

グリッパタイプ／ロータリタイプ

RCP2 RCS2



RCP2-GRSS



RCP2-GRLS



RCP2-GRS



RCP2-GRM



RCP2-GRST



RCP2-GRHM



RCP2-GRHB



RCP2-GR3LS



RCP2-GR3SS



RCS2-GR8



RCP2-
RTBS/RTBSL



RCP2-
RTB/RTBL



RCP2-
RTBB/RTBBL



RCP2-
RTCS/RTCSL



RCP2-
RTC/RTCL



RCP2-
RTCB/RTCBL



RCS2-
RTC8L/RTC8HL



RCS2-RTC10L



RCS2-RTC12L



RCS2-RT6

RCP2 series パルスモータータイプ	2爪グリッパ	細小型スライドタイプ	幅42mm	RCP2-GRSS	373
		細小型レバータイプ	幅42mm	RCP2-GRLS	375
		小型スライドタイプ	幅69mm	RCP2-GRS	377
		中型スライドタイプ	幅74mm	RCP2-GRM	379
		長ストロークスライドタイプ	幅130mm~190mm	RCP2-GRST	381
	3爪グリッパ	レバータイプ	幅62mm	RCP2-GR3LS	387
			幅80mm	RCP2-GR3LM	389
		スライドタイプ	幅62mm	RCP2-GR3SS	391
		幅80mm	RCP2-GR3SM	393	
RCS2 series 200Vサーボモータータイプ	2爪グリッパ	長ストロークスライドタイプ	幅104mm~284mm	RCS2-GR8	395
RCP2 series パルスモータータイプ	ロータリー	小型縦型タイプ	幅45mm	RCP2-RTBS / RTBSL	397
		小型扁平型タイプ	幅72mm	RCP2-RTCS / RTCSL	399
		中型縦型タイプ	幅50mm	RCP2-RTB / RTBL	401
		中型扁平型タイプ	幅88mm	RCP2-RTC / RTCL	403
		大型縦型タイプ	幅76mm	RCP2-RTBB / RTBBL	405
		大型扁平型タイプ	幅124mm	RCP2-RTCB / RTCBL	407
RCS2 series 200Vサーボモータータイプ	中空ロータリー	小型タイプ	幅85mm	RCS2-RTC8L / RTC8HL	409
		中型タイプ	幅99mm	RCS2-RTC10L	411
		大型タイプ	幅123mm	RCS2-RTC12L	413
	ロータリー	モータストレートタイプ	幅64mm	RCS2-RT6	415

スライドタイプ

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

パルスモーター

サーボモーター(24V)

サーボモーター(200V)

リニアサーボモーター

RCP2-GRSS

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

■型式項目	RCP2	-	GRSS	-	I	-	20P	-	30	-	8	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		30:減速比 1/30		8:8mm (片側4mm)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

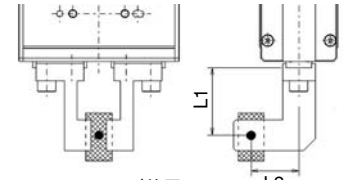


技術資料 巻末 P.5

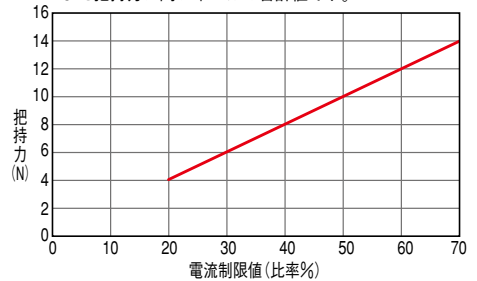
- POINT**
選定上の注意
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
 - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※ L1 は 40mm 以下でご使用下さい。L2
 ※ 下記グラフの把持力は、上図の L1、L2 が 0 の場合になります。
 (L1 の距離別把持力目安は、巻末 87 ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (片側 7)	8 (片側 4)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	8 (mm)
減速比	78 (片側)
30	

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※ 保守用のケーブルは巻末 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
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

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

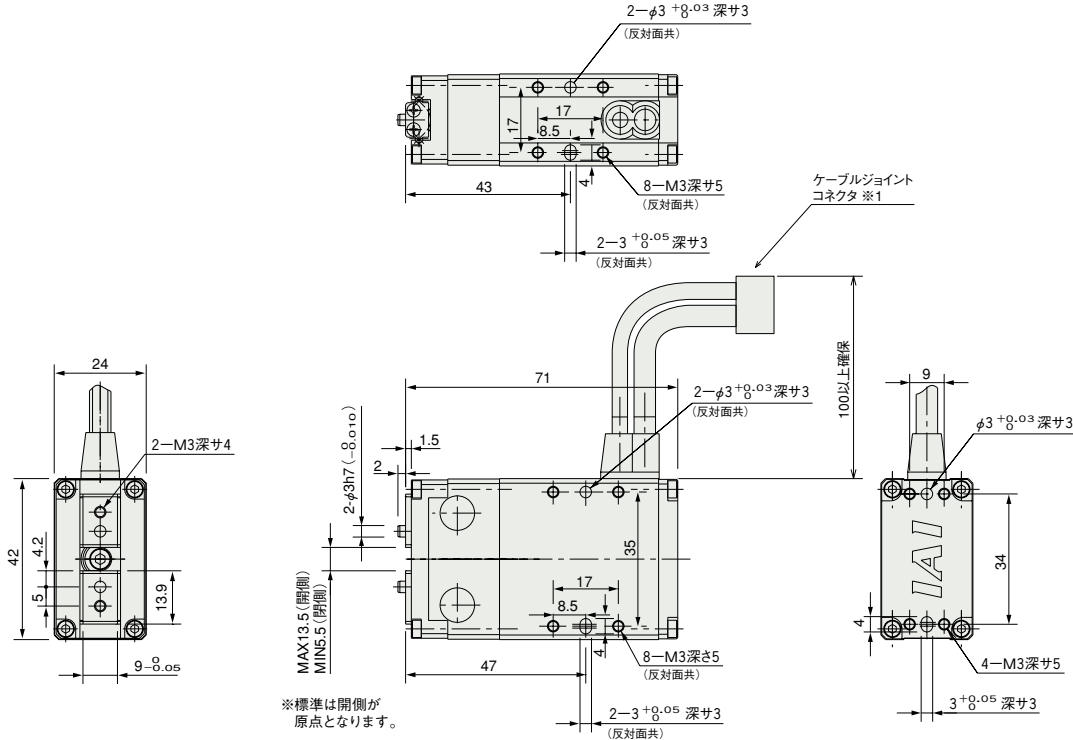
寸法図

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

特注対応のご案内  巻末P.15

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	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-④-①-2-0	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-④-①-④-0-0	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 高出力仕様		PCON-CA-20P⑤-①-2-0	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-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-20P⑤-①-④-0-0	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	(-)	DC24V	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	DC24V	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	DC24V	P671 参照	-	→ P665

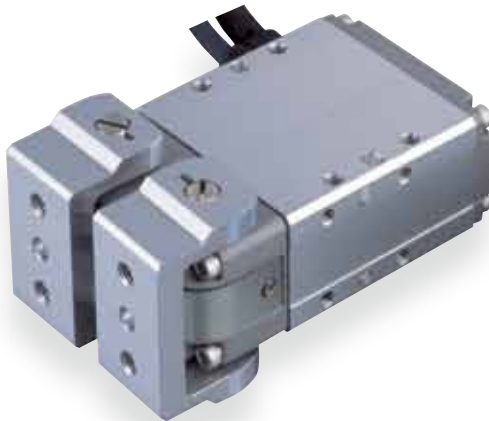
※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※④はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

- 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

RCP2-GRLS

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

■型式項目	RCP2 - GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180	-	<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	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
	I:インクリメンタル仕様		20P:パルスモータ仕様		30:減速比 20□サイズ		180:180度 (片側 90度)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット				
※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。																	

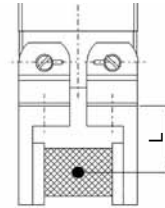


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 B6 ページをご参照下さい)
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

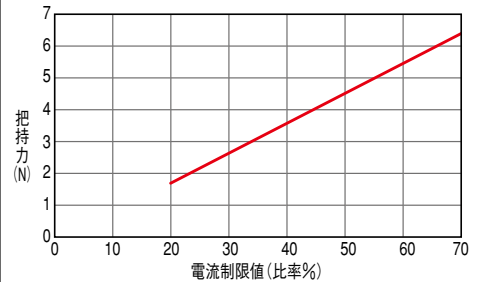
押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は40mm以下でご使用下さい。

$$\text{実効把持力(GRLS)} = F \times 15.5 / (L + 15.5)$$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (片側 3.2)	180 (片側 90)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180 (度)
減速比	600 (片側)
30	

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	-
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	-
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	-

アクチュエータ仕様

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

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

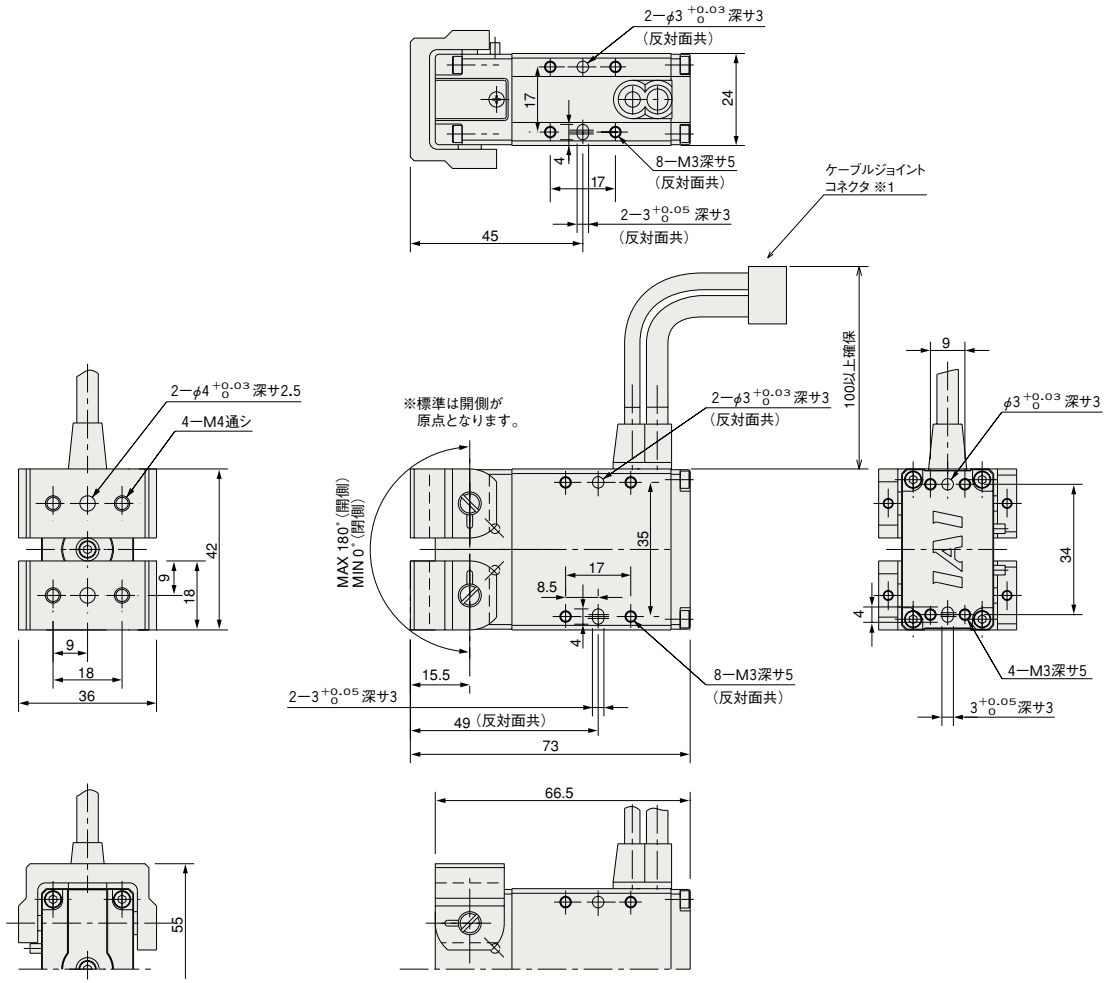
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

📖 巻末P.15

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

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

名称	外觀	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-⑩-②-0-0	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-20P②-①-2-0	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-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-20P②-②-0-0	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	(-)	DC24V	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	DC24V	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	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。
 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※②はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※②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

RCP2-GRS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 小型スライドタイプ 本体幅 69mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	- GRS	- I	- 20P	- 1	- 10	<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	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
			I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比 1/1	10:10mm (片側 5mm)	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 R□□:ロボットケーブル	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

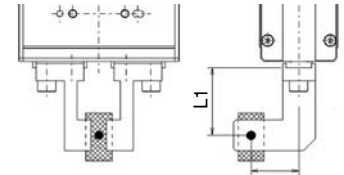


技術資料 巻末 P.5

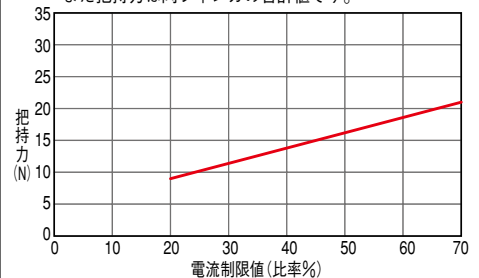
- POINT**
選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※ L1 は 50mm 以下でご使用下さい。L2
 ※ 下記グラフの把持力は、上図の L1、L2 が 0 の場合になります。
 (L1 の距離別把持力目安は、巻末 87 ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側 10.5)	10 (片側 5)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10 (mm)
減速比 1	33.3 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:7.0N·m
質量	0.36kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

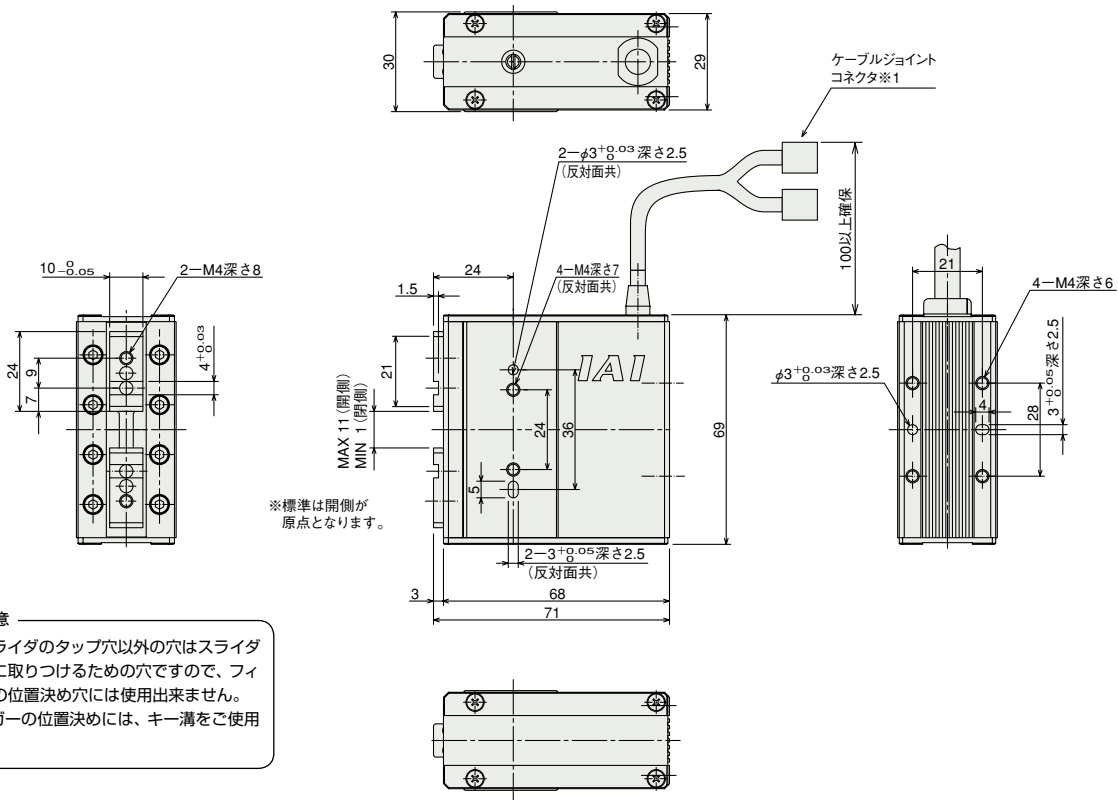
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



ご注意
上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量 (kg) 0.36

①適応コントローラ

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

名称	外觀	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				-	→ 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-⑩-①④-0-0	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-20P④-①-2-0	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-20PWA1-PL④-2-0	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-20P④④-①④-0-0	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	-	→ 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	DC24V	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	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。
 ※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。 ※④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

RCP2-GRM

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 中型スライドタイプ 本体幅 74mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	- GRM	- I	- 28P	- 1	- 14	<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	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
			I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	1:減速比 1/1	14:14mm (片側7mm)	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 R□□:ロボットケーブル	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



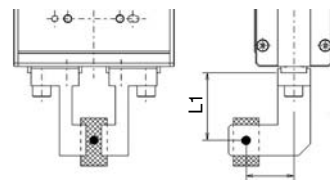
技術資料 巻末P.5



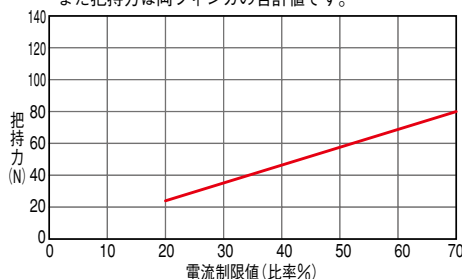
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末86ページをご参照下さい)
- (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は80mm以下でご使用下さい。L2
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側 40)	14 (片側 7)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)
減速比	1
最高速度	36.7 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:8.3N・m
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

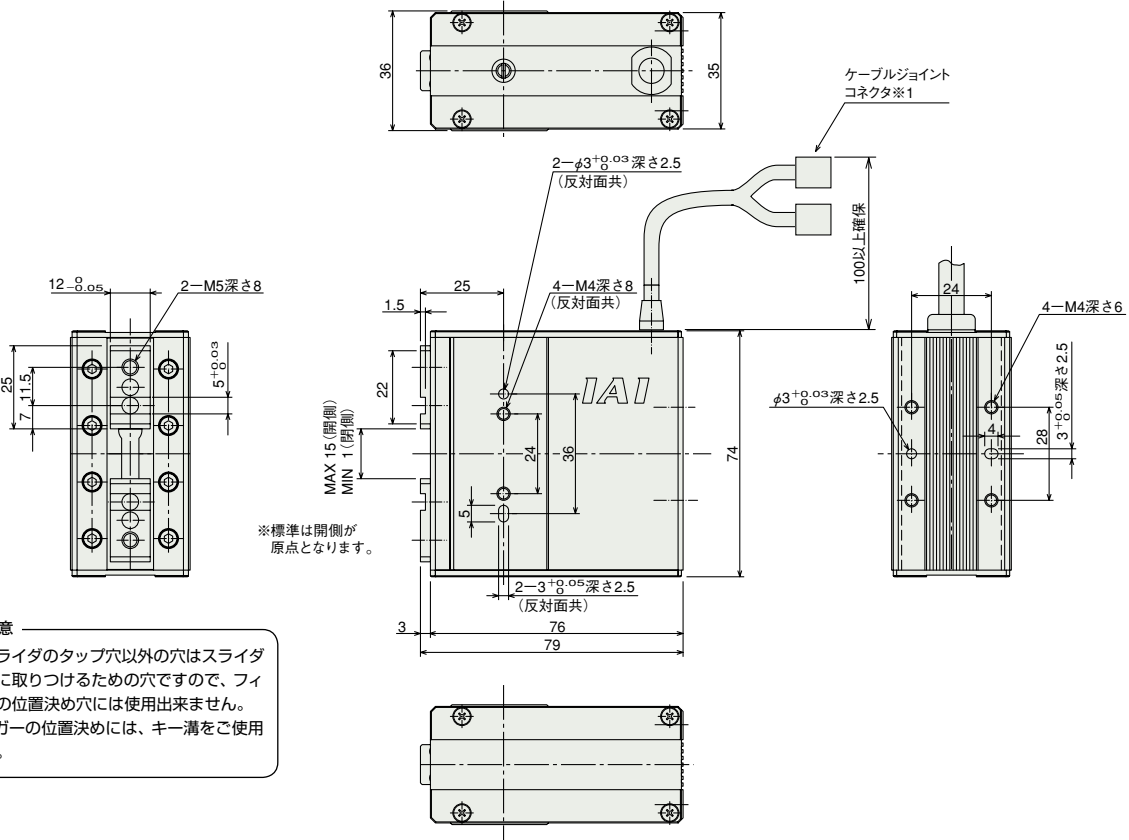
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.15



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



ご注意
上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量 (kg) 0.5

①適応コントローラ

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

名称	外觀	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-28PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	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-④-①-2-0	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-④-②-0-0	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-28P⑤-①-2-0	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-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-28P⑤-②-0-0	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 (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-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-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。 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。
 ※②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。 ※⑥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

RCP2-GRST

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 長ストロークスライドタイプ 本体幅 130~190mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GRST-I-20P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用する場合は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比 1/1 高速タイプ 2:減速比 1/2 標準タイプ	40:40mm 60:60mm 80:80mm 100:100mm	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 ※ケーブル取出方向は A0/A1 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。

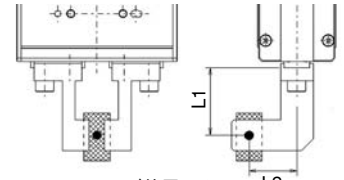


技術資料 巻末 P.5

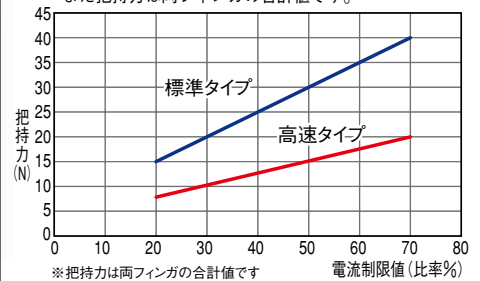
- POINT** 選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※ L1 は 60mm 以下でご使用下さい。L2
 ※ 下記グラフの把持力は、上図の L1、L2 が 0 の場合になります。
 (L1 の距離別把持力目安は、巻末 87 ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRST-I-20P-1-①-②-③-④	1	20 (片側 10)	40~100 (20mm毎)
RCP2-GRST-I-20P-2-①-②-③-④	2	40 (片側 20)	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク (mm)	40~100 (mm)
1	75
2	34

(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
40	—
60	—
80	—
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	参考頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
ケーブル底面取出し	A0	→巻末 P41	—
ケーブル側面取出し	A1	→巻末 P41	—

※ケーブル取出方向は、A0 か A1 のどちらかを必ずご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギア
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	—
ガイド	リニアガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:2.93N·m Mb:2.93N·m Mc:5.0N·m
質量	0.51kg(40ストローク)~0.66kg(100ストローク)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

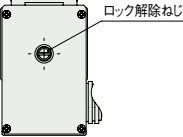
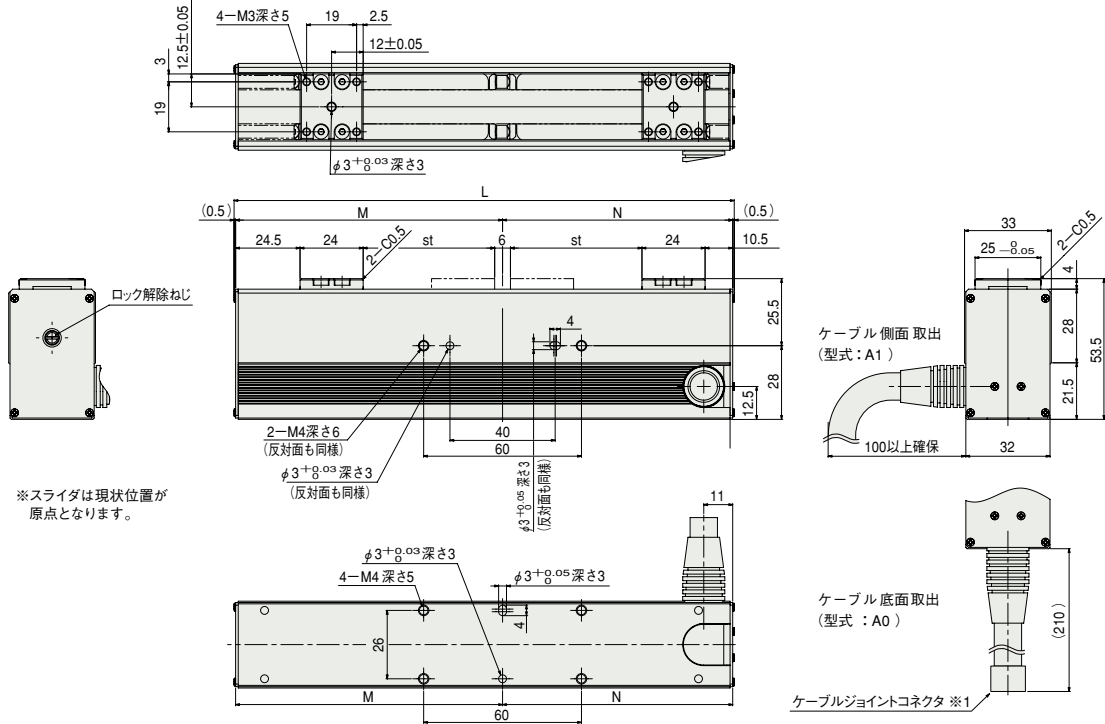
寸法図

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

2次元
CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。

特注対応のご案内 巻末 P.15



※スライダは現状位置が原点となります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	60	80	100
L	130	150	170	190
M	71.5	81.5	91.5	101.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5
質量(kg)	0.51	0.56	0.61	0.66

②適応コントローラ

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

名称	外觀	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					→ 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-20P①-①-2-0	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-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	-	→ P665
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	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	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

RCP2-GRHM

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 中型高把持タイプ 本体幅116mm 24Vパルスモータ

型式項目	RCP2-GRHM-I-35P-2-32							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様	35P:パルスモータ 35□サイズ	2:送りネジ リード2	32:32mm (片側16mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP-C	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。

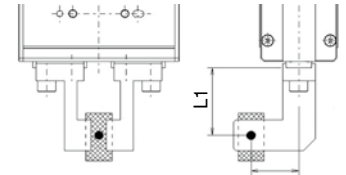


技術資料 巻末P.5

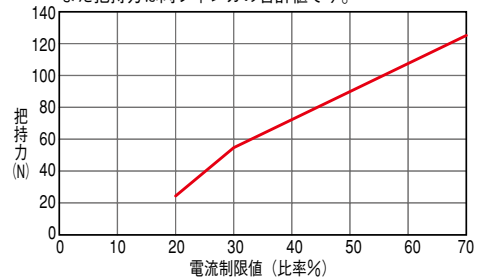
- POINT** 選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末86ページをご参照下さい)
 - 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は90mm以下でご使用下さい。L2
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1,L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照下さい)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHM-I-35P-2-32-①-②-③	2	125 (片側62.5)	32 (片側16)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	32 (mm)
減速比	2
	100 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
32	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末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
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	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

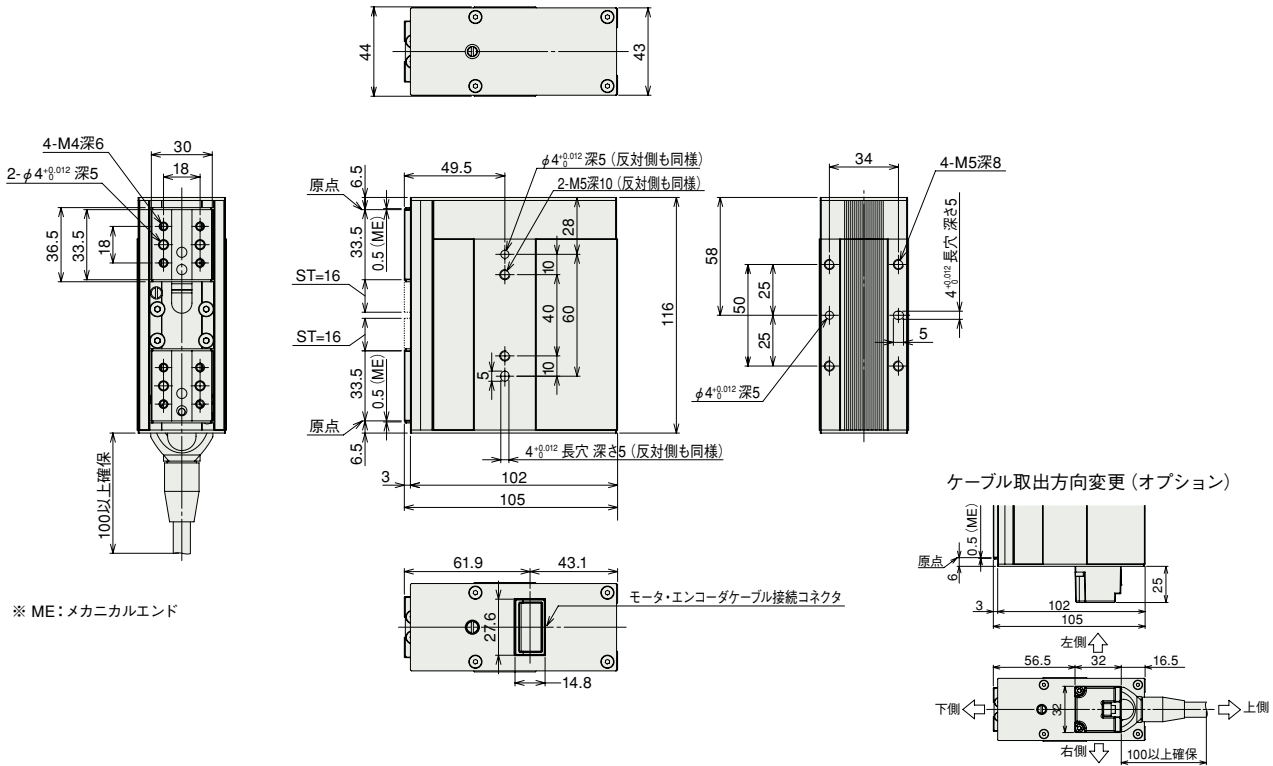
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード2)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント(※1)	Ma:11.7N·m Mb:16.7N·m Mc:46.5N·m
質量	1.14kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1) 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



※ ME: メカニカルエンド

質量 (kg) 1.14

①適応コントローラ

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

名称	外觀	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-35PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	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-④-①-2-0	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-④-②-0-0	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-35P⑤-①-2-0	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-35PWA1-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-35P⑤-②-0-0	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	-	-	-
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。 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。
 ※②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。 ※⑥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

RCP2-GRHB

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 大型高把持タイプ 本体幅131mm 24Vパルスモータ

■型式項目	RCP2-GRHB-I-42P-2-40	—	—	—	—	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
I:インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	2:送りネジ リード2	40:40mm (片側 20mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP-C	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。

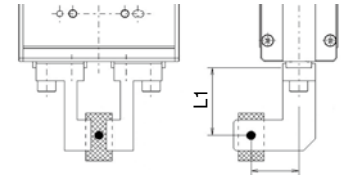


技術資料 巻末 P.5

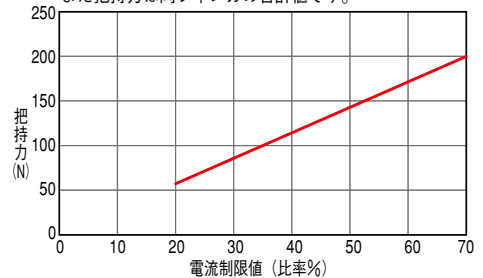
- POINT**
選定上の注意
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
 - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※ L1 は 90mm 以下でご使用下さい。 L2
 ※ 下記グラフの把持力は、上図の L1, L2 が 0 の場合になります。
 (L1 の距離別把持力目安は、巻末 87 ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHB-I-42P-2-40-①-②-③	2	200 (片側 100)	40 (片側 20)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	40 (mm)
減速比	2
	100 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※ 保守用のケーブルは巻末 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
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	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード2)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント(※1)	Ma:15.7N·m Mb:26.4N·m Mc:59.8N·m
質量	1.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

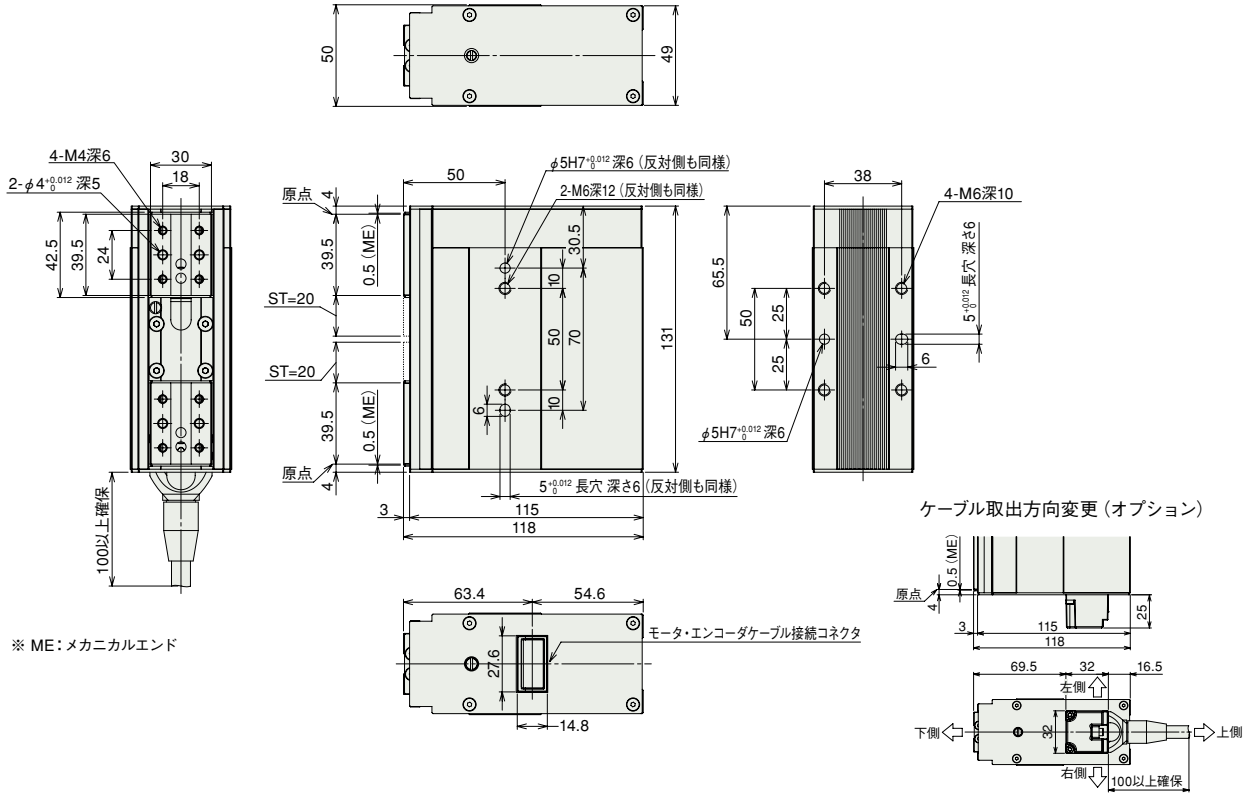
(※1) 5,000km走行寿命の場合です。

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



質量 (kg) 1.5

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-①-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	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-④-①-2-0	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-④-②-0-0	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-42P⑤-①-2-0	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-42PWAI-PL□-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-42P⑤-②-0-0	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 (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-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-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。 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。
 ※②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。 ※⑥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

RCP2-GR3LS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅 62mm パルスモータ

■型式項目	RCP2 - GR3LS -	I	-	28P	-	30	-	19	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
			I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	30:減速比 1/30	19:19度	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 R□□:ロボットケーブル	FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット					

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



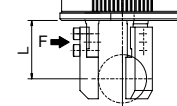
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末 86 ページをご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



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

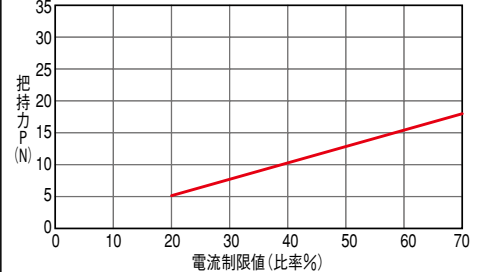
※下記グラフ値は把持ポイント 10mm 地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実質把持力は以下の計算式より計算してください。

$$\text{実効把持力 (GR3LS)} = P \times 24 / (L + 14)$$

P = グラフの把持力

L = フィンが取付面から把持ポイントまでの距離

(Lは50mm以下でご使用下さい)



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-①-②-③	30	18 (片側 6)	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	19 (度)
減速比	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

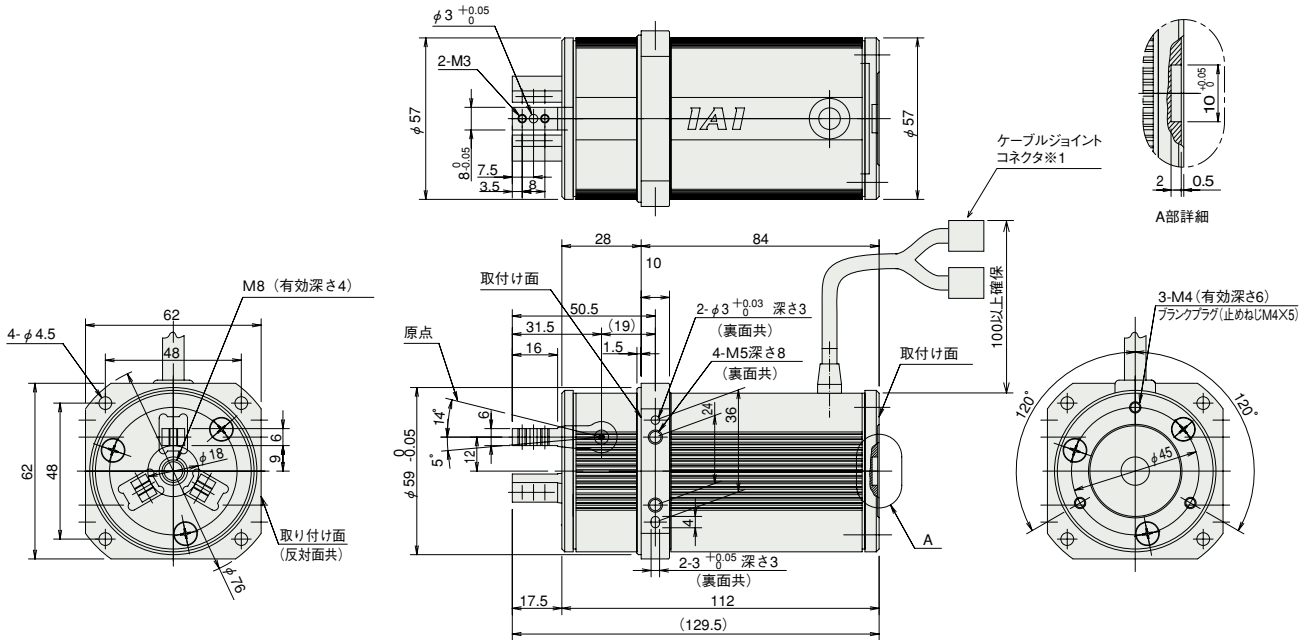
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.6

①適応コントローラ

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

名称	外觀	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-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-28PWA1-PL□-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 (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-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-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

RCP2-GR3LM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅 80mm パルスモータ

■型式項目	RCP2-GR3LM-I-42P-30-19	□	□	□				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42サイズ	30:減速比 1/30	19:19度	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 R□□:ロボットケーブル	FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット	

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



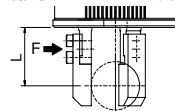
技術資料 巻末 P.5



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末 86 ページをご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



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

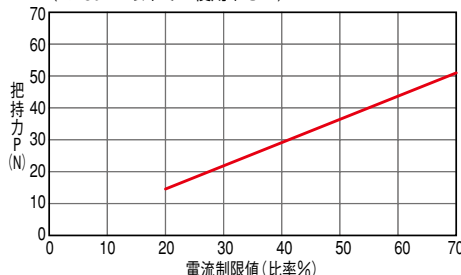
※下記グラフ値は把持ポイント 10mm 地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実質把持力は以下の計算式より計算してください。

$$\text{実効把持力 (GR3LM)} = P \times 28.5 / (L + 18.5)$$

P = グラフの把持力

L = フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離

(Lは80mm以下でご使用下さい)



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-①-②-③	30	51 (片側 17)	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	19 (度)
減速比	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15度以下
質量	1.1kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCP2-GR3SS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 62mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GR3SS-I-28P-30-10**

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30:減速比 10:10mm
仕様 28□サイズ 1/30 (片側5mm)
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

P1:PCON-PL/PO/SE N:無し FB:フランジブラケット
PSEL P:1m SB:シャフトブラケット
P3:PCON-CA S:3m
PMEC/PSEP M:5m
MSEP X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



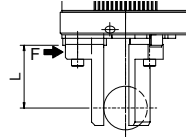
技術資料 巻末 P.5



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末 86 ページをご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

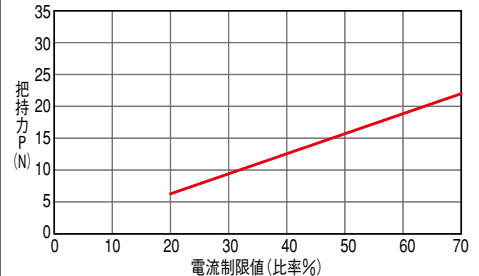
■把持力と電流制限値の相関図

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



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

※Lは50mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側 7.3)	10

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10 (mm)
減速比	40

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:3.8N・m Mb:3.8N・m Mc:3.0N・m
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

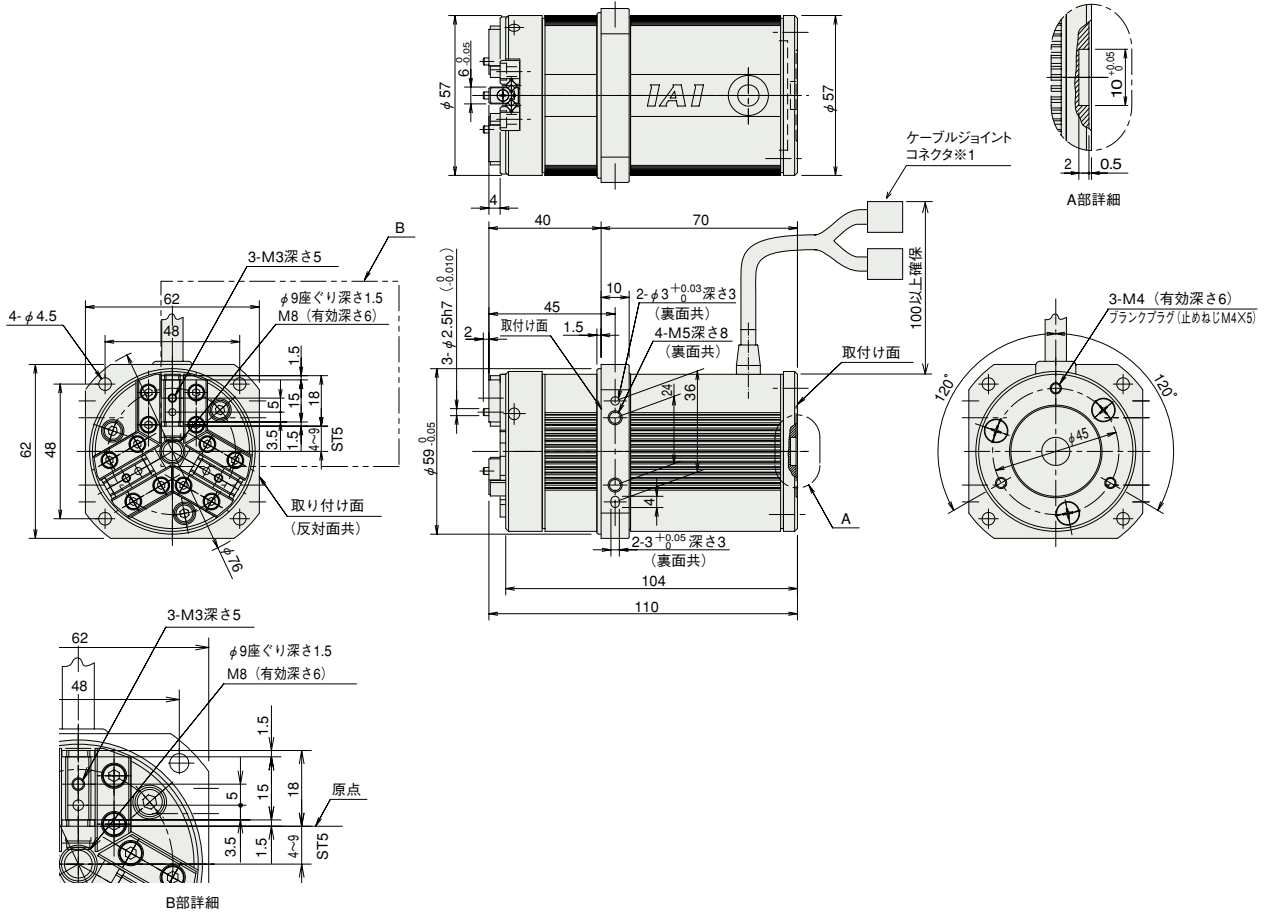
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.6

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-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-⑩-⑩-0-0	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-28P⑤-①-2-0	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-28PWAI-PL□-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-28P⑤-⑩-0-0	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 (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-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-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。 ※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

RCP2-GR3SM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 80mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GR3SM-I-42P-30-14**

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

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 30:減速比 14:14mm
 仕様 42□サイズ 1/30 (片側7mm)
 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

P1:PCON-PL/PO/SE N:無し FB:フランジブラケット
 PSEL P:1m S:3m SB:シャフトブラケット
 P3:PCON-CA M:5m
 PMEC/PSEP X□□:長さ指定
 MSEP R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。



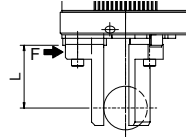
技術資料 巻末P.5



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末86ページをご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

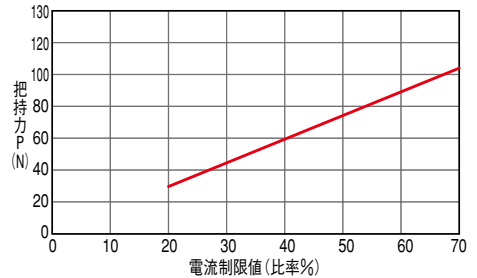
■把持力と電流制限値の相関図

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



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

※Lは80mm以下でご使用下さい。
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1, L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側 34)	14

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)
減速比	30
	50

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	—

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
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:5.7N・m
質量	1.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

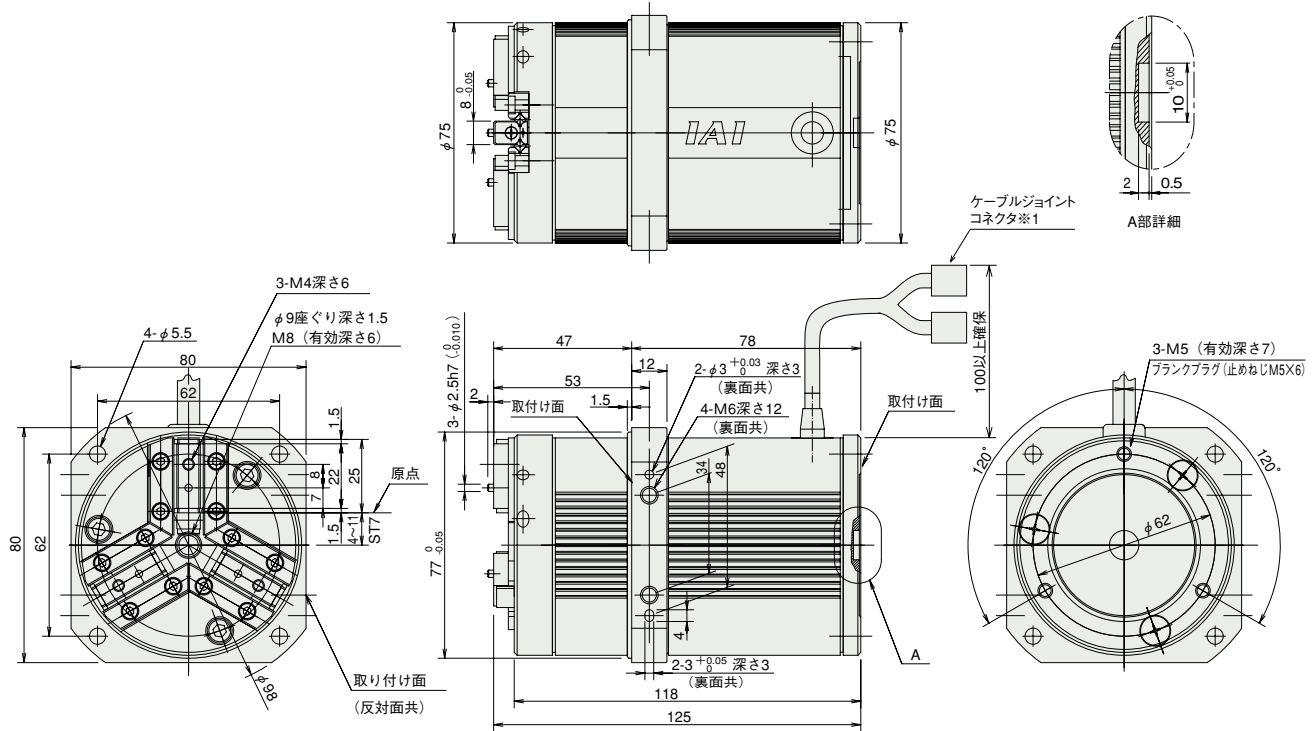
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末P.15



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。



質量 (kg) 1.2

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-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 (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-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-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	-	-	-
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
- 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-GR8

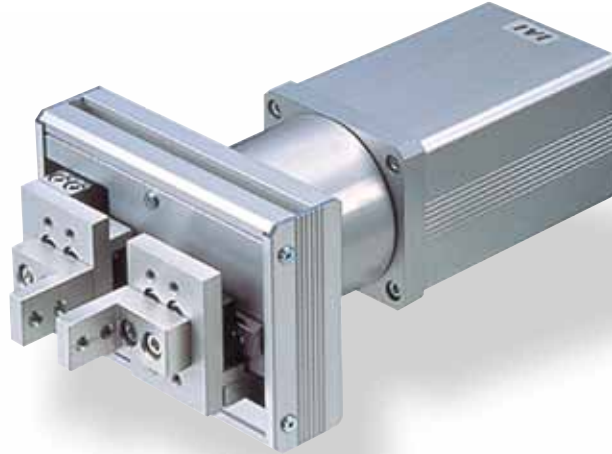
ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 長ストロークスライドタイプ 本体幅 104~284mm 200V サーボモータ

■型式項目	RCS2	GR8	I	60	5				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		トインクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	5:1/5	20:20mm 40:40mm (60):60mm (80):80mm 100:100mm (120):120mm (200):200mm	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	

※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。



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が 10mm/s 固定となりますのでご注意ください。

技術資料 巻末 P.5



- (1) ストロークの種類で () が付いたもの (60, 80, 120, 200) は標準機種となります。
- (2) 最大把持力は両フィンガーの合計値となります。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	減速比	停止時把持力 (N) (注1)	移動時定格把持力 (N) (注2)	ストローク (mm)
RCS2-GR8-I-60-5-①-②-③-④	60	1/5	22.5 (片側 11.25)	31.3 (片側 15.65)	20, 40, (60), (80), 100, (120), (200)

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

(注1) 停止時負荷制限許容値です。
(注2) フィンガ移動時の許容値です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
40	—
(60)	—
(80)	—
100	—
(120)	—
(200)	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	②ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末 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
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ラック&ピニオン
繰り返し位置決め精度	±0.04mm
ロスモーション	0.7mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容負荷モーメント	Ma: 5.1N・m Mb: 5.1N・m Mc: 10.4N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

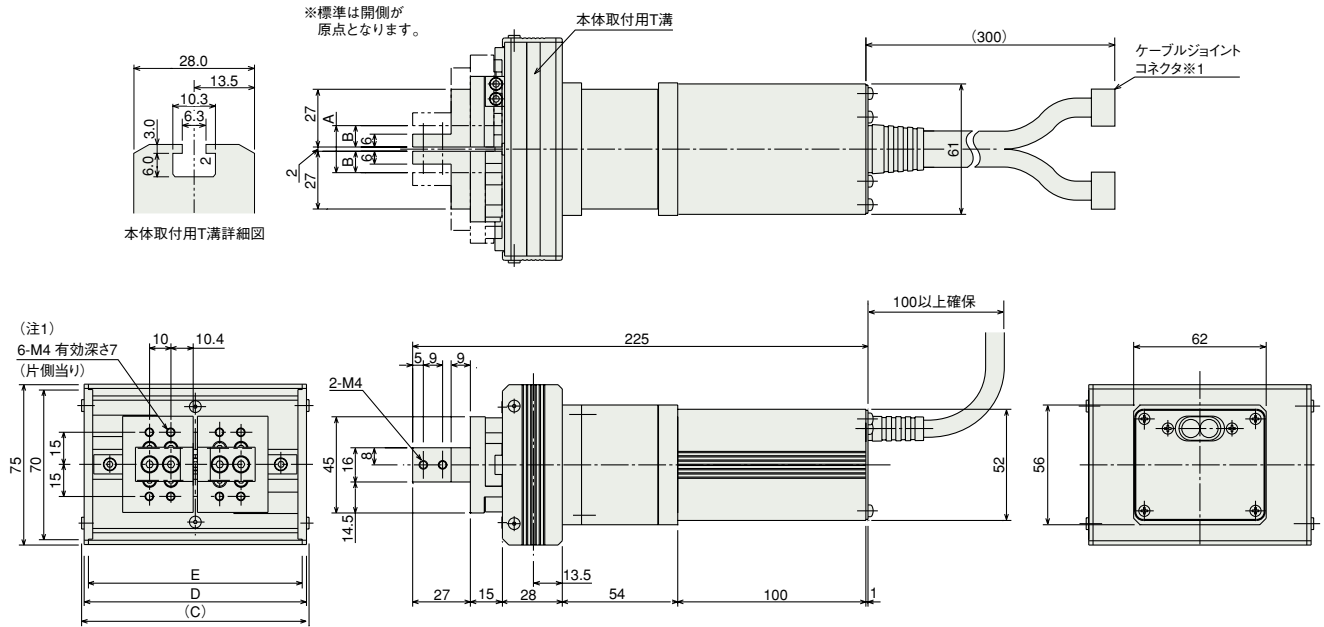
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

特注対応のご案内 巻末P.15



※1 モータケーブル、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。

(注1) フィンガ取付プレート上タップ加工数は片側当りです。
また、標準ではフィンガをタップ2ヵ所使用して固定しています。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量 (kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

※1 () 内ストロークは準標準設定の為納期がかかります。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-60I-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S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-1-60-②-0-①	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-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-③-1-60I-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XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。

※③は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

※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

RCP2-RTBS/RTBSL

ロボシリンダ ロータリー 小型縦型タイプ 本体幅 45mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **20P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTBS:330度回転仕様
RTBSL:多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

20P:パルスモータ
20□サイズ

30:減速比
1/30
45:減速比
1/45

330:330度
(RTBS 専用)

360:360度
(RTBSL 専用)

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

NM:逆回転仕様
SA:シャフトアダプタ
TA:テーブルアダプタ

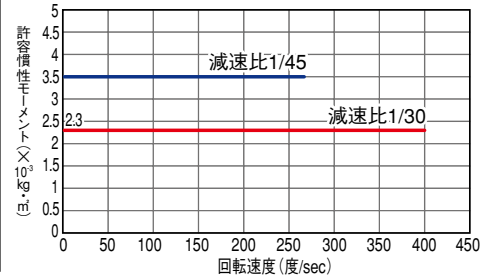
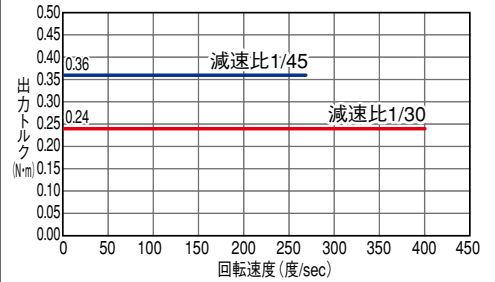
※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

■速度と可搬質量の相関図

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



- POINT** 選定上の注意
- (1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - (2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
 - (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/30	400
1/45	266	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBS	330	—
RTBSL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

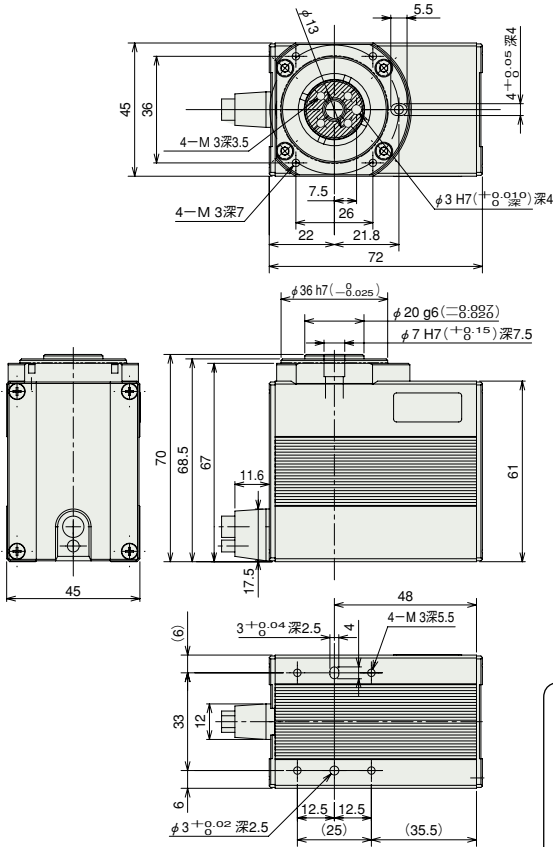
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTBS) / ±0.05 度以内 (RTBSL)
ロスモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.52kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

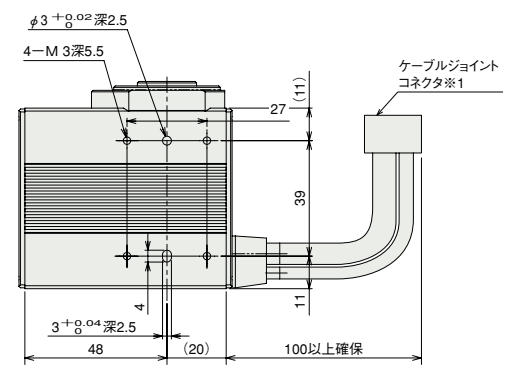


特注対応のご案内 巻末P.15



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。



ご注意
標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意下さい。
詳細は巻末をご参照下さい。

質量 (kg) 0.52

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-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			P618 参照	-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	-	-	→ P623
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-20P⑤-①-⑩-0-0	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	-	→ 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	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。 ※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

RCP2-RTCS/RTCSL

ロボシリンダ ロータリー 小型扁平型タイプ 本体幅 72mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **20P** - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCS :330度回転仕様
RTCSL :多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

20P:パルスモータ
20□サイズ

30:減速比
1/30
45:減速比
1/45

330:330度 (RTCS 専用)
360:360度 (RTCSL 専用)

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

NM:逆回転仕様
SA:シャフトアダプタ
TA:テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



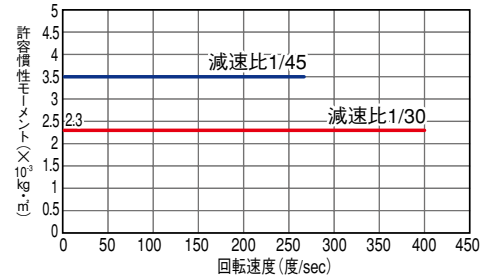
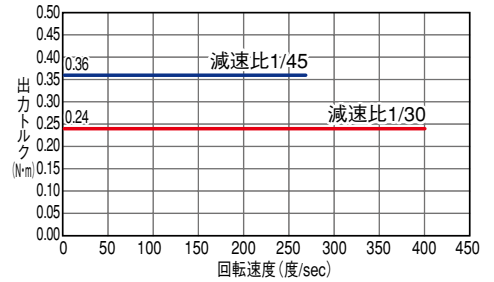
技術資料 巻末 P.5



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	ストローク	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
1/30	400	
1/45	266	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCS	330	—
RTCSL	360	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは巻末 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

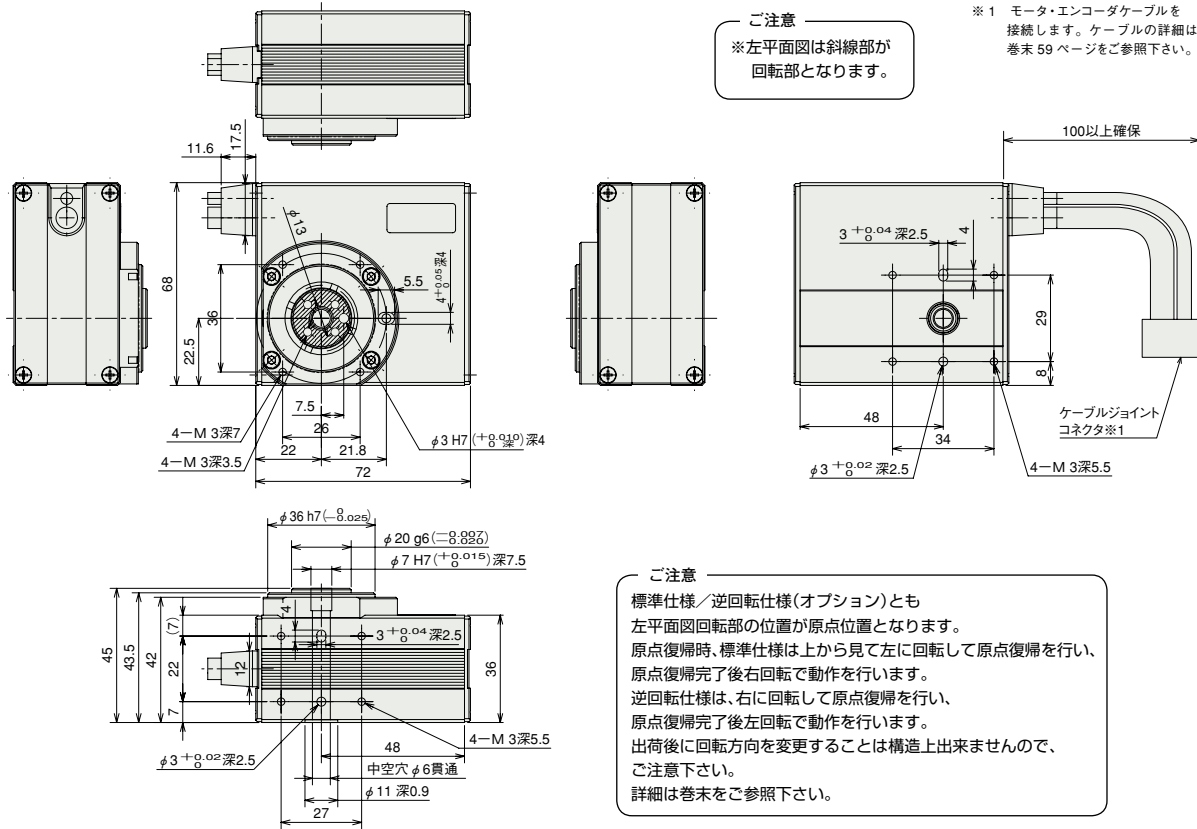
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTCS) / ±0.05 度以内 (RTCSL)
ロスモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.48kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



特注対応のご案内 巻末P.15



質量 (kg) 0.48

①適応コントローラ

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

名称	外觀	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-⑩-①④-0-0	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-20P④-①-2-0	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-20PWA1-PL④-2-0	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-20P④-①④-0-0	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	-	→ 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	DC24V	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	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。
 ※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。 ※④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

RCP2-RTB/RTBL

ロボシリンダ ロータリー 中型縦型タイプ 本体幅 50mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **28P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTB : 330度回転仕様
RTBL : 多回転仕様

I : インクリメンタル仕様
※ 簡易アプソで使用される場合は「1」になります。

28P : パルスモータ 28□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330 : 330度 (RTB 専用)
360 : 360度 (RTBL 専用)

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
R□□ : ロボットケーブル

NM : 逆回転仕様
SA : シャフトアダプタ
TA : テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



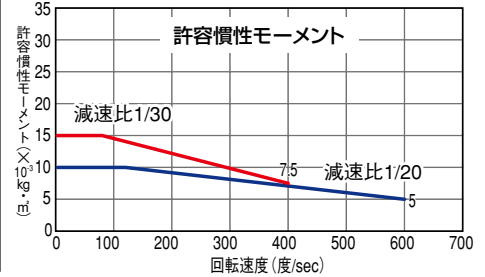
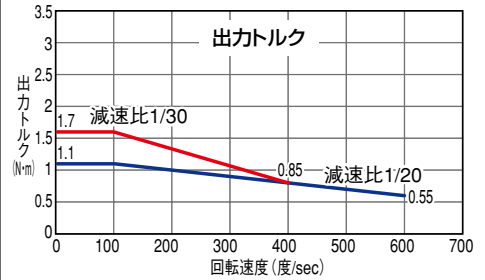
技術資料 巻末 P.5



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTB	330	—
RTBL	360	—

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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTB) / ±0.05 度以内 (RTBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.86kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

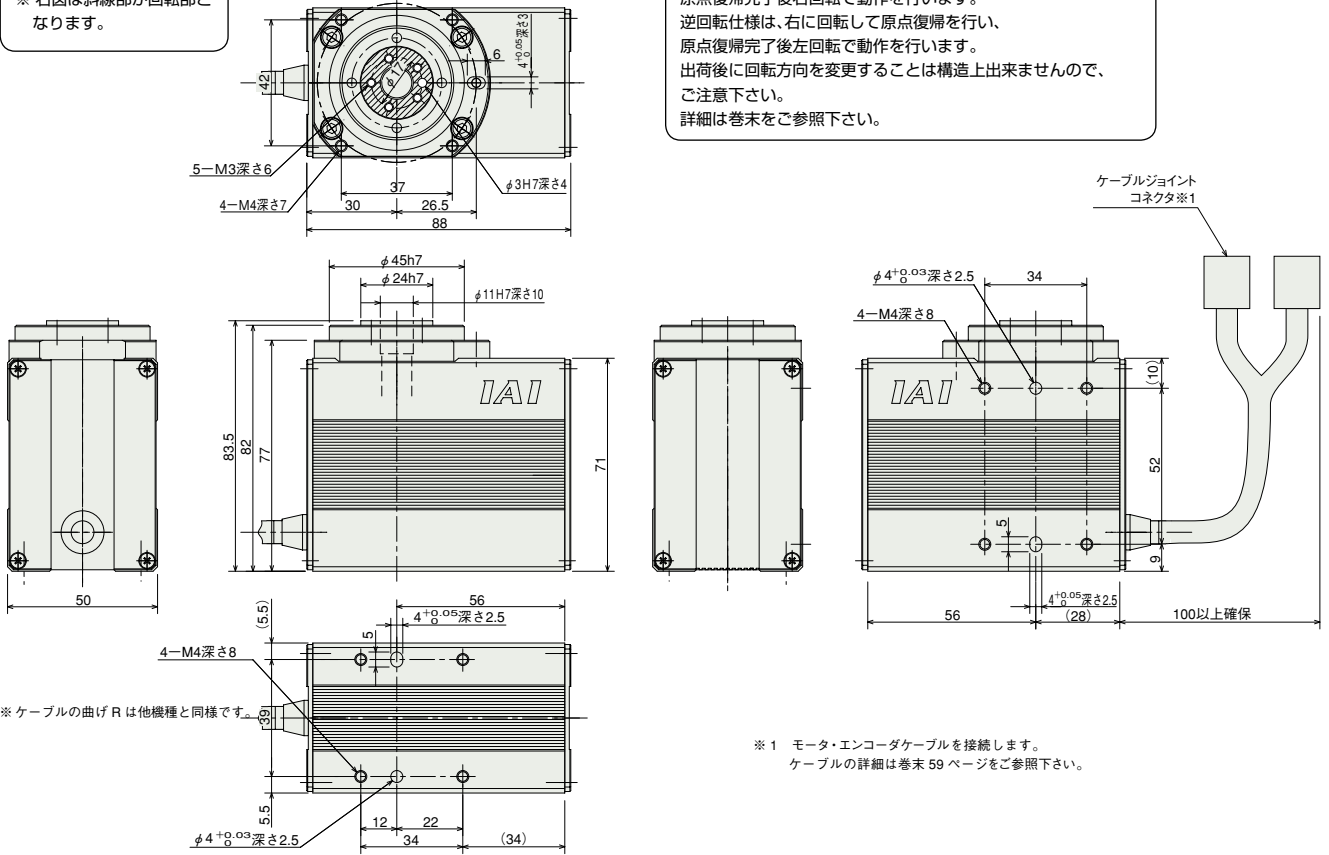
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15



ご注意
※右図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。詳細は巻末をご参照下さい。



※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。

質量 (kg) 0.86

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-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-⑩-④-0-0	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 高出力仕様		PCON-CA-28P④-①-2-0	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-28PWAI-PL□-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-28P④-④-0-0	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 (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-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-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。
 ※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。 ※④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

RCP2-RTC/RTCL

ロボシリンダ ロータリー 中型扁平型タイプ 本体幅 88mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **28P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTC :330度回転仕様
RTCL :多回転仕様

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。

28P:パルスモータ
28□サイズ

20:減速比 1/20
30:減速比 1/30

330:330度 (RTC専用)
360:360度 (RTCL専用)

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
R□□:ロボットケーブル

NM:逆回転仕様
SA:シャフトアダプタ
TA:テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

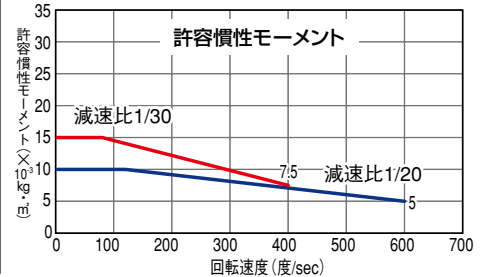
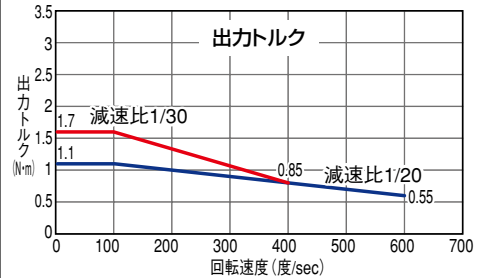


技術資料 巻末P.5

- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - 移動時の定格加速度は0.3Gです。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEPコントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTC	330	—
RTCL	360	—

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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTC) / ±0.05 度以内 (RTCL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.92kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

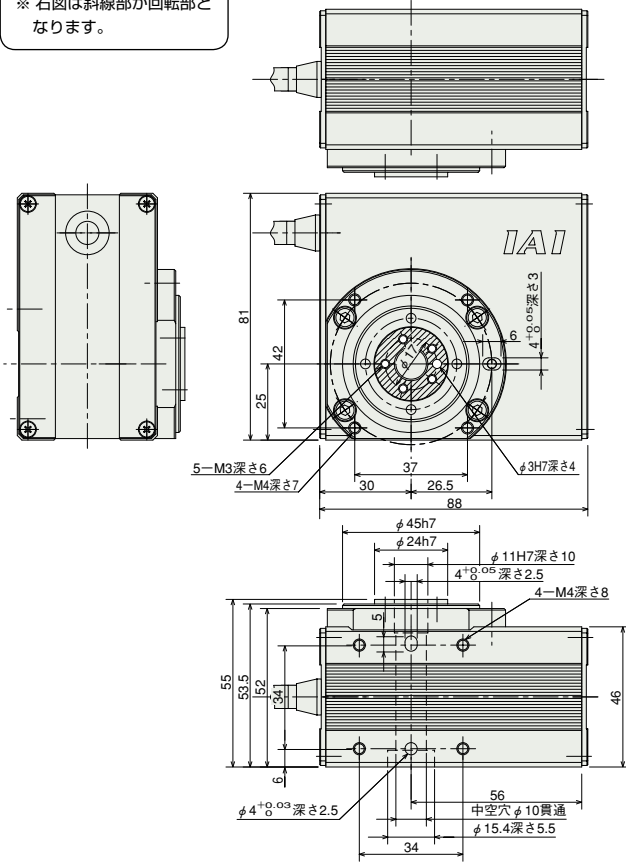
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 巻末P.15

ご注意

※ 右図は斜線部が回転部となります。



※ 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。

ご注意

標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。詳細は巻末をご参照下さい。

※ ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

質量 (kg) 0.92

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-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-⑩-⑩-0-0	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-28P⑨-①-2-0	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-PL□-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-28P⑨-⑩-0-0	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-28PI-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-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。 ※⑨はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑨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

RCP2-RTBB/RTBBL

ロボシリンダ ロータリー 大型縦型タイプ 本体幅 76mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **35P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTBB : 330度回転仕様
RTBBL : 多回転仕様

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 : パルスモータ
35□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330:330度 (RTBB 専用)
360:360度 (RTBBL 専用)

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
R□□ : ロボットケーブル

NM : 逆回転仕様
SA : シャフトアダプタ
TA : テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

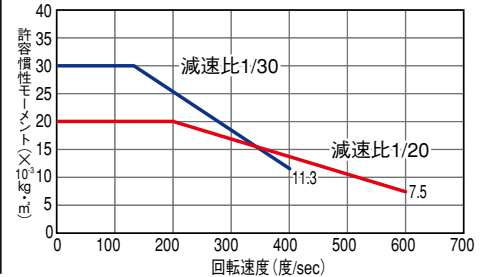
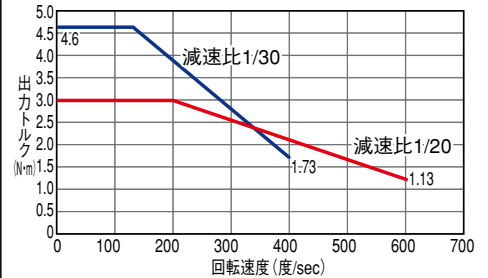


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- (1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - (2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相關図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBB	330	—
RTBBL	360	—

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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—


アクチュエータ仕様

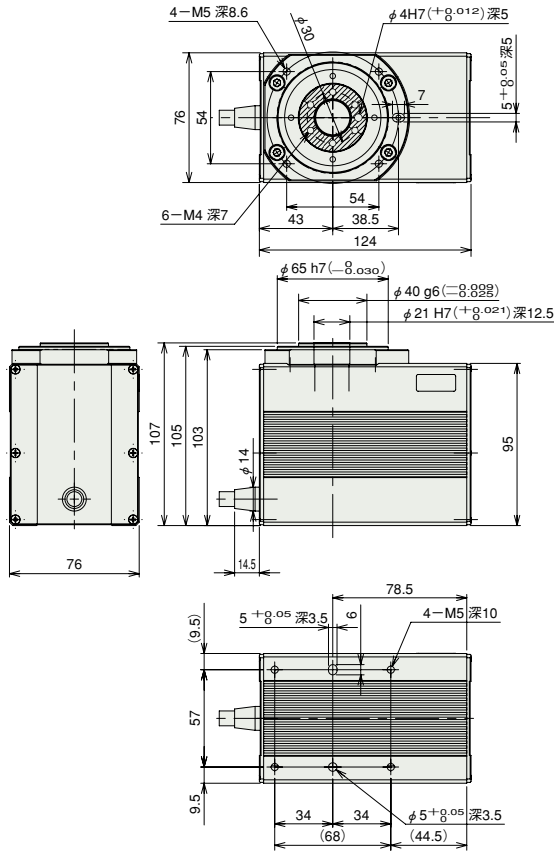
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTBB) / ±0.03 度以内 (RTBBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

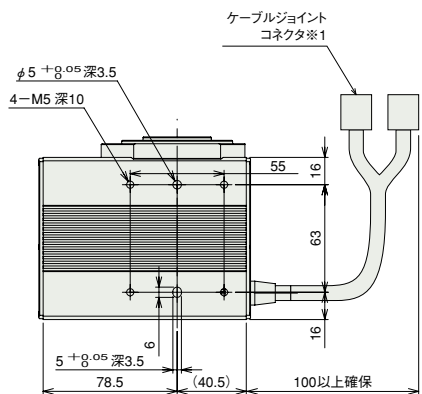
2次元
CAD

特注対応のご案内  巻末P.15



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 ページをご参照下さい。









ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意下さい。詳細は巻末をご参照下さい。

質量 (kg) 2.3

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-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-⑩-④-0-0	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			-	-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P④-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	-	-	→ P623
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWA1-PL④-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	-		P618 参照	-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P④-④-0-0	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-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	-	-	-
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。
 ※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。 ※④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

RCP2-RTCB/RTCBL

ロボシリンダ ロータリー 大型扁平型タイプ 本体幅 124mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **35P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCB :330度回転仕様
 RTCBL :多回転仕様

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:パルスモータ
 35□サイズ

20:減速比 1/20
 30:減速比 1/30

330:330度 (RTB 専用)
 360:360度 (RTBL 専用)

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
 R□□:ロボットケーブル

NM:逆回転仕様
 SA:シャフトアダプタ
 TA:テーブルアダプタ

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

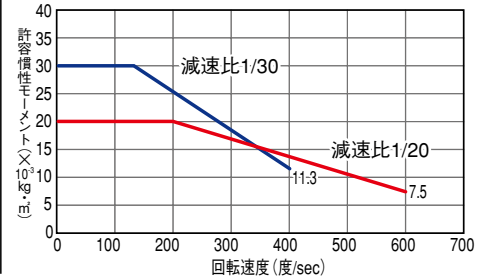
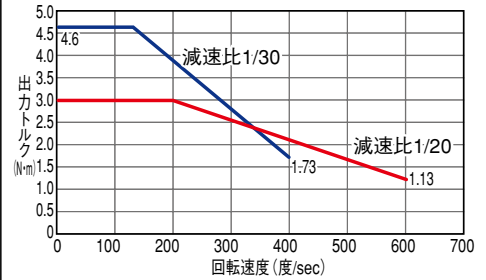


技術資料 巻末 P.5

- POINT**
選定上の注意
- (1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - (2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTCB-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTCB-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCB	330	—
RTCBL	360	—

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
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P54	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P56	—

アクチュエータ仕様

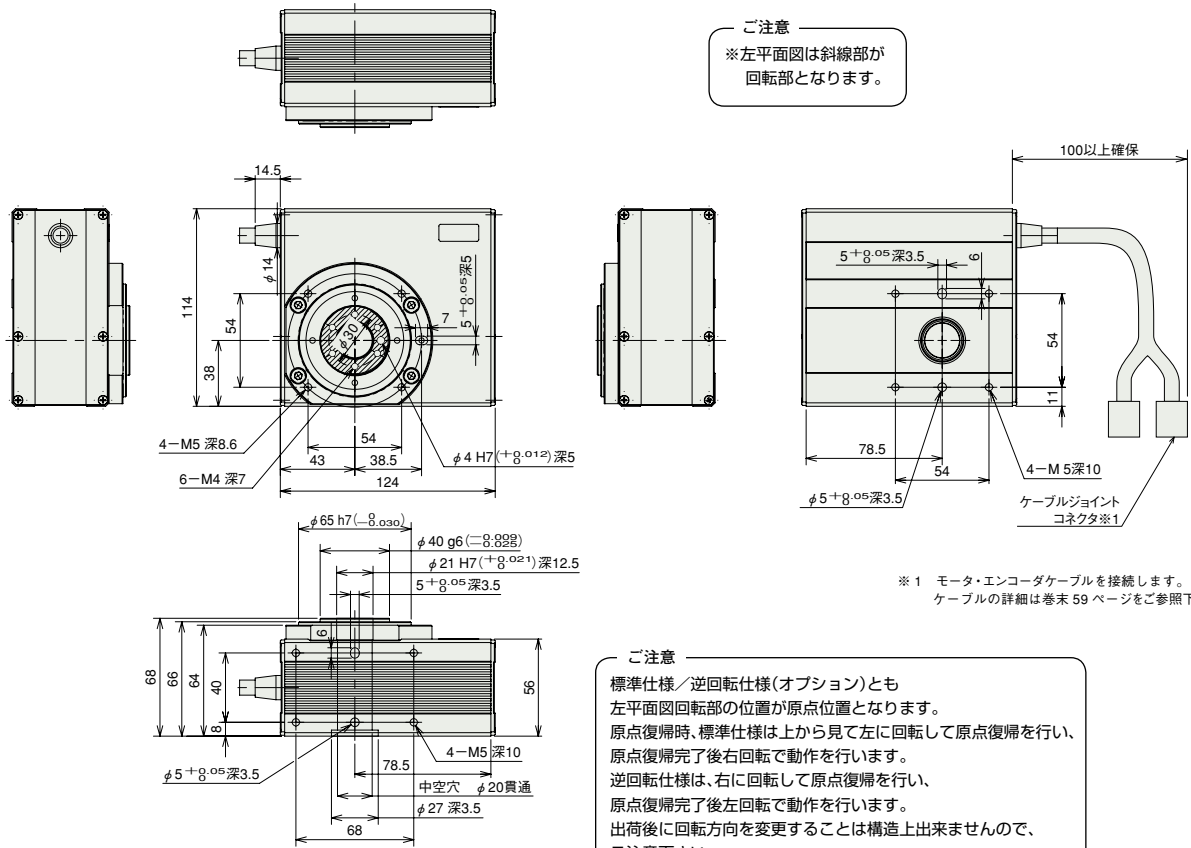
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTCB) / ±0.03 度以内 (RTCBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

2次元
CAD

特注対応のご案内 巻末P.15



質量 (kg) 2.2

①適応コントローラ

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

名称	外觀	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-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-⑩-④-0-0	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				-	→ P607
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P④-①-2-0	高出力ドライバ搭載 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-35PWA1-PL④-2-0	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-35P④-④-0-0	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-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。
 ※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。 ※④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

RCS2-RTC8L

ロボシリンダ 中空ロータリー 小型標準タイプ 本体幅85mm 200Vサーボモータ

RCS2-RTC8HL

ロボシリンダ 中空ロータリー 小型高出力タイプ 本体幅85mm 200Vサーボモータ

型式項目	RCS2	—	□	—	□	—	□	—	□	—	360	—	T2	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	減速比	—	揺動角度 (多回転)	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
	RTC8L	: 小型標準タイプ		I: インクリメンタル仕様		12: サーボモータ 12W		15: 減速比 1/15		360: 360度 (多回転)		T2: SCON MSCON SSEL		N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m			下記オプション 価格表参照
	RTC8HL	: 小型高出力タイプ		A: アプソリュート仕様		20: サーボモータ 20W		24: 減速比 1/24				XSEL-P/Q XSEL-R/S		X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル			

※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) 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- (2) 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。
※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
- (3) 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用下さい。

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)	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RTC8L-①-12-24-360-T2-②-③	12	1/24	0.55	0.011	360 (※)
RCS2-RTC8HL-①-20-15-360-T2-②-③	20	1/15	0.53	0.01	
RCS2-RTC8HL-①-20-24-360-T2-②-③		1/24	0.85	0.017	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

減速比と最高速度 (単位は 度/s)

減速比	ストローク	360 (度)
1/15		1200
1/24		750

①エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	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
RTC8L	—	—
RTC8HL	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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	—
リミットスイッチ (標準装備)	L	→巻末 P51	—
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	—

アクチュエータ仕様

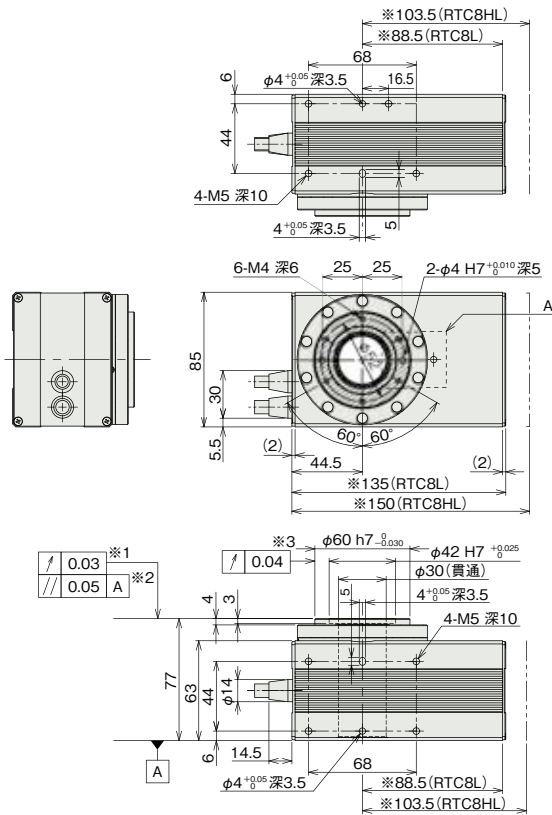
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
バックラッシュ	±0.05度以下
許容スラスト荷重	400N
許容負荷モーメント	5N·m
ブレーキ保持トルク	0.42N·m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

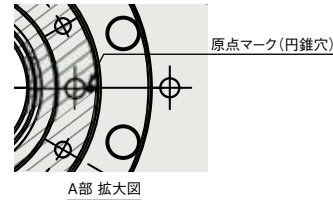
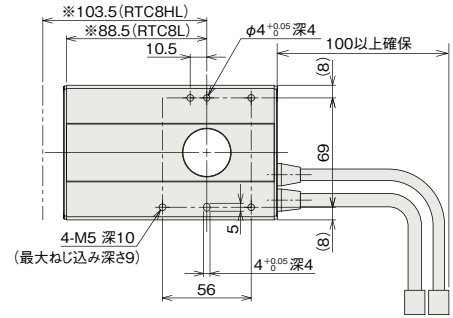
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 巻末P.15



ご注意
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ
※2 テーブル平行度
※3 テーブル外径振れ

ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも上記A部拡大図の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-12①-NP-2-② 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-1-12①-④-0-② MSCON-C-1-20①-④-0-②	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-1-12①-NP-2-② 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-④-1-12①-N1-EEE-2-④ XSEL-④-1-20①-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。
 ※④はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※⑤はXSELのタイプ名(P/Q/R/S)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-RTC10L

ロボシリンダ 中空ロータリー 中型タイプ 本体幅99mm 200Vサーボモータ

■型式項目	RCS2 - RTC10L -		- 60 -		- 360 -	- T2 -		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
RTC10L : 中型タイプ	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	15: 減速比 1/15 24: 減速比 1/24	360: 360度 (多回転)	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		

※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) 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
 (2) 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。
 ※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
 (3) 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用下さい。

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)	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RTC10L-①-60-15-360-T2-②-③	60	1/15	1.7	0.033	360 (※)
RCS2-RTC10L-①-60-24-360-T2-②-③		1/24	2.8	0.054	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

減速比と最高速度 (単位は 度/s)

減速比	ストローク	360 (度)
1/15		1200
1/24		750

①エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	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
RTC10L	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	→巻末 P51	-
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
バックラッシュ	±0.05度以下
許容スラスト荷重	600N
許容負荷モーメント	10N·m
ブレーキ保持トルク	0.45N·m
質量	3.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

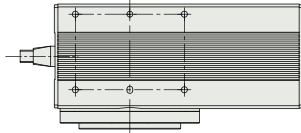
寸法図

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

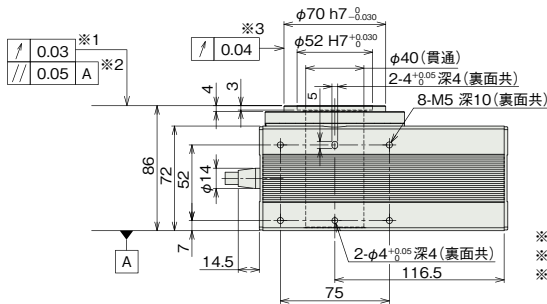
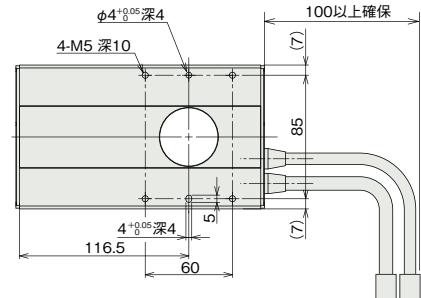
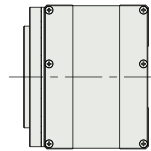
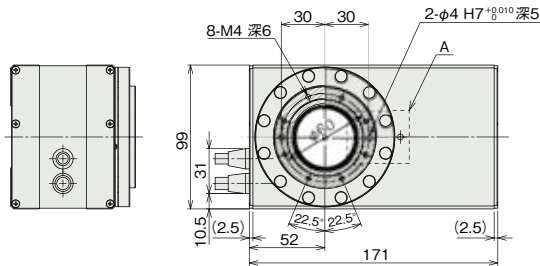


特注対応のご案内 巻末P.15

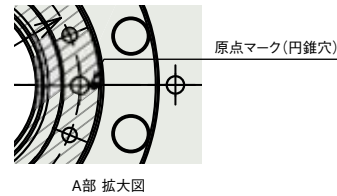
(側面取付穴の寸法は左右対称です)



ご注意
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ
※2 テーブル平行度
※3 テーブル外径振れ



ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも上記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		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/R/S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	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	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-2-④	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(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-RTC12L

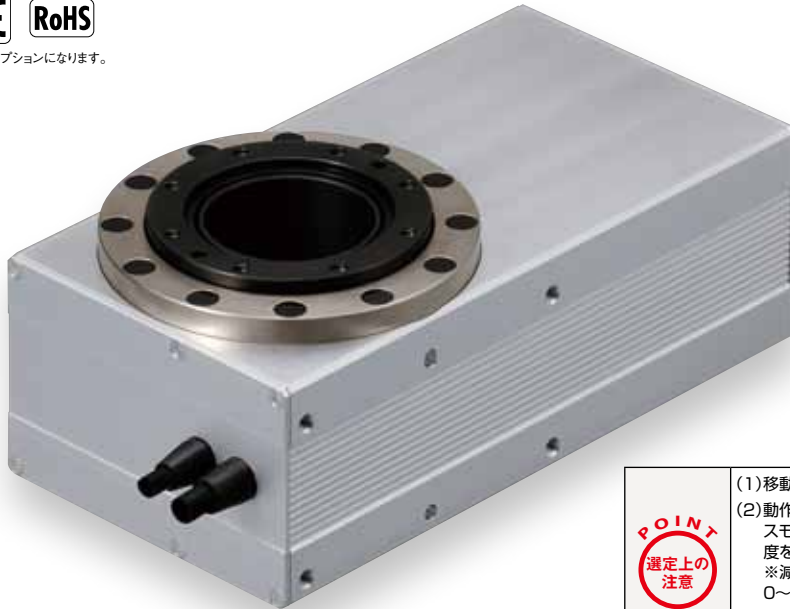
ロボシリンダ 中空ロータリー 大型タイプ 本体幅123mm 200Vサーボモータ

■型式項目	RCS2 - RTC12L -	□	-	150	-	□	-	360	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
	RTC12L : 大型タイプ	I: インクリメンタル 仕様 A: アブソリュート 仕様	150: サーボモータ 150W	18: 減速比 1/18 30: 減速比 1/30	360: 360度 (多回転)	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						

※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) 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- (2) 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。
※減速比が1/30の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~6140.99度となりますのでご注意ください。
- (3) 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用下さい。

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)	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RTC12L-①-150-18-360-T2-②-③	150	1/18	5.2	0.1	360 (※)
RCS2-RTC12L-①-150-30-360-T2-②-③		1/30	8.6	0.17	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

減速比と最高速度 (単位は度/s)

減速比	ストローク	
	360 (度)	360 (度)
1/18	800	800
1/30	600	600

①エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	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
RTC12L	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	→巻末 P51	-
逆回転仕様	NM	→巻末 P52	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
バックラッシュ	±0.05度以下
許容スラスト荷重	800N
許容負荷モーメント	25N·m
ブレーキ保持トルク	1.0N·m
質量	6.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

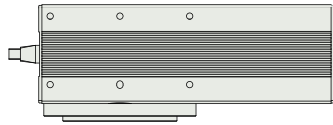
寸法図

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

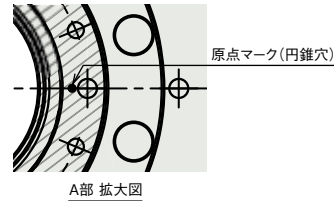
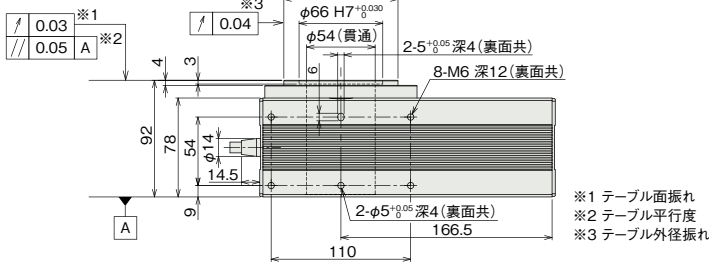
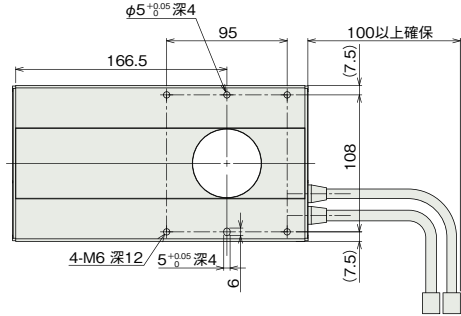
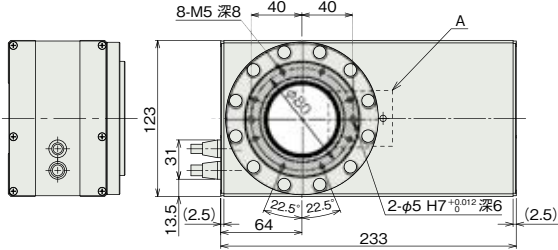


特注対応のご案内 巻末P.15

(側面取付穴の寸法は左右対称です)



ご注意
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも上記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-CA-150①-NP-2-②	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	最大 408VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ 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-1-150①-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-1-150①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-③-1-150④-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(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
- 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-RT6

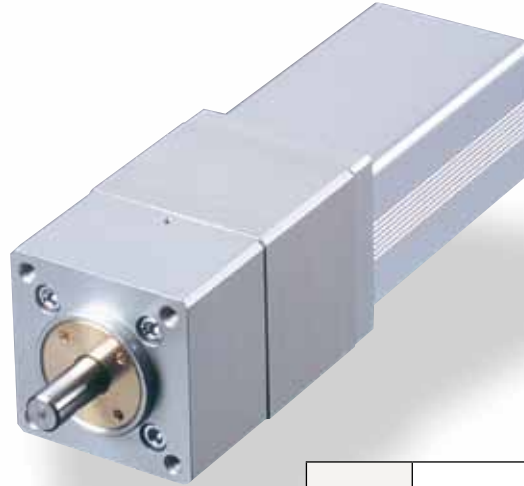
ロボシリンダ ロータリー モータストレートタイプ 本体幅 64mm 200V サーボモータ

■型式項目	RCS2	RT6	I	60	18	300			L
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	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	18:1/18	300:300度	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

※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) スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
- (2) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	減速比	定格トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RT6-I-60-18-300-①-②-③-L	60	1/18	2.4	2.5×10 ⁻² 以下	300

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

ストロークと最高速度

減速比	揺動角度	300 (度)
	1/18	500

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	標準価格
300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末 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
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
リミットスイッチ (標準装備)	L	→巻末 P51	—

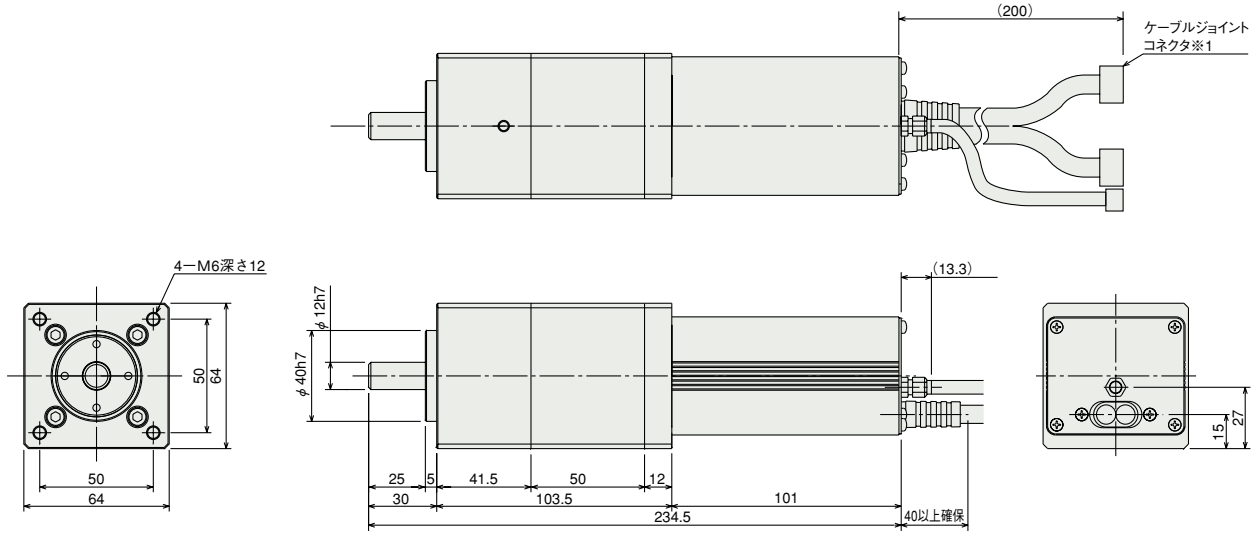
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボール減速器
繰り返し位置決め精度	±0.02 度
ロストモーション	0.1 度以下
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	6.8N・m 以下
スラスト荷重	100N 以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

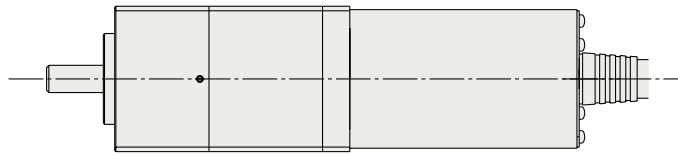
寸法図

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

特注対応のご案内  巻末P.15







※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチ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。



質量 (kg) 1.9

①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-60I-NP-2-①	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S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-1-60-⑩-0-①	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-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-⑩-1-60I-N1-EEE-2-⑩	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。
 ※⑩はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。 ※⑩は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)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