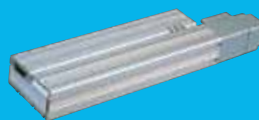
RCS2-TCA5N



RCS2-TWA5N



RCS2-TFA5N



RCS2-F5D

RCP3 series パルスモータータイプ	細小型テーブルタイプ	モータユニット型	幅36mm	RCP3-TA3C	303	
			幅40mm	RCP3-TA4C	305	
	テーブルタイプ	モータユニット型	幅55mm	RCP3-TA5C	307	
			幅65mm	RCP3-TA6C	309	
			幅75mm	RCP3-TA7C	311	
	細小型テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅36mm	RCP3-TA3R	313	
			幅40mm	RCP3-TA4R	315	
	テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅55mm	RCP3-TA5R	317	
幅65mm			RCP3-TA6R	319		
幅75mm			RCP3-TA7R	321		
RCA2 series 24V サーボモータータイプ	細小型テーブルタイプ	全長ショート型コンパクトタイプ	幅32mm	RCA2-TCA3NA	323	
			幅36mm	RCA2-TCA4NA	325	
		全長ショート型ワイドタイプ	幅50mm	RCA2-TWA3NA	327	
			幅58mm	RCA2-TWA4NA	329	
	全長ショート型扁平タイプ	モータユニット型	幅61mm	RCA2-TFA3NA	331	
			幅71mm	RCA2-TFA4NA	333	
	テーブルタイプ	モータユニット型	幅40mm	RCA2-TA4C	335	
			幅55mm	RCA2-TA5C	337	
	細小型テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅65mm	RCA2-TA6C	339	
			幅75mm	RCA2-TA7C	341	
テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅40mm	RCA2-TA4R	343		
		幅55mm	RCA2-TA5R	345		
		幅65mm	RCA2-TA6R	347		
テーブルタイプ	モータ折返しタイプ	幅75mm	RCA2-TA7R	349		
		幅55mm	RCA2-TA5R	345		
		幅65mm	RCA2-TA6R	347		
RCA series 24V サーボモータータイプ	アームタイプ	幅40mm	RCA-A4R	357		
		幅52mm	RCA-A5R	359		
		幅58mm	RCA-A6R	361		
RCS2 series 200V サーボモータータイプ	細小型テーブルタイプ	全長ショート型コンパクトタイプ	幅48mm	RCS2-TCA5N	351	
			全長ショート型ワイドタイプ	幅80mm	RCS2-TWA5N	353
				幅95mm	RCS2-TFA5N	355
	アームタイプ	全長ショート型扁平タイプ	幅40mm	RCS2-A4R	363	
			幅52mm	RCS2-A5R	365	
			幅58mm	RCS2-A6R	367	
	フラットタイプ	幅55mm	RCS2-F5D	369		

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コンパクト
一体型

ロッド
タイプ

細小型

標準型

コンパクト
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/
ロータリタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

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-TA3C

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 36mm パルスモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCP3	—	TA3C	—	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		6:6mm 4:4mm 2:2mm		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		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 47 ページをご参照ください。



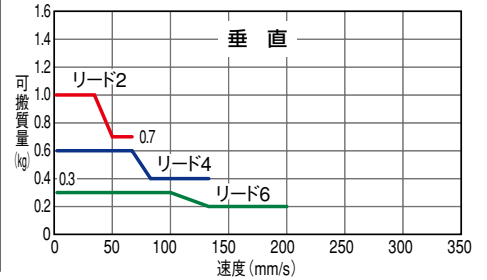
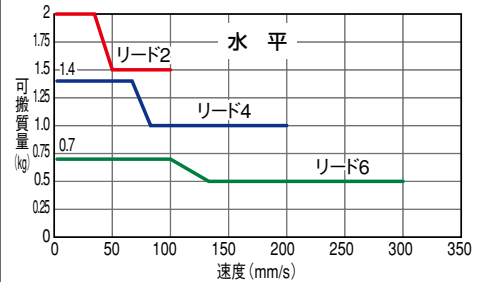
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
(2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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

(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	送りネジ	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)		
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~ 0.7	~ 0.3	15	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④		4	~ 1.4	~ 0.6	22	
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④		2	~ 2	~ 1	45	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	20 ~ 100 (mm)	
	ボールネジ	6
	4	200 < 133
	2	100 < 67

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

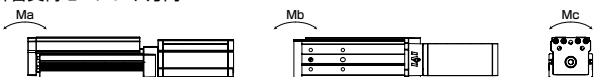
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:3.2N·m Mb:4.6N·m Mc:5.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

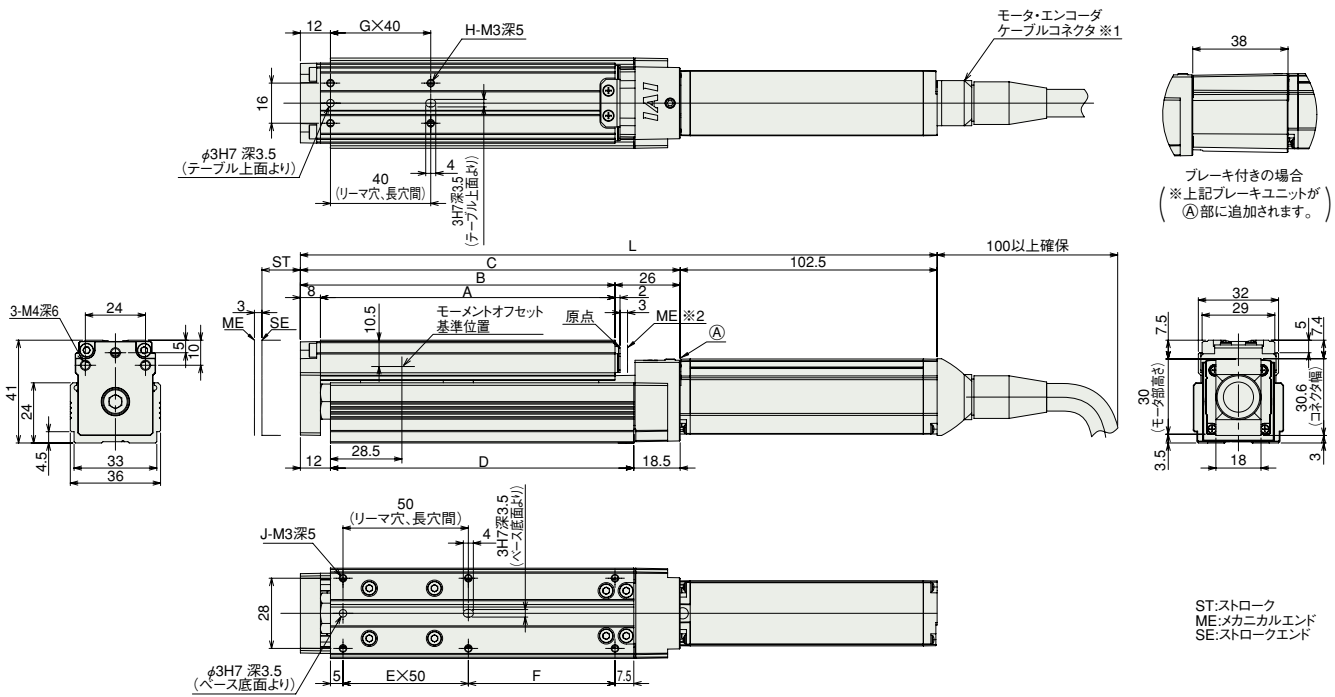
許容負荷モーメント方向



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.15



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末59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 ※プレーキ付は質量が0.1kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	プレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	プレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5	
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5	
C	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5	
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
質量 (kg)	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	

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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ		
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537		
		PSEP-C-20PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ						P555 参照	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ							
ポジションタイプ 高出力仕様	PCON-CA-20P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	P618 参照					-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様	PCON-CA-20PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-							
ネットワークタイプ 高出力仕様	PCON-CA-20P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点							
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	P628 参照	-	→ P623			
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応							
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				P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点						

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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/ロッドタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-TA4C

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 40mm バルスモータ ポールネジ仕様

型式項目	RCP3	—	TA4C	—	I	—	28P	—		—		—		—		
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
				インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		28P:バルスモータ 28□サイズ		6:6mm 4:4mm 2:2mm		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎設定)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		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 47 ページをご参照ください。



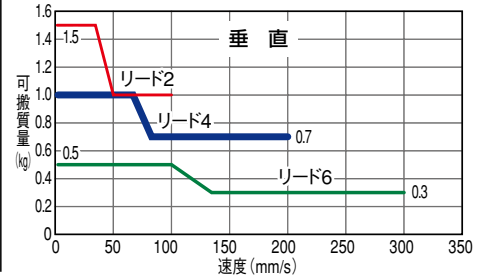
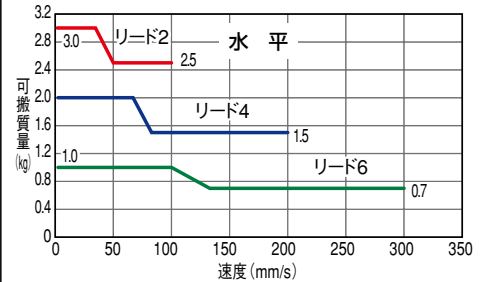
技術資料 巻末 P.5

POINT 選定上の注意

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

(2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

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

(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	送りネジ	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)		
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~ 1	~ 0.5	25	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④		4	~ 2	~ 1	37	
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④		2	~ 3	~ 1.5	75	

リード	ストローク	
	20 ~ 100 (mm)	最高速度 (mm/s)
6	300	300
4	200	200
2	100	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

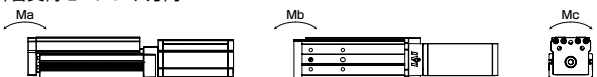
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注 3)	Ma:4.2N・m Mb:6N・m Mc:8.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

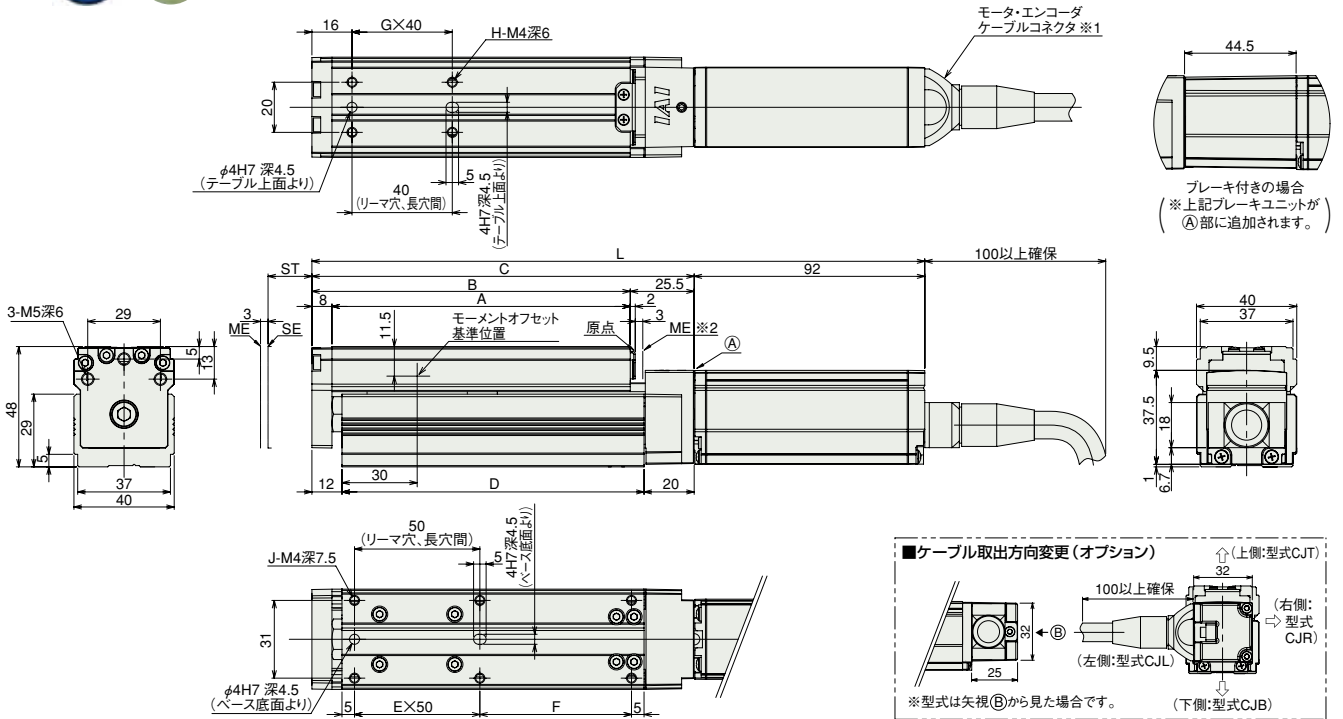
許容負荷モーメント方向



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.15



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末59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 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169	
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177	
C	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5	
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
質量 (kg)	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	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-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537	
		PSEP-C-28PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応				512点	-	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-	-	-	-		
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点	-	-	-		
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	-	
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	-	→ P623
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	-	-	-		
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	-	P671 参照	-	→ P665	

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

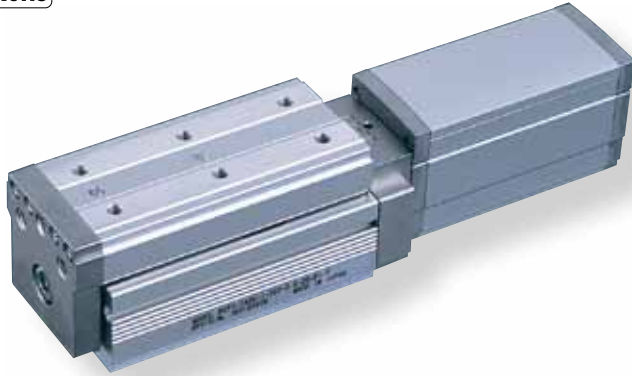
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCP3-TA5C

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm バルスマータ カップリング仕様

■型式項目	RCP3 - TA5C - 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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:バルスマータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mm ピッチ指定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。



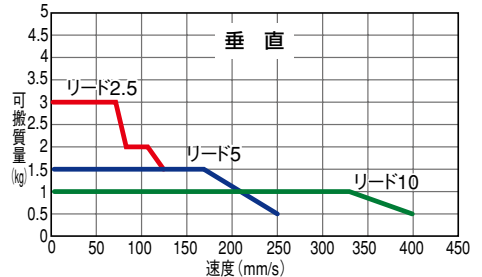
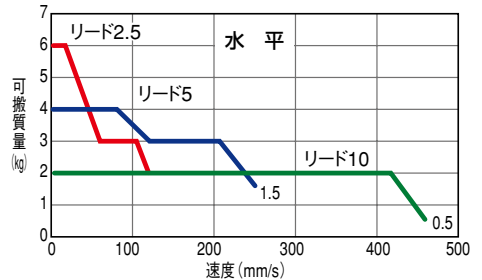
技術資料 巻末 P.5



- (1) RCP3 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下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 2	~ 1	34	25~100 (25mm毎)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 4	~ 1.5	68	
RCP3-TA5C-I-35P-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	25 ~ 100 (25mm 毎)	
	10	465 <400>
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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	—	—

※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 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

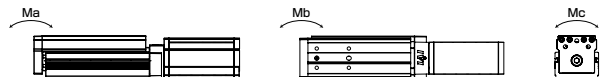
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

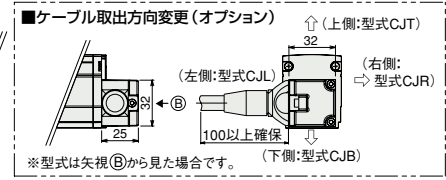
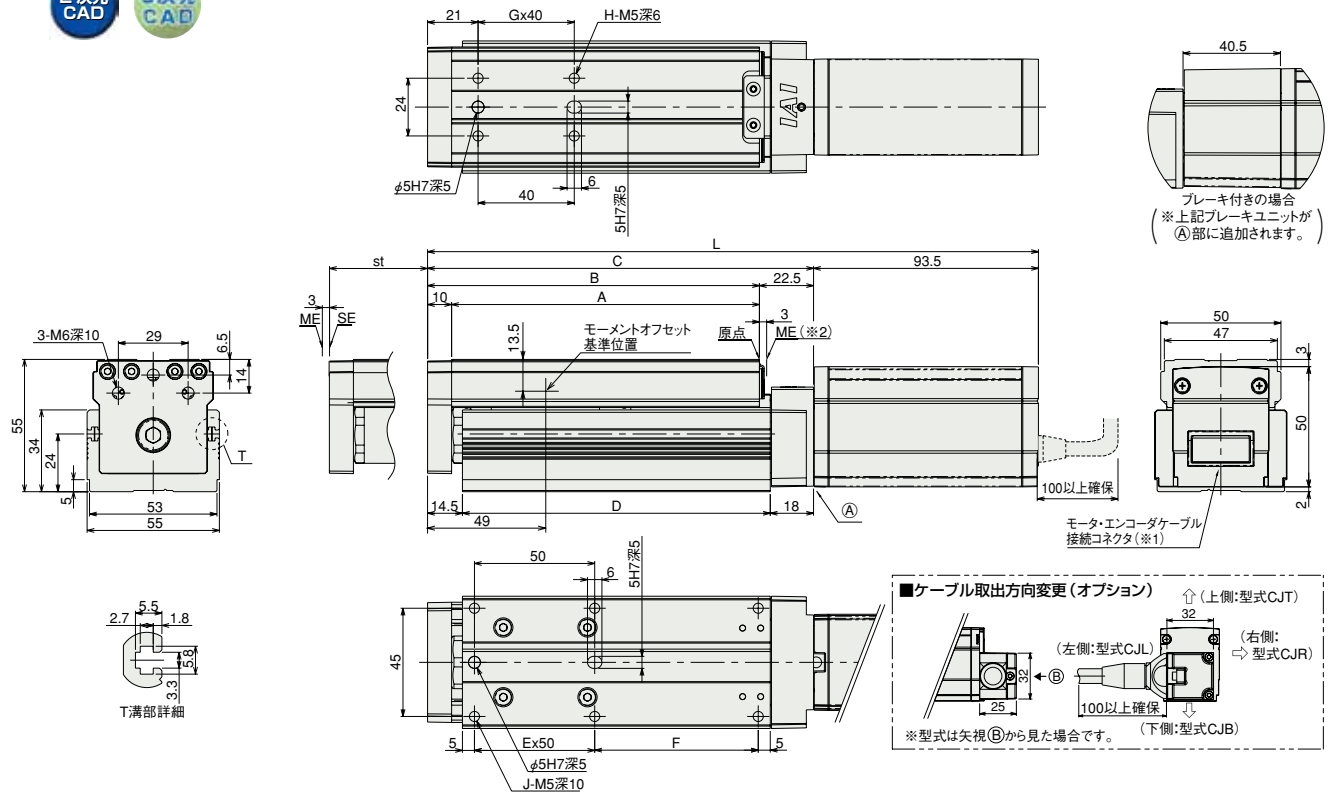


寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元 CAD 3次元 CAD



■ストローク別寸法・質量 * プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は巻末59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

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-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-35PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWA1-PL①-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点				
パルス列タイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応					
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	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

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/ロッドタイプ
 リニアサーボタイプ
 クリーン対応
 防滴対応

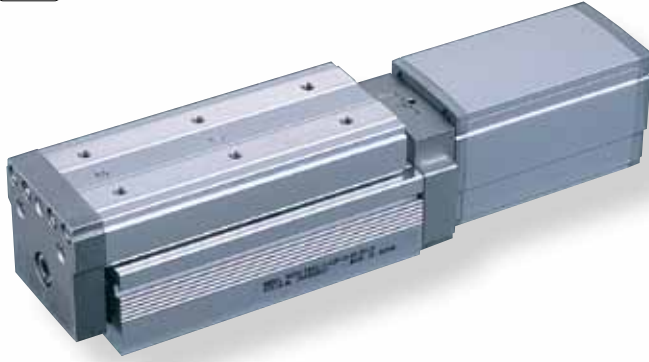
パルスモータ
 サーボモータ(24V)
 サーボモータ(200V)
 リニアサーボモータ

RCP3-TA6C

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

■型式項目	RCP3	-	TA6C	-	I	-	42P	-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソ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	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ指定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。

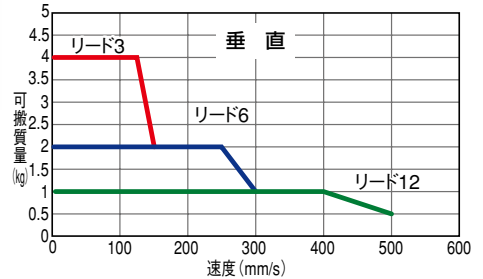
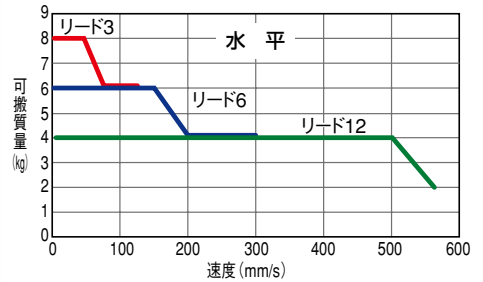


技術資料 巻末 P.5

- 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
 - (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - (4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~1	60	25~150 (25mm毎)
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~2	110	
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

■ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
		—

※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 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

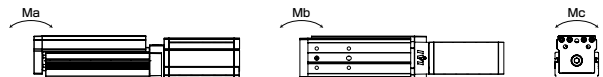
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:7.26N・m Mb:10.3N・m Mc:18.25N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

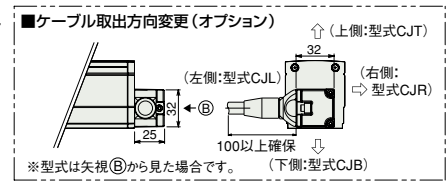
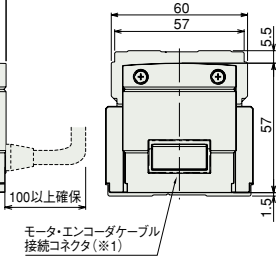
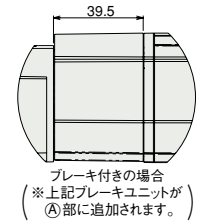
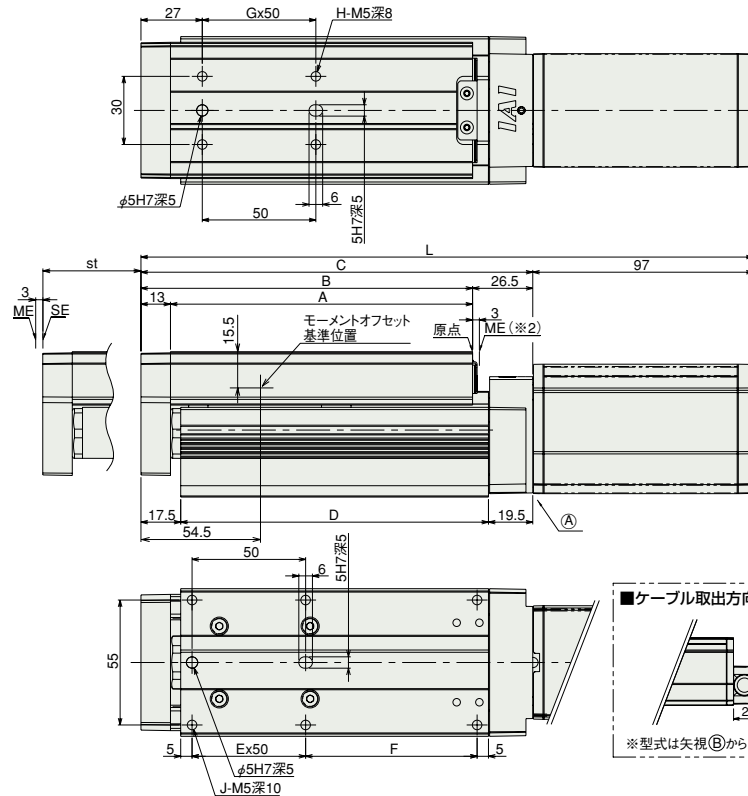
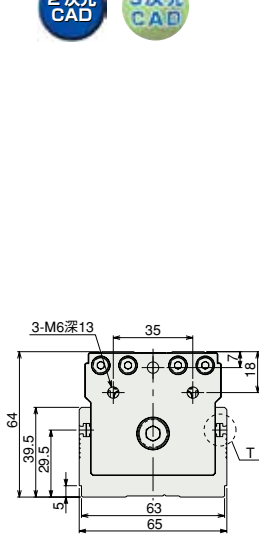
許容負荷モーメント方向



寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。)
(※2) 原点復帰後はスリダが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

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	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-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ラインドライブ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
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	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

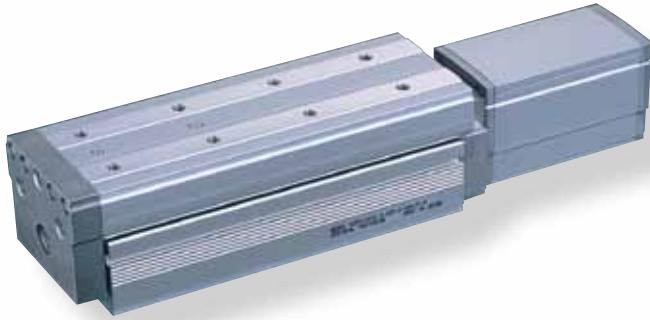
スリダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCP3-TA7C

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

■型式項目	RCP3 - TA7C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □							
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:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mmピッチ指定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。



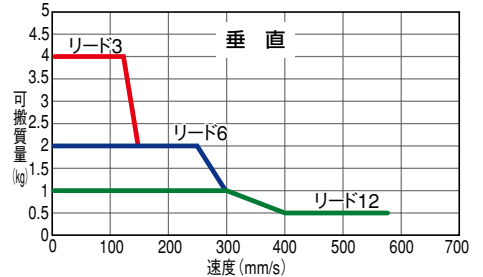
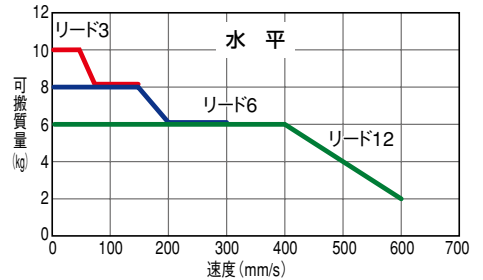
技術資料 巻末 P.5



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1) 水平 (kg) / 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6 / ~1	60	25~200 (25mm毎)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8 / ~2	110	
RCP3-TA7C-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	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 (580)
6	300
3	150

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

■アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

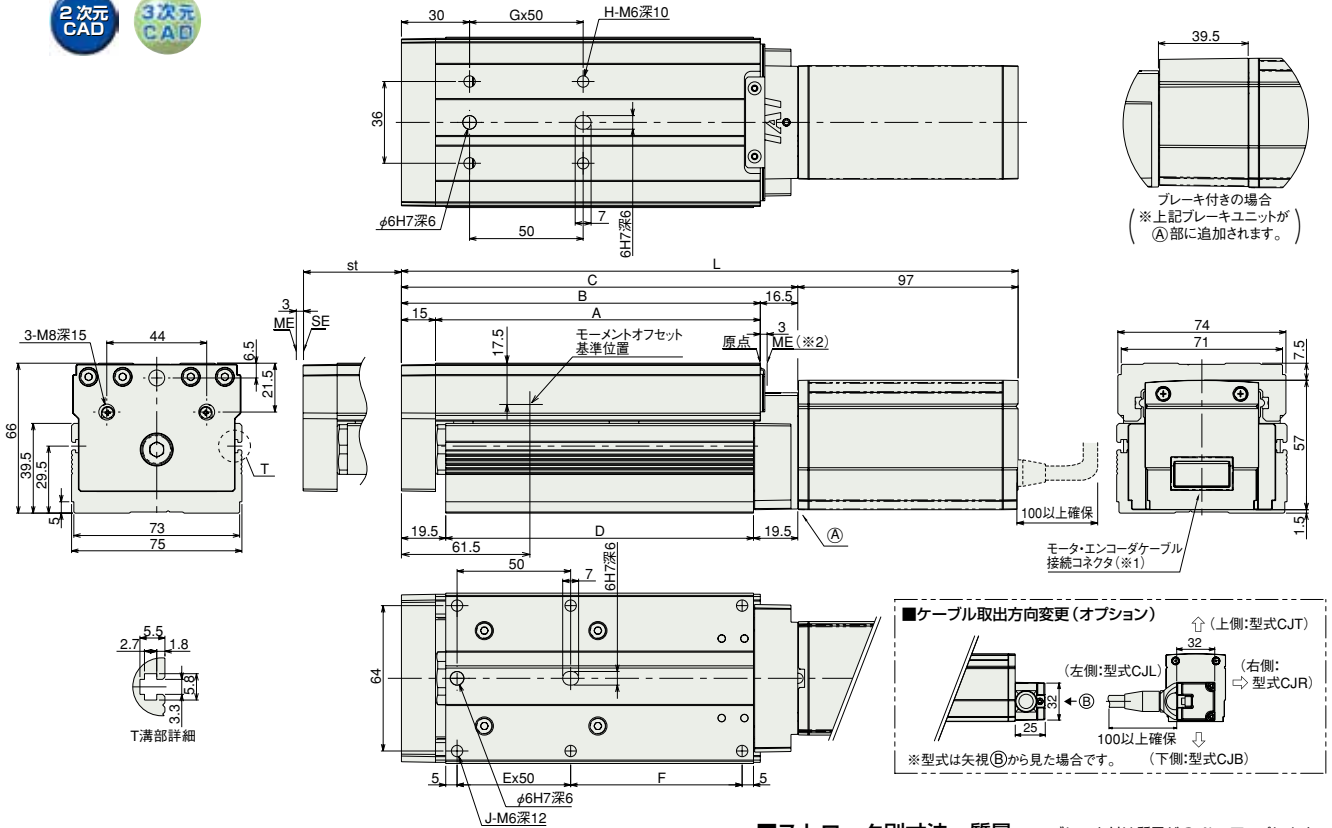


寸法図

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



特注対応のご案内 巻末P.15



(※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59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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

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	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑩-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑩-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
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	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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/ロッドタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-TA3R

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 36mm パルスモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCP3	—	TA3R	—	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は型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20 □サイズ		6:6mm 4:4mm 2:2mm		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		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 47 ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

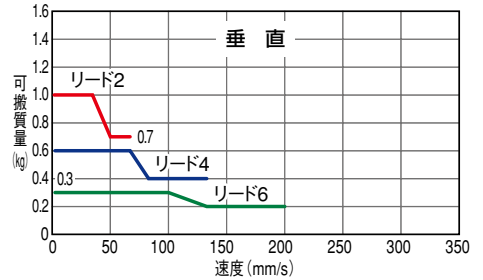
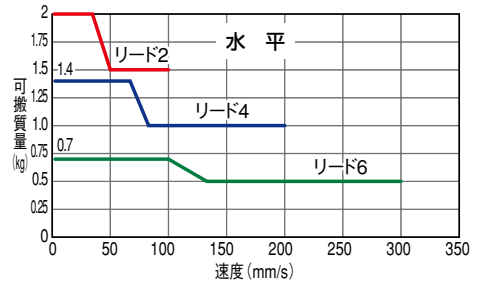
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
(2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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

(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	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~0.7	~0.3	15	±0.02 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④		4	~1.4	~0.6	22		
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④		2	~2	~1	45		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	ストローク (mm)	20 ~ 100 (mm)
ボールネジ	6	300 < 200
	4	200 < 133
	2	100 < 67

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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 59 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 P42	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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
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
動的許容モーメント (注 3)	Ma:3.2N・m Mb:4.6N・m Mc:5.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注 3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



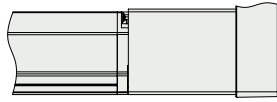
寸法図

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

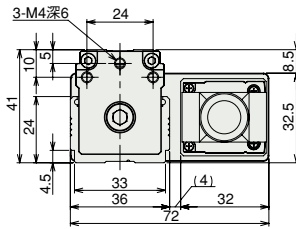
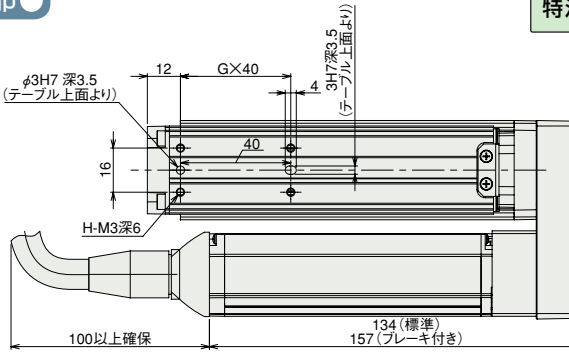
特注対応のご案内 巻末P.15



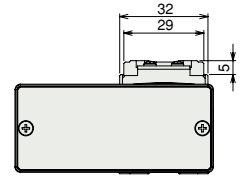
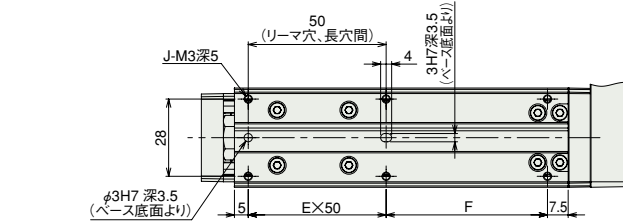
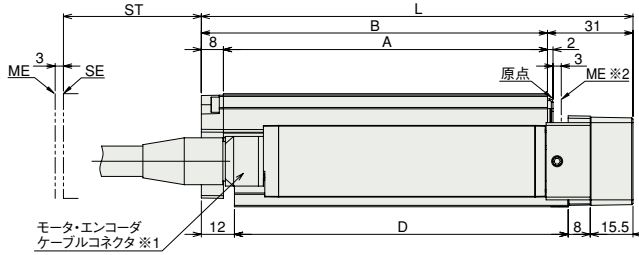
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



ブレーキ付きの場合
(寸法は右図参照)



モーメントのオフセット基準位置は
TA3C (P304) と同じです。



ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末 59 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 ※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

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-20PI-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-20PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応				512点	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWA1-PL①-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	-	DC24V	P618 参照	-	→ P607
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			-	-
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差動ラインドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	-
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	-
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	DC24V	-	-	-
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

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/ロッドタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
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-TA4R

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅40mm パルスモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCP3	—	TA4R	—	I	—	28P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	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。		28P:パルスモータ 28□サイズ		6:6mm 4:4mm 2:2mm		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		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47ページをご参照ください。



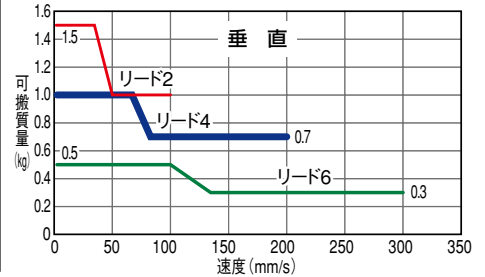
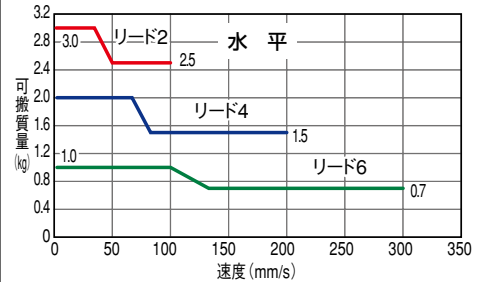
上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

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 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
 (2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

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



アクチュエータスペック

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

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	~1	~0.5	25	±0.02 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④		4	~2	~1	37		
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④		2	~3	~1.5	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

ストローク	20 ~ 100 (mm)
リード 6	300
リード 4	200
リード 2	100

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

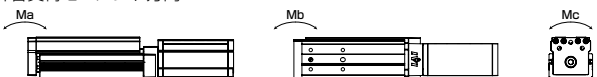
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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
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
動的許容モーメント (注3)	Ma:4.2N・m Mb:6N・m Mc:8.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注3) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



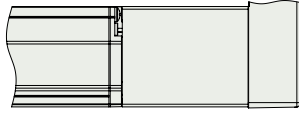
寸法図

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

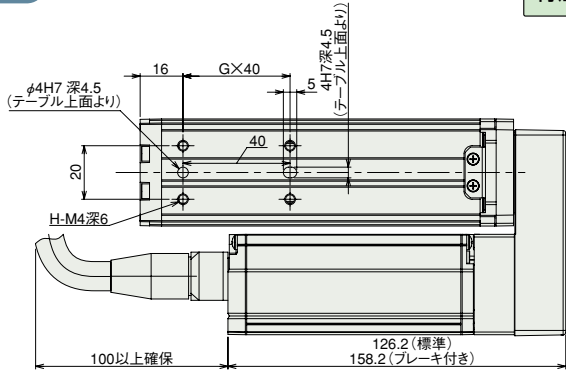
特注対応のご案内 巻末P.15



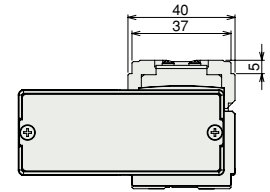
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



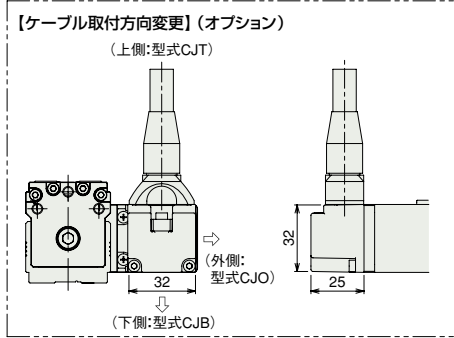
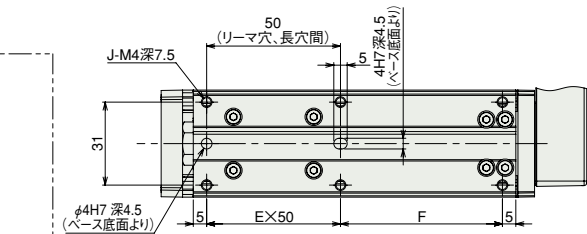
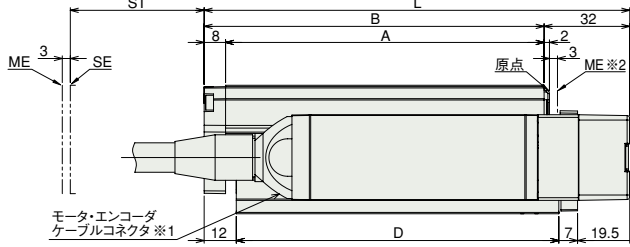
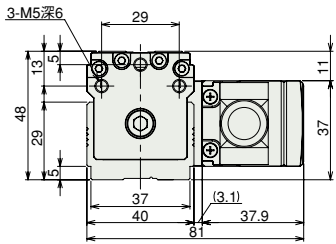
ブレーキ付きの場合
(寸法は右図参照)



モーメントのオフセット基準位置は
TA4C (P306) と同じです。



ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末 59 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 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	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-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-28PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			-	
パルス列タイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-28PI-①-2-0	差動ドライブ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
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	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

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/
ロータリタイプ
リニアサーボ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
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-TA5R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目	RCP3	-	TA5R	-	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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型番は「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		25:25mm 5 100:100mm (25mmピッチ毎設定)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		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 47 ページをご参照ください。

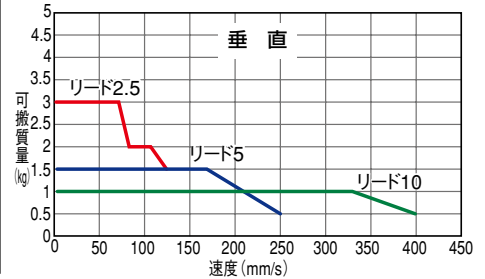
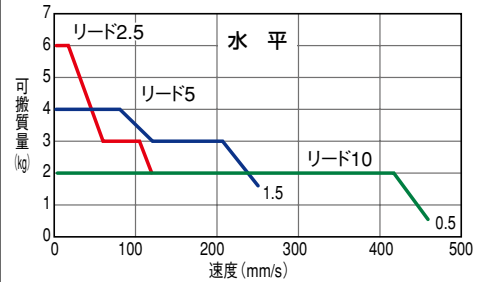


技術資料 巻末 P.5

- 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
 - (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - (4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 2	~ 1	34	25~100 (25mm毎)
RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 4	~ 1.5	68	
RCP3-TA5R-I-35P-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	25 ~ 100 (25mm 毎)
10	465 <400>
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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
		—

※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 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:6.57N·m Mb:9.32N·m Mc:14.32N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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
- 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

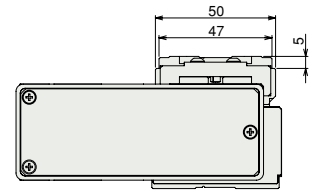
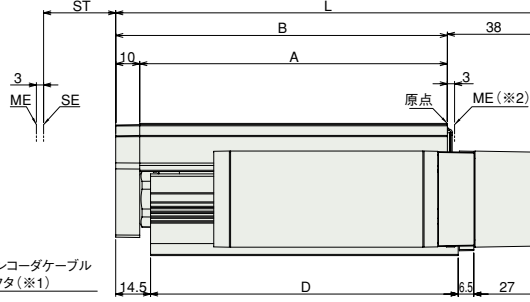
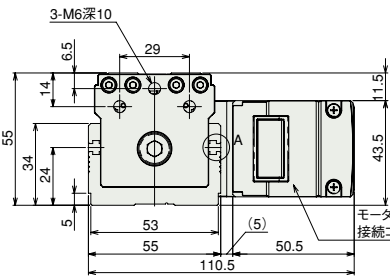
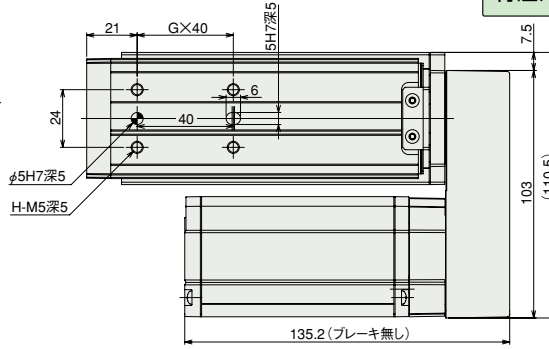
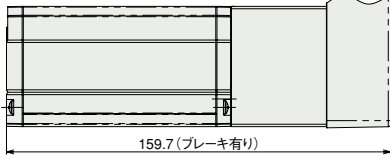
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

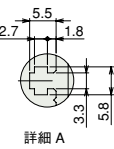
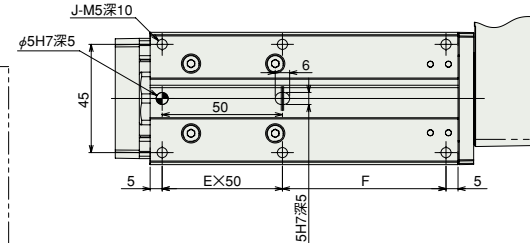
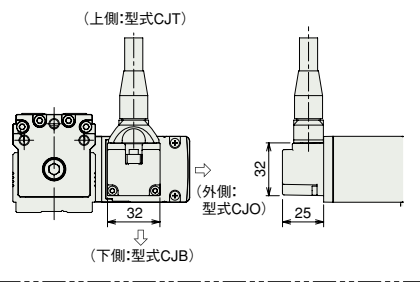


※ ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

ブレーキ付の場合



【ケーブル取付方向変更】(オプション)



モーメントのオフセット基準位置はTA5C (P308) と同じです。

■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	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	103	128	153	178
B	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
H	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9

(※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59ページ参照)

(※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

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-①-2-⑩	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	P541参照	-	→ P537
		PSEP-C-35PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618参照	-	→ P623
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL①-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点				
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
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	DC24V	P671参照	-	→ P665
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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
- リアサポタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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

RCP3-TA6R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目	RCP3 - TA6R - 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番は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。



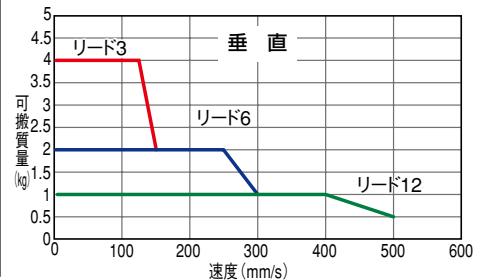
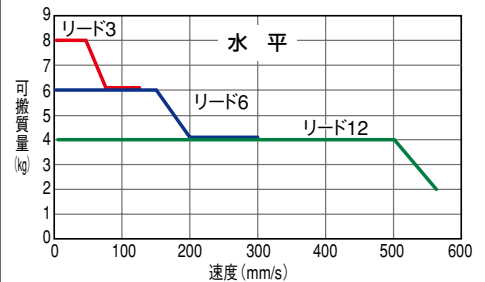
技術資料 巻末 P.5



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~1	60	25~150 (25mm毎)
RCP3-TA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~2	110	
RCP3-TA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

■ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
		—

※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 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:7.26N·m Mb:10.3N·m Mc:18.25N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



- スライドタイプ
- 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
- 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

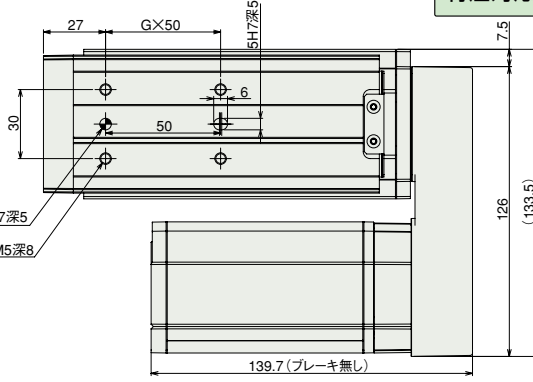
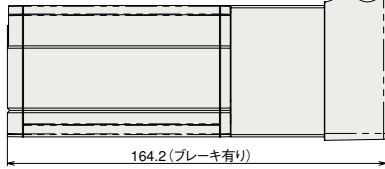
寸法図

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

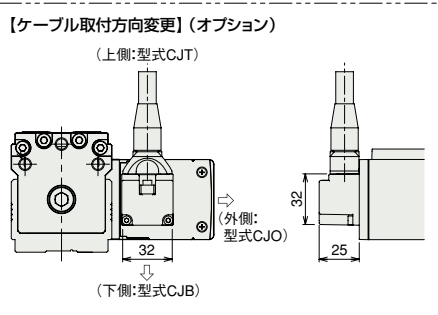
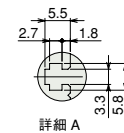
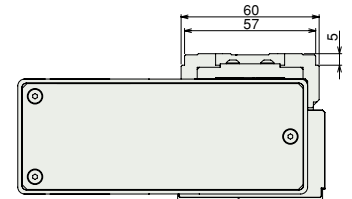
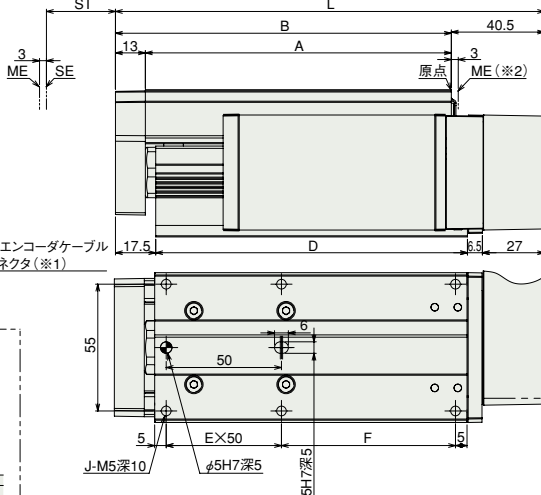
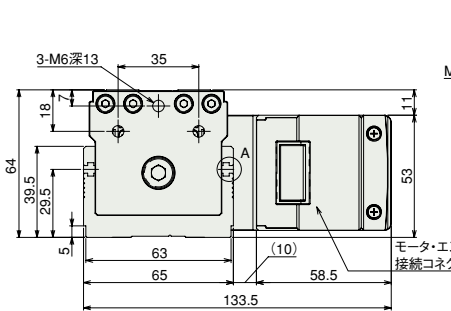


※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますご注意ください。

ブレーキ付の場合



特注対応のご案内 巻末P.15



- (※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 59 ページ参照)
- (※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

■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	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
B	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
H	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

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-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256 点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512 点	DC24V	P618 参照	-	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768 点			-	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	-	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応				-	
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	DC24V	P671 参照	-	→ P665
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500 点	DC24V	P671 参照	-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑩はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-TA7R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目	RCP3 - TA7R - I - 42P	<input type="checkbox"/>	<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 ※ 簡易アプソで使用する場合も型番は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mm ピッチ毎認定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。



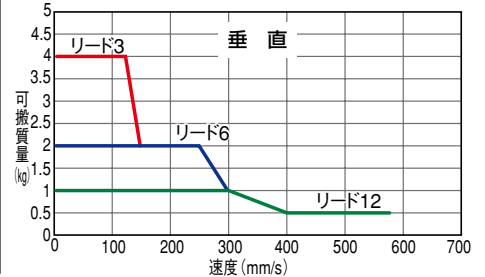
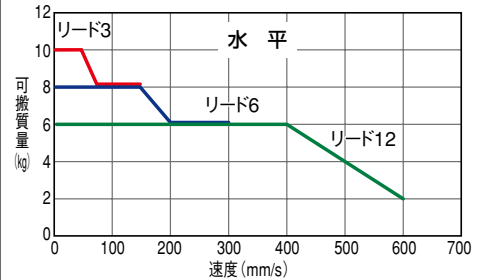
技術資料 巻末 P.5



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3) と垂直使用は 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	60	25~200 (25mm毎)
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	
RCP3-TA7R-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	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 <580>
6	300
3	150

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

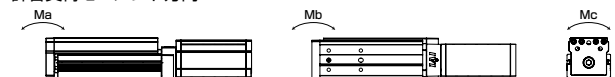
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:132.2N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:9.91N・m Mb:14.13N・m Mc:28.65N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



スライド
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

ロボット
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

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

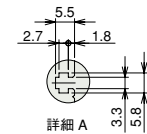
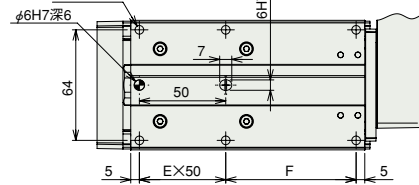
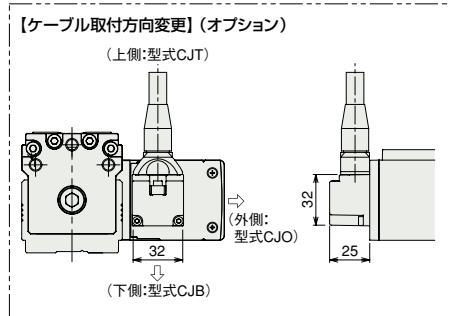
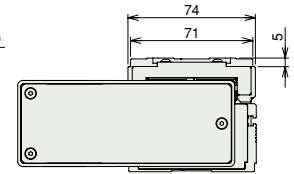
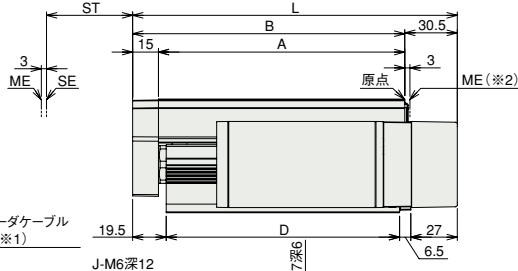
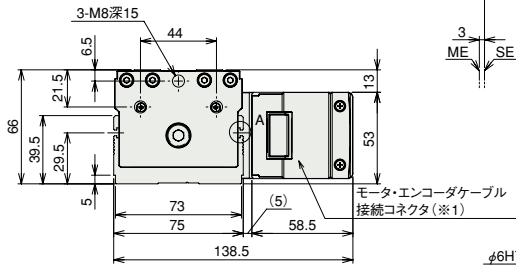
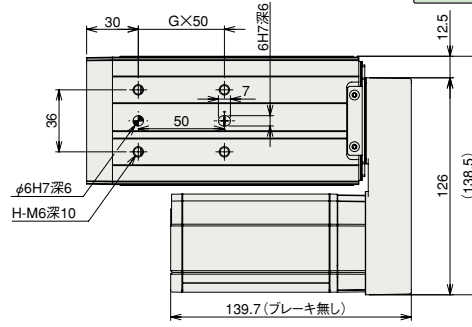
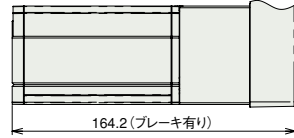
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



※ ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

ブレーキ付の場合



モーメントのオフセット基準位置はTA7C (P312) と同じです。

■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	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	118	143	168	193	218	243	268	293
B	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

(※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59ページ参照)
 (※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

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-①-2-⑩	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	P541 参照	-	→ P537
		PSEP-C-42PI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ			P555 参照	-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-①-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点		P618 参照	-	-
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL①-2-0	高出カドライバ搭載 パルス列入力対応	-			-	→ P607
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑤-①-⑩-0-0	高出カドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			-	-
パルス列タイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ドライブ対応	(-)		P628 参照	-	-
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ対応		-		-	→ P623
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	-		-	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	P671 参照		-	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ⑤は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-TCA3NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 32mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TCA3NA	-	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							
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干涉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TCA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TCA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TCA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 ボールネジ仕様 5,000km もしくは 5,000 万往復 (※)

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

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.15

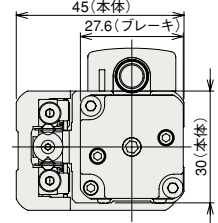
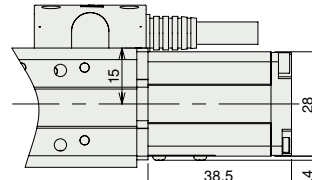
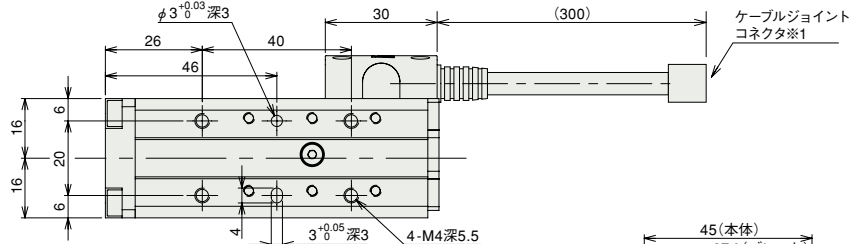
2次元 CAD

3次元 CAD

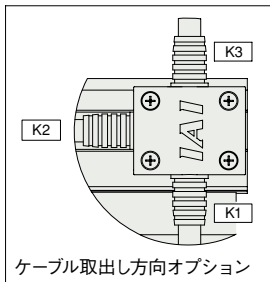
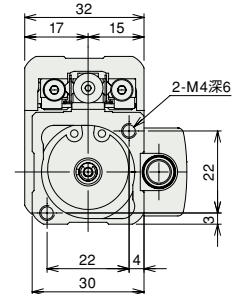
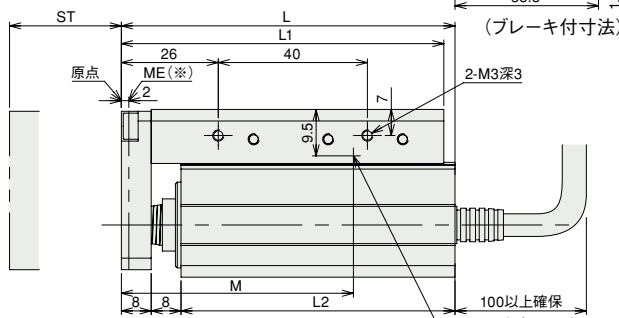
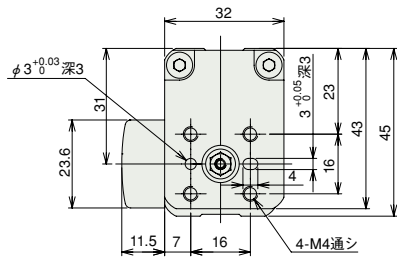
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

ご注意

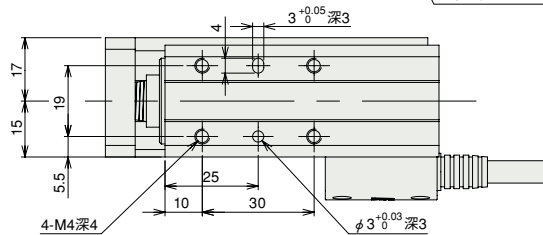
本体取付面(底面)のセンターと、
テーブル上の取付面のセンターは
同位置ではありませんのでご注意
下さい。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



ケーブル取出し方向オプション



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.37	0.44

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-②-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-10I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④~⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④~⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-10I①-②-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-10I①-②-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-②-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675

※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。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑥はフィールドネットワーク記号が入ります。

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/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
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-TCA4NA

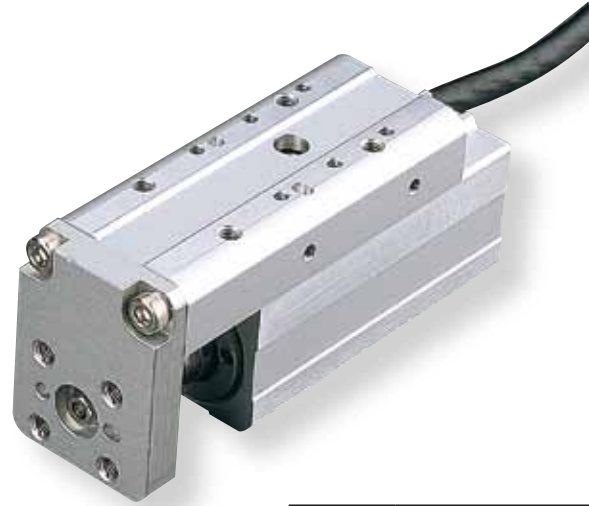
ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅36mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TCA4NA-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
		トインクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ6mm 4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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47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

- 可搬質量は加速度0.3G（リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は0.2G）で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TCA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TCA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TCA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TCA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270 <220>
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末59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 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000km もしくは 5,000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

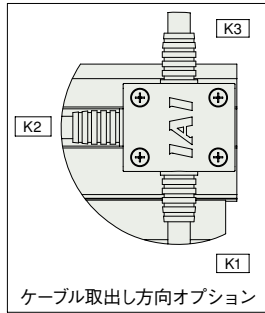
特注対応のご案内

☞ 巻末P.15

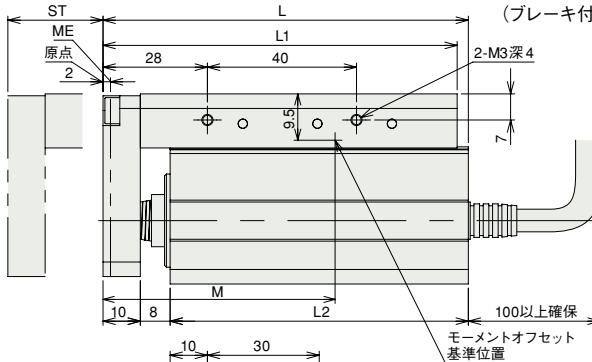
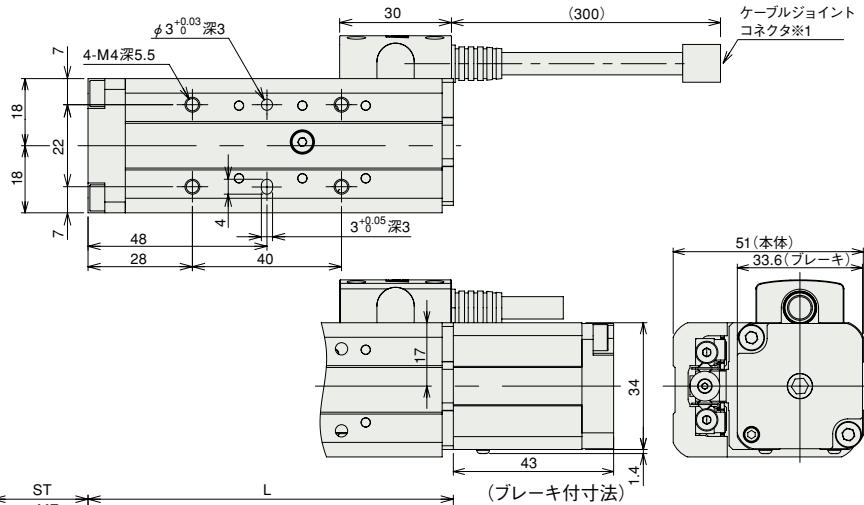
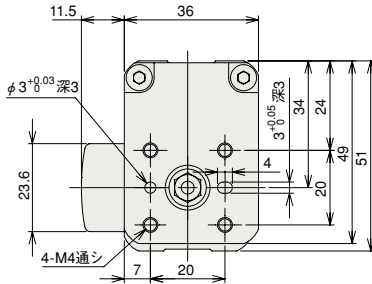
2次元 CAD

3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59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はテーブル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。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.48	0.6

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675

※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。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

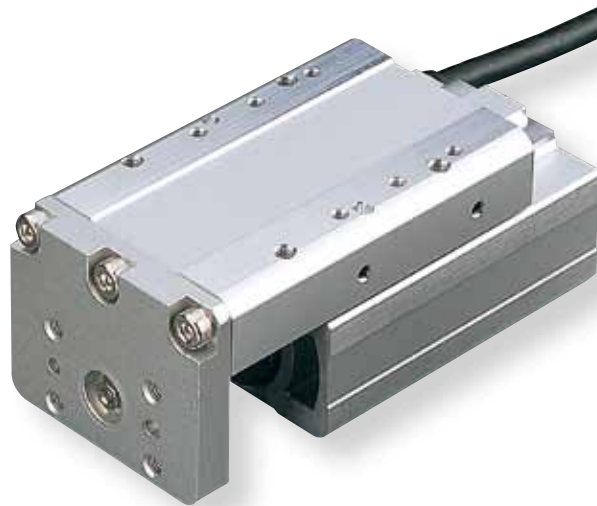
スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータタイプ
リアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リアサーボモータ

RCA2-TWA3NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 50mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TWA3NA-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	
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TWA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TWA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TWA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TWA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:9.4N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:19.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 ボールネジ仕様 5,000km もしくは 5,000 万往復 (※)

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

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

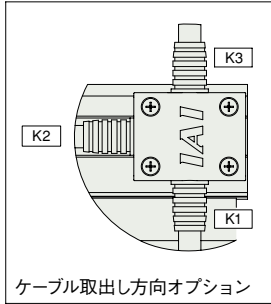
特注対応のご案内

☞ 巻末P.15

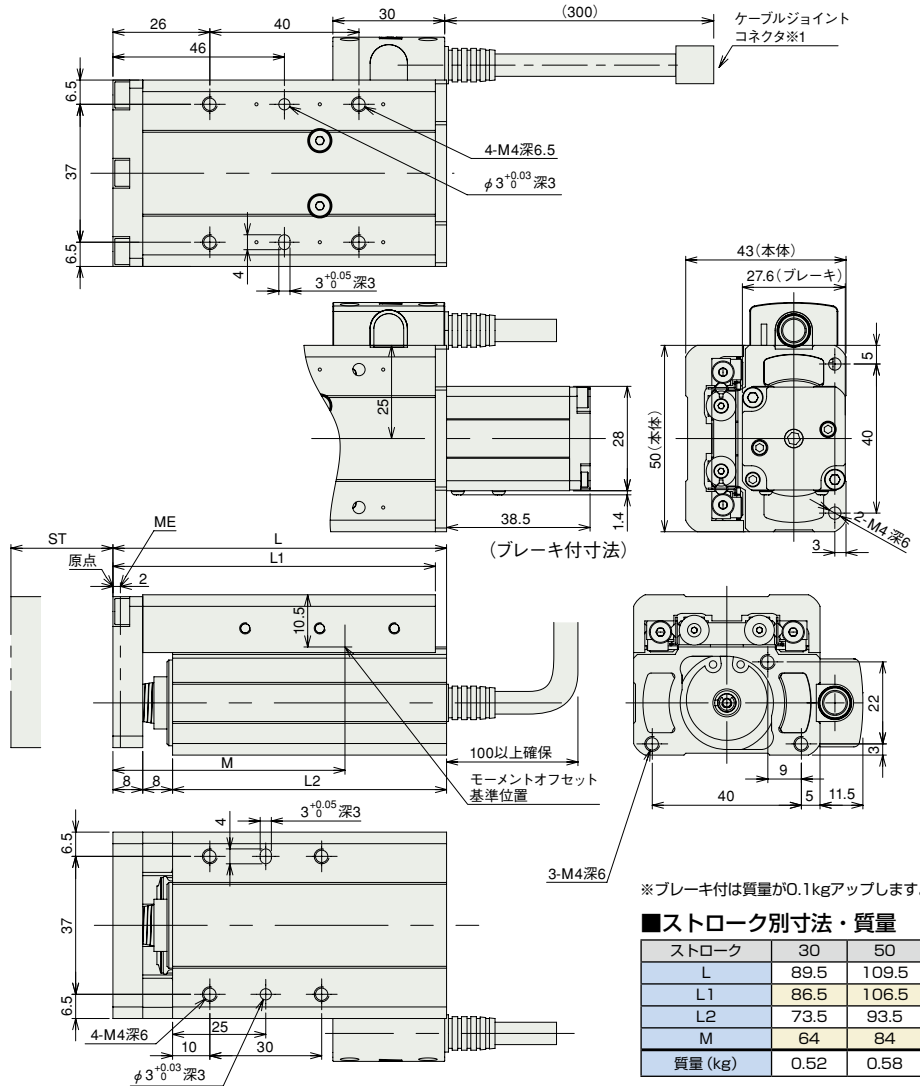
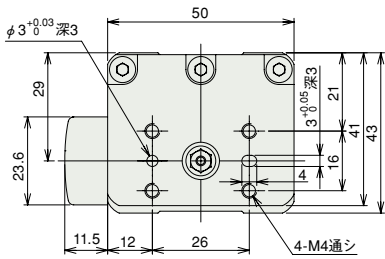
2次元 CAD

3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59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はケーブル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。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.52	0.58

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-②-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-10I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④~⑧-②-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④~⑧-⑦-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-10I①-②-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-10I①-⑦-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-②-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675

※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。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※④は軸数(1~8)が入ります。 ※⑦はフィールドネットワーク記号が入ります。

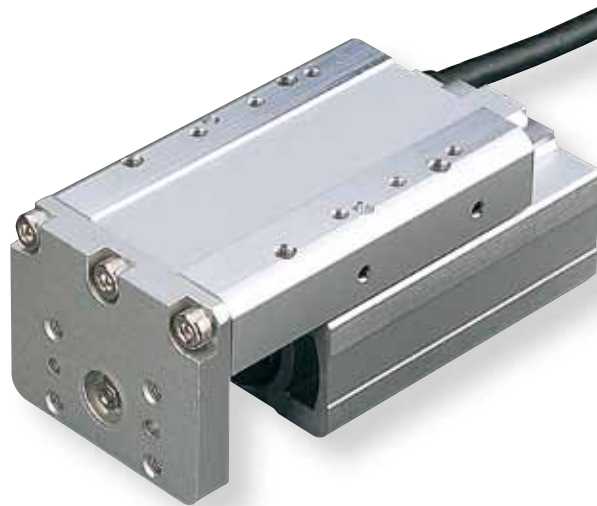
スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCA2-TWA4NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2 - TWA4NA -	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					
			トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TWA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270 <220>
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

記号説明 ① 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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:12.2N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:24.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000km もしくは 5,000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

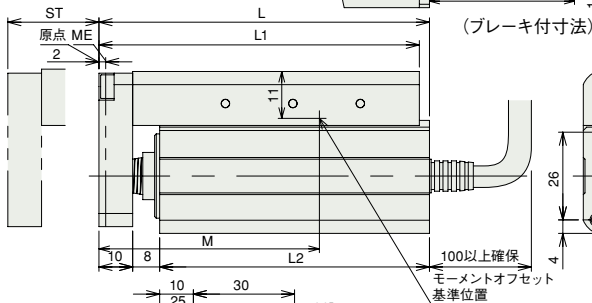
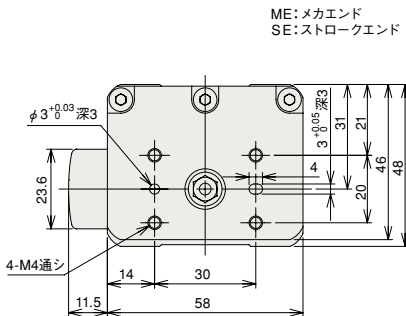
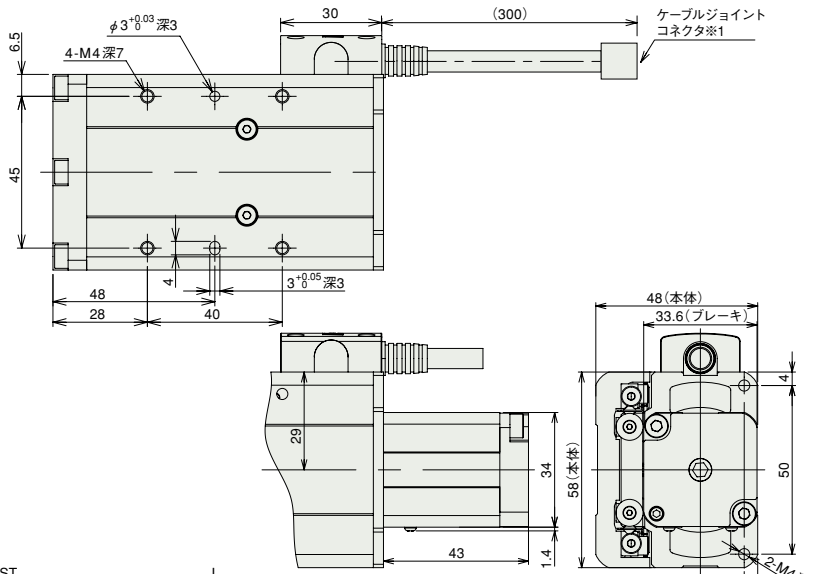
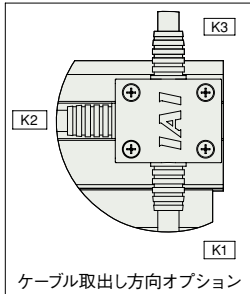
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



- ※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 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブル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。



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.65	0.77

②適応コントローラ

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

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

※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。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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
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-TFA3NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅 61mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

型式項目	RCA2-TFA3NA	-	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	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TFA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TFA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TFA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TFA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 ボールネジ仕様 5,000km もしくは 5,000 万往復 (※)

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。
(※) リード 1 の場合は、3,000km もしくは 5,000 万往復となります。

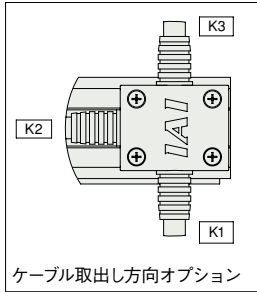
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

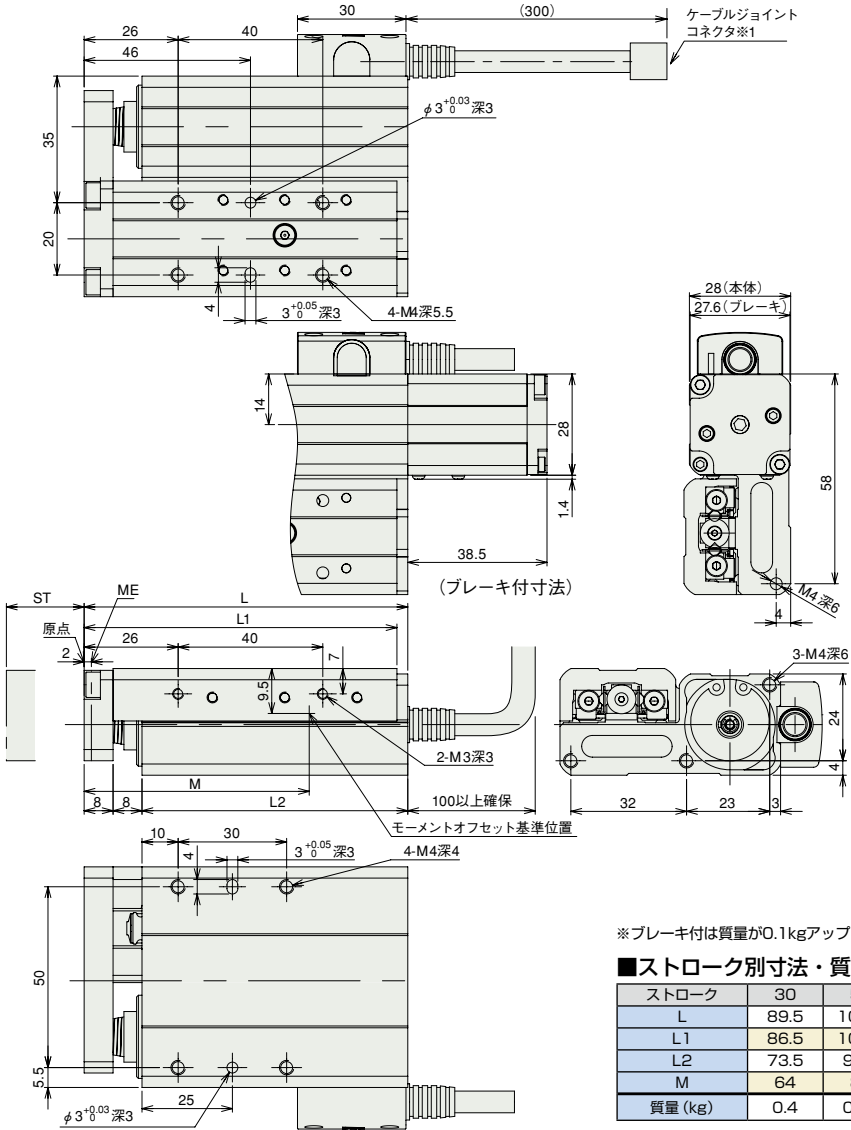
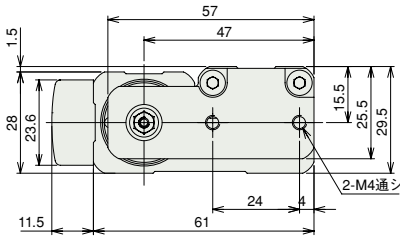
www.iai-robot.co.jp



- ※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 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブル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。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



特注対応のご案内 巻末P.15

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.4	0.48

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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			
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-②-2-1	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	-	→ P537			
		ASEP-C-10I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	MSEP-C-④-④-②-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256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	-	→ P563		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様	MSEP-C-④-④-④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ						-	-		
ポジションタイプ		ACON-C-10I①-②-2-0	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タイプ	ACON-CG-10I①-②-2-0	-							-	-	
バルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差動ライドライバ対応バルス列入カタイプ					(-)	-	-	-
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-10I①-②-2-0	オープンコレクタ対応バルス列入カタイプ	-						-	-	→ P631
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	-		-	-		
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能		1500点	-		-	-	→ P675	

※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。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-TFA4NA

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅71mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目	RCA2-TFA4NA	-	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							
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TFA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TFA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TFA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TFA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270 <220>
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

記号説明 ① 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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000km もしくは 5,000 万往復

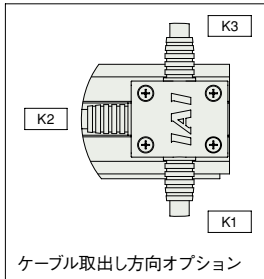
(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

寸法図

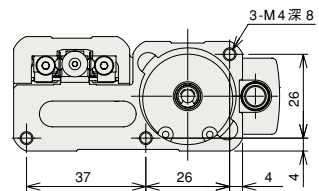
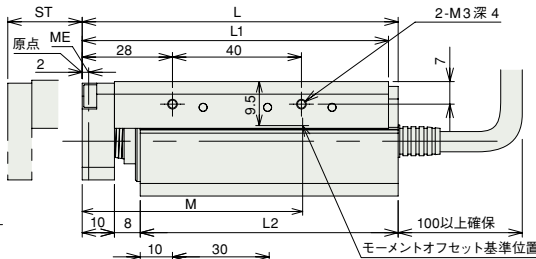
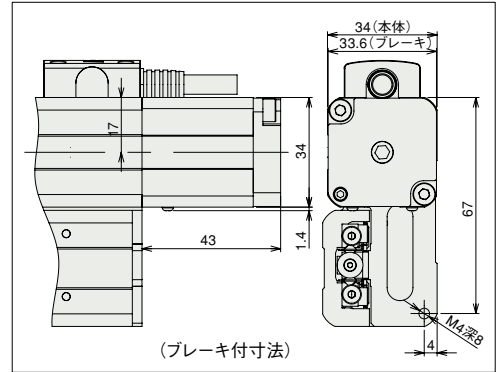
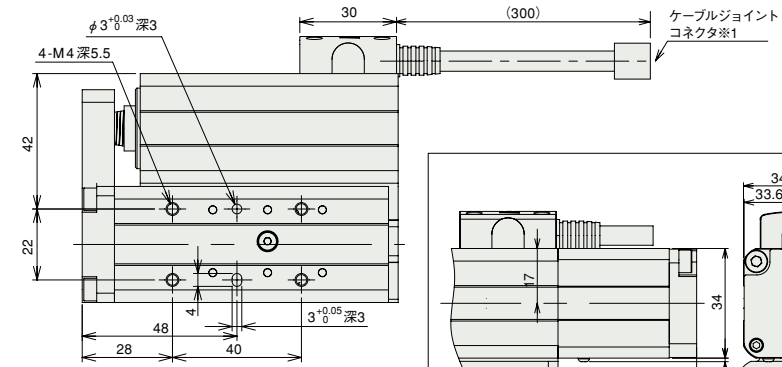
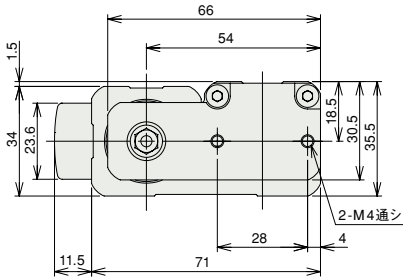
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



- ※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 59 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はテーブル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。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.6	0.72

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	-

※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。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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/ロータリタイプ
リアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リアサーボモータ

RCA2-TA4C

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCA2	-	TA4C	-	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		20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎認定)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		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47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及び垂直使用は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は0.3G (リード2及び垂直使用は0.2G) が上限となります。
- (2) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④	10	ボールネジ	6	1	0.5	28	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④			4	2	1	43	
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20~100 (10mm毎)	20~100 (10mm毎)
ボールネジ	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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)	—
		—

※ 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59ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

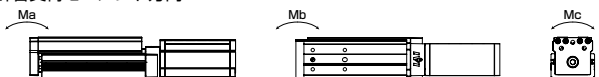
名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(注)	Ma:4.2N・m Mb:6N・m Mc:8.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

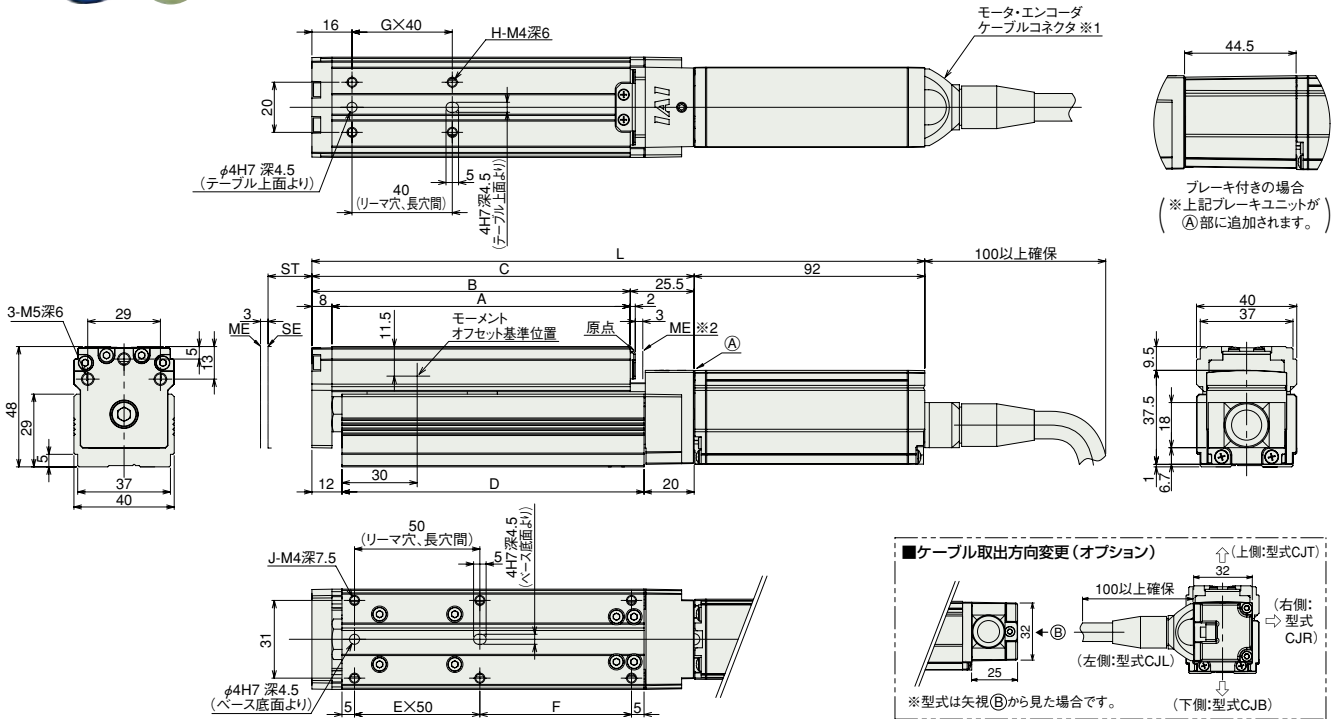


寸法図

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.15

2次元 CAD 3次元 CAD



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末 59 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 ※ブレーキ付は質量が0.2kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169	
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177	
C	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5	
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
質量 (kg)	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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														
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-②-2-1	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	-	→ P537														
		ASEP-C-10I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ					→ P547														
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④~⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点				DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563											
		MSEP-C-④~⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ								→ P631											
ポジションタイプ		ACON-C-10I①-②-2-0	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 2.5A	-	→ P631								
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-10I①-②-2-0																				
バルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差動ラインドライバ対応バルス列入力タイプ	(-)											DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631				
バルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-②-2-0	オープンコレクタ対応バルス列入力タイプ																			
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															DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点																		

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントロール一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントロール一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロッドタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
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-TA5C

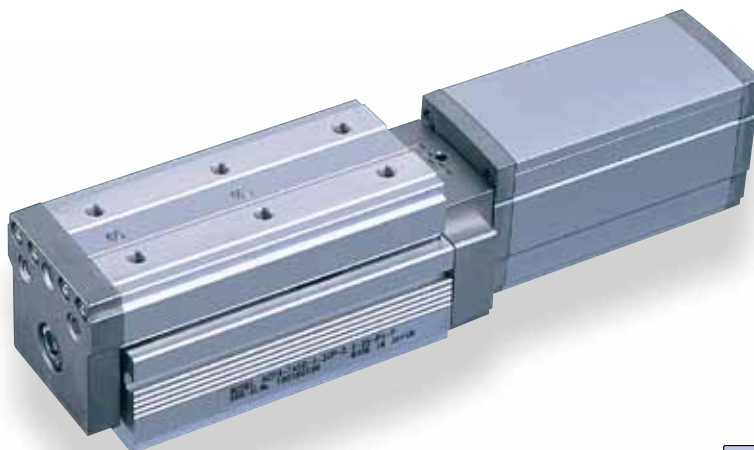
ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目	RCA2	-	TA5C	-	I	-	20	-		-		-		-	
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							
L:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mm ピッチ節定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
	(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
	(3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA5C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5C-I-20-5-①-②-③-④		5	3.5	2	68	
RCA2-TA5C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 ~ 100 (25mm 毎)
10	465 <400>
5	250
2.5	125

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—

※ 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 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

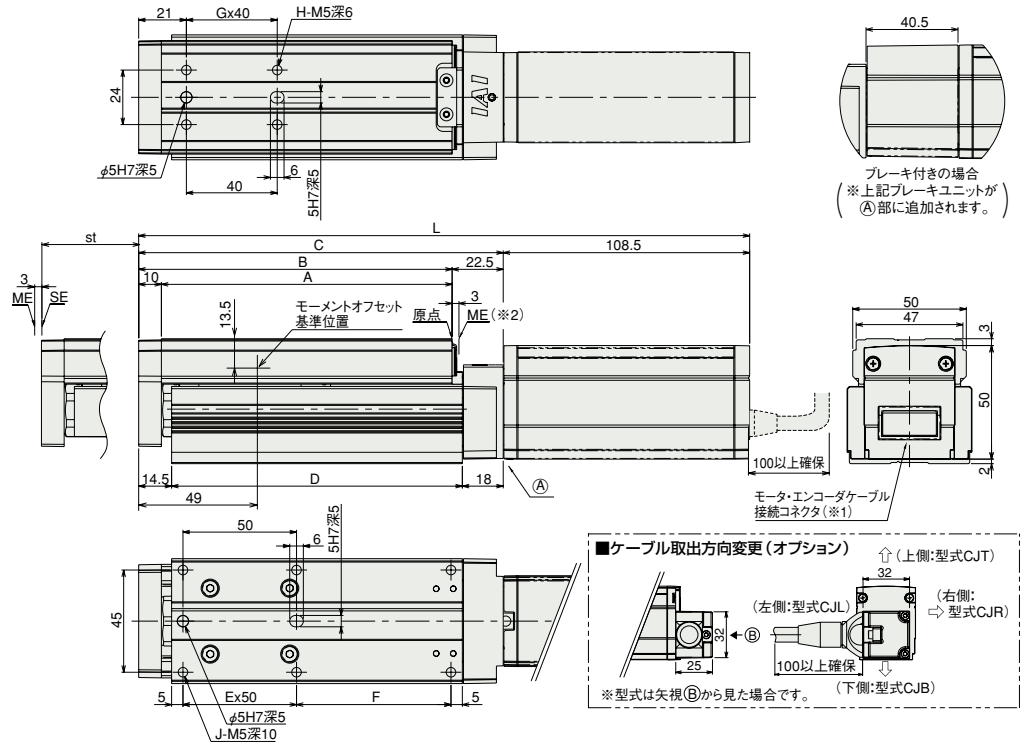
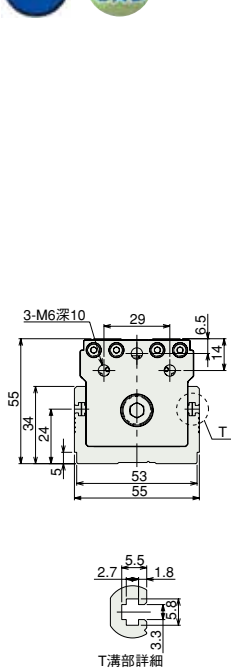
許容負荷モーメント方向



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.15



■ストローク別寸法・質量 *ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末59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

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。 *ACON-CYも使用可能です。

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点數	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-20SI①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-20SI①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20SI①-⑩-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20SI①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20SI①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SI①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

*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。 *⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
*④は軸数(1~8)が入ります。 *④はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントロール一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントロール一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロッドタイプ
リアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リアサーボモータ

RCA2-TA6C

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

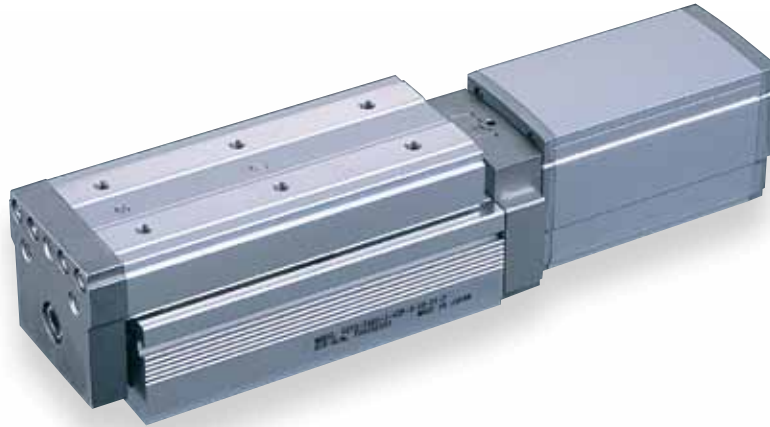
■型式項目 **RCA2-TA6C-I-20**

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
		L:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ節設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	—	—

※ 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 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

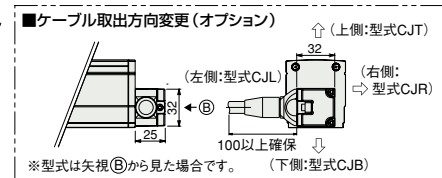
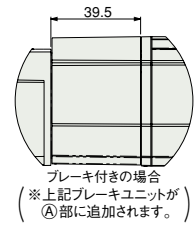
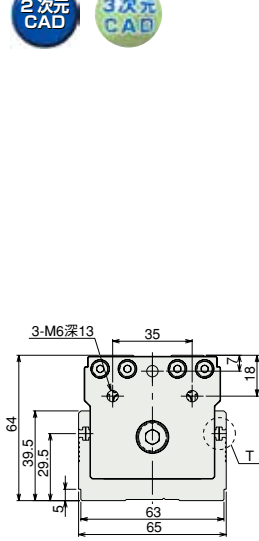


寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元 CAD 3次元 CAD



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

(※1) モータ・エンコーダケーブル (一体型) を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 59 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

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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										
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	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	-	→ P537										
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ															
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256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	-	→ P563							
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様	MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ																
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大 512 点の位置決めが可能									512点	-	-	→ P631			
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0																
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ									(-)				-	-	→ P631
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	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						
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能		1500点													

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
 ※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
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-TA7C

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

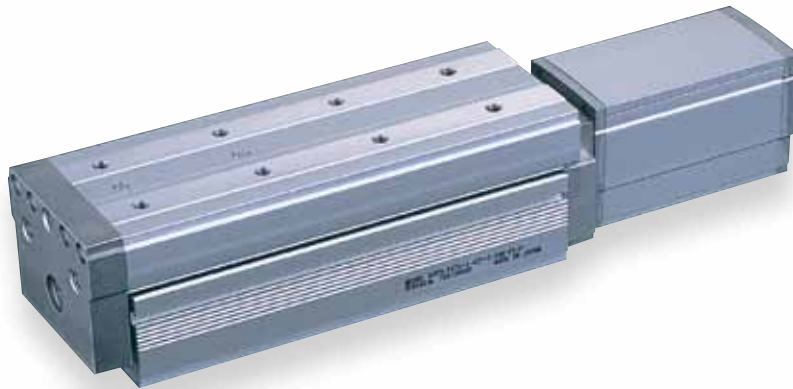
■型式項目 **RCA2-TA7C-I-30**

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
		L: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。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ 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 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

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

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向

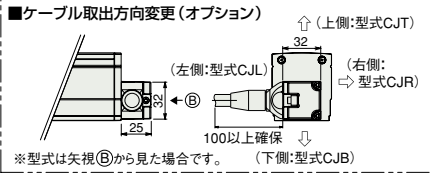
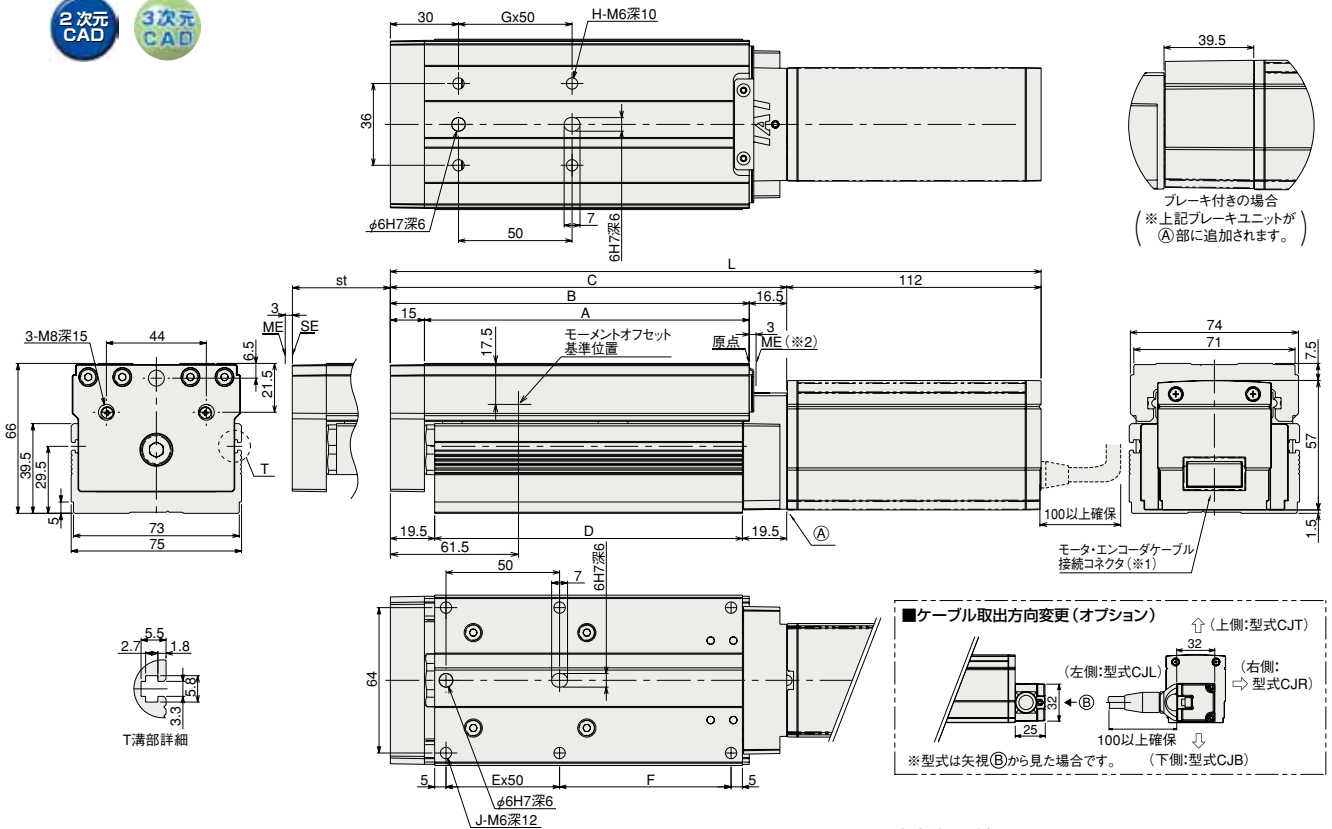


寸法図

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



特注対応のご案内 巻末P.15



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末59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

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-30I①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-30I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-30I①-⑩-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-30I①-⑩-2-0					-	
バルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-30I①-⑩-2-0	差動ライン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 2.2A	-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-⑩-2-0	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-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

※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。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-TA4R

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様

型式項目	RCA2	TA4R	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	
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。



省電力対応



上写真は TA3R 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 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
 加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
 (2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
				水平 (kg)	垂直 (kg)				リード	20~100 (10mm 毎)
RCA2-TA4R-I-10-6-①-②-③-④	10	ボールネジ	6	1	0.5	28	±0.02	20~100 (10mm 毎)	6	300
RCA2-TA4R-I-10-4-①-②-③-④			4	2	1	43			4	200
RCA2-TA4R-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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
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)	—

※ 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 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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
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
動的許容モーメント (注)	Ma:4.2N・m Mb:6N・m Mc:8.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注) 5,000km 走行寿命の場合です。

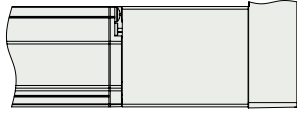
寸法図

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

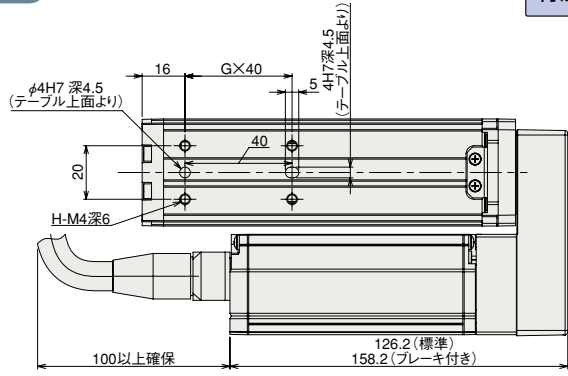
特注対応のご案内 巻末P.15



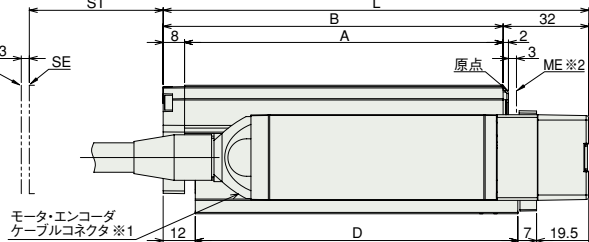
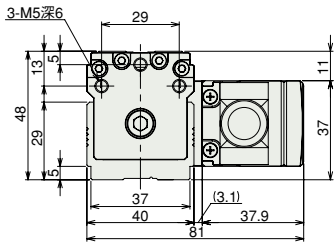
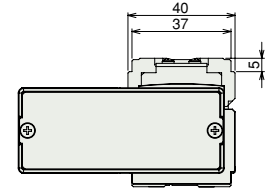
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



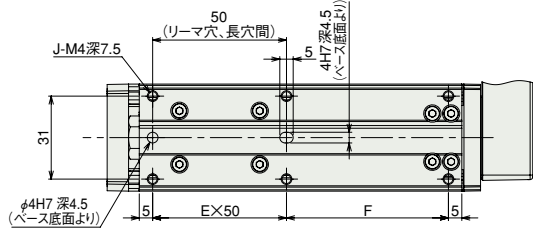
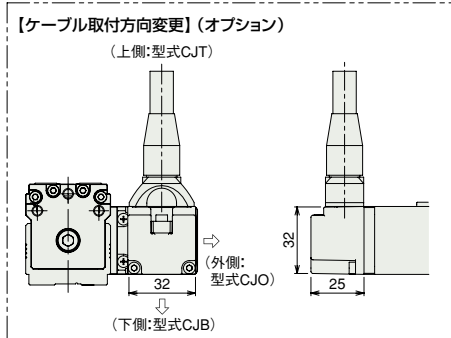
ブレーキ付きの場合
(寸法は右図参照)



モーメントのオフセット基準位置は
TA4C (P336) と同じです。



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 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	1.1	1.1

- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末59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。

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-10I①-②-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-10I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④-④-②-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-④-④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-10I①-②-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-10I①-④-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-10I①-②-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-10I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

※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。 ※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。

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/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
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-TA5R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm サーボモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCA2	-	TA5R	-	I	-	20	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20: サーボモータ 20W	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	25: 25mm ↓ 100: 100mm (25mmピッチ指定)	A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP	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 47 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA5R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5R-I-20-5-①-②-③-④		5	3.5	2	68	
RCA2-TA5R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	25 ~ 100 (25mm 毎)
10	465 <400>
5	250
2.5	125

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
		—

※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 59 ページをご参照下さい。

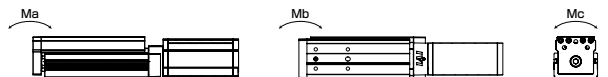
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容負荷モーメント	Ma:6.57N·m Mb:9.32N·m Mc:14.32N·m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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
- 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/
ロータリタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

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

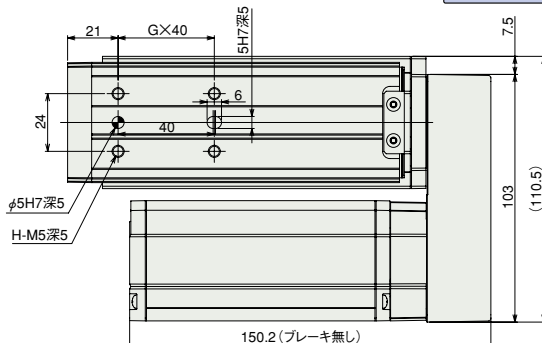
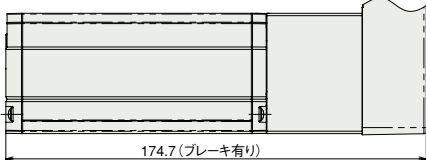
寸法図

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

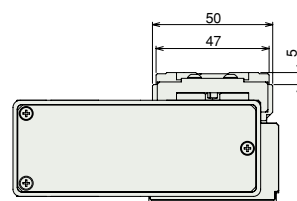
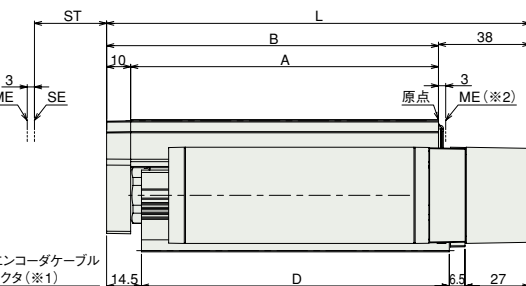
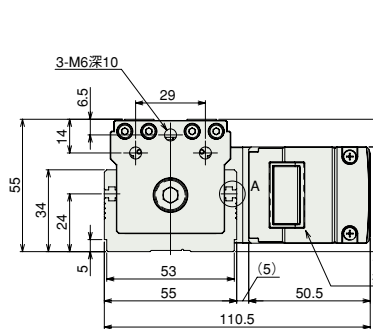


※ ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

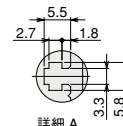
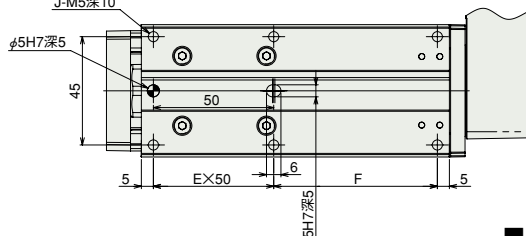
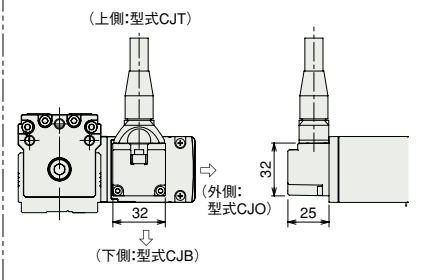
ブレーキ付の場合



モーメントのオフセット基準位置はTA5C (P338) と同じです。



【ケーブル取付方向変更】(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0.3kgアップします。

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	103	128	153	178
B	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
H	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9

(※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 59 ページ参照)

(※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

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20SI①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-20SI①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.7A 最大 5.1A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20SI①-⑩-2-0	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	-	-
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20SI①-⑩-2-0					-	-
バルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20SI①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P631
バルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI①-⑩-2-0	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-20SI①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SI①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.7A 最大 3.4A	-	→ P675

※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。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

RCA2-TA6R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm サーボモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCA2	-	TA6R	-	I	-	20	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ指定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA6R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	2	0.5	17	25~150 (25mm毎)
RCA2-TA6R-I-20-6-①-②-③-④		6	4	1.5	34	
RCA2-TA6R-I-20-3-①-②-③-④		3	6	3	68	

■ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
		—

※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 59 ページをご参照下さい。

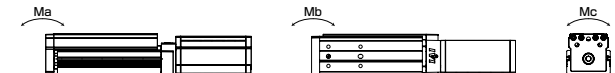
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:7.26N・m Mb:10.3N・m Mc:18.25N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



寸法図

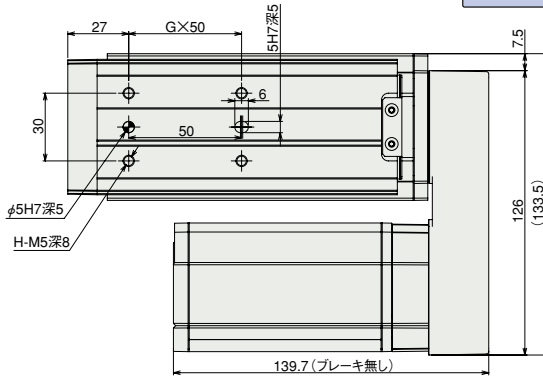
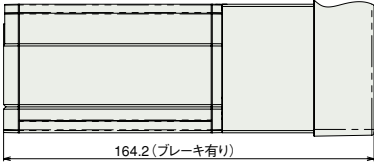
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内  巻末P.15

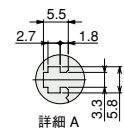
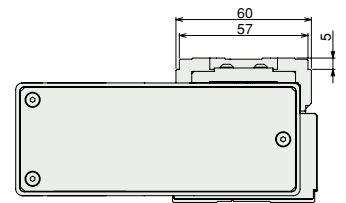
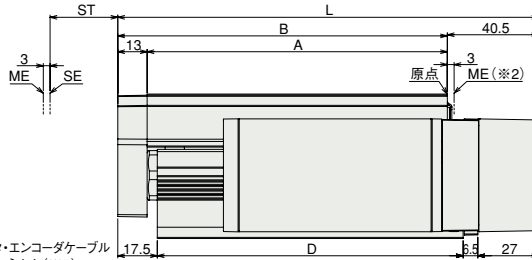
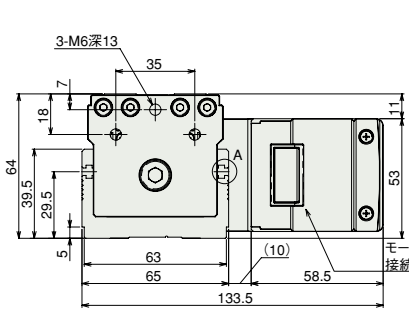


※ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

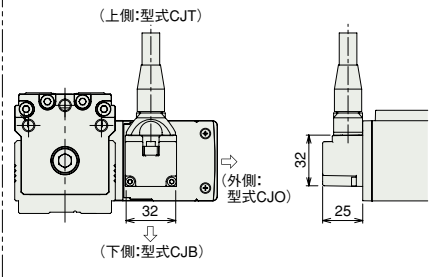
ブレーキ付の場合



モーメントのオフセット基準位置はTA6C (P340) と同じです。



【ケーブル取付方向変更】(オプション)



- (※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59ページ参照)
- (※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

■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	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
B	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
H	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩~⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩~⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675

※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。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応

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-TA7R

ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 **RCA2-TA7R-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	TA7R	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。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mmピッチ指定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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 47 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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA7R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1	26	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7R-I-30-6-①-②-③-④		6	6	2.5	53	
RCA2-TA7R-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

■ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—
175	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 59 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	標準価格	標準価格
ブレーキ付き	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
省電力対応	LA	→巻末 P52	—
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→巻末 P52	—
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

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:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:132.2N・m
動的許容負荷モーメント	Ma:9.91N・m Mb:14.13N・m Mc:28.65N・m
張り出し負荷長	負荷モーメントの範囲内
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



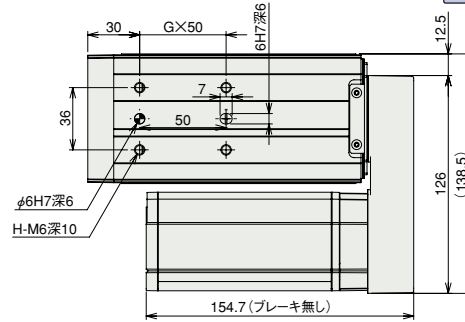
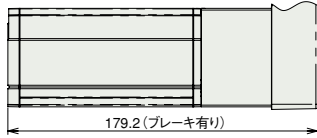
寸法図

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

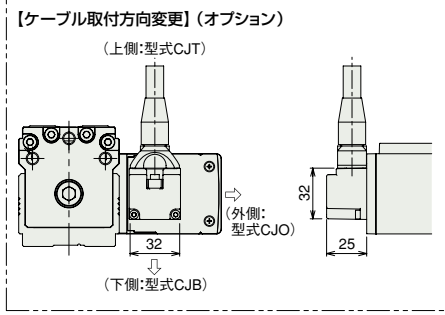
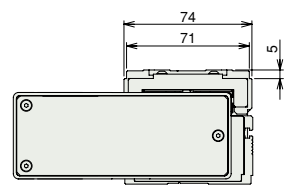
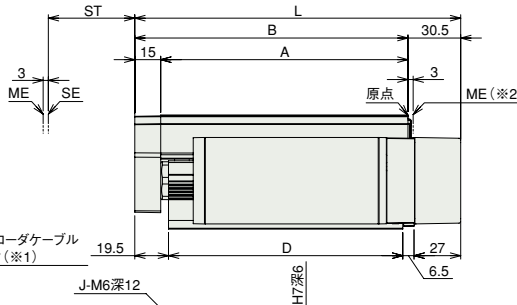
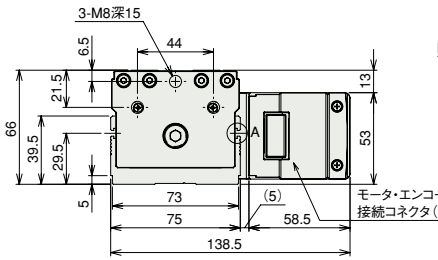
特注対応のご案内 巻末P.15



※ ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。
ブレーキ付の場合



モーメントのオフセット基準位置はTA7C (P342)と同じです。



(※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59ページ参照)
(※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

■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	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	118	143	168	193	218	243	268	293
B	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-30I①-⑩-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-30I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256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	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-30I①-⑩-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-30I①-⑩-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-30I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	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	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64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	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(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	-	→ P675

※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。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCS2-TCA5N

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 48mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCS2 - TCA5N -		60			T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA 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 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料 巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TCA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

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 59 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 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—

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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:7.1N・m
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:17.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向 100mm以下 Mb-Mc方向 100mm以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

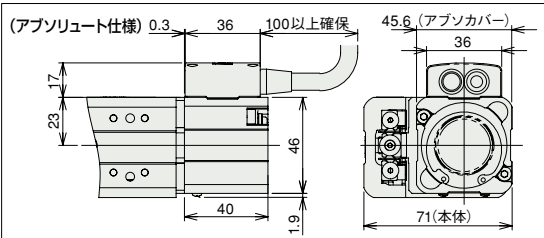
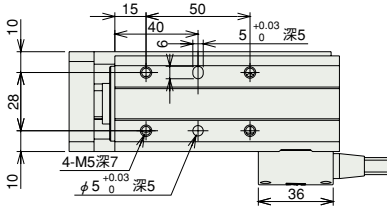
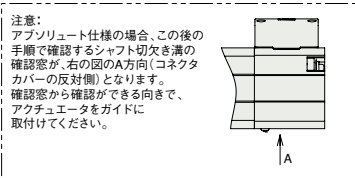
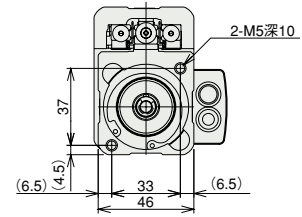
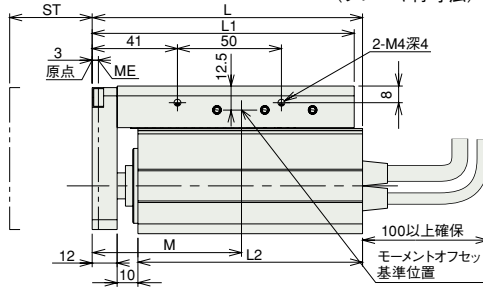
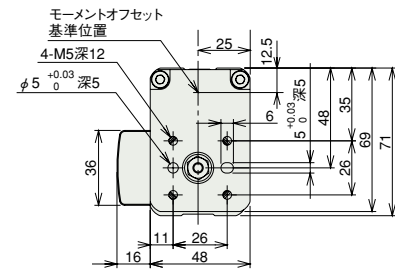
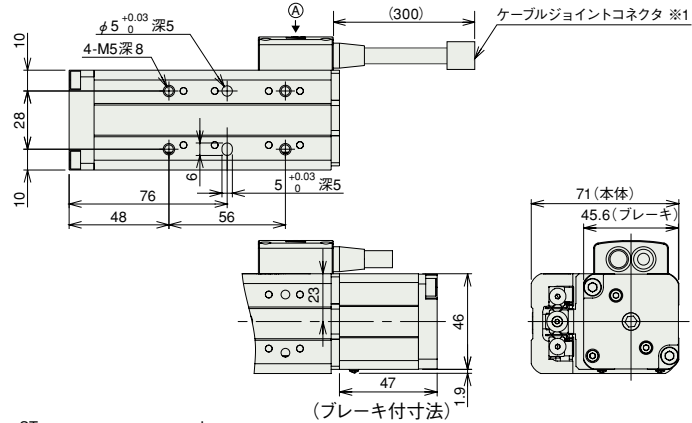
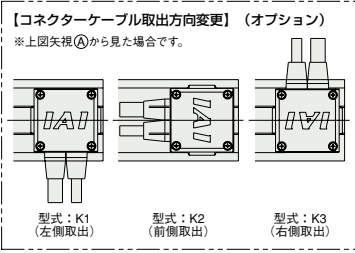
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元 CAD

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



※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.3	1.5

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-60①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P643
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			パルス列にて制御が可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-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			-	→ P685
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-②-1-60①-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			-	→ P695

※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 (P/Q)が入ります。

ご注意 ・TCA5NはXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続出来ません。

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
リアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
バルスモータ
サーボモータ (24V)
サーボモータ (200V)
リアサーボモータ

RCS2-TWA5N

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCS2 - TWA5N -		60			T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:S/CON-CA 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 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料

巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TWA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TWA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TWA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

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 59 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 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—

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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:25.5N・m
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:64.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向 100mm以下 Mb-Mc方向 100mm以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

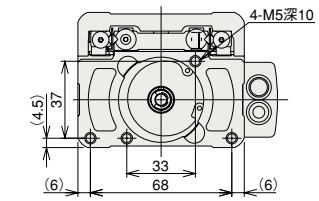
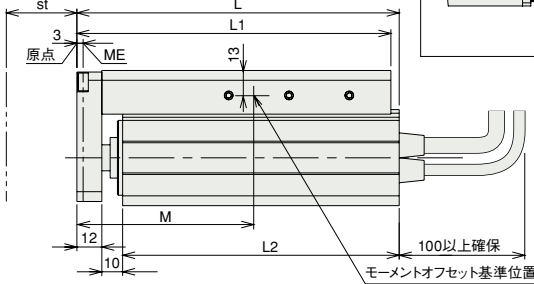
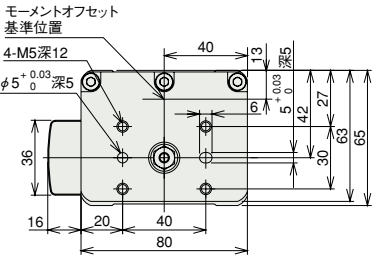
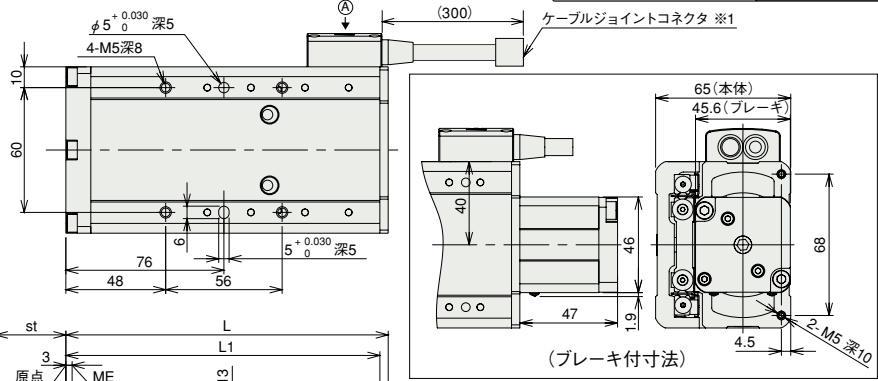
寸法図

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

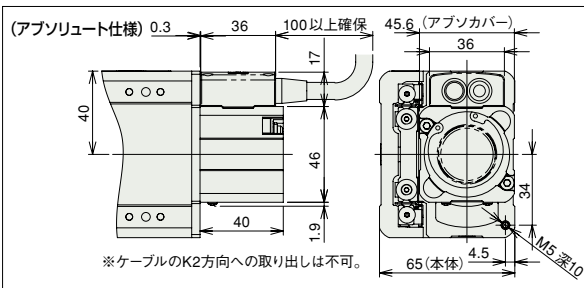
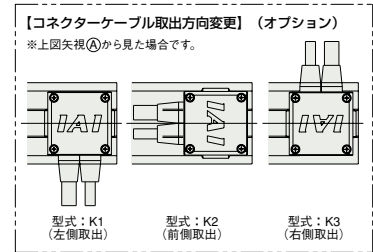
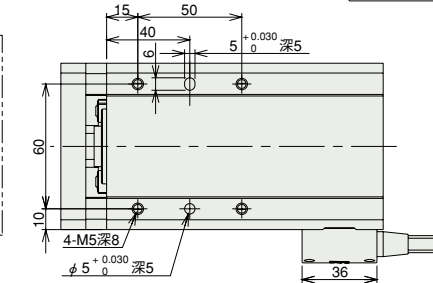
2次元 CAD

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

特注対応のご案内 巻末P.15



注意:
アップリフト仕様の場合、この後の手順で確認するシャフト切欠き溝の確認窓が、右の図のA方向(コネクタカバーの反対側)となります。確認窓から確認ができる向きで、アクチュエータをガイドに取付けてください。



※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量 (kg)	1.7	2.0

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-60①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P643
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			パルス列にて制御が可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-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			-	→ P685
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点			-	→ P695

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

ご注意 ・TWA5NはXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸及びXSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続出来ません。

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
パルスモータ
サーボモータ (24V)
サーボモータ (200V)
リニアサーボモータ

RCS2-TFA5N

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅 95mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目	RCS2	-	TFA5N	-	□	-	60	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I: インクリメンタル仕様 A: アブソリュート仕様		60: サーボモータ 60W		10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm		50: 50mm 75: 75mm		T2: SCON-CA 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 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料

巻末 P.5



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TFA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TFA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TFA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 <230>	380 <330>
5	250 <230>	250
2.5	125	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

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 59 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 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	—

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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:7.1N・m
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:17.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向 100mm以下 Mb-Mc方向 100mm以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

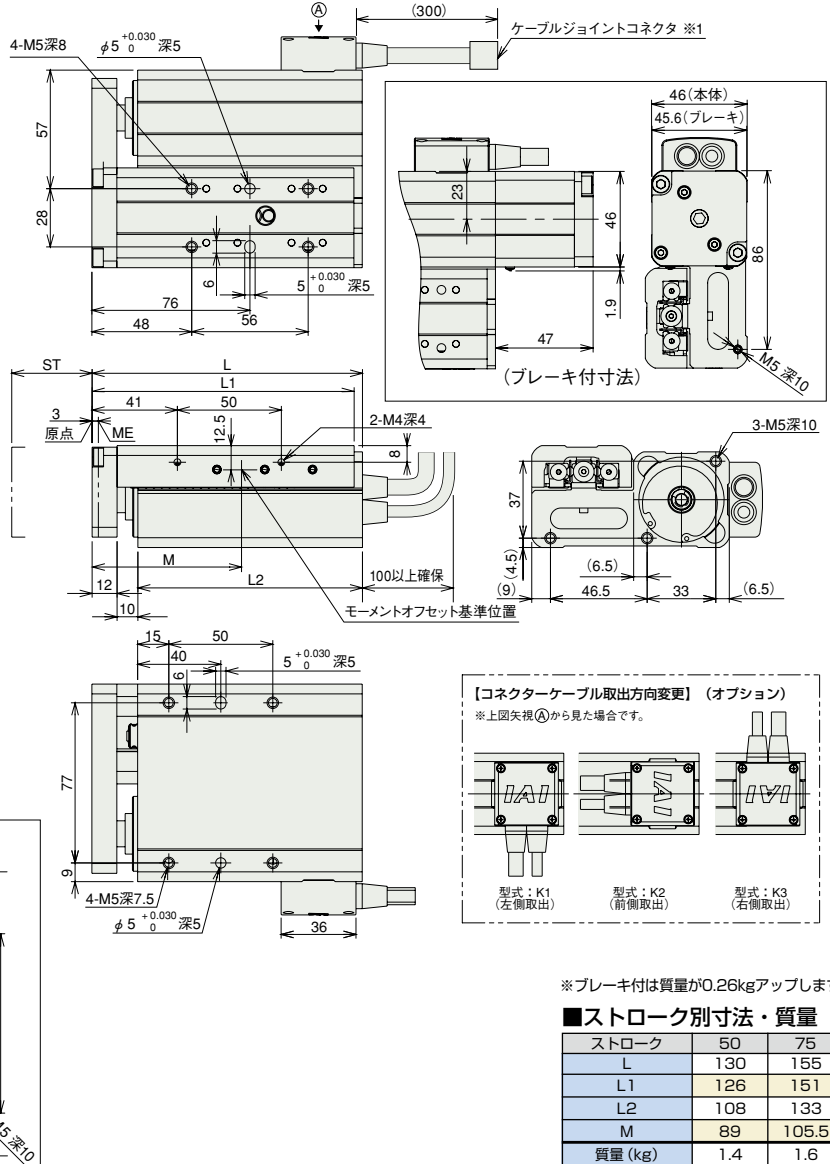
寸法図

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

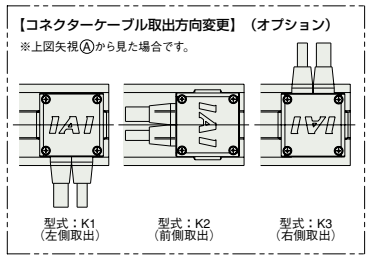
2次元 CAD

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

特注対応のご案内 巻末P.15



注意:
アプソリュート仕様の場合、この後の手順で確認するシャフト切欠き溝の確認窓が、右の図のA方向(コネクタカバーの反対側)となります。確認窓から確認ができる向きで、アクチュエータをガイドに取付けてください。



適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナーモード		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。	-	→ P643
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			パルス列にて制御が可能	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-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			-	→ P685
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-④-1-60①-N1-EEE-2-3	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000 点			-	→ P695

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

ご注意 ・TFA5NはXSEL-P/Qタイプの5軸/6軸 及び XSEL-R/Sタイプ、MSCONには接続出来ません。

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/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
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-A4R

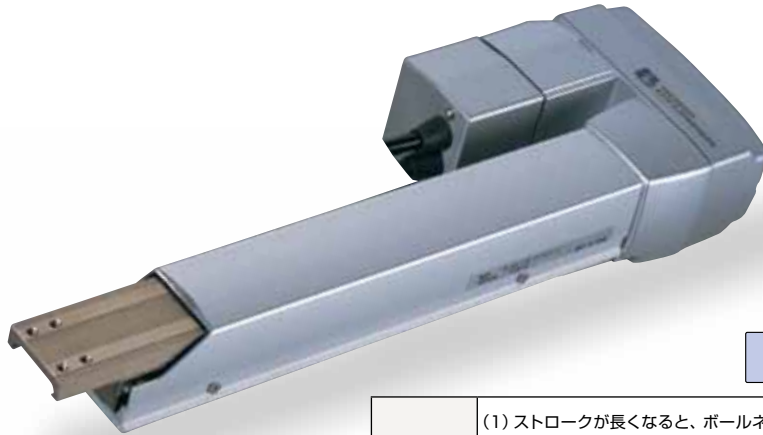
ロボシリンダ アームタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCA	-	A4R	-	[]	-	20	-	[]	-	[]	-	[]	-	[]	-	[]
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
I:インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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、 MB/MR/MLいずれかの 記号を必ずご記入下さい。											

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
※アプソリュート仕様の場合はインクリメンタル仕様となります。



省電力対応



技術資料 巻末P.5



- (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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 200 (50mm 毎)
10	330
5	165

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アプソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

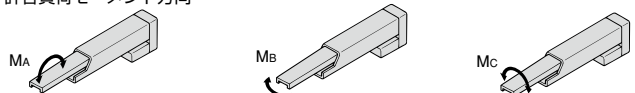
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→巻末 P42	-
省電力対応	LA	→巻末 P52	
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 製造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma:2.7N・m Mb:3.1N・m Mc:2.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



寸法図

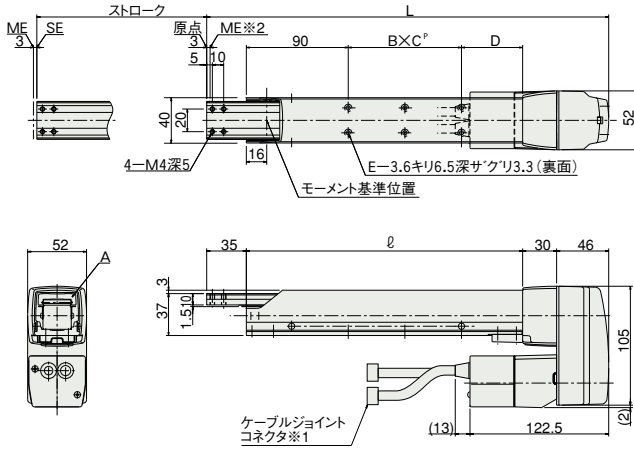
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

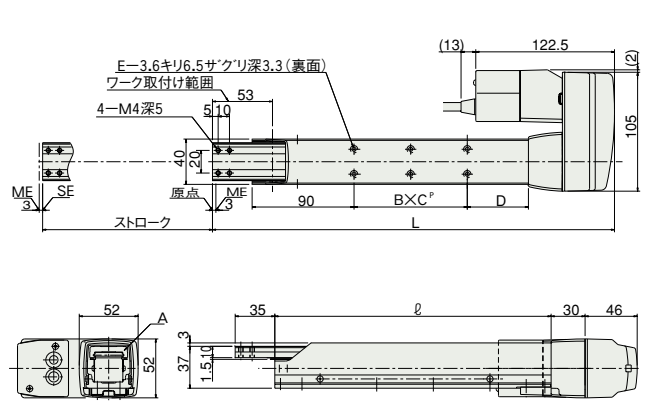


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

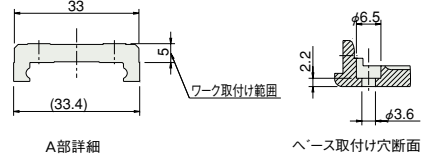
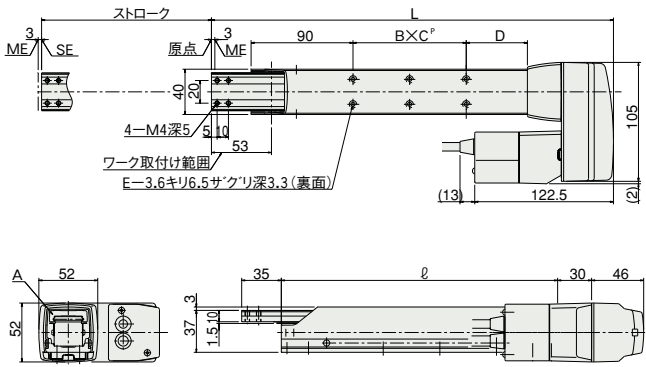
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



■ストローク別寸法・質量

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

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I⑩-④-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-20I⑩-④-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-20I⑩-④-2-0	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 2.5A	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I⑩-④-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I⑩-④-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	-	→ P675
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I⑩-④-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I⑩-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	-	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20⑩-④-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	-	-	→ P675

※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)が入ります。 ※④は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。
※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-A5R

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

型式項目	RCA	-	A5R	-	□	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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 仕様	6:6mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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、MB/MR/MLいずれかの記号を必ずご記入下さい。										

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。 腕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。



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 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	-	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCA-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤		6	-	4	65.7	

ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アプソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

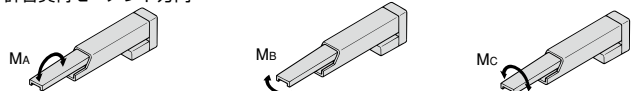
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→巻末 P42	-
省電力対応	LA	→巻末 P52	
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 駆動C10 (ボールネジはタイムイングベルで1/2減速)
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
許容負荷モーメント	Ma:4.5N・m Mb:5.4N・m Mc:4.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

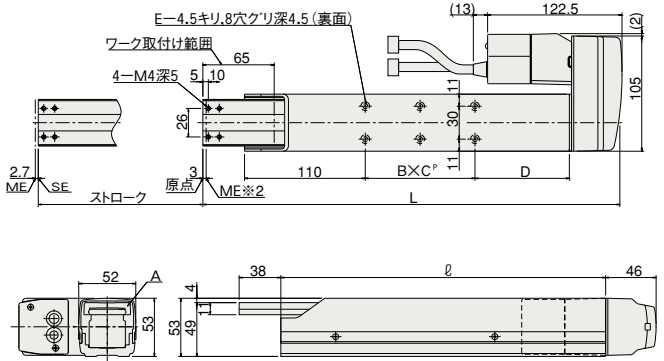
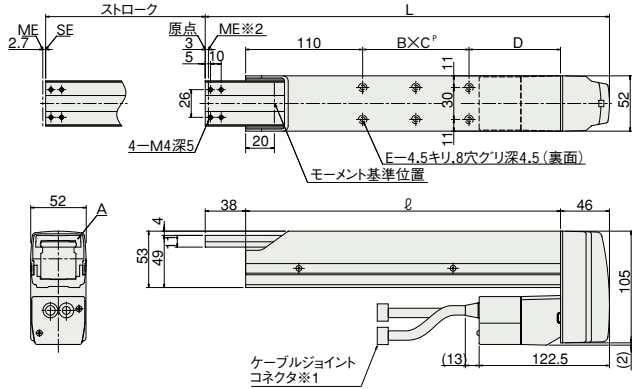
特注対応のご案内 巻末P.15



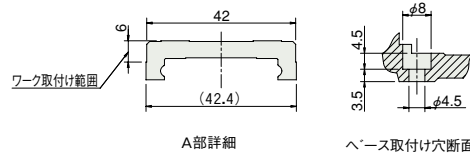
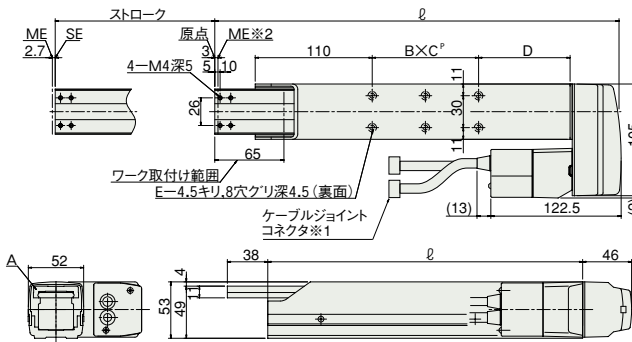
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

モーター下折返し(オプション記号:MB)

モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



■ストローク別寸法・質量

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

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

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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				
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-②-2-1	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	-	→ P537				
		ASEP-C-20I①-②-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547				
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-③-④-⑤-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256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	-	→ P563		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-③-④-⑤-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ						-	-		
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-②-2-0	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タイプ		ACON-CG-20I①-②-2-0								-	-	
バルス列入力タイプ (差動ドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-②-2-0	差動ラインドライバ対応バルス列入力タイプ	(-)						(-)	-	→ P631
バルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-②-2-0	オープンコレクタ対応バルス列入力タイプ								-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①-②-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	-	-					→ P675	

※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)が入ります。 ※②は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。
※③はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。

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/ローグタイプ
リアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
バルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リアサーボモータ

RCA-A6R

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

型式項目	RCA	-	A6R	-		-	30	-		-		-		-		-	
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	50:50mm 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	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、 MB/MR/MLいずれかの 記号を必ずご記入下さい。											

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。
※アプソリュート仕様はASELのみ使用可能です。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5

POINT 選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCA-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	-	6	96.8	

ストロークと最高速度

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

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(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	アプソリュート A
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

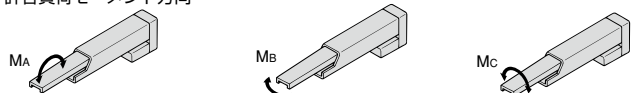
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→巻末 P42	-
省電力対応	LA	→巻末 P52	
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 駆動C10 (ボールネジはタイムイングベルトで1/2減速)
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
許容負荷モーメント	Ma:8.1N・m Mb:10.0N・m Mc:6.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



寸法図

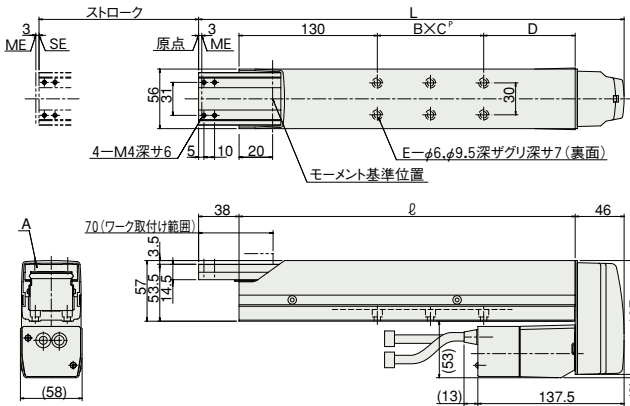
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

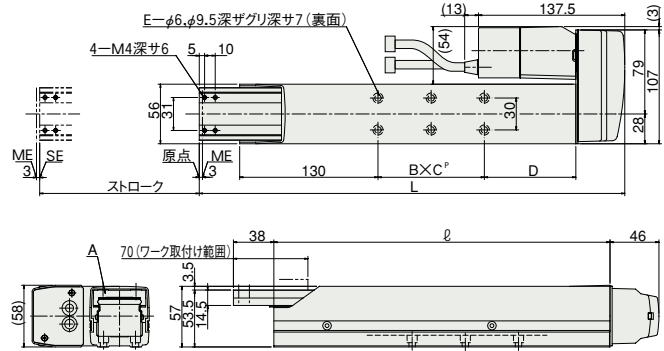


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

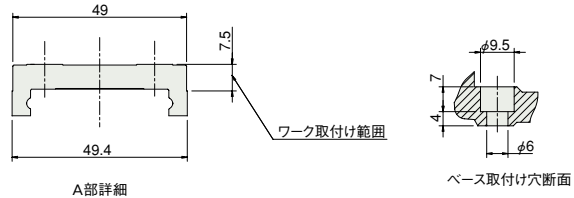
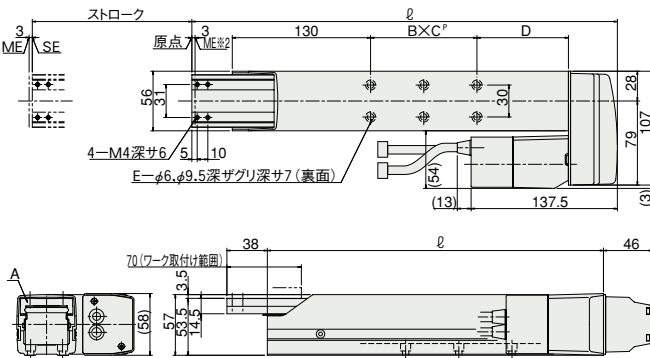
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



■ストローク別寸法・質量

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

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

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-30I⑩-④-2-1	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	-	→ P537
		ASEP-C-30I⑩-④-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				-	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-④-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256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	-	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-④-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ				-	-
ポジションタイプ		ACON-C-30I⑩-④-2-0	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	-	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-30I⑩-④-2-0					-	
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-30I⑩-④-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	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	-	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I⑩-④-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30I⑩-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64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	-	-
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30⑩-④-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	(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	-	→ P675

※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)が入ります。 ※④は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。
※④はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

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/ロータリタイプ

細小型

標準型

クリーン対応

防滴対応

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

RCS2-A4R

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

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

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W

10:10mm
5:5mm

50:50mm
200:200mm (50mmピッチ毎設定)

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

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、
MB/MR/MLいずれかの
記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	50 ~ 200 (50mm 毎)
RCS2-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	-	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)	10	330
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤		5	-	4.5	78.4	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(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	-	-

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 59 ページをご参照下さい。

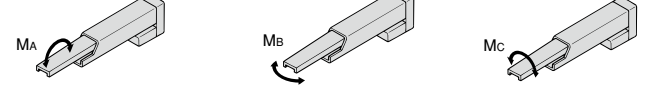
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→巻末 P42	-
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	-
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	-
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	-
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-

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 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma:2.7N・m Mb:3.1N・m Mc:2.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



寸法図

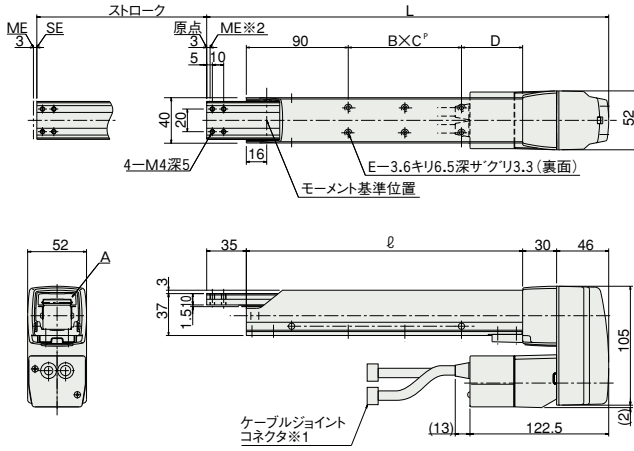
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

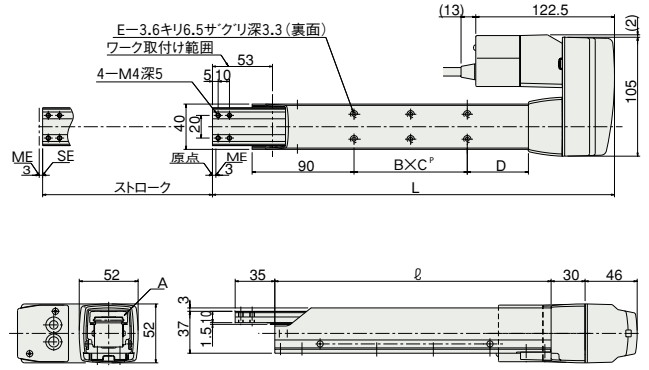


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

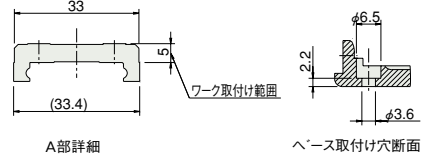
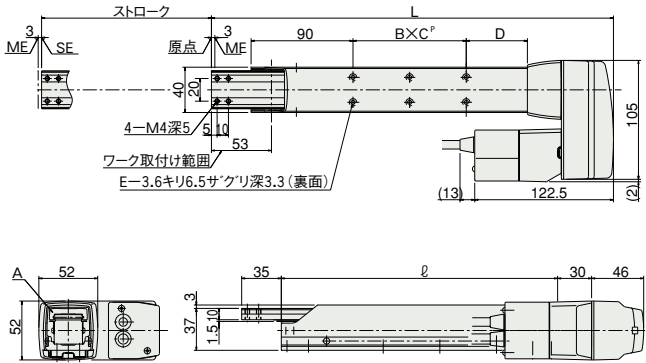
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



■ストローク別寸法・質量

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

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/R/S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。	-	→ P643
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	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20①-V-0-②	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			-	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-④-1-20①-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			-	→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
 ※③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XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。
 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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
- 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-A5R

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

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

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20: サーボモータ 20W

12:12mm
6: 6mm

50:50mm
↓
200:200mm (50mmピッチ毎設定)

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

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、
MB/MR/MLいずれかの
記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロットタイプ
- 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
- 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

■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-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	-	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCS2-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤		6	-	4		

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

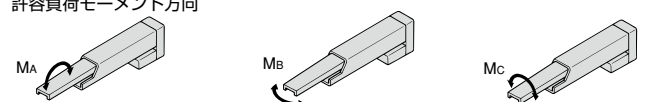
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→巻末 P42	-
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	-
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	-
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	-
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 駆動C10 (ボールネジはタイムイングベルトで1/2減速)
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
許容負荷モーメント	Ma:4.5N・m Mb:5.4N・m Mc:4.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

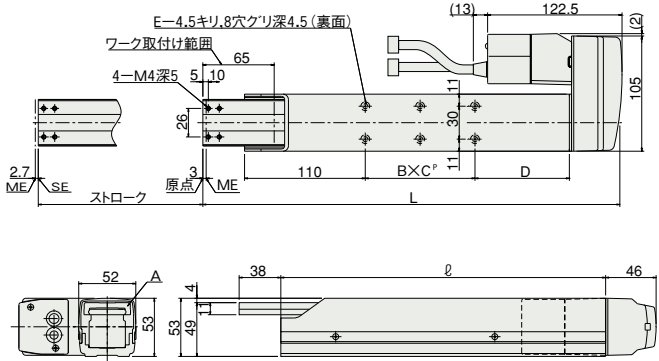
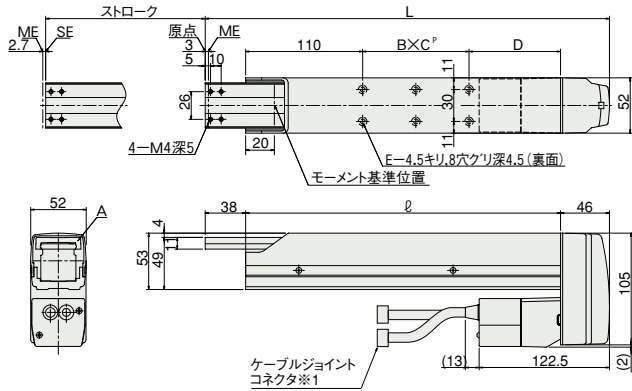
特注対応のご案内 巻末P.15



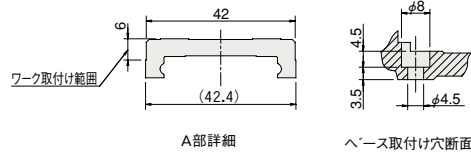
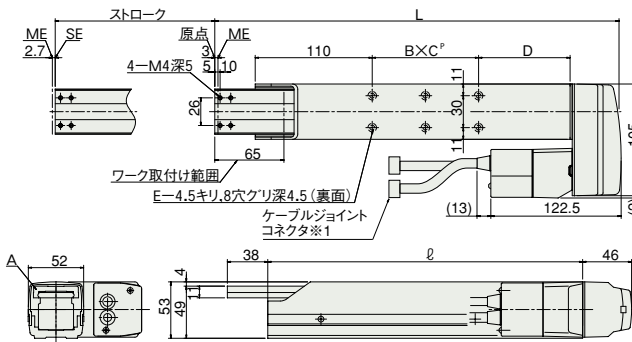
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

モーター下折返し(オプション記号:MB)

モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



■ストローク別寸法・質量

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

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

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/R/S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。	-	→ P643
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	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20①-V-0-②	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			-	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-20①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-④-1-20①-N1-EEE-2-⑤	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			-	→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
 ※③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XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。
 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCS2-A6R

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

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

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

30: サーボモータ 30W

12:12mm
6: 6mm

50:50mm
↓
200:200mm (50mmピッチ毎設定)

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

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、
MB/MR/MLいずれかの
記号を必ずご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 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 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
 - (3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロットタイプ
- 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
- 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

■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-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCS2-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	-	6	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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

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

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

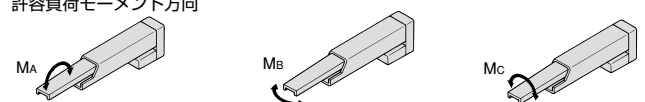
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→巻末 P42	-
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	-
モータ下折返し仕様	MB	→巻末 P52	-
モータ右折返し仕様	MR	→巻末 P52	-
モータ左折返し仕様	ML	→巻末 P52	-
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 軌道C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma:8.1N・m Mb:10.0N・m Mc:6.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



寸法図

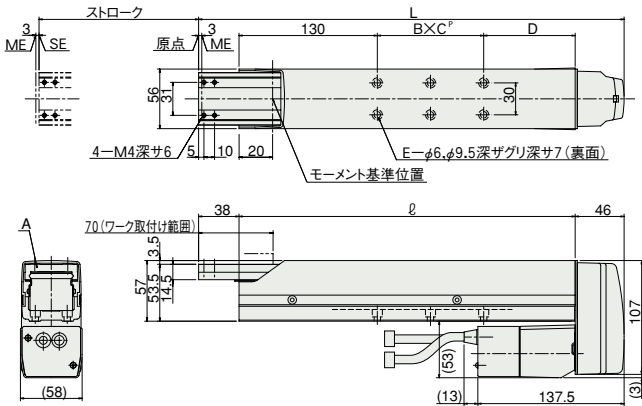
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

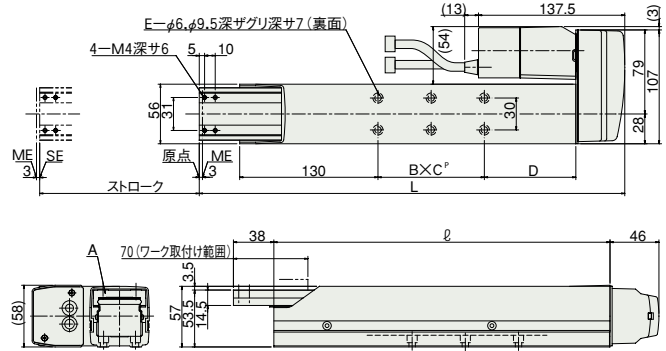


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

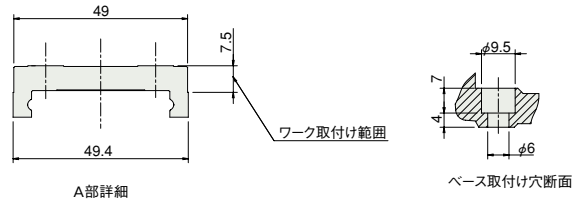
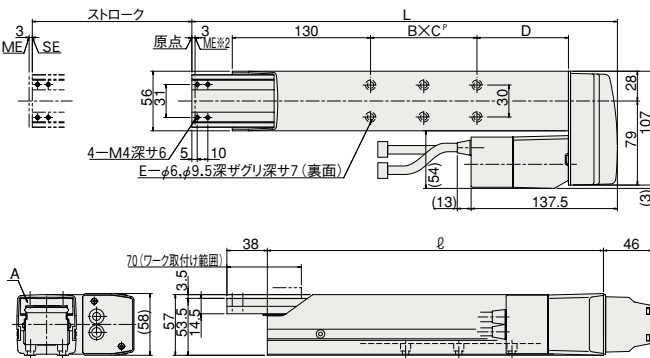
モーター下折返し(オプション記号:MB)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



■ストローク別寸法・質量

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

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

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-30①-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/R/S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。	-	→ P643
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	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30①-V-0-②	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			-	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-30①-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			-	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-③-1-30①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			-	→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
※③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XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。
※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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-F5D

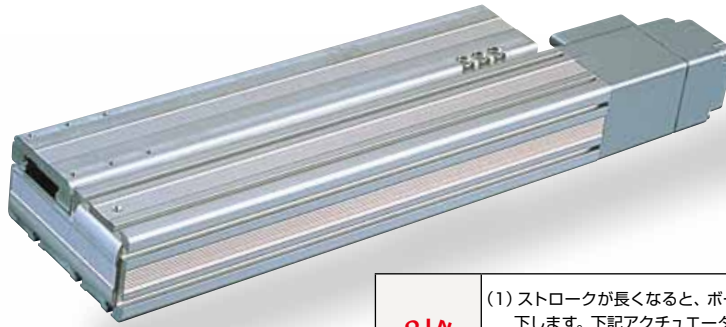
ロボシリンダ フラットタイプ 本体幅 55mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目	RCS2	-	F5D	-		-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									
		A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W	4: 4mm													

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



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下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。
- 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-F5D-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	巻末 P120 参照	2.0	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-F5D-①-60-8-②-③-④-⑤		8		5.0	127.5	
RCS2-F5D-①-60-4-②-③-④-⑤		4		11.5	255.1	
RCS2-F5D-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16		3.5	105.8	
RCS2-F5D-①-100-8-②-③-④-⑤		8		9.0	212.7	
RCS2-F5D-①-100-4-②-③-④-⑤		4		18.0	424.3	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	60W	100W	60W	100W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

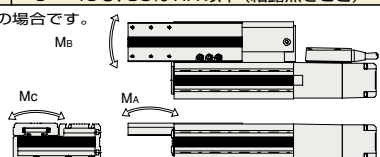
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(*)	Ma: 4.5N·m Mb: 5.4N·m Mc: 4.1N·m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

(*) 5,000km 走行寿命の場合です。
許容負荷モーメント方向



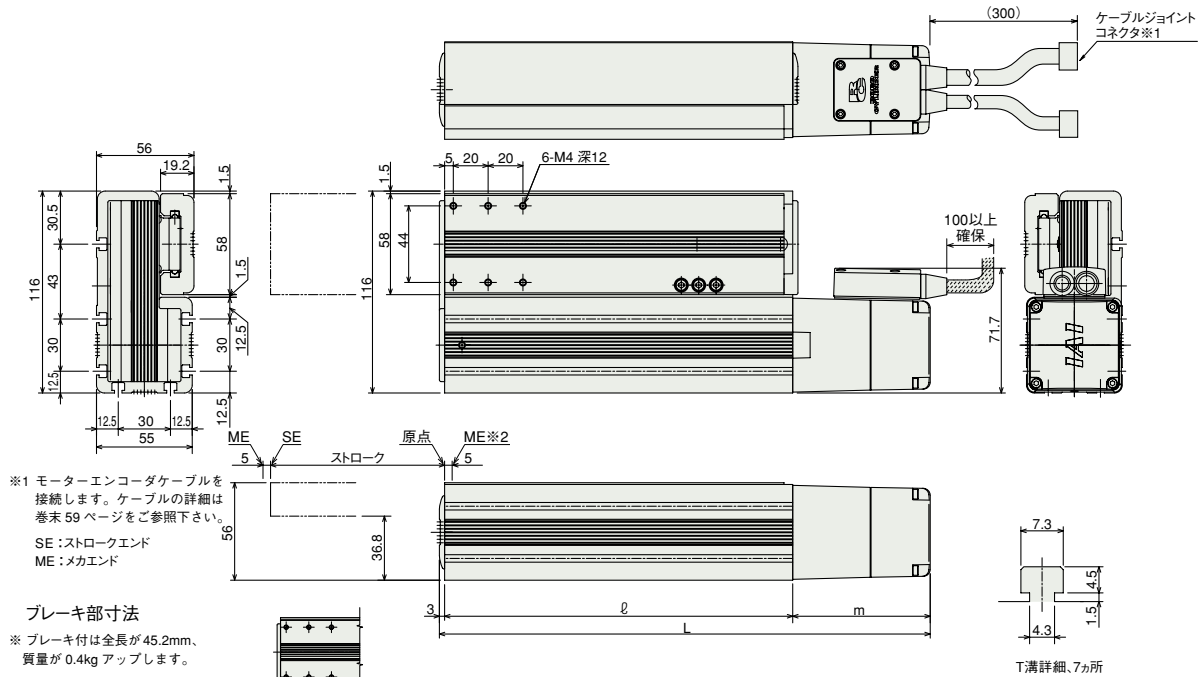
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

特注対応のご案内 巻末P.15



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	232	282	332	382	432
	100W	250	300	350	400	450
ℓ	60W	150	200	250	300	350
	100W	150	200	250	300	350
m	60W	79				
	100W	97				
質量 (kg)	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9
	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-60①-NP-2-② SCON-CA-100①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	最大 314VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P643
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	(-)				
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60①-V-0-② MSCON-C-1-100①-V-0-②	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点				→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60①-NP-2-② SSEL-CS-1-100①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-V XSEL-③-1-100①-N1-EEE-2-V	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります				→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
 ※③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XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。
 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。

- 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/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- 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