

RCP6(S)-RA4C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

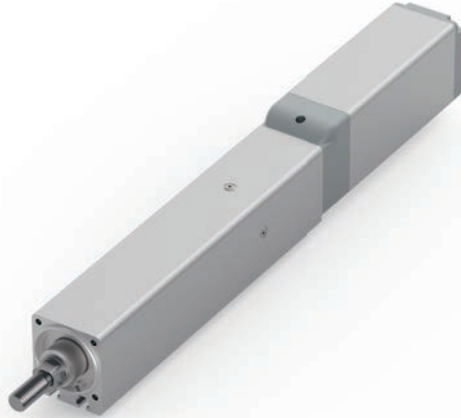
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモーターアプン	35P:パルスモーター 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 200:200mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



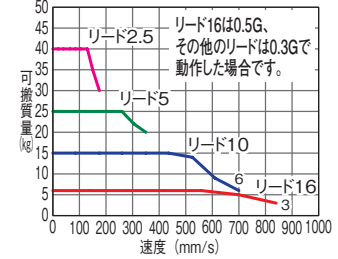
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



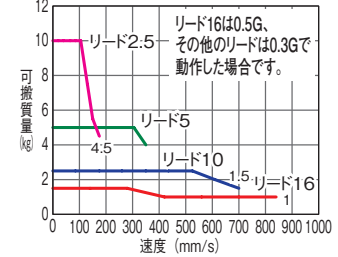
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6-速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RA4C 水平



RCP6(S)-RA4C 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	6	1.5	50~200 (50mm毎)
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	2.5	
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~200 (50mm毎)
16	高出力有効	840
10	高出力有効	700
5	高出力有効	350
2.5	高出力有効	175

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	150	-	-
100	-	-	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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→ B-271	-

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

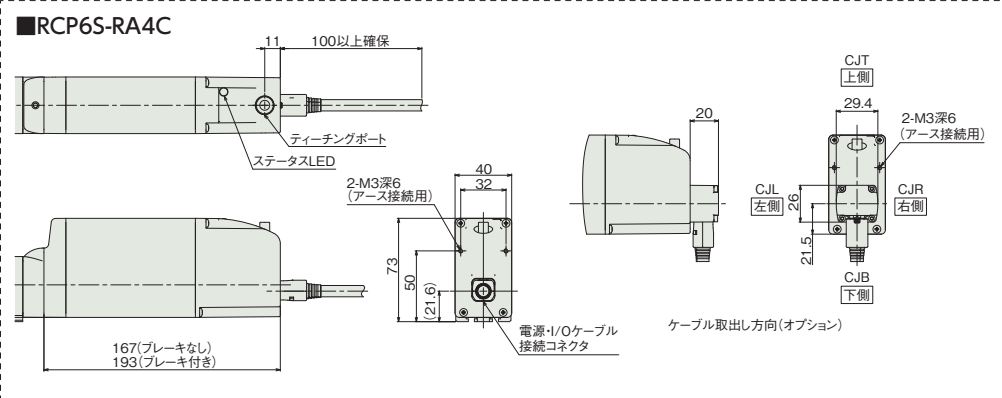
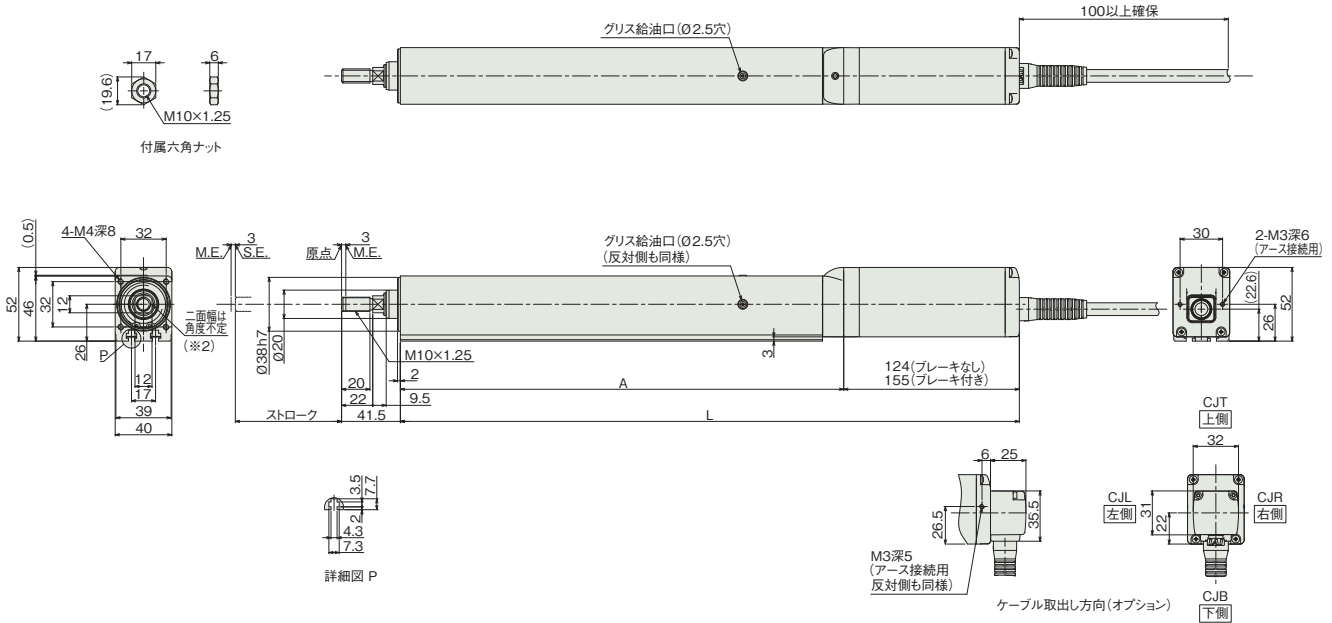
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 3次元 CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	
L	RCP6	287	337	387	437
	RCP6S	330	380	430	480
	ブレーキ無	287	337	387	437
	ブレーキ有	318	368	418	468
A	RCP6	163	213	263	313
	RCP6S	216	266	316	366
	ブレーキ無	163	213	263	313
	ブレーキ有	194	244	294	344
質量 (kg)	RCP6	1.4	1.6	1.7	1.9
	RCP6S	1.5	1.7	1.9	2.1
	ブレーキ無	1.4	1.6	1.7	1.9
	ブレーキ有	1.6	1.8	1.9	2.1

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT CC-Link EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RA6C

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータアプソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



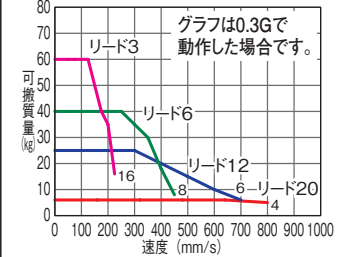
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



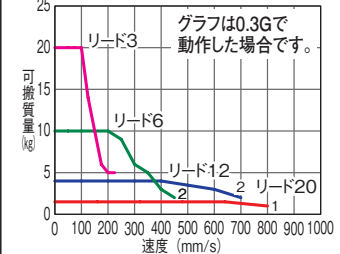
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-RA6C 水平



RCP6(S)-RA6C 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク(mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300(50mm毎)
20	高出力有効	800
12	高出力有効	700
6	高出力有効	450
3	高出力有効	225

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ 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-109ページをご参照ください。

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		①ストローク(mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→B-254	-
フランジ金具	FL	→B-256	-
フット金具	FT	→B-261	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→B-269	-
原点逆仕様	NM	→B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→B-271	-

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

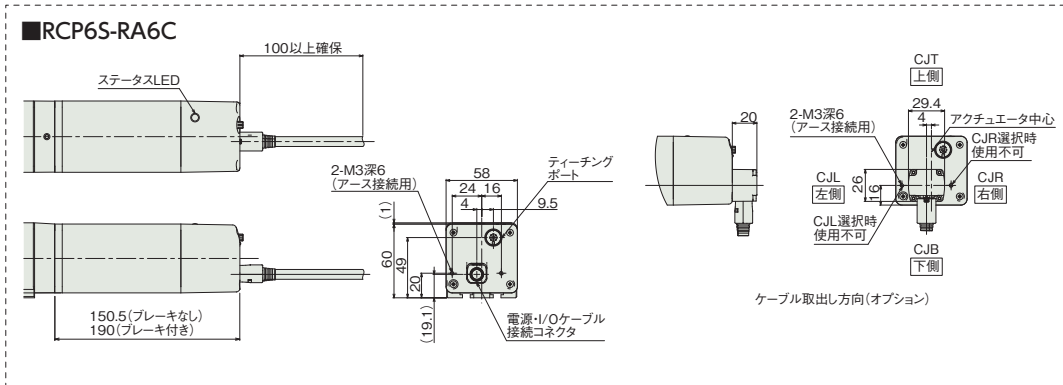
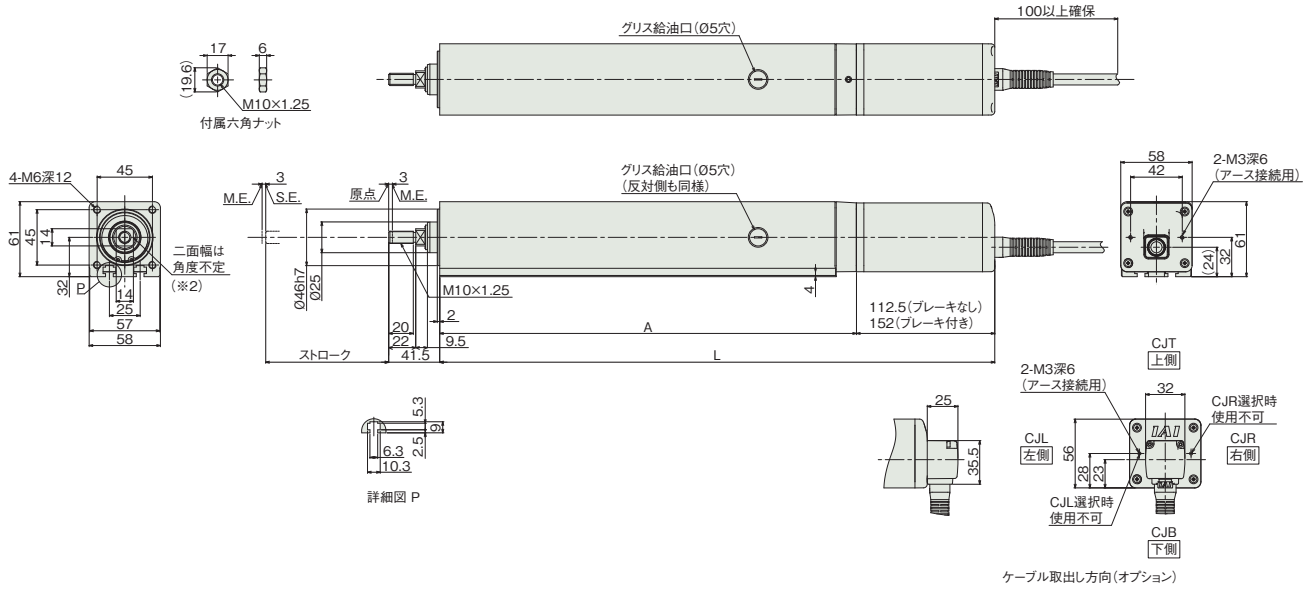
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 3次元 CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク	50	100	150	200	250	300			
		RCP6	プレーキ無 301.5	プレーキ有 341	プレーキ無 351.5	プレーキ有 391	プレーキ無 401.5	プレーキ有 441	プレーキ無 491	プレーキ有 541
RCP6S	プレーキ無 339.5	プレーキ有 379	プレーキ無 389.5	プレーキ有 429	プレーキ無 439.5	プレーキ有 479	プレーキ無 529	プレーキ有 579	プレーキ無 629	
A		189	239	289	339	389	439			
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無 2.5	プレーキ有 2.7	プレーキ無 2.9	プレーキ有 3.1	プレーキ無 3.3	プレーキ有 3.5	プレーキ無 3.9	プレーキ有 4.3	プレーキ無 4.7
	RCP6S	プレーキ無 2.6	プレーキ有 2.9	プレーキ無 3.0	プレーキ有 3.2	プレーキ無 3.4	プレーキ有 3.6	プレーキ無 4.0	プレーキ有 4.4	プレーキ無 4.8

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	—	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RA7C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



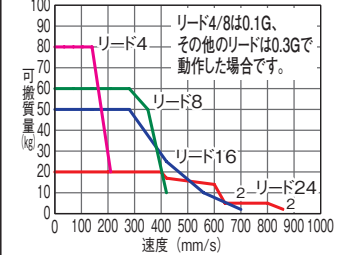
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



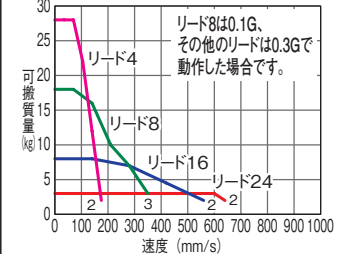
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RA7C 水平



RCP6(S)-RA7C 垂直



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)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50~300 (50mm毎)
24	高出力有効	860 <640>
16	高出力有効	700 <560>
8	高出力有効	420 <350>
4	高出力有効	210 <175>

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ 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-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

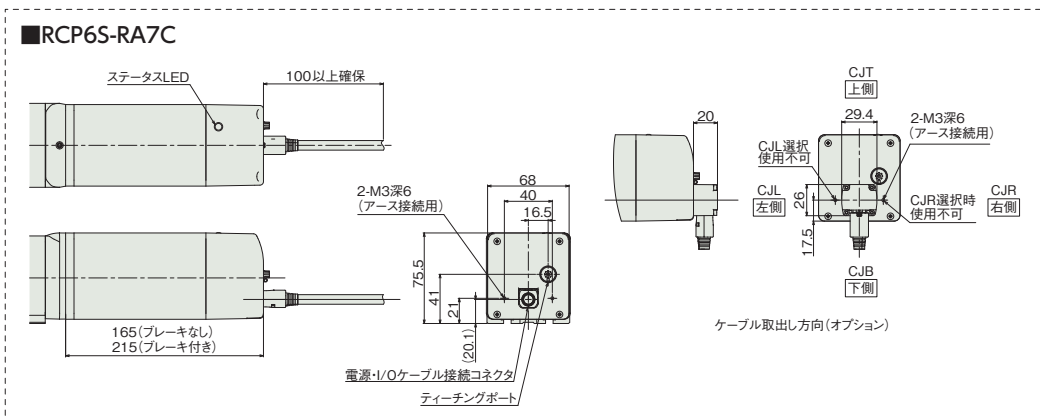
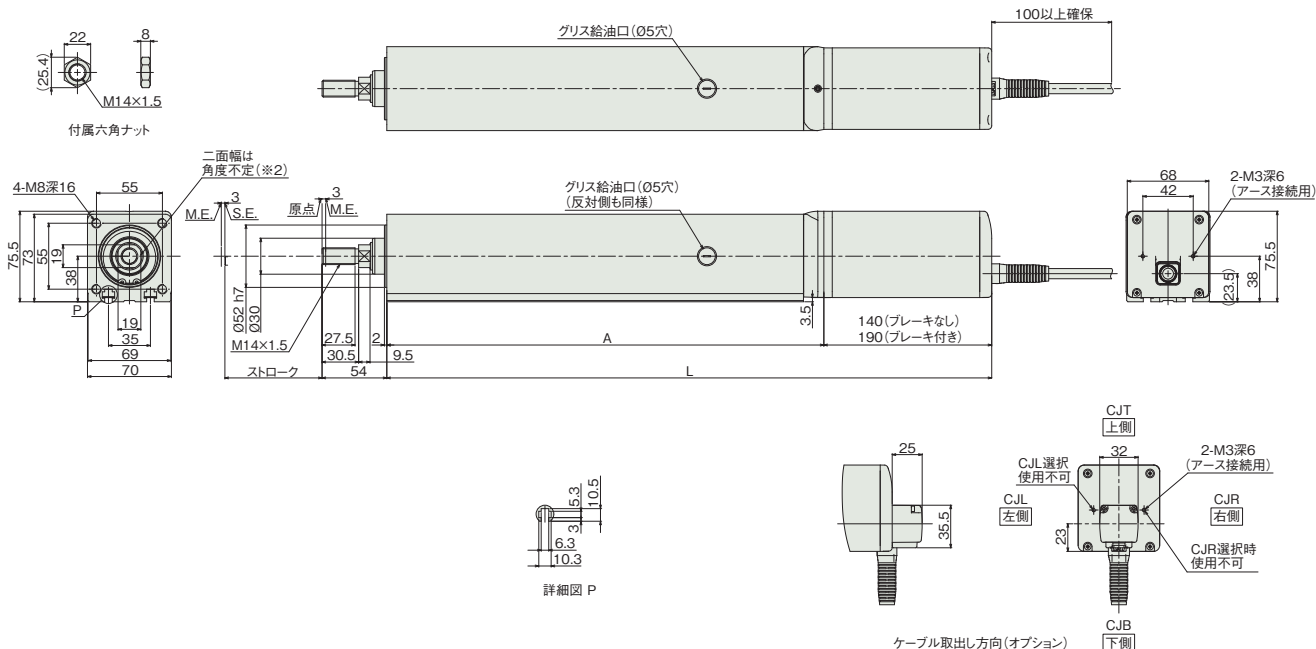
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 3次元 CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300
L	RCP6	プレーキ無	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
		プレーキ有	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5
	RCP6S	プレーキ無	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5
		プレーキ有	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5
A			214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無	4.5	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3
		プレーキ有	4.9	5.5	6.0	6.6	7.2	7.7
	RCP6S	プレーキ無	4.7	5.2	5.8	6.3	6.9	7.5
		プレーキ有	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3			この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RA8C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 85mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモーターアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

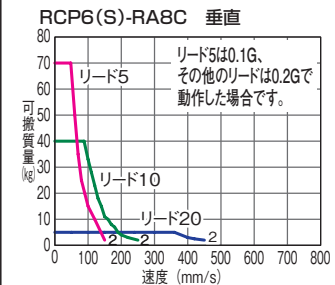
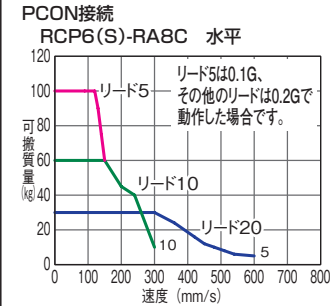


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (5) RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- (6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	600 <450>
10	300 <250>
5	150

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

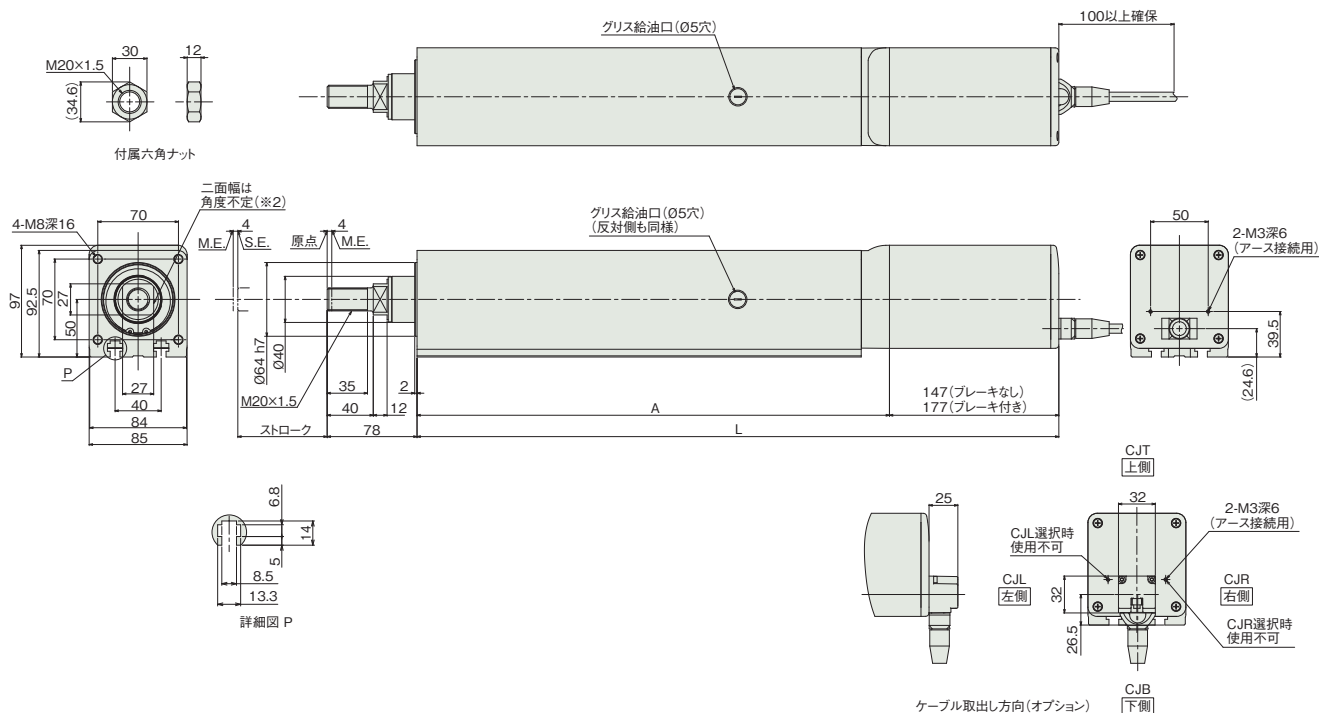
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

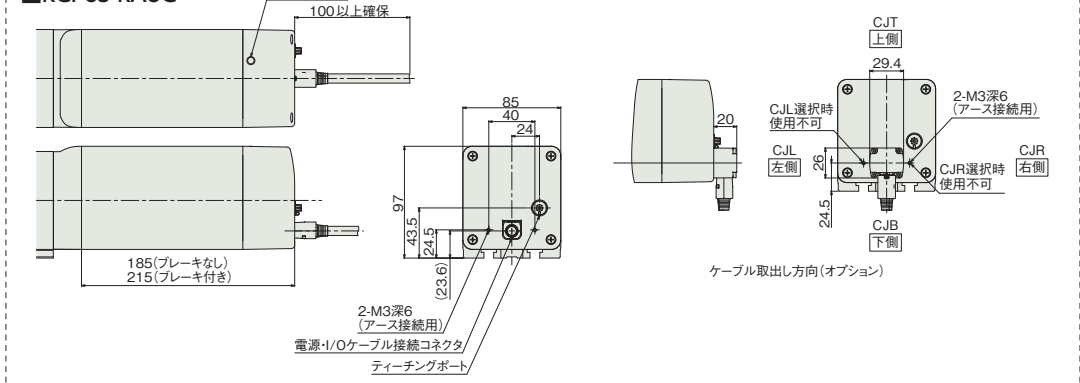
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA8C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	RCP6	プレーキ無	407	457	507	557	607	657
		プレーキ有	437	487	537	587	637	687
	RCP6S	プレーキ無	445	495	545	595	645	695
		プレーキ有	475	525	575	625	675	725
質量 (kg)	A	プレーキ無	260	310	360	410	460	510
		プレーキ有	7.8	8.6	9.5	10.3	11.1	11.9
	RCP6	プレーキ無	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5
		プレーキ有	8.1	9.0	9.8	10.6	11.4	12.3
RCP6S	プレーキ無	8.7	9.5	10.4	11.2	12.0	12.8	
	プレーキ有	8.7	9.5	10.4	11.2	12.0	12.8	

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				
ネットワーク ※選択									
DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATRONIK EtherCAT 									

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RA4R

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

型式項目

□ — **RA4R** — **WA** — **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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置	WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモータ	16:16mm	50:50mm	[RCP6]	N:無し	下記オプション価格表参照	
RCP6S:コントローラ内蔵		35P:パルスモータ	10:10mm	?	[P3:PCON MCON MSEL [RCP6S]	P:1m S:3m M:5m		
		35□サイズ	5:5mm	200:200mm (50mm毎)	[RCP6S]	X□□:長さ指定		
			2.5:2.5mm		SE:SIOタイプ	R□□:ロボットケーブル		※モータ折返し方向は、ML/MR/MTいずれかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

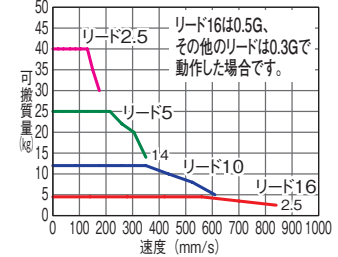
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



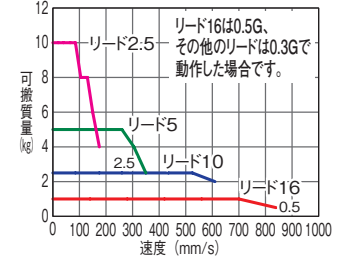
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL 接続 RCP6(S)-RA4R 水平



RCP6(S)-RA4R 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	5	1	50~200 (50mm毎)
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	2.5	
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	25	5	
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~200 (50mm毎)
16	高出力有効	840
10	高出力有効	610
5	高出力有効	350
2.5	高出力有効	175

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	150	-	-
100	-	-	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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
モータ上折返し仕様	MT	→ B-267	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→ B-271	-

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

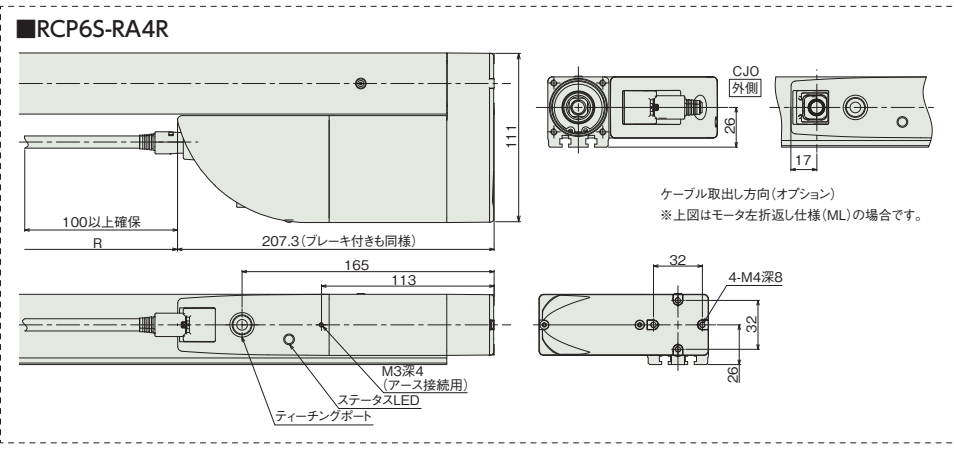
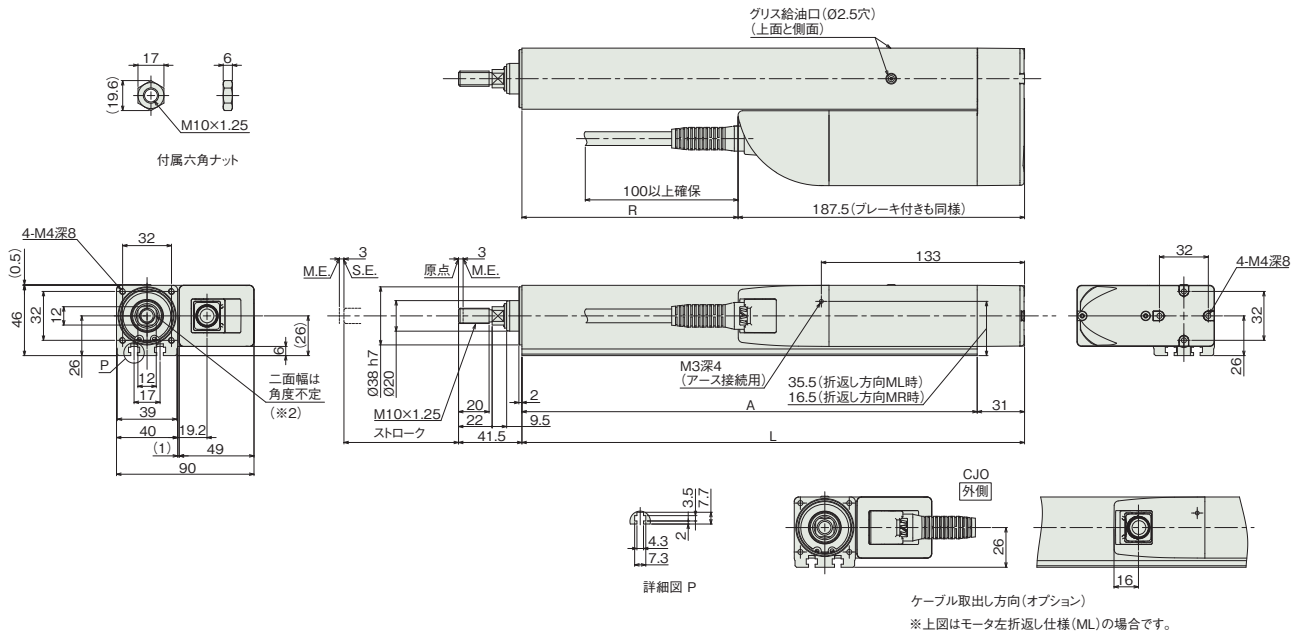
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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 3次元 CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



注記
※ 図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200		
L	179	229	279	329		
A	148	198	248	298		
R	RCP6	-8.5	41.5	91.5	141.5	
	RCP6S	-28.3	21.7	71.7	121.7	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.5	1.7	1.9	2.1
		ブレーキ有	1.6	1.8	2	2.2
	RCP6S	ブレーキ無	1.6	1.8	2	2.2
		ブレーキ有	1.7	1.9	2.1	2.3

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●		30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RA6R

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

型式項目

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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MR/MTいずれ かの記号を必ずご記 入ください。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

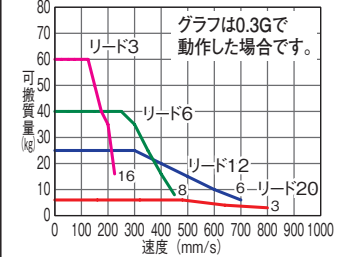
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



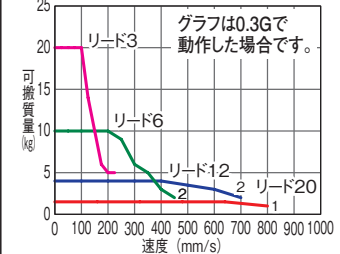
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-RA6R 水平



RCP6(S)-RA6R 垂直



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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mm毎)
20	高出力有効	800
12	高出力有効	700
6	高出力有効	450
3	高出力有効	225

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
モータ上折返し仕様	MT	→ B-267	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→ B-271	-

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
ロッド先端最大変位角 (※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

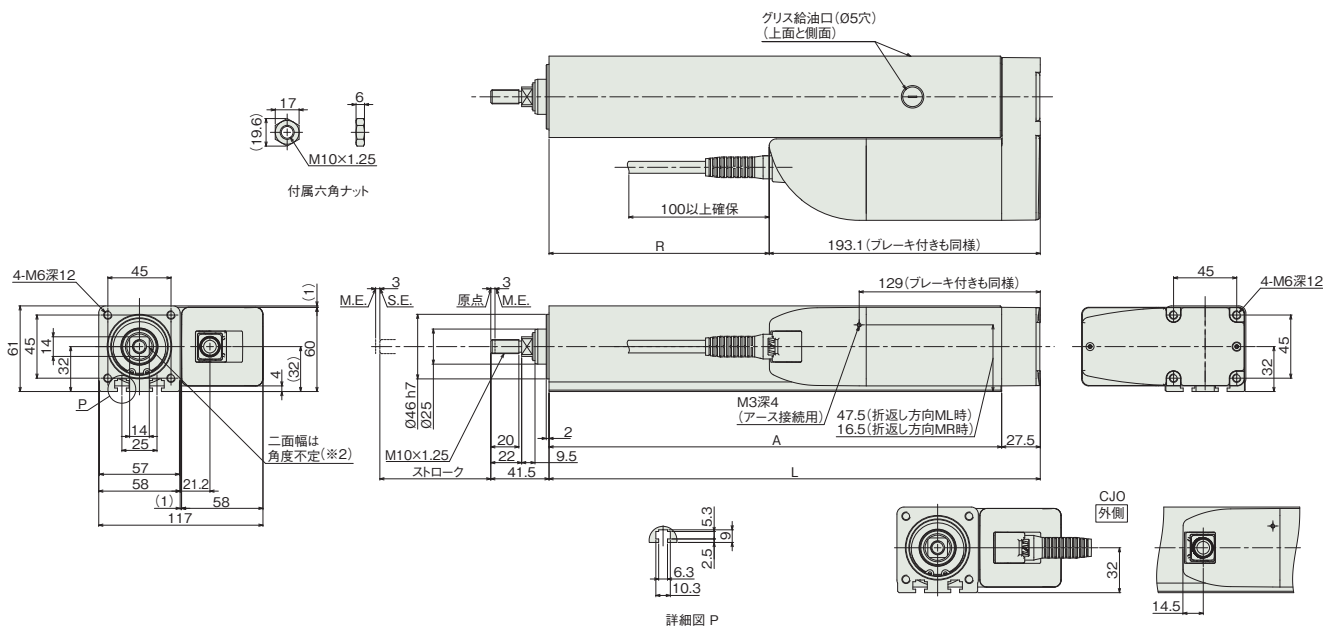
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

寸法図

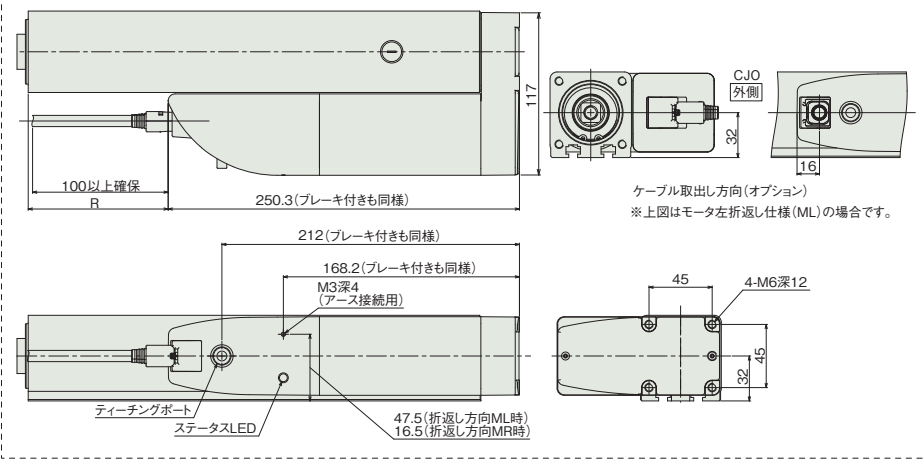
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA6R



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

注記
※ 図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	200	250	300	350	400	450	
A	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5	
R	RCP6	6.9	56.9	106.9	156.9	206.9	256.9
	RCP6S	-50.3	-0.3	49.7	99.7	149.7	199.7
質量(kg)	RCP6	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
	RCP6S	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
		3.0	3.4	3.8	4.2	4.6	5.0

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RA7R

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

型式項目

□ — **RA7R** — **WA** — **56P** — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置		WA:バッテリーレスアプ	56P:パルスモータ	24:24mm	50:50mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MR/MTいずれかの記号を必ずご記入ください。
RCP6S:コントローラ内蔵			56□サイズ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6S] SE:SIOタイプ	X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

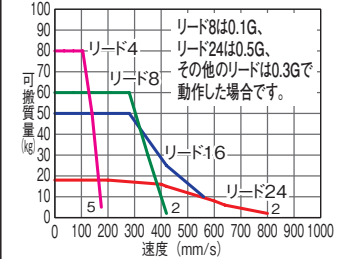
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



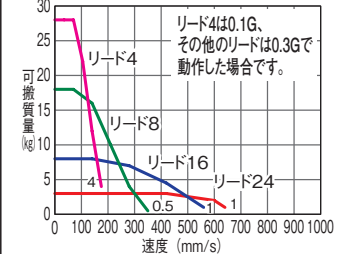
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RA7R 水平



RCP6(S)-RA7R 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50~300 (50mm毎)
24	高出力有効	800 <640>
16	高出力有効	560
8	高出力有効	420 <350>
4	高出力有効	175

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
モータ上折返し仕様	MT	→ B-267	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
ロッド先端最大変位角 (※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

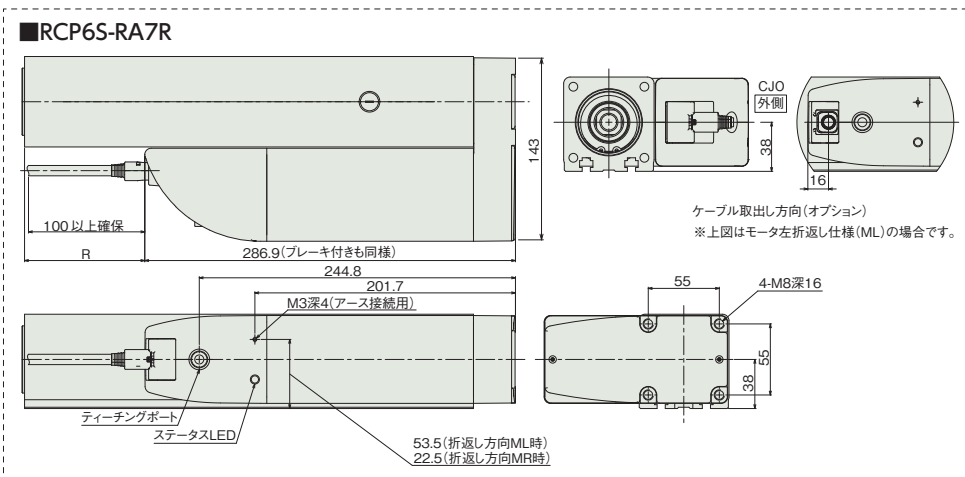
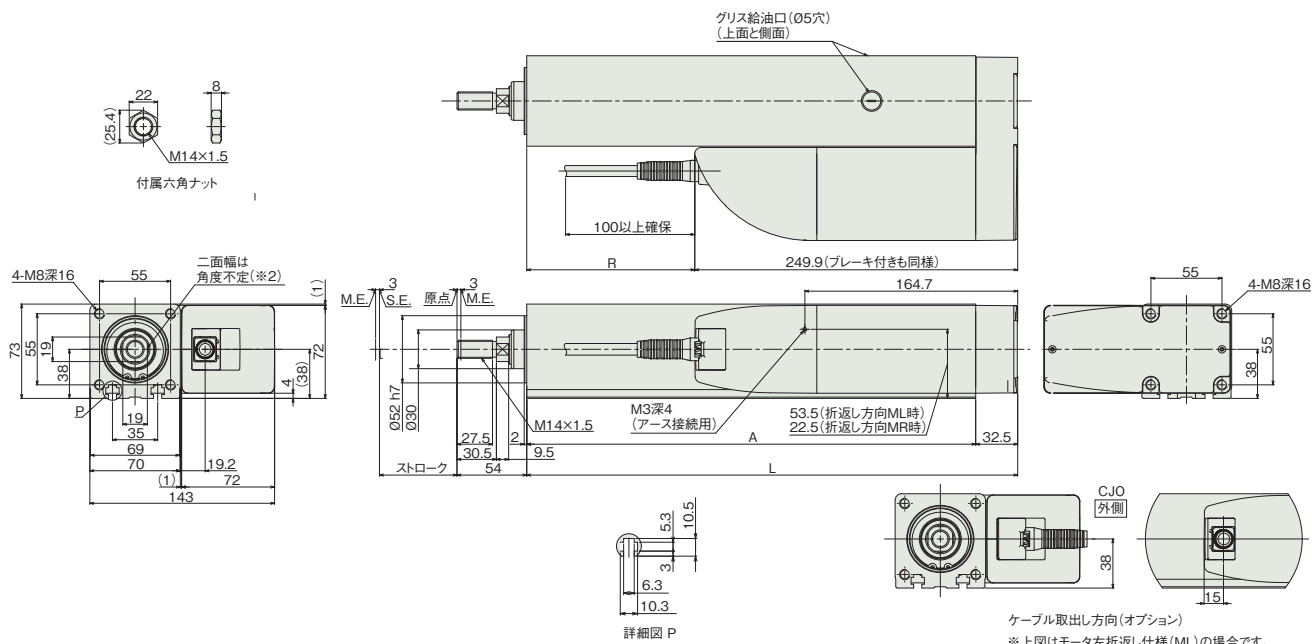
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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 3次元 CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



注記
※ 図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	230	280	330	380	430	480		
A	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5		
R	RCP6	-19.9	30.1	80.1	130.1	180.1	230.1	
	RCP6S	-56.9	-6.9	43.1	93.1	143.1	193.1	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1
		ブレーキ有	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6	8.2
	RCP6S	ブレーキ無	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6	8.1
		ブレーキ有	5.3	5.9	6.5	7.1	7.7	8.2

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

RCP6(S)-RA8R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 85mm
24Vパルスモーター

型式項目 - **RA8R** - **WA** - **60P** - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ/I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション
 RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリーレス 60P:パルスモーター 20:20mm 50:50mm [RCP6] N:無し 下記オプション
 RCP6S:コントローラ内蔵 アプン 60□サイズ 10:10mm ? 300:300mm P:1m 価格表参照
 [RCP6] S:3m ※モータ折返し方向は、
 [RCP6S] M:5m ML/MR/MTいずれ
 X□□:長さ指定 かの記号を必ずご記
 SE: SIOタイプ R□□:ロボットケーブル 入ください。

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS
水平 垂直
横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



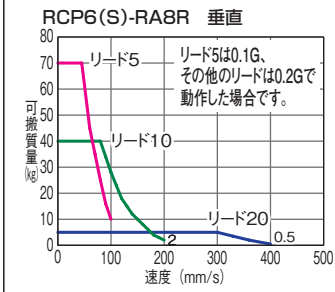
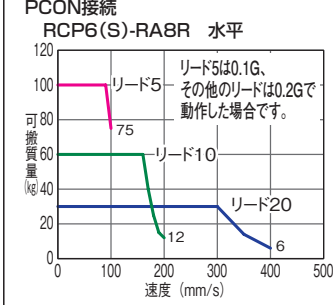
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合は、ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (5) RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
- (6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)	
		水平(kg)	垂直(kg)		リード (mm)	50~300 (50mm毎)
RCP6 (S)-RA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	50~300 (50mm毎)	20	400
RCP6 (S)-RA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40		10	200
RCP6 (S)-RA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70		5	100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
モータ上折返し仕様	MT	→ B-267	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー	NTB	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角 (※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

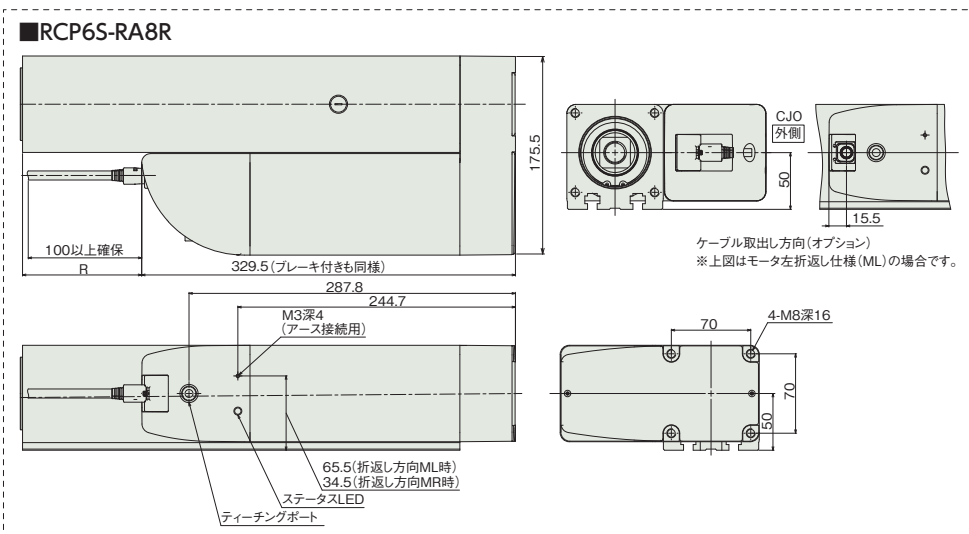
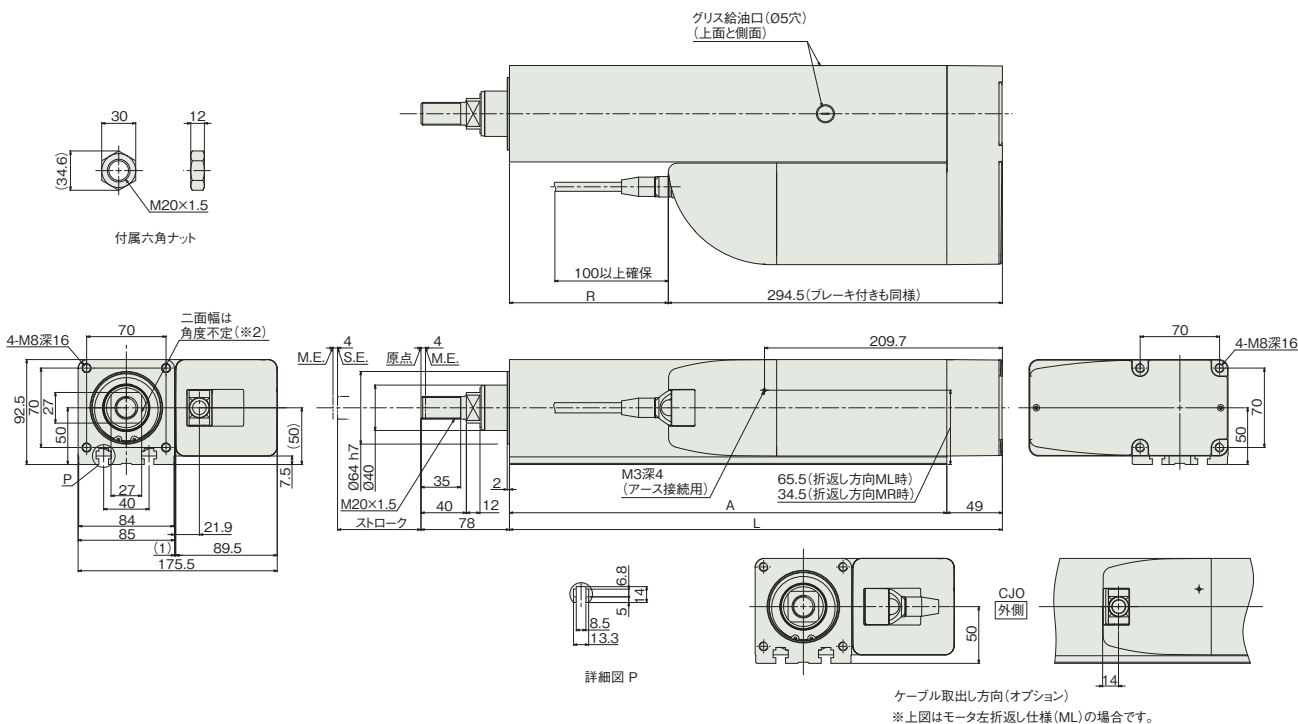
(※1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



注記
※ 図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	
A	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	
R	RCP6	-10	40	90	140	190	
	RCP6S	-45	5	55	105	155	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	9.0	9.9	10.8	11.7	12.6
		ブレーキ有	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8
	RCP6S	ブレーキ無	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8
		ブレーキ有	9.4	10.3	11.2	12.1	13.0

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク	※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RRA4C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	RRA4C	エンコーダ種類	WA	モーター種類	35P	リード	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	ストローク	60:60mm ? 410:410mm (50mm毎)	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	ケーブル長	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	オプション	下記オプション 価格表参照
------	-------	---------	----	--------	-----	-----	---	-------	-----------------------------------	---------------------	---	-------	--	-------	------------------

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



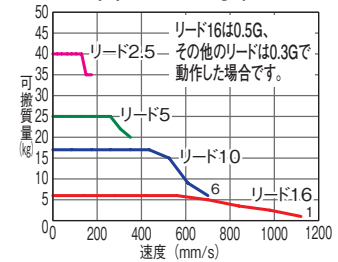
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



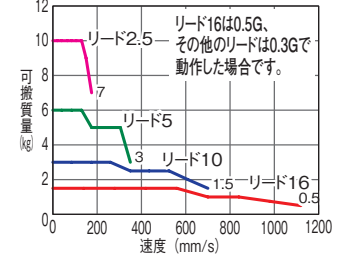
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RRA4C 水平



RCP6(S)-RRA4C 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	60~410 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	18	3	
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	6	
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	1120	1080
10	高出力有効	700	685
5	高出力有効	350	340
2.5	高出力有効	175	170

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
60	-	-	260	-	-
110	-	-	310	-	-
160	-	-	360	-	-
210	-	-	410	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ B-266	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

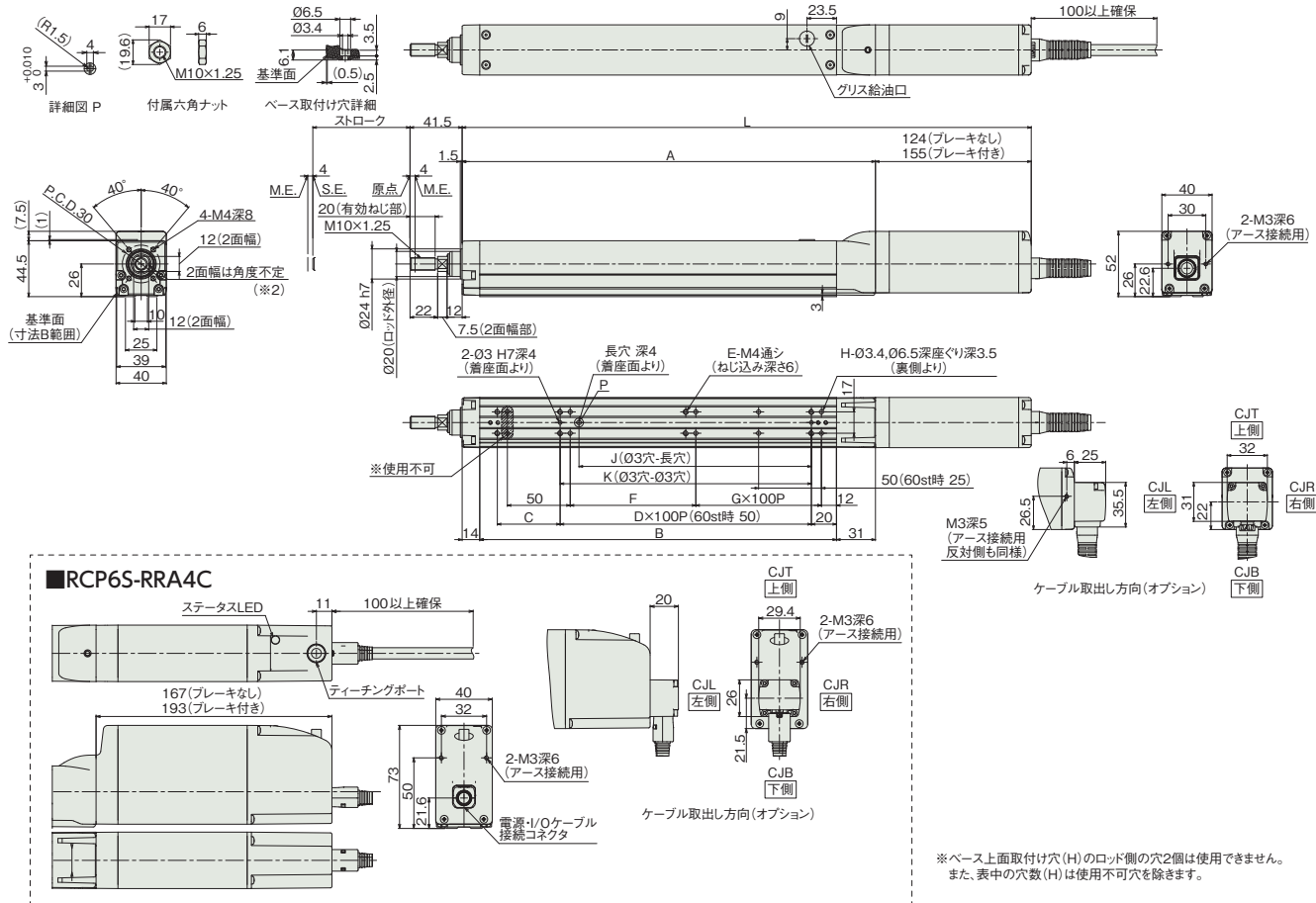
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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



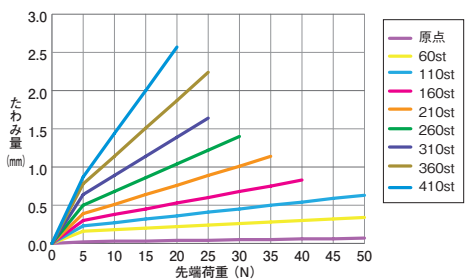
- *1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- *2 二面幅の向きは製品により異なります。
- *3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部が外力がかからないようにしてください。



■ストローク別寸法・質量

		60	110	160	210	260	310	360	410	
L	RCP6	ブレーキ無	303	353	403	453	503	553	603	653
		ブレーキ有	334	384	434	484	534	584	634	684
	RCP6S	ブレーキ無	346	396	446	496	546	596	646	696
		ブレーキ有	372	422	472	522	572	622	672	722
A		179	229	279	329	379	429	479	529	
B		134	184	234	284	334	384	434	484	
C		50	50	100	50	100	50	100	50	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	
E		6	6	6	8	8	10	10	12	
F		50	100	50	100	50	100	50	100	
G		0	0	1	1	2	2	3	3	
H		6	6	8	8	10	10	12	12	
J		35	85	85	185	185	285	285	385	
K		50	100	100	200	200	300	300	400	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		63.4	50.7	42.1	36	31.3	27.6	24.6	22.2	
ロッド先端動的 オフセット0mm 許容負荷質量 (kg) オフセット100mm		1.8	1.6	1.4	1.2	1.0	0.9	0.8	0.7	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
		ブレーキ有	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

■RCP6(S)-RRA4C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RRA6C

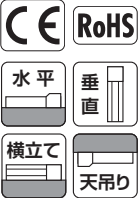
バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	RRA6C	タイプ	WA	エンコーダ種類	42P	リード	20	ストローク	65	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6]	ケーブル長	N:無し	オプション
接続	PCON	モーター種類	パルスモーター	モーターサイズ	42	ストローク	12	ストローク	65	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[P3]	ケーブル長	P:1m	下記オプション
接続	MCON	モーター種類	パルスモーター	モーターサイズ	42	ストローク	6	ストローク	415	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[MSEL]	ケーブル長	S:3m	価格表参照
接続	SE	モーター種類	パルスモーター	モーターサイズ	42	ストローク	3	ストローク	50	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6S]	ケーブル長	M:5m	
接続	SE	モーター種類	パルスモーター	モーターサイズ	42	ストローク	3	ストローク	50	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6S]	ケーブル長	X□□:長さ指定	
接続	SE	モーター種類	パルスモーター	モーターサイズ	42	ストローク	3	ストローク	50	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6S]	ケーブル長	R□□:ロボットケーブル	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



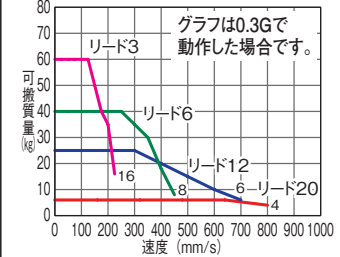
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



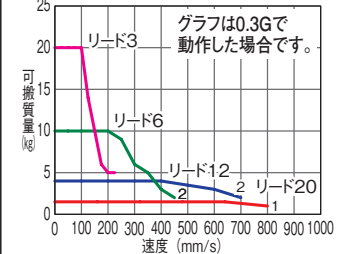
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RRA6C 水平



RCP6(S)-RRA6C 垂直



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	65~415 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	65~365 (50mm毎)		415 (mm)
		高出力有効	高出力有効	
20	高出力有効	800		
12	高出力有効	700		
6	高出力有効	450		
3	高出力有効	225	220	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
65	-	-	265	-	-
115	-	-	315	-	-
165	-	-	365	-	-
215	-	-	415	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ(離ねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ B-266	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

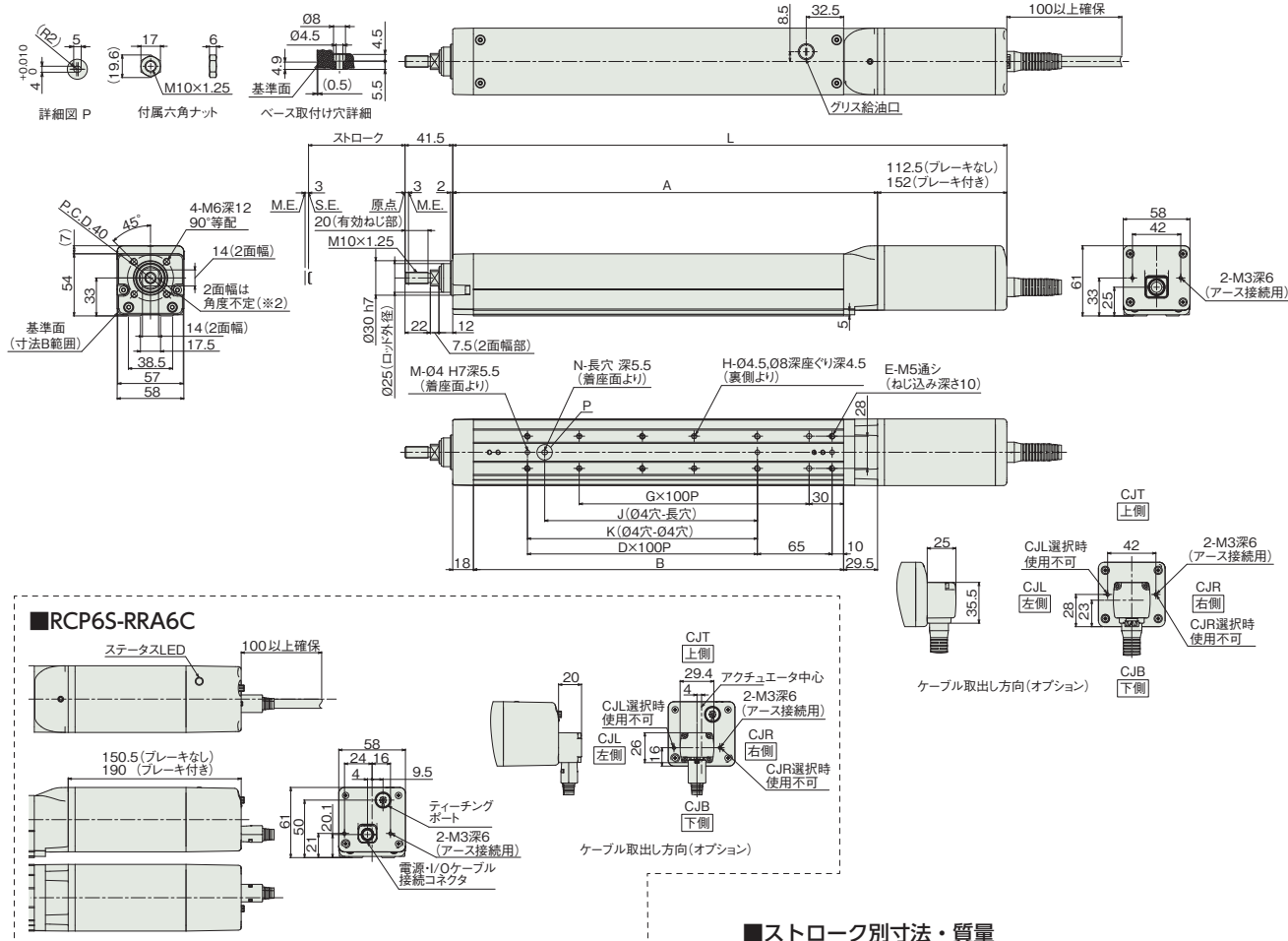
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

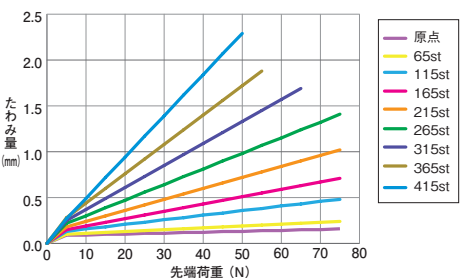


- *1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- *2 二面幅の向きは製品により異なります。
- *3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■RCP6(S)-RRA6C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415	
L	RCP6	ブレーキ無	332	382	432	482	532	582	632	682
		ブレーキ有	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	RCP6S	ブレーキ無	370	420	470	520	570	620	670	720
		ブレーキ有	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
A		219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	
B		172	222	272	322	372	422	472	522	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	
E		4	6	6	8	8	10	10	12	
G		1	1	2	2	3	3	4	4	
H		4	4	6	6	8	8	10	10	
J		0	85	85	185	185	285	285	385	
K		0	100	100	200	200	300	300	400	
M		2	3	3	3	3	3	3	3	
N		0	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3	
ロッド先端動的 オフセット0mm		5.9	4.7	3.9	3.3	2.8	2.5	2.2	2.0	
許容負荷質量 (kg) オフセット100mm		4.0	3.5	3.0	2.7	2.4	2.1	1.9	1.7	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	2.1	2.3	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7
		ブレーキ有	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9
	RCP6S	ブレーキ無	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
		ブレーキ有	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
								30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

RCP6(S)-RRA7C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

■型式項目

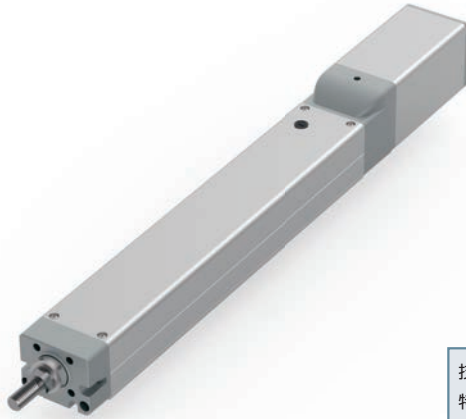
シリーズ	RCP6	タイプ	RRA7C	エンコーダ種類	WA	モーター種類	56P	リード	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	ストローク	70:70mm ?	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL	ケーブル長	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m	オプション	下記オプション 価格表参照
注	RCP6S:コントローラ内蔵			WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター 56□サイズ							[RCP6S] SE: SIOタイプ	X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル				

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



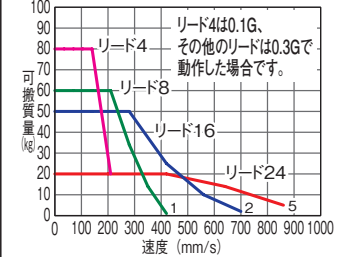
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



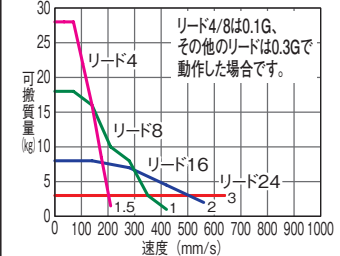
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RRA7C 水平



RCP6(S)-RRA7C 垂直



RCP6/ RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	70~520 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	860 <640>
16	高出力有効	700 <560>
8	高出力有効	420
4	高出力有効	210

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
70	-	-	320	-	-
120	-	-	370	-	-
170	-	-	420	-	-
220	-	-	470	-	-
270	-	-	520	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ B-266	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

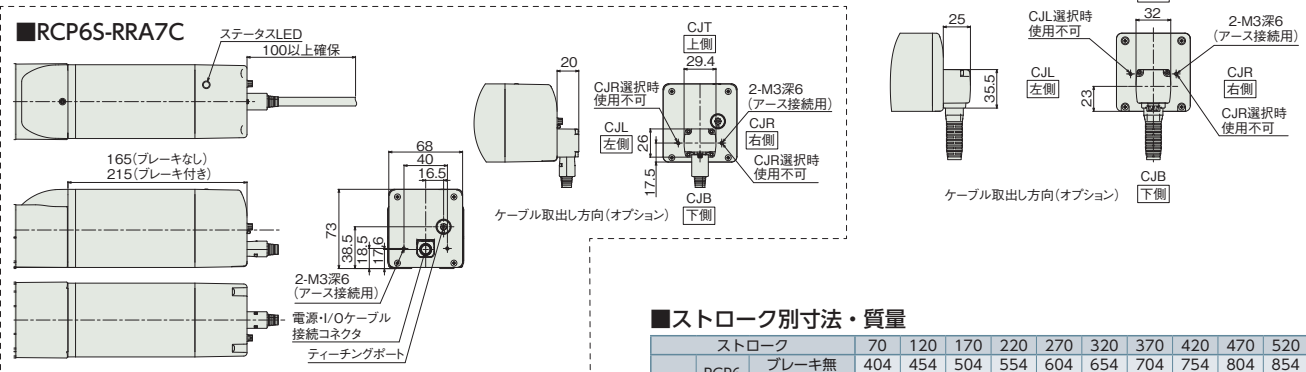
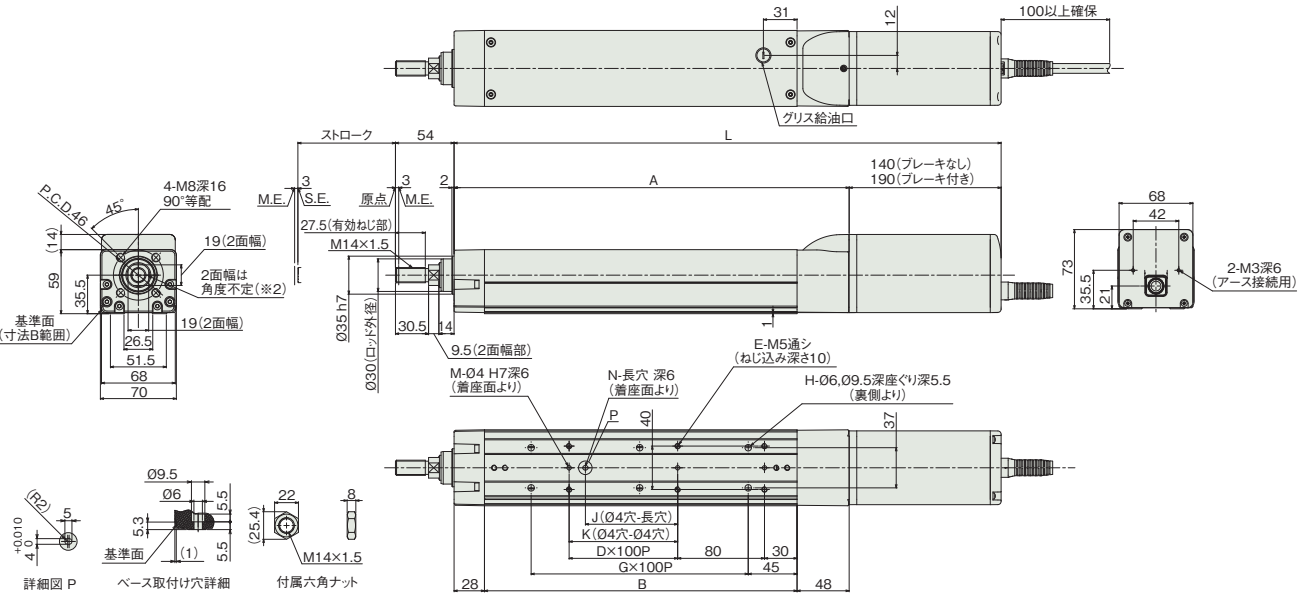
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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



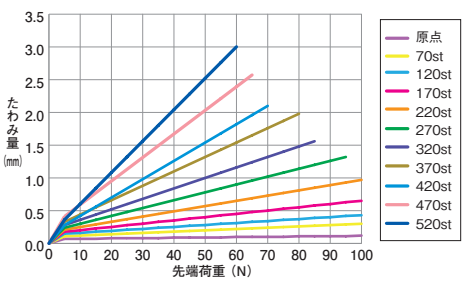
- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 二面幅の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	RCP6	404	454	504	554	604	654	704	754	804
	RCP6S	429	479	529	579	629	679	729	779	829
		479	529	579	629	679	729	779	829	879
A	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
ロッド先端動的許容荷重 (kg)	7.7	6.4	5.4	4.7	4.1	3.7	3.3	3.0	2.7	2.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
質量 (kg)	RCP6	4.0	4.3	4.6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2
	RCP6S	4.4	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7
		4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4
		4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	7.1

■RCP6(S)-RRA7C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RRA8C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 85mm
24Vパルスモーター

■型式項目

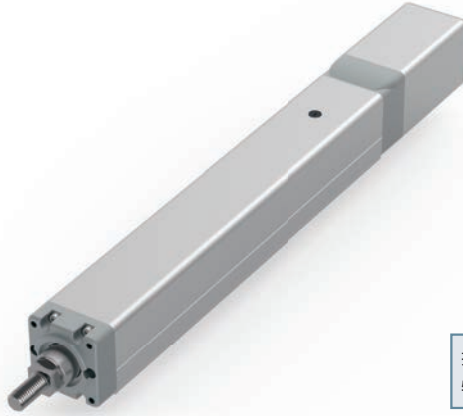
シリーズ	RCP6	タイプ	RRA8C	エンコーダ種類	WA	モーター種類	60P	リード	20	ストローク	60	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6]	ケーブル長	N	オプション
	RCP6S												[RCP6S]			
													[RCP6S]			

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

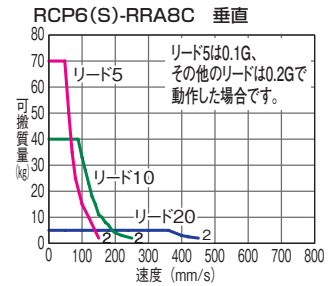
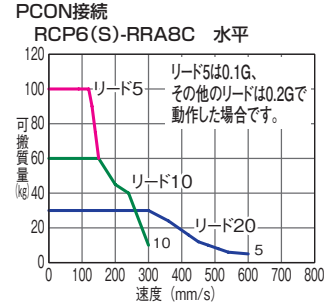


技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)	■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)												
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		50	100	150	200	250~350	400	450	500	550	600	650	700	
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	50~700 (50mm毎)	20	280	405	505<450>	585<450>	600<450>	520<450>	440	360	320	280	240	220
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40		10	280<250>		300<250>		260<250>	220	180	160	140	120	110	
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70		5			150		130	110	90	80	70	60	55	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

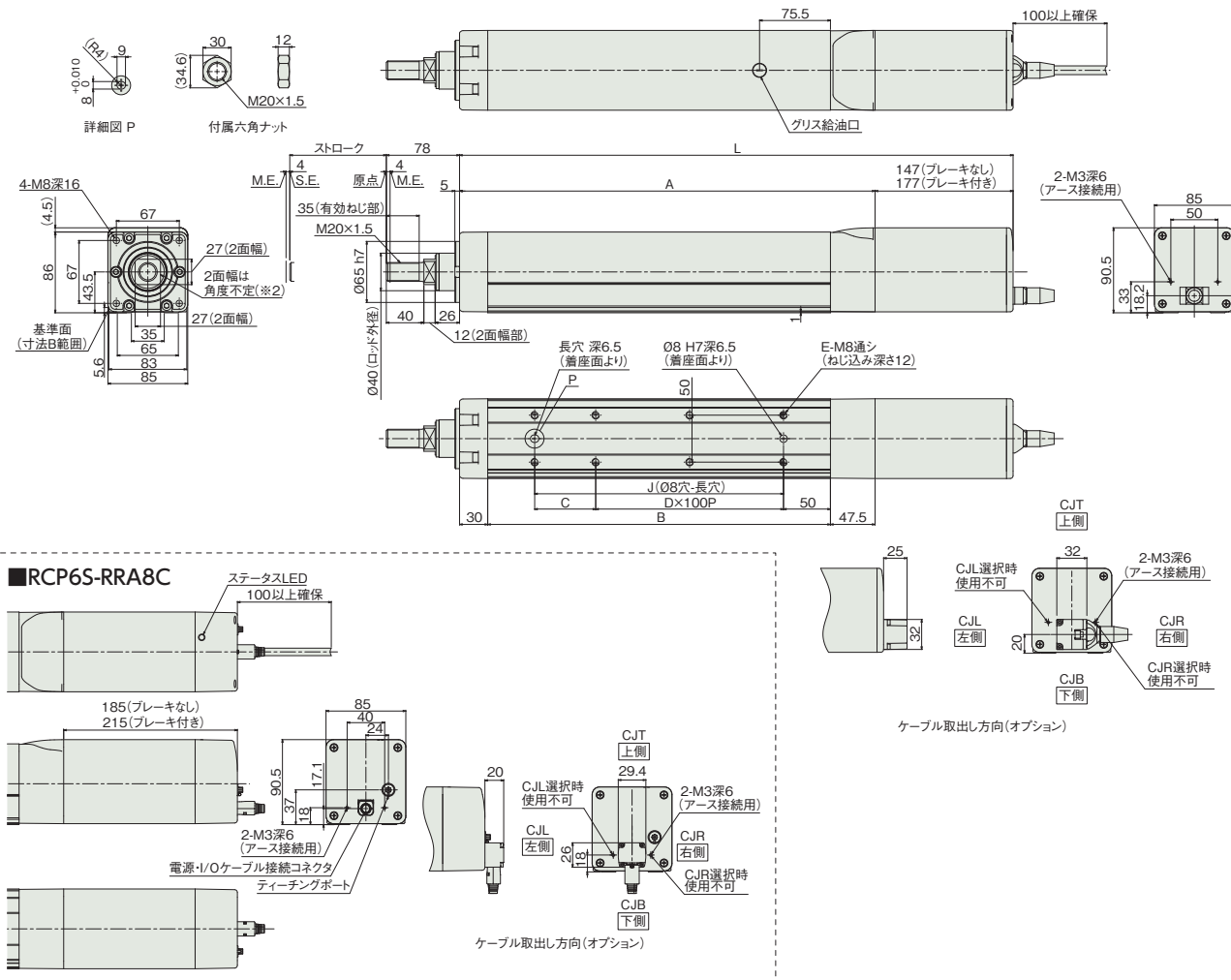
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

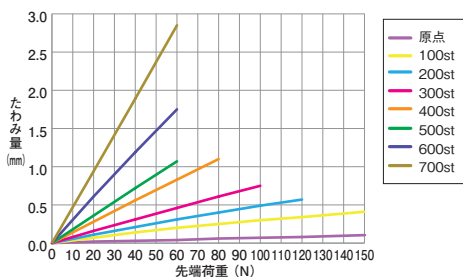
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 二面幅の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6(S)-RRA8C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	RCP6	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
	RCP6S	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	1019.5	1069.5	1119.5
ブレーキ有		477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5	1127.5
ブレーキ有		507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5
A		292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)		222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容荷重 (kg) オフセット0mm		9.5	7.8	6.6	5.7	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.6	2.4	2.2
許容荷重質量 (kg) オフセット100mm		7.4	6.3	5.5	4.9	4.4	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.6	2.4	2.2	2.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0
質量 (kg)	RCP6	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8
	ブレーキ有	7.2	7.7	8.2	8.6	9.1	9.6	10.1	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4
	RCP6S	7.0	7.4	7.9	8.4	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
	ブレーキ有	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク	※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RRA4R

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

型式項目	□	—	RRA4R	—	WA	—	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/ I/Oタイプ	—		ケーブル長	—		オプション
RCP6:コントローラ別置			WA:バッテリーレスアプン			35P:パルスモータ 35□サイズ			16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm			60:60mm ?			410:410mm (50mm毎)			[RCP6] P3: PCON MCON MSEL			N:無し P: 1m S: 3m M: 5m			下記オプション 価格表参照 ※ モータ折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

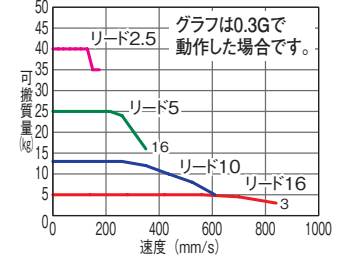
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



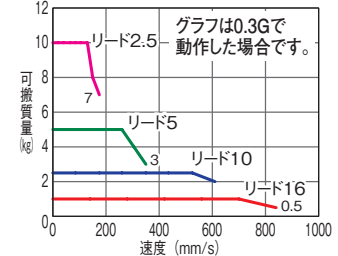
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-RRA4R 水平



RCP6(S)-RRA4R 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	5	1	60~410 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	13	2.5	
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度	
		60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	840	
10	高出力有効	610	
5	高出力有効	350	340
2.5	高出力有効	175	170

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		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
60	-	-	260	-	-
110	-	-	310	-	-
160	-	-	360	-	-
210	-	-	410	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
ナックルジョイント ※	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス ※	QR	→ B-272	-

※クレビス (QR) とナックルジョイント (NJ) は、セットでのご購入となります。組付はお客様にてご対応ください。

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)-RRA6R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

型式項目	□	—	RRA6R	—	WA	—	42P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		タイプ	エンコーダ種類		モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ		ケーブル長	オプション					
				WA:バッテリーレスアプン		42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	65:65mm ? 415:415mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ		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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。					

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

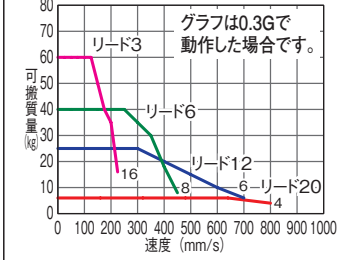
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

POINT 選定上の注意

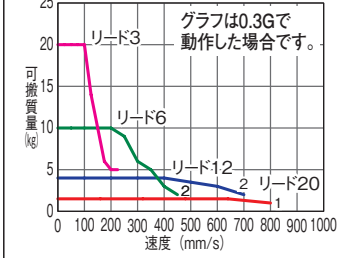
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RRA6R 水平



RCP6(S)-RRA6R 垂直



- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
			水平(kg)	垂直(kg)		リード (mm)	接続 コントローラ	65~365 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	65~415 (50mm毎)	20	高出力有効	800
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4		12	高出力有効	700
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10		6	高出力有効	450
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20		3	高出力有効	225 220

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
65	-	-	265	-	-
115	-	-	315	-	-
165	-	-	365	-	-
215	-	-	415	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
ナックルジョイント ※	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス ※	QR	→ B-272	-

※クレビス (QR) とナックルジョイント (NJ) は、セットでのご購入となります。組付はお客様にてご対応ください。

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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

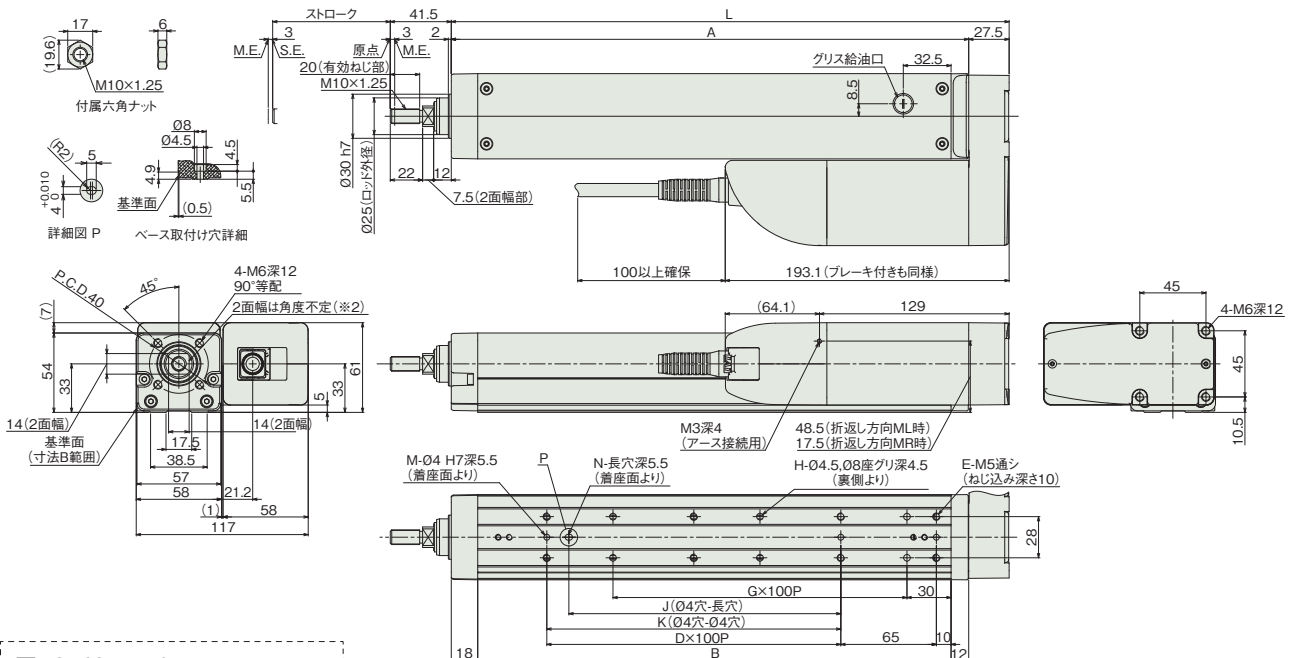
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

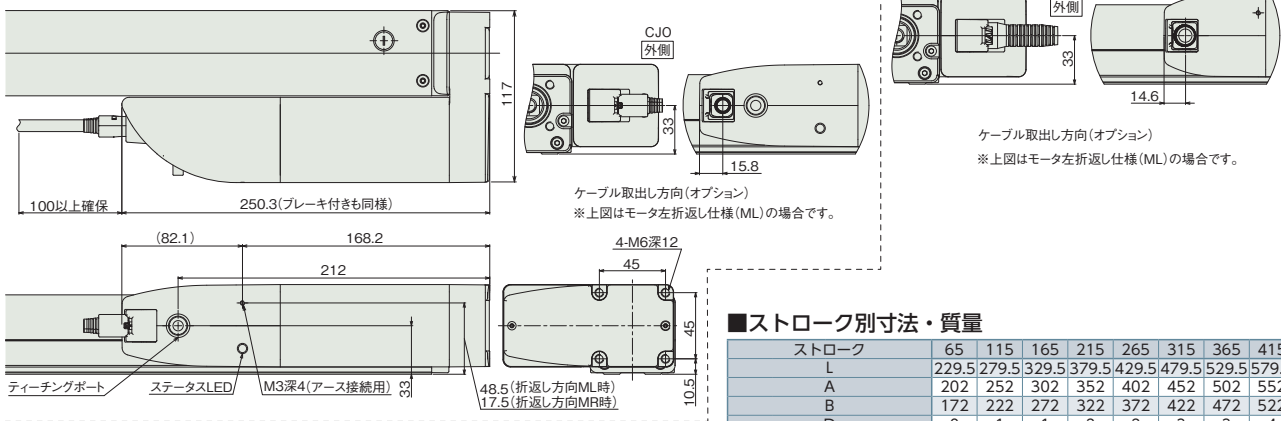
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- *1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- *2 二面幅の向きは製品により異なります。
- *3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



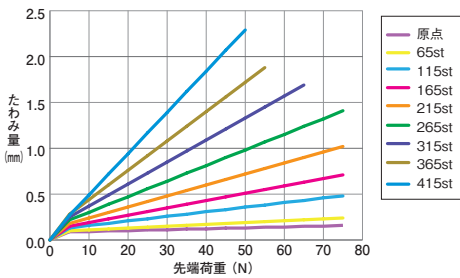
■RCP6S-RRR6R



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■RCP6(S)-RRR6R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415	
L	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	
A	202	252	302	352	402	452	502	552	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3	
ロッド先端動的 オフセット0mm	5.9	4.7	3.9	3.3	2.8	2.5	2.2	2.0	
許容負荷質量 (kg) オフセット100mm	4.0	3.5	3.0	2.7	2.4	2.1	1.9	1.7	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.5	3.8
		ブレーキ有	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
	RCP6S	ブレーキ無	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9
		ブレーキ有	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●		30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

RCP6(S)-RRA7R

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

型式項目	□	—	RRA7R	—	WA	—	56P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	
シリーズ	—		タイプ	—		エンコーダ種類	モータ種類	—		リード	ストローク	—		適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	—		オプション
RCP6:コントローラ別置			WA:バッテリーレスアプン			56P:パルスモータ	24:24mm			70:70mm			[RCP6]	N:無し			下記オプション 価格表参照	
RCP6S:コントローラ内蔵			56□サイズ			8:8mm	16:16mm			?			P3:PCON	P:1m			* モータ折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。	
<small>※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。</small>																		

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

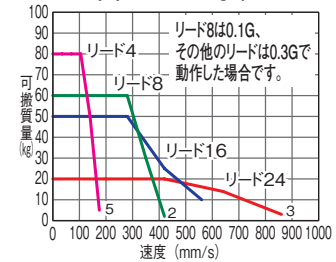
技術資料 ▶ 巻末-55
特対対応 ▶ 巻末-87



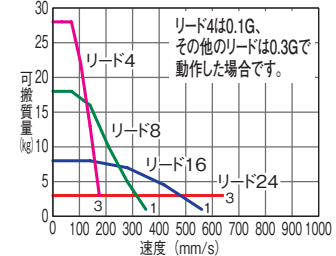
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-RRA7R 水平



RCP6(S)-RRA7R 垂直



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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	70~520 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	860 <640>
16	高出力有効	560
8	高出力有効	420 <350>
4	高出力有効	175

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
70	-	-	320	-	-
120	-	-	370	-	-
170	-	-	420	-	-
220	-	-	470	-	-
270	-	-	520	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
ナックルジョイント ※	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス ※	QR	→ B-272	-

※クレビス (QR) とナックルジョイント (NJ) は、セットでのご購入となります。組付はお客様にてご対応ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

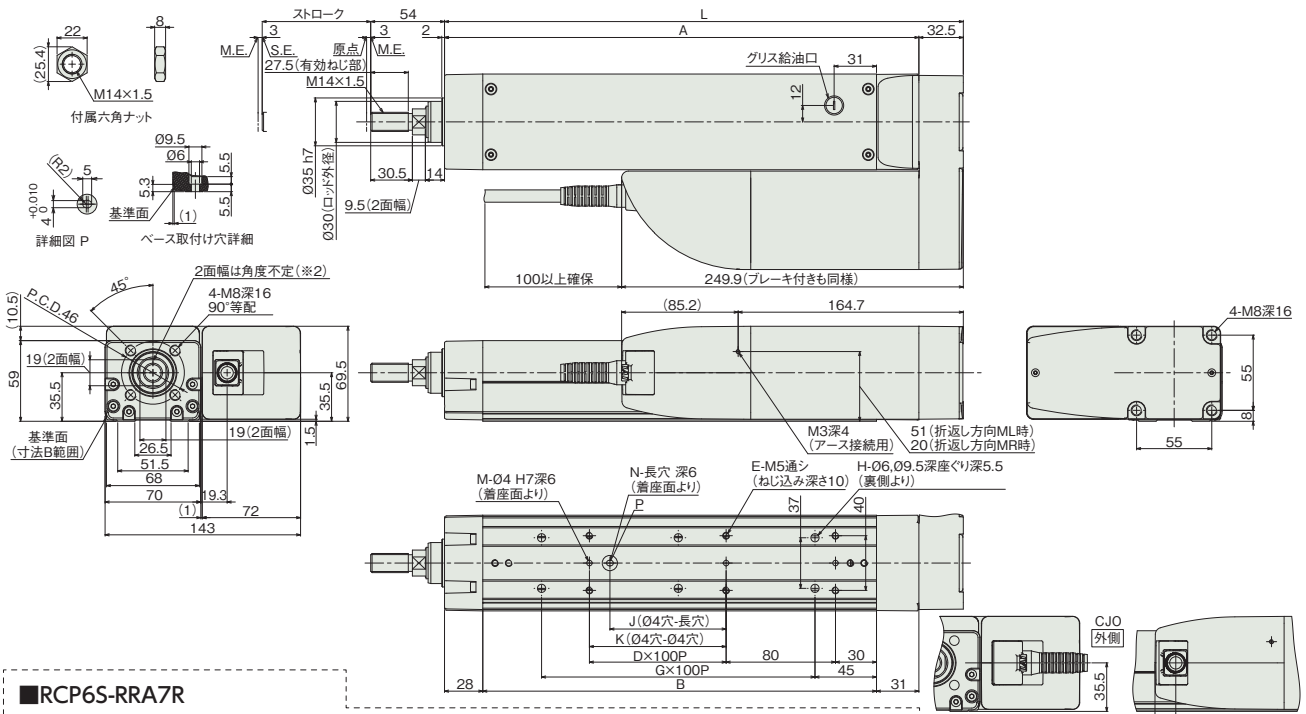
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

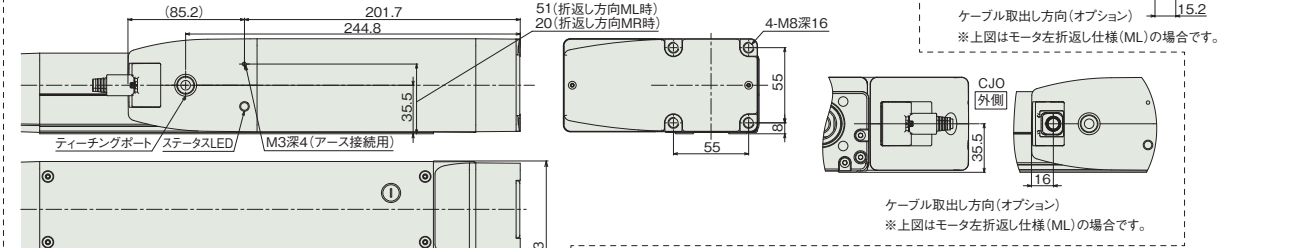
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



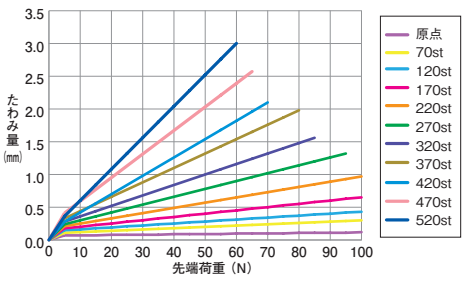
- *1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- *2 二面幅の向きは製品により異なります。
- *3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6S-RRR7R



■RCP6(S)-RRA7R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
L	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	
A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63	
ロッド先端動的 オフセット0mm	7.7	6.4	5.4	4.7	4.1	3.7	3.3	3.0	2.7	2.5	
許容負荷質量 (kg) オフセット100mm	5.1	4.6	4.1	3.7	3.4	3.1	2.8	2.6	2.4	2.2	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
		ブレーキ有	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0
	RCP6S	ブレーキ無	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0
		ブレーキ有	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.2	6.5	6.8	7.1

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	-		-	●	30000	-	→M-245	

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP6/RCP6S

- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-RRA8R

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 85mm
24Vパルスモータ

型式項目 □ - **RRA8R** - **WA** - **60P** - □ - □ - □ - □ - □
 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/I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション
 RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリーレス 60P:パルスモータ 20:20mm 50:50mm [RCP6] N:無し 下記オプション
 RCP6S:コントローラ内蔵 アプン 60□サイズ 10:10mm ? 10:10mm P:1m 価格表参照
 5:5mm 700:700mm (50mm毎) [RCP6S] M:5m ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。
 SE:SIOタイプ X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



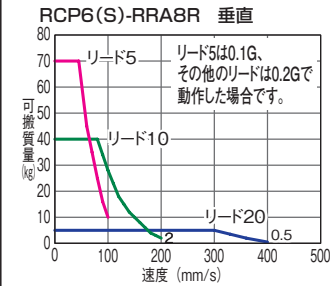
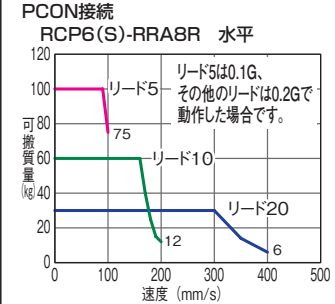
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
- 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	50~700 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

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		① ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ B-269	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
ナックルジョイント ※	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス ※	QR	→ B-272	-

※クレビス (QR) とナックルジョイント (NJ) は、セットでのご購入となります。組付はお客様にてご対応ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

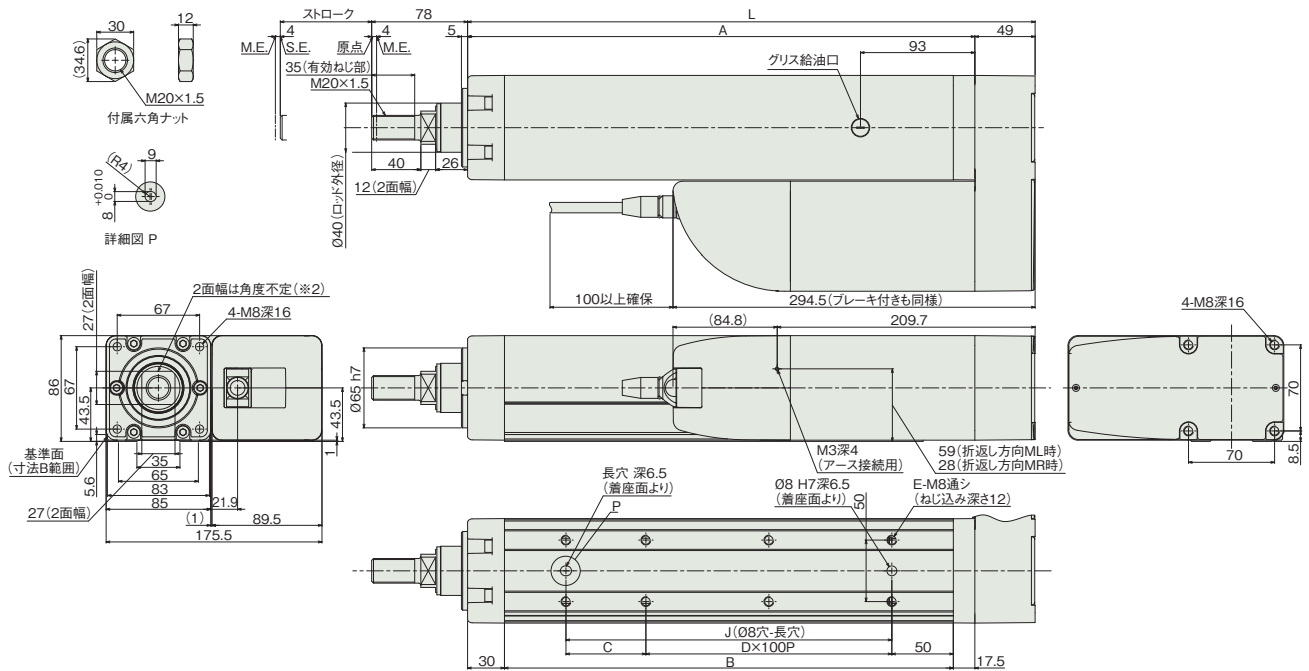
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

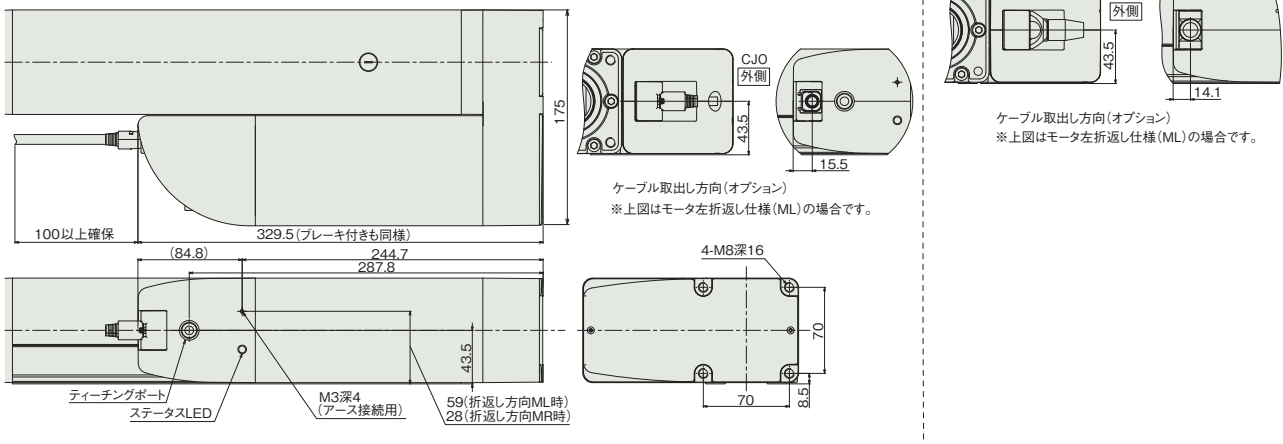
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- *1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- *2 二面幅の向きは製品により異なります。
- *3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



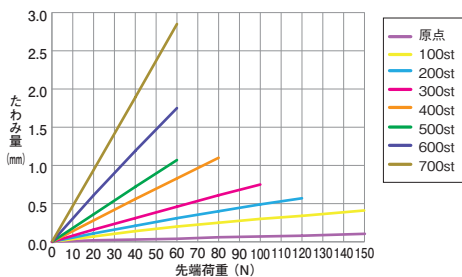
■RCP6S-RRA8R



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■RCP6(S)-RRA8R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容荷重質量 (kg) オフセット0mm	9.5	7.8	6.6	5.7	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.6	2.4	2.2
許容荷重質量 (kg) オフセット100mm	7.4	6.3	5.5	4.9	4.4	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.6	2.4	2.2	2.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0
質量 (kg)	RCP6													
	ブレーキ無													
	ブレーキ有													
	RCP6S													
ブレーキ無														
ブレーキ有														

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択	ネットワーク ※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-WRA10C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 100mm
24Vパルスモーター

■型式項目

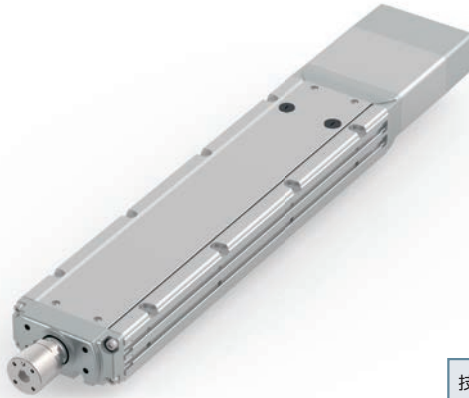
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



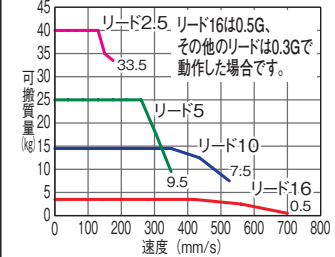
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



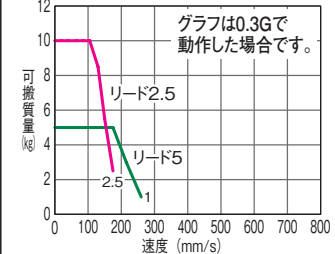
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-WRA10C 水平



RCP6(S)-WRA10C 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	14.5	-	
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	700		
10	高出力有効	525	490	
5	高出力有効	350 <260>	290 <260>	240
2.5	高出力有効	175	145	120

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ B-271	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

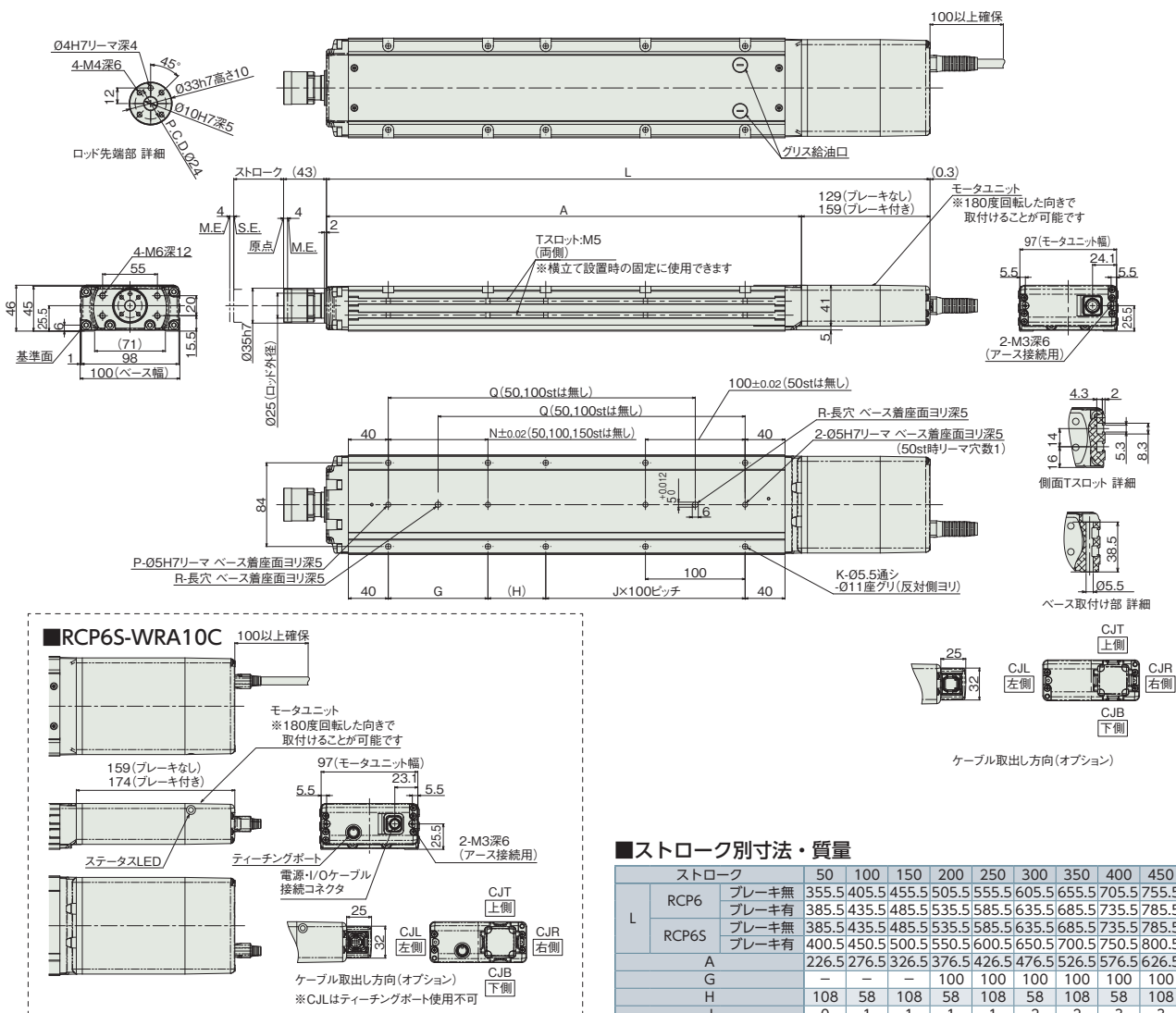
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

寸法図

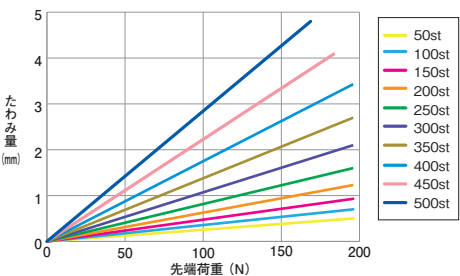
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6(S)-WRA10C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6	355.5	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5
	RCP6S	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5
A		226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5
G		-	-	100	100	100	100	100	100	100
H		108	58	108	58	108	58	108	58	108
J		0	1	1	1	2	2	3	3	4
K		4	6	6	8	8	10	10	12	12
N		-	-	-	100	100	100	100	100	100
P		1	1	1	2	2	2	2	2	2
Q		-	-	158	208	258	308	358	408	458
R		0	0	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000 km	ロッド先端動的許容トルク(オフセット0mm)	98	98	98	95	85	76	68	62	57
	許容負荷質量 オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
5000 km	ロッド先端動的許容トルク(オフセット0mm)	98	98	91	80	71	63	57	52	47
	許容負荷質量 オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
質量 (kg)	RCP6	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9
	RCP6S	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1
	RCP6S	3.4	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0
		3.6	4.1	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-WRA12C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 120mm
24Vパルスモーター

■型式項目

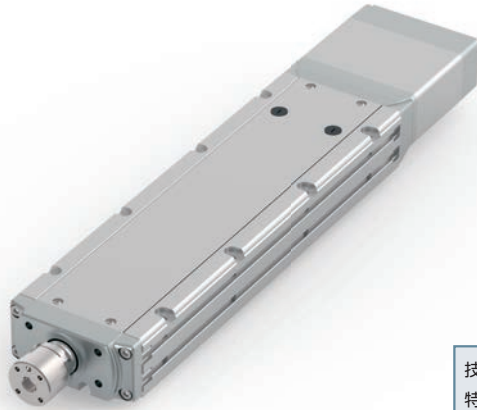
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA12C	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



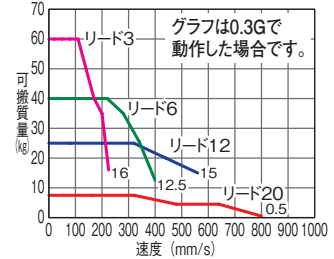
技術資料 ▶ 巻末-55
 特対対応 ▶ 巻末-87



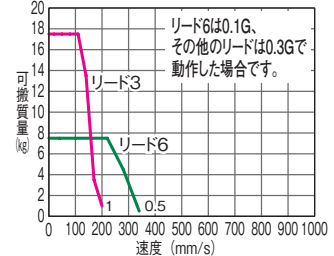
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-WRA12C 水平



RCP6(S)-WRA12C 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	7.5	-	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	30	-	
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	55	7.5	
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	70	17.5	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効		800	
12	高出力有効		560	
6	高出力有効	400 <340>		375 <340>
3	高出力有効	225 <200>	220 <200>	185

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ B-271	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

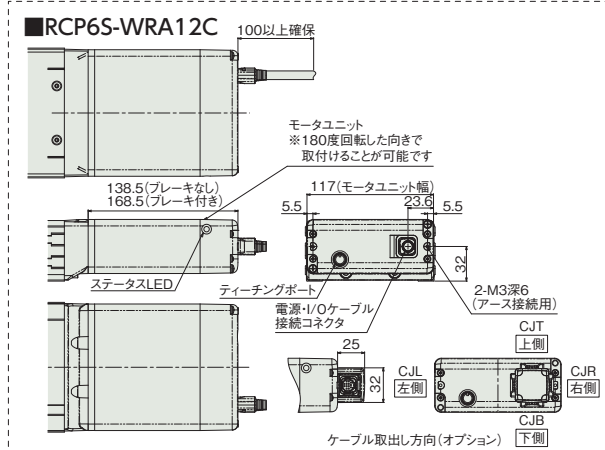
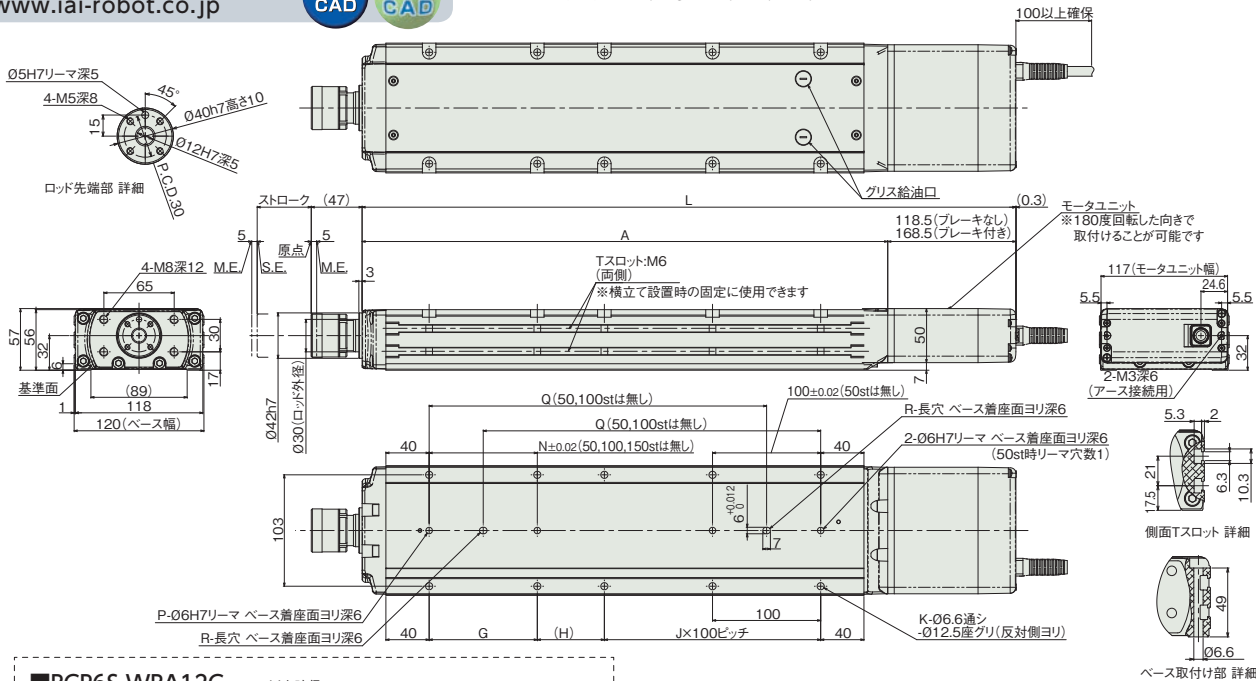
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

寸法図

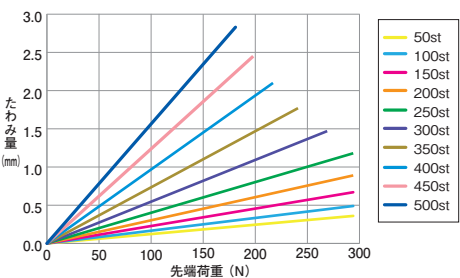
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

*1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6(S)-WRA12C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
L	RCP6	ブレーキ無	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5
		ブレーキ有	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
	RCP6S	ブレーキ無	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
		ブレーキ有	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686		
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100		
H	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62		
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4		
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100		
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2		
Q	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512		
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1		
ロッド先端静的許容荷重 (N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181		
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20		
3000 km	ロッド先端動的許容質量 オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65	
	許容負荷質量 オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63	
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3	
	許容負荷質量 オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54	
5000 km	許容負荷質量 オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51	
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	
	質量 (kg)	4.7	5.3	6.0	6.6	7.3	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5	
	RCP6	ブレーキ無	5.0	5.6	6.3	6.9	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8
RCP6S	ブレーキ有	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8.0	8.6	9.3	9.9	10.5	
	ブレーキ無	5.0	5.7	6.3	6.9	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8	
	ブレーキ有	5.0	5.7	6.3	6.9	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8	

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				

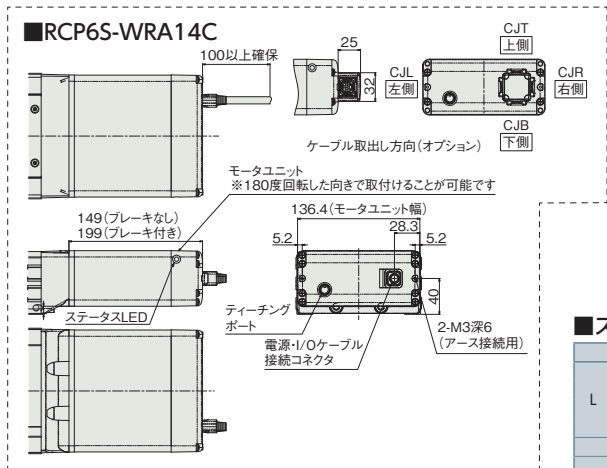
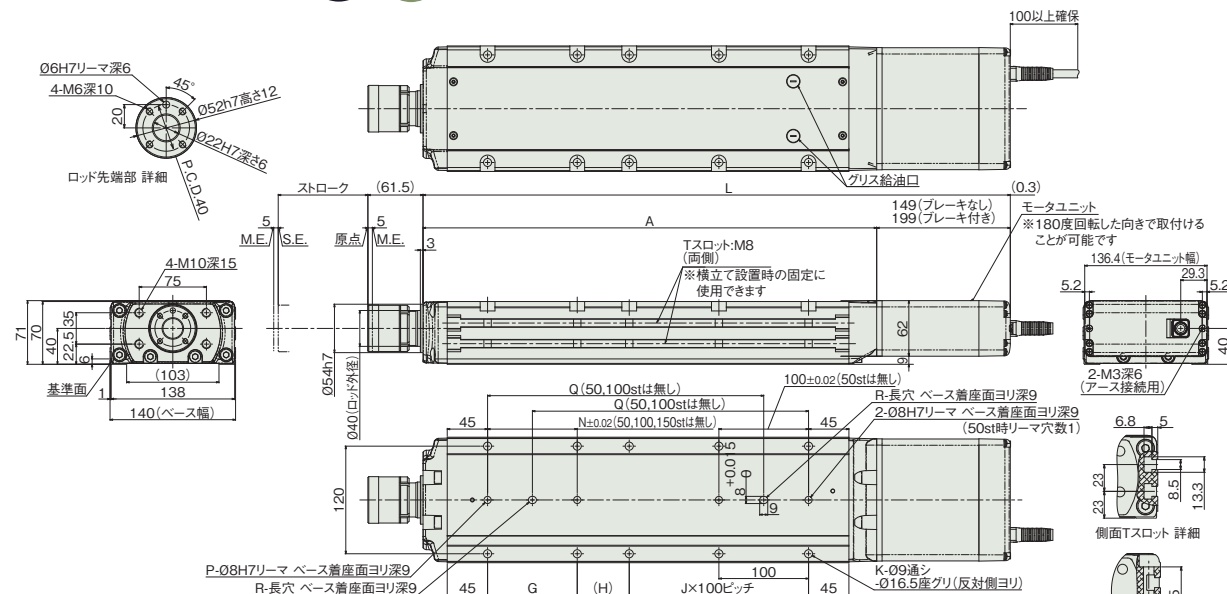
※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

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



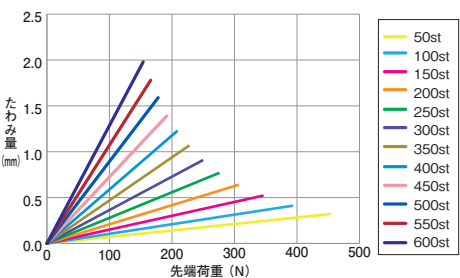
*1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	RCP6	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
	RCP6S	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
	RCP6S	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005
A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
3000 km	ロッド先端動的許容荷重 オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	
5000 km	ロッド先端動的許容荷重 オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.0	10.0	10.0	9.6	8.7	7.9	7.1	6.5	5.9	5.3	4.8	
質量 (kg)	RCP6	8.0	8.9	9.8	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	
	RCP6S	8.5	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.6	15.5	16.4	17.3	
質量 (kg)	RCP6	8.0	8.9	9.8	10.7	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.8	
	RCP6S	8.5	9.4	10.3	11.2	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.4	17.3	

■RCP6(S)-WRA14C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-WRA16C

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 160mm
24Vパルスモータ

■型式項目

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/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

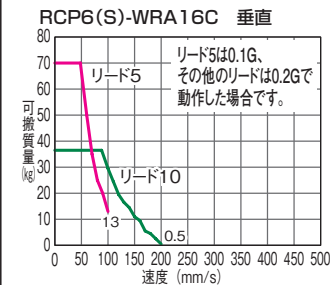
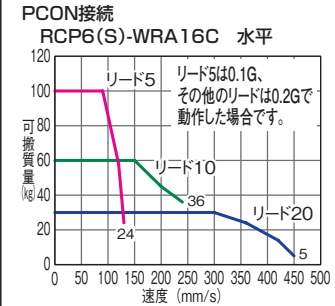


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (5) RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- (6) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	-	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	36.5	
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	280	405	450	400	340	295	260	225	200	180	
10	240 <200>		230 <200>	195	165	145	125	110	100	90	
5	130 <100>		115 <100>	95	80	70	60	55	50	45	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ B-271	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)-WRA10R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 100mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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 ※ モーター折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。	

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

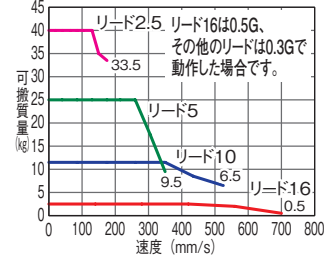
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



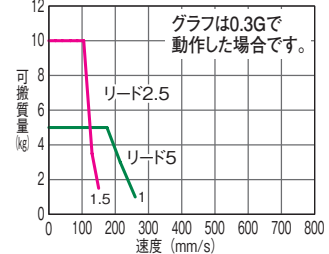
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6-速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-WRA10R 水平



RCP6(S)-WRA10R 垂直



RCP6/ RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	11.5	-	
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	700		
10	高出力有効	525		490
5	高出力有効	350 <260>	290 <260>	240
2.5	高出力有効	175 <150>	145	120

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	→ B-271	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	→ B-271	-

※Tスロットナットバー仕様は、モーター左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

アクチュエータ仕様

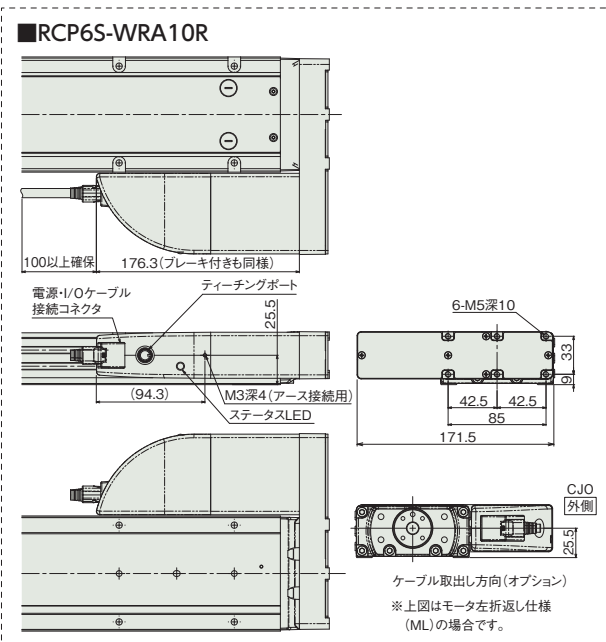
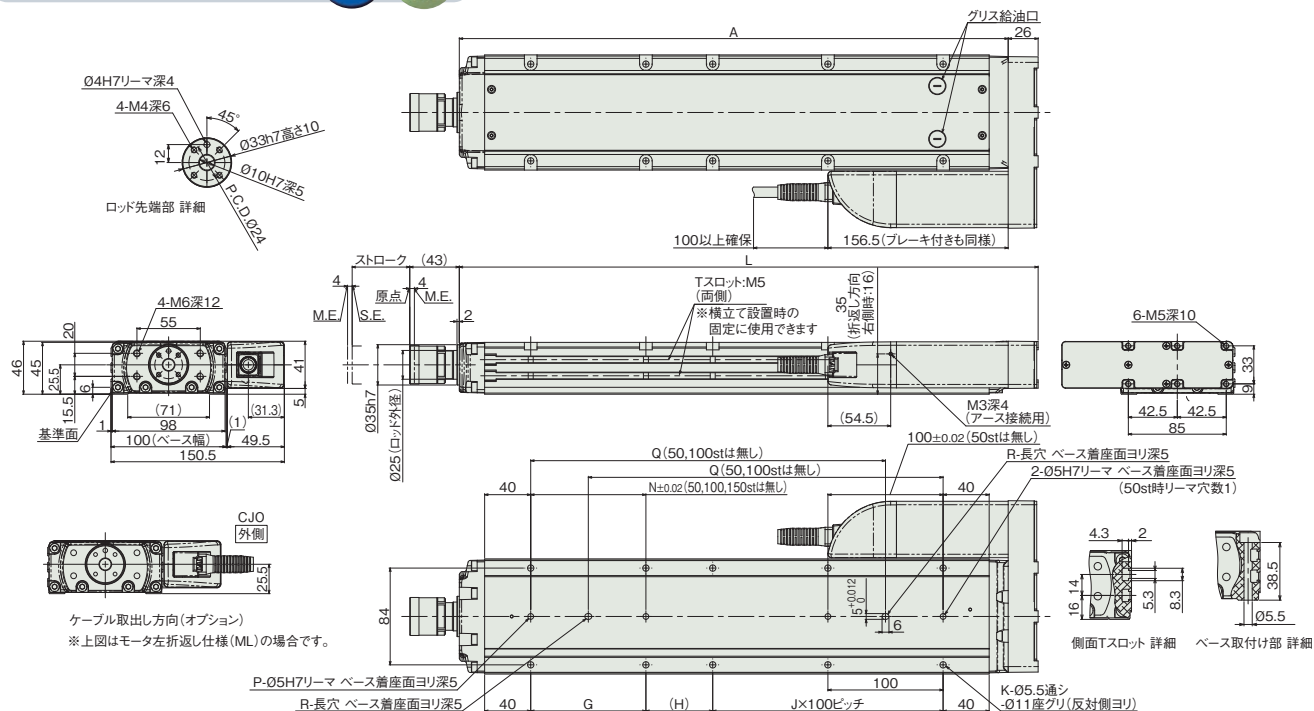
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

寸法図

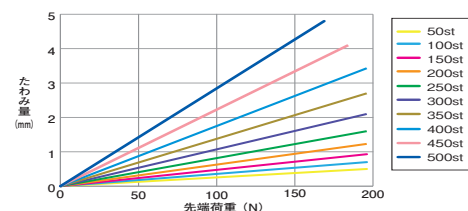
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6(S)-WRA10R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	
A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
3000 km	ロッド先端動的 オフセット0mm 98 98 98 95 85 76 68 62 57 52 許容負荷質量 オフセット100mm 50 50 50 50 50 50 50 50 50 49 ロッド先端動的許容トルク (N・m) 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 4.9										
5000 km	ロッド先端動的 オフセット0mm 98 98 91 80 71 63 57 52 47 43 許容負荷質量 オフセット100mm 50 50 50 50 50 50 50 48 44 40 ロッド先端動的許容トルク (N・m) 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 4.8 4.4 4.0										
質量 (kg)	RCP6		プレーキ無 3.4 3.8 4.3 4.7 5.2 5.6 6.1 6.5 7.0 7.4 プレーキ有 3.5 3.9 4.4 4.8 5.3 5.7 6.1 6.6 7.0 7.5								
	RCP6S		プレーキ無 3.5 4.0 4.4 4.9 5.3 5.8 6.2 6.6 7.1 7.5 プレーキ有 3.6 4.0 4.5 4.9 5.4 5.8 6.3 6.7 7.2 7.6								

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP6/RCP6S

- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-WRA12R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 120mm
24Vパルスモーター

■型式項目

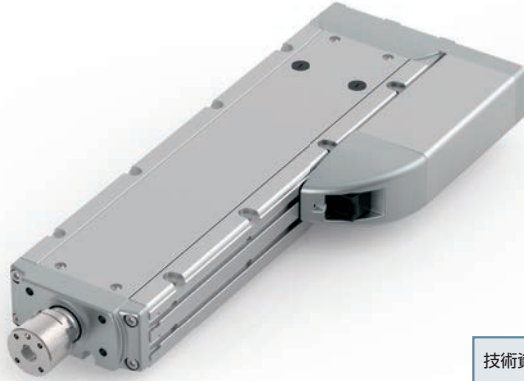
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA12R	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特対対応 ▶ 巻末-87

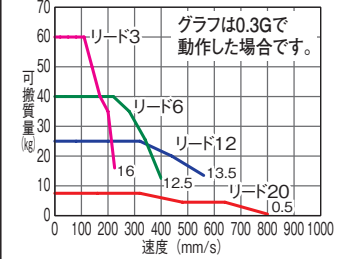
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。



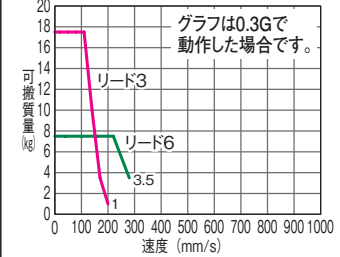
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-WRA12R 水平



RCP6(S)-WRA12R 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	7.5	-	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	30	-	
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	55	7.5	
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	70	17.5	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効		800	
12	高出力有効		560	
6	高出力有効	400 <280>		375 <280>
3	高出力有効	225 <200>	220 <200>	185

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	→ B-271	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	→ B-271	-

※Tスロットナットバー仕様は、モーター左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

アクチュエータ仕様

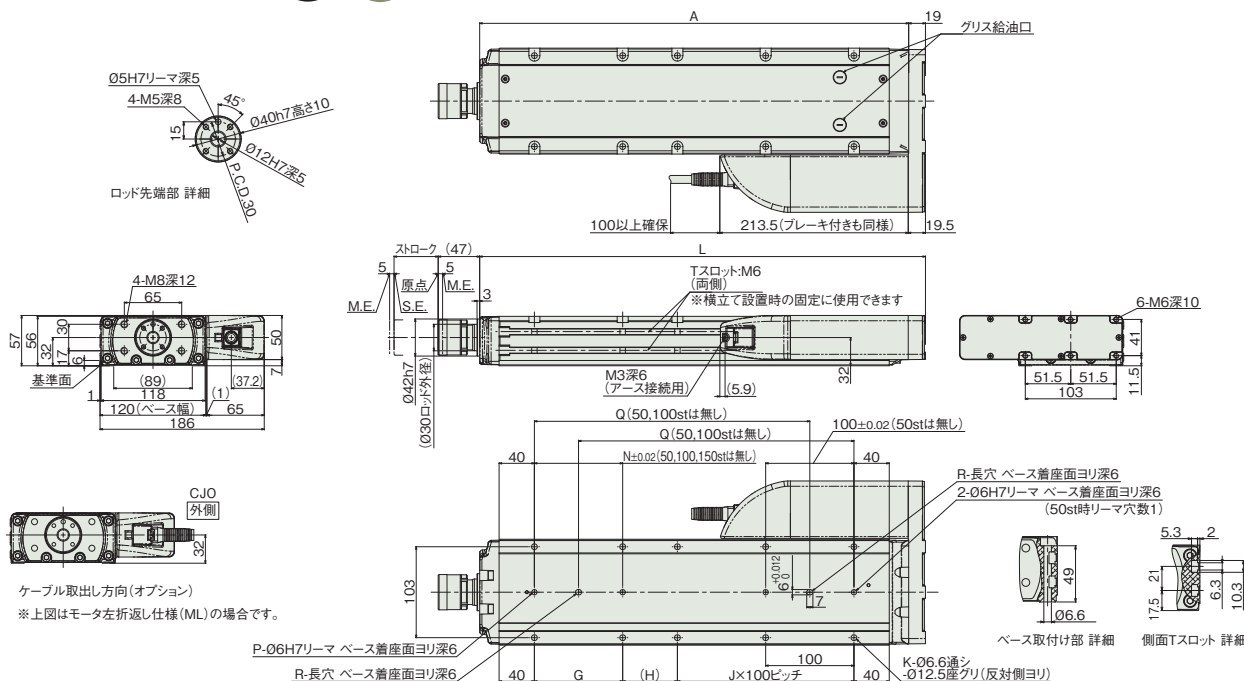
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

寸法図

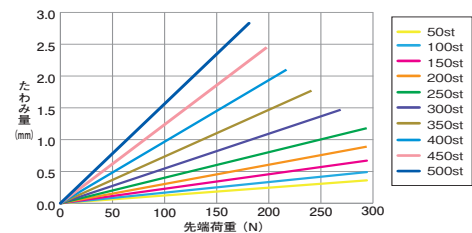
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド

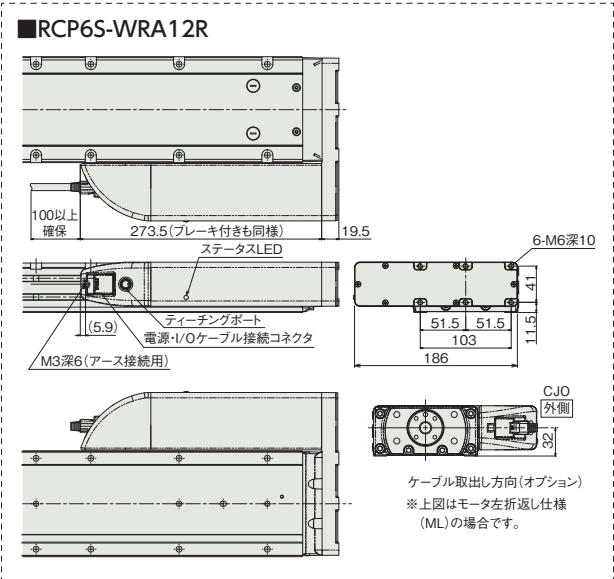


■RCP6(S)-WRA12R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705
A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100
H	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重(N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000 km	ロッド先端動的 オフセット0mm									
3000 km	許容負荷質量 オフセット100mm									
3000 km	ロッド先端動的許容トルク(N・m)									
5000 km	ロッド先端動的 オフセット0mm									
5000 km	許容負荷質量 オフセット100mm									
5000 km	ロッド先端動的許容トルク(N・m)									
質量(kg)	RCP6									
	ブレーキ無									
	ブレーキ有									
	RCP6S									
ブレーキ無										
ブレーキ有										



②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		256	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-
MSEL-PC/PG		4	-		-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-WRA14R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 140mm
24Vパルスモーター

型式項目	□	—	WRA14R	—	WA	—	56P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		タイプ	エンコーダ種類		モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション						
				WA:バッテリーレスアプン		56P:パルスモーター 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 600:600mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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 ※ モーター折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。						

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

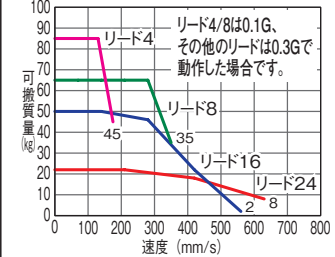
技術資料 ▶ 巻末-55
特対対応 ▶ 巻末-87



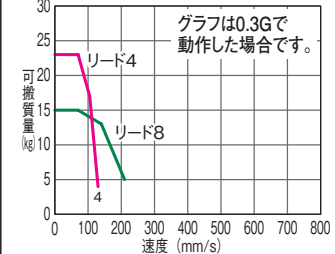
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-WRA14R 水平



RCP6(S)-WRA14R 垂直



RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS3
RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	50~600 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	15	
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	85	25	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~600 (50mm毎)
24	高出力有効	630
16	高出力有効	560
8	高出力有効	350 <210>
4	高出力有効	175 <130>

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	→ B-271	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	→ B-271	-

※Tスロットナットバー仕様は、モーター左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

アクチュエータ仕様

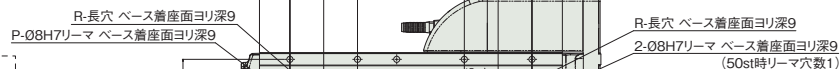
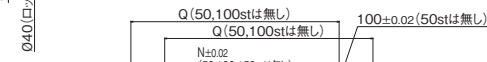
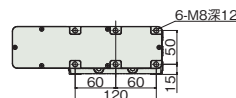
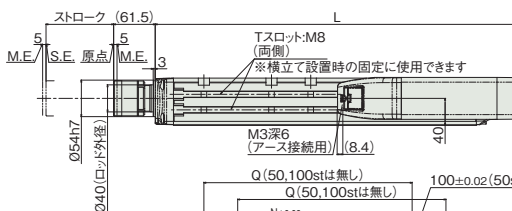
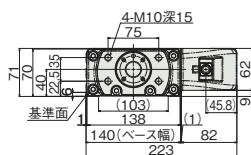
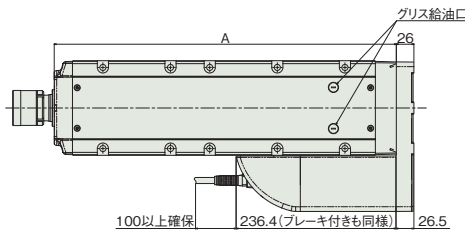
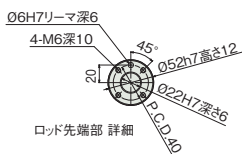
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

寸法図

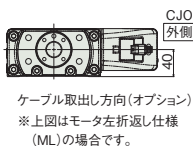
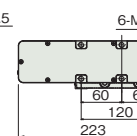
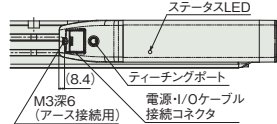
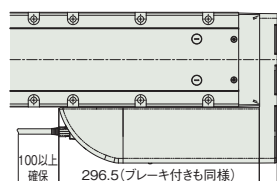
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



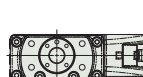
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



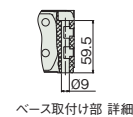
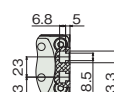
■RCP6S-WRA14R



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

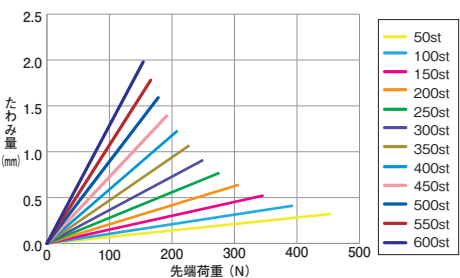


ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。



ベース取付け部 詳細

■RCP6(S)-WRA14R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832
A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重(N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000 km	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
許容動的許容トルク(N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000 km	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
許容動的許容トルク(N・m)	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
質量(kg)	8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5	18.4
RCP6	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5
RCP6S	8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5
	9.0	9.9	10.8	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.7

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP6(S)-WRA16R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 160mm
24Vパルスモーター

型式項目	□	— WRA16R —	WA	— 60P —	□	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション		
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。		

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

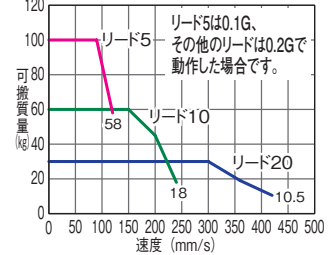
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



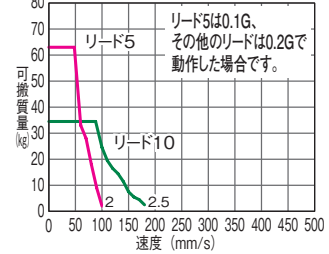
- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (5) RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
- (6) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図

PCON接続
RCP6(S)-WRA16R 水平



RCP6(S)-WRA16R 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	-	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	34.5	
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	63	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	280	405	420	400	340	295	260	225	200	180	
10	240 <180>		230 <180>	195	165	145	125	110	100	90	
5	120 <100>		115 <100>	95	80	70	60	55	50	45	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

① ストローク別価格表 (標準価格)

① ストローク (mm)	標準価格		① ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	→ B-271	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	→ B-271	-

※Tスロットナットバー仕様は、モーター左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

アクチュエータ仕様

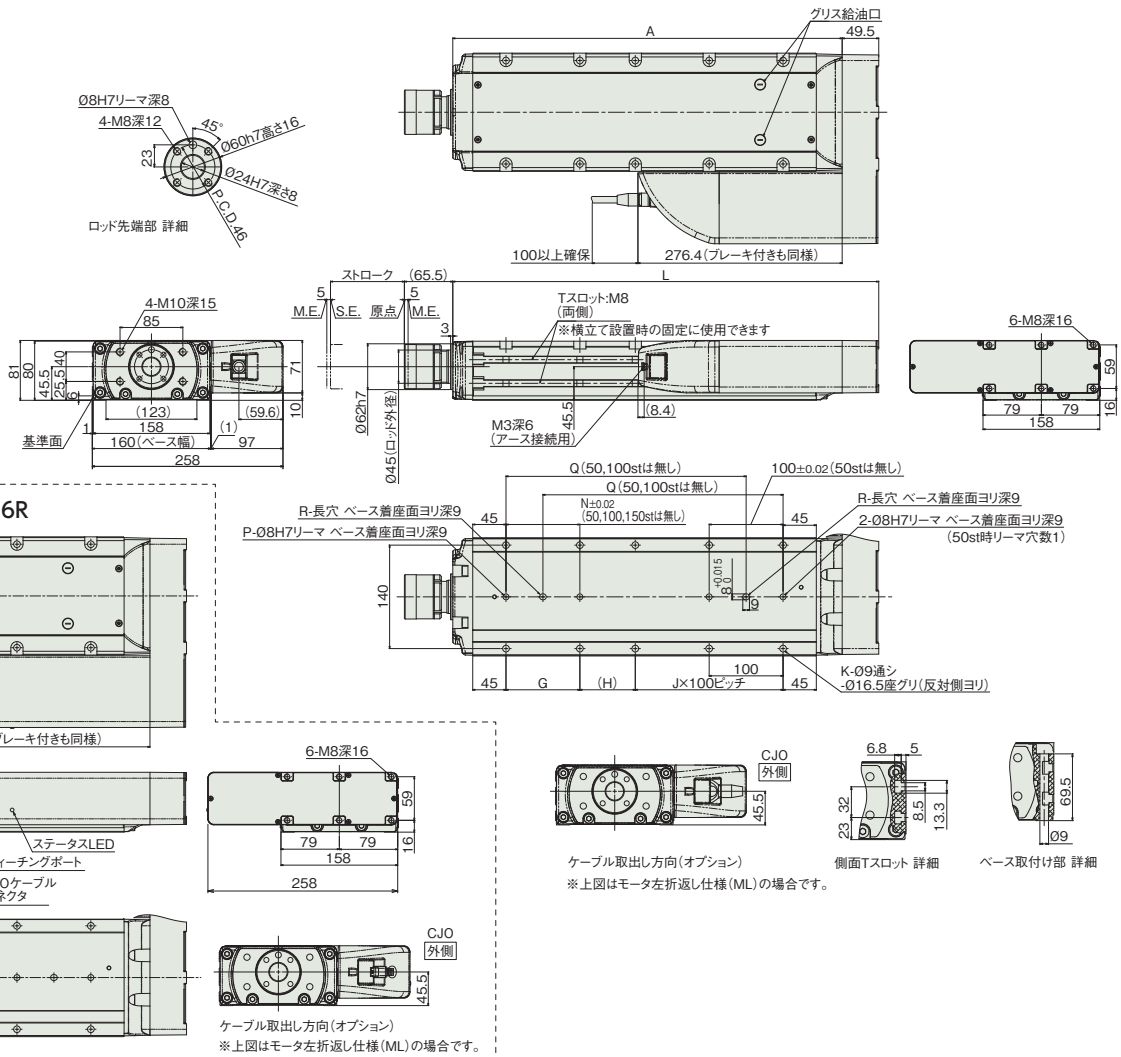
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

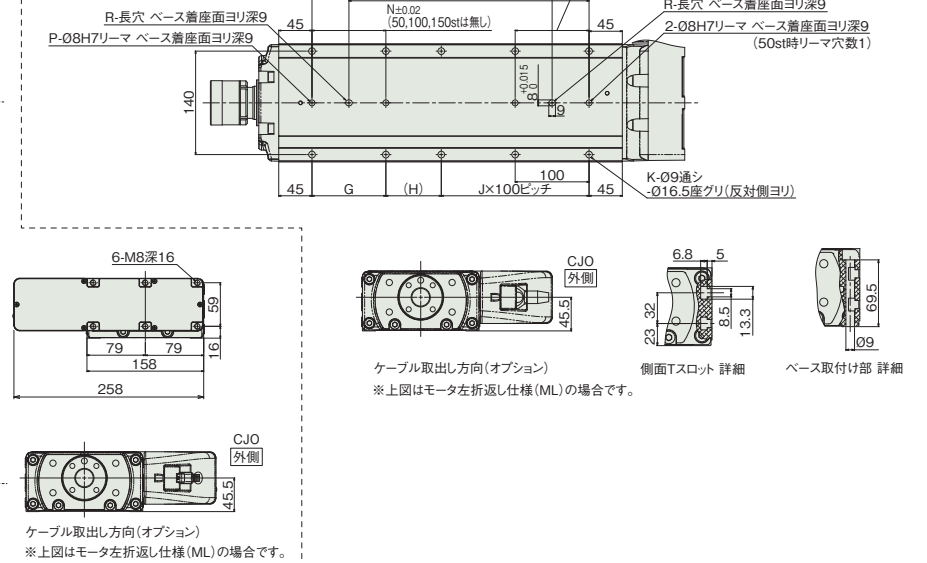
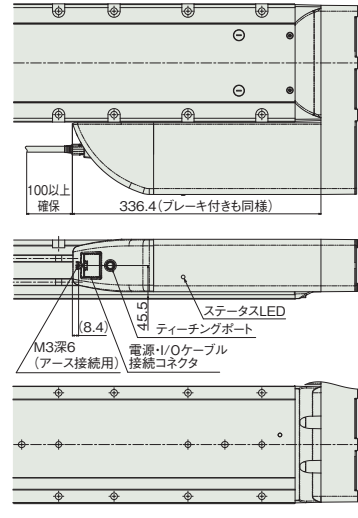
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



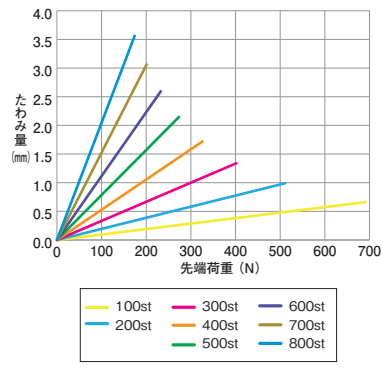
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

■RCP6S-WRA16R



■RCP6(S)-WRA16R
ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800			
L	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5			
A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027			
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100			
H	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75			
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7			
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20			
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100			
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2			
Q	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825			
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1			
ロッド先端静的許容荷重 (N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176			
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40			
3000 km	ロッド先端動的許容トルク (N・m)																		
3000 km	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50			
3000 km	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48			
5000 km	ロッド先端動的許容トルク (N・m)																		
5000 km	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37			
5000 km	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36			
5000 km	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3			
質量 (kg)	RCP6		ブレーキ無	13.1	14.2	15.3	16.5	17.6	18.7	19.9	21.0	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0	30.1
	RCP6S		ブレーキ有	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.3	30.4
			ブレーキ無	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.3	30.4
			ブレーキ有	13.6	14.7	15.8	16.9	18.1	19.2	20.4	21.5	22.7	23.8	24.9	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

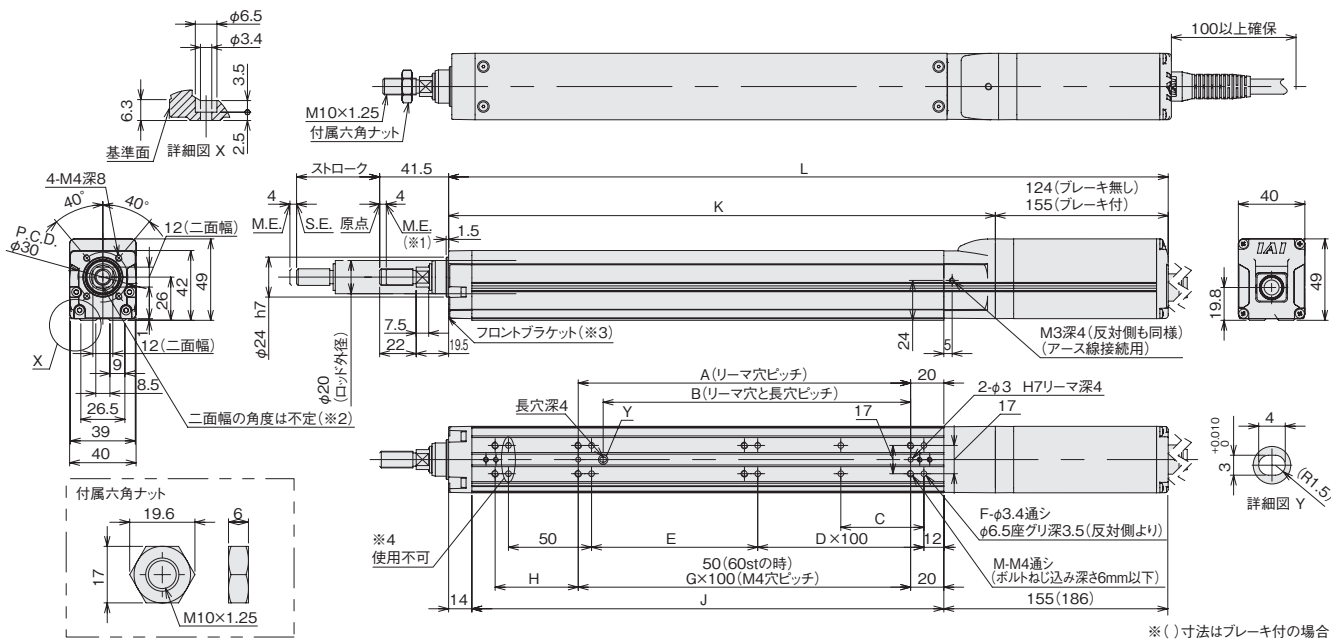
名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				●	●	●			

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

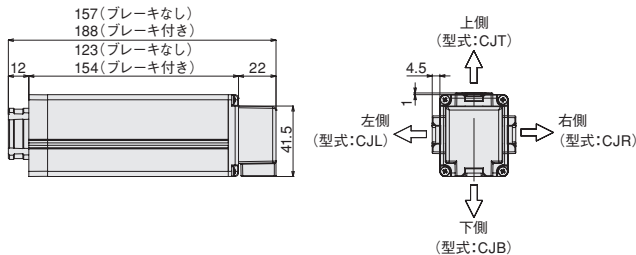
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



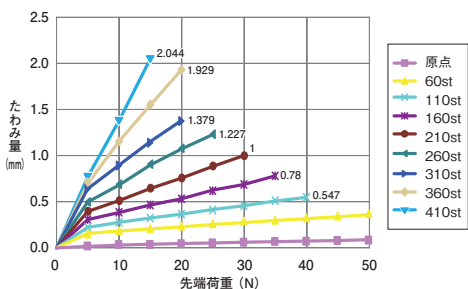
※4 ベース上面のロッド側の取付穴2個は使用できません。

※()寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■RCP5-RA4C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410	
L	ブレーキ無し	303	353	403	453	503	553	603	653
	ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634	684
A	50	100	100	200	200	300	300	400	
B	35	85	85	185	185	285	285	385	
C	25	50	50	50	50	50	50	50	
D	0	0	1	1	2	2	3	3	
E	50	100	50	100	50	100	50	100	
F	8	8	10	10	12	12	14	14	
G	-	1	1	2	2	3	3	4	
H	50	50	100	50	100	50	100	50	
J	134	184	234	284	334	384	434	484	
K	179	229	279	329	379	429	479	529	
M	6	6	6	8	8	10	10	12	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	55.8	44.6	37.1	31.7	27.6	24.3	21.7	19.5	
ロッド先端動的許容荷重 (N)	25.4	19.5	15.5	12.8	10.8	9.2	7.9	6.9	
許容荷重 (N) 荷重オフセット100mm	16.5	14.5	12.4	10.7	9.2	8.0	7.0	6.2	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	5.6	4.5	3.8	3.2	2.8	2.5	2.3	2.1	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	1.7	1.5	1.2	1.1	0.9	0.8	0.7	0.6	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1

■適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA6C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

型式項目	RCP5 - RA6C - WA - 42P					P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
	WA: バッテリーレスアプン	42P: パルスモーター 42□サイズ		20: 20mm 6: 6mm 3: 3mm	65: 65mm ? 415: 415mm (50mm 毎)	P3: PCON MCON MSEP MSEL	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

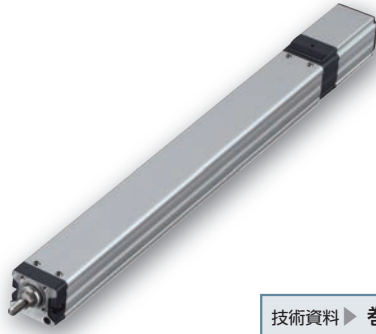
ラジアル荷重対応

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り

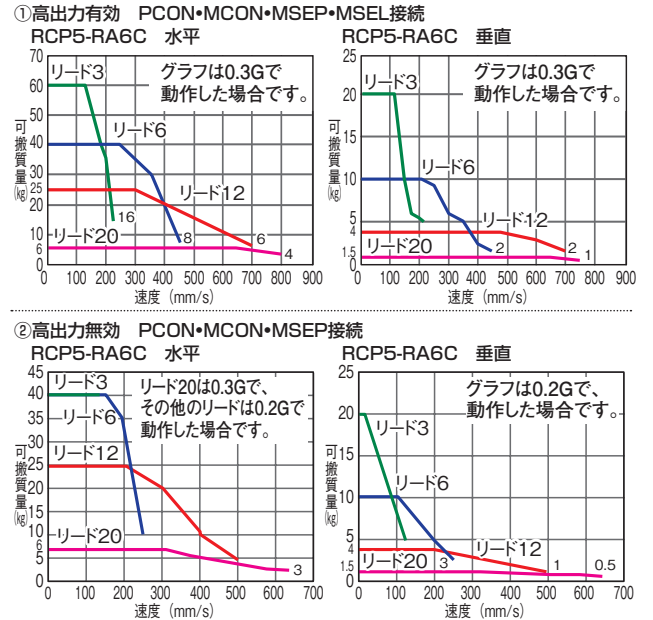
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-157ページ～の「速度・加速度別可搬質量表/RCP5シリーズ」をご参照ください。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ～のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



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)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA6C-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効 高出力無効	6 1.5	56	65~415 (50mm毎)	
RCP5-RA6C-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効 高出力無効	25 4	93		
RCP5-RA6C-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効 高出力無効	40 10	185		
RCP5-RA6C-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効 高出力無効	60 40	370		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	65 ~ 365 (50mm 毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
65	-	265	-
115	-	315	-
165	-	365	-
215	-	415	-

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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ (めネジ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm アルミ
ロッド不回転精度 (※2)	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) []内はリード20の場合です。

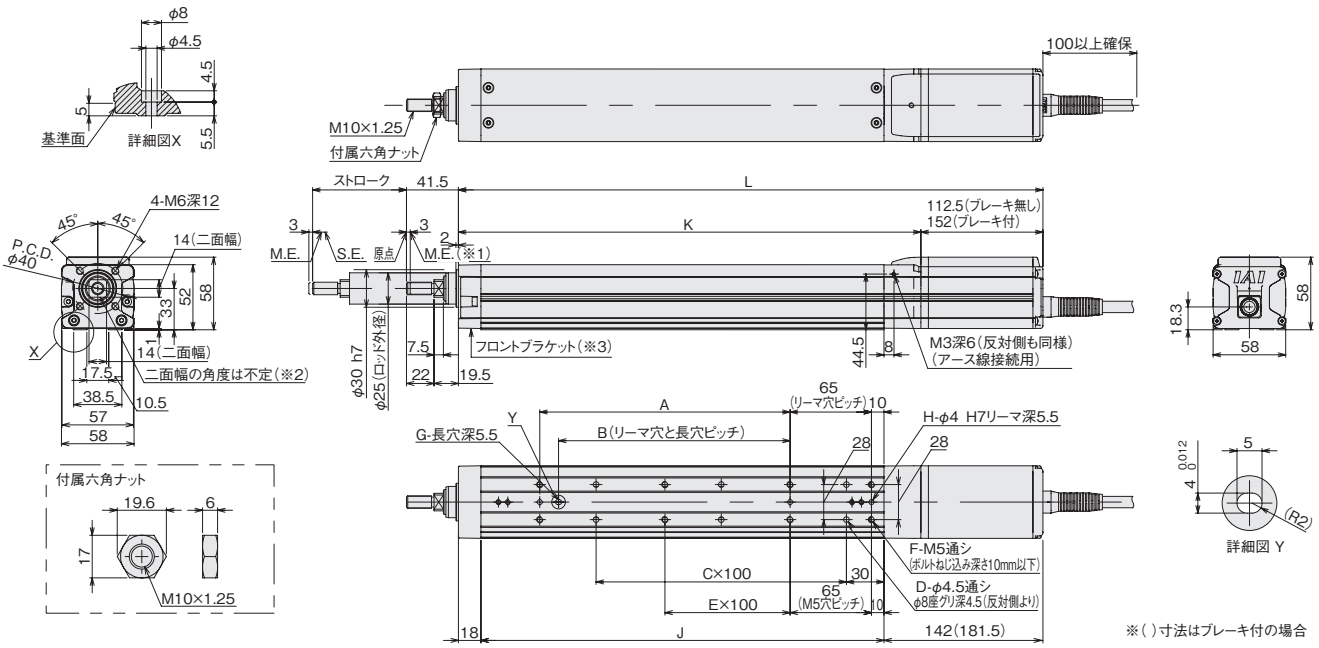
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

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

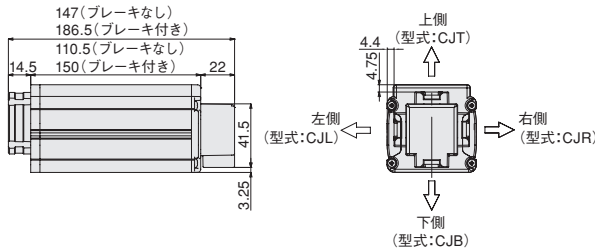
2次元 CAD 3次元 CAD

- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

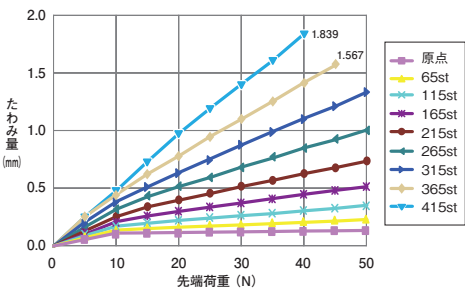


※()寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■RCP5-RA6C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415	
L	ブレーキ無し	332	382	432	482	532	582	632	682
	ブレーキ有り	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	
J	172	222	272	322	372	422	472	522	
K	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	
ロッド先端静的許容荷重(N)	113.8	92.6	78.0	67.3	59.0	52.5	47.2	42.8	
ロッド先端動的許容荷重(N) 荷重オフセット0mm	45.7	36.3	29.8	25.1	21.6	18.8	16.6	14.7	
許容荷重(N) 荷重オフセット100mm	32.1	28.3	24.6	21.5	18.9	16.7	14.9	13.4	
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	11.5	9.4	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5	
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	3.2	2.8	2.5	2.1	1.9	1.7	1.5	1.3	
質量(kg)	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5

適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA7C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 73mm
24Vパルスモーター

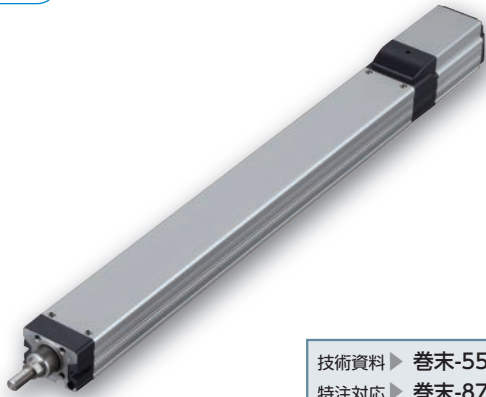
型式項目	RCP5	RA7C	WA	56P			P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		WA: バッテリーレスアプン	56P: パルスモーター 56□サイズ	24: 24mm 16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	70: 70mm ?	P3: PCON MCON MSEP MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

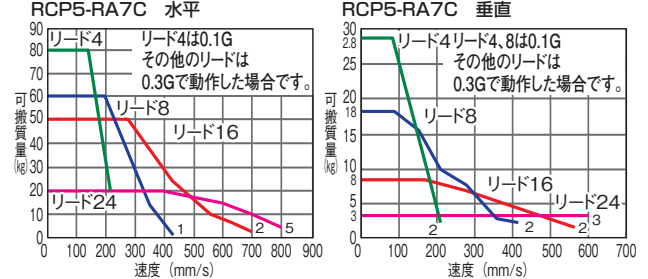


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

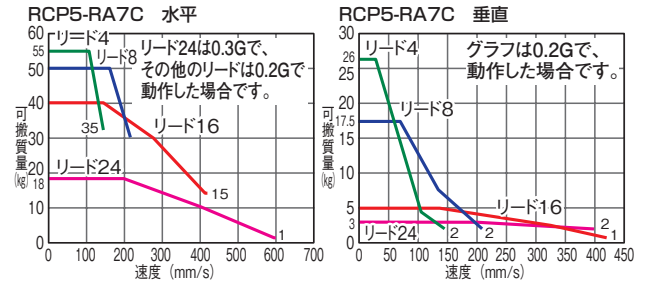
- POINT** 選定上の注意
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-157ページへの「速度・加速度別可搬質量表/RCP5シリーズ」をご参照ください。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページへのグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA7C-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
			高出力無効	18		
RCP5-RA7C-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP5-RA7C-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50	17.5		
RCP5-RA7C-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	70~520 (50mm 毎)
24	高出力有効	800 <600>
	高出力無効	600 <400>
16	高出力有効	700 <560>
	高出力無効	420
8	高出力有効	420
	高出力無効	210
4	高出力有効	210
	高出力無効	140

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	①ストローク (mm)	標準価格
70	-	320	-
120	-	370	-
170	-	420	-
220	-	470	-
270	-	520	-

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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ (めネジ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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
線返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 (※2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) []内はリード24の場合です。

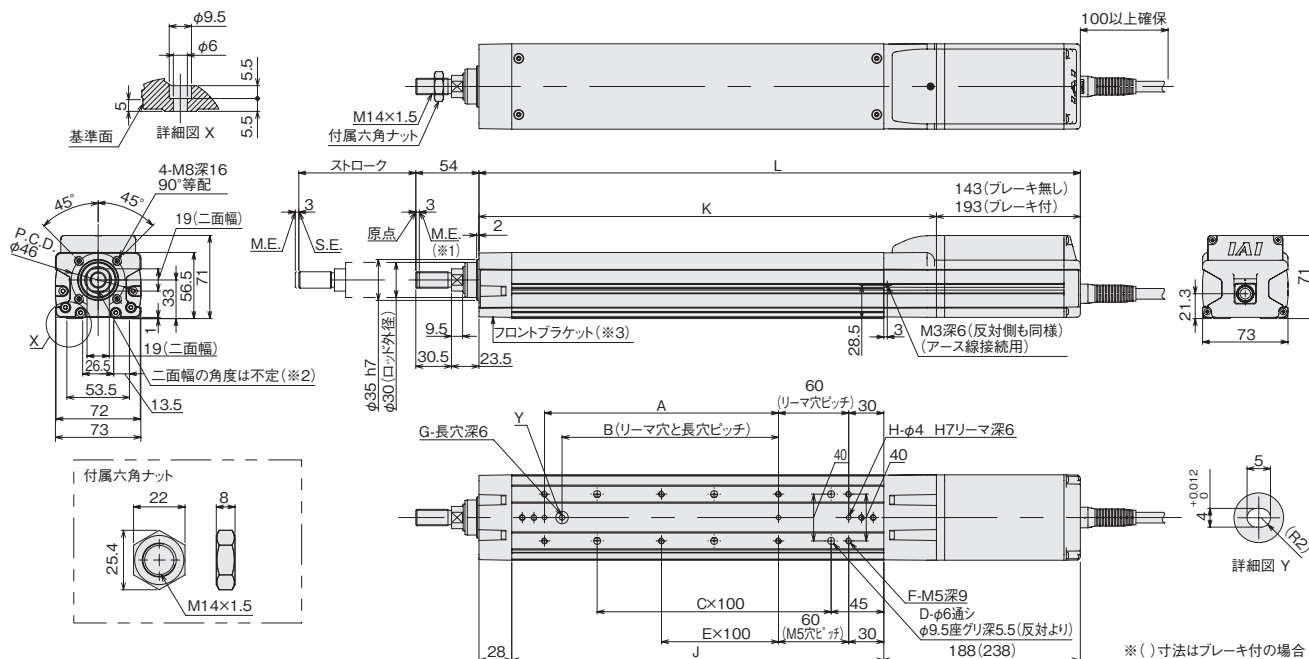
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

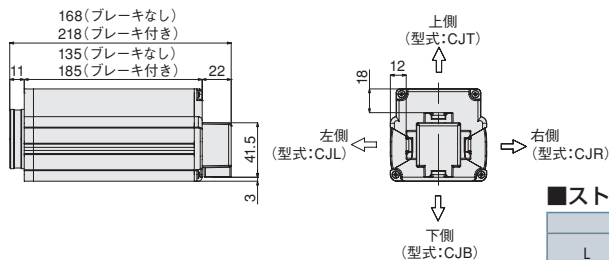
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



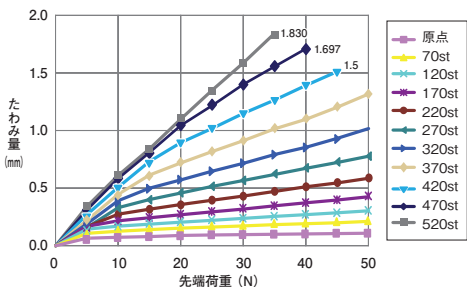
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ RCP5-RA7C ロッドたわみ量 (参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	プレーキ無し	384	434	484	534	584	634	684	734	784
	プレーキ有り	434	484	534	584	634	684	734	784	834
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
E	0	0	0	1	1	1	2	2	3	4
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618
K	241	291	341	391	441	491	541	591	641	691
ロッド先端静的許容荷重 (N)	119.2	97.7	82.8	71.6	63.0	56.2	50.6	46.0	42.2	38.8
ロッド先端動的許容荷重 (N)	44.3	35.7	29.6	25.2	21.7	19.0	16.8	15.0	13.6	12.2
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	33.9	29.7	25.7	22.4	19.7	17.4	15.5	14.0	12.8	11.5
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	12.1	10.0	8.5	7.4	6.5	5.9	5.3	4.9	4.5	4.1
質量 (kg)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.6	5.9
	プレーキ無し	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1
	プレーキ有り	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1

■適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA8C

バッテリーレスアプン
高推力タイプ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 88mm
24Vパルスモーター

型式項目 RCP5 - RA8C - WA - 60P - [] - [] - P4 - [] - []
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

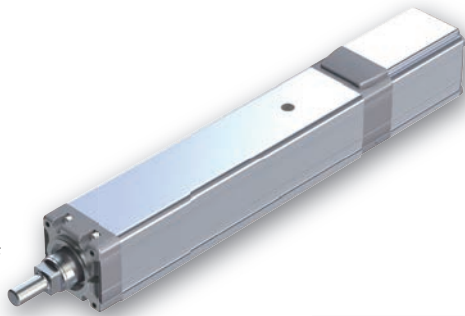
WA: バッテリーレスアプン 60P: パルスモーター 60□サイズ 20: 20mm 50: 50mm P4: PCON-CFB /CGFB N: 無し 下記オプション価格表参照
 10: 10mm 700: 700mm (50mm毎) /CGFB P: 1m X□: 長さ指定
 5: 5mm M: 5m R□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



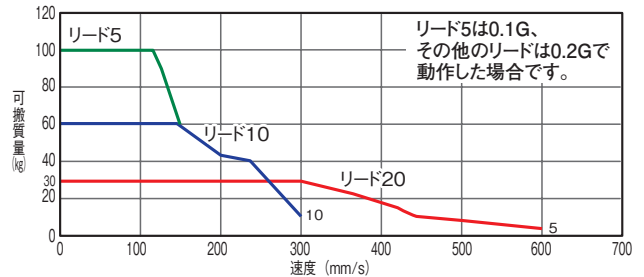
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



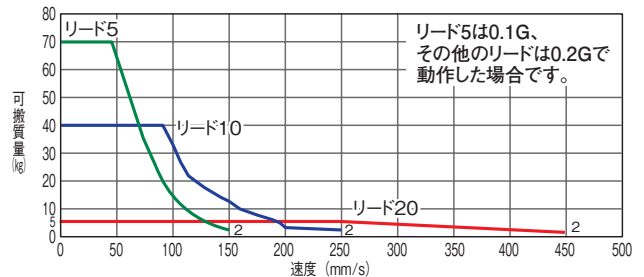
- 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10とリード20が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- RA8Cはコントローラが専用(高推力用PCON-CFB/CGFB)となりますのでご注意ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA8C 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA8C 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA8C-WA-60P-20-①-P4-②-③	20	PCON-CFB/CGFB	30	5	500	50~700 (50mm毎)
RCP5-RA8C-WA-60P-10-①-P4-②-③	10	PCON-CFB/CGFB	60	40	1000	
RCP5-RA8C-WA-60P-5-①-P4-②-③	5	PCON-CFB/CGFB	100	70	2000	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200 (mm)	250~350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	405	505 <450>	585 <450>	600 <450>	520 <450>	440	360	320	280	240	220
10	280 <250>			300 <250>		260 <250>	220	180	160	140	120	110
5			150			130	110	90	80	70	60	55

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	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	400	-
100	-	450	-
150	-	500	-
200	-	550	-
250	-	600	-
300	-	650	-
350	-	700	-

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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm アルミ
ロッド不回転精度(※1)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

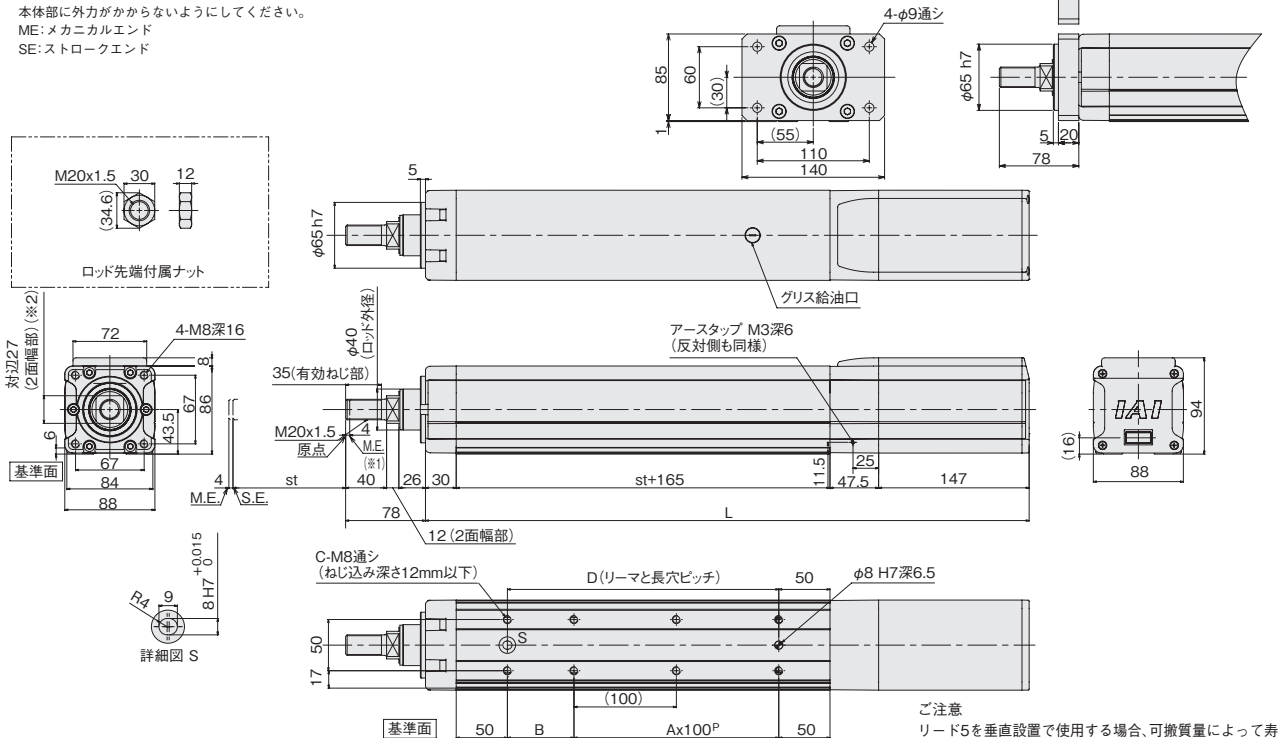
寸法図

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



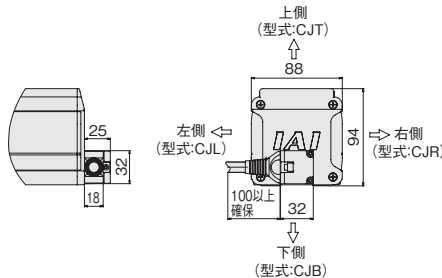
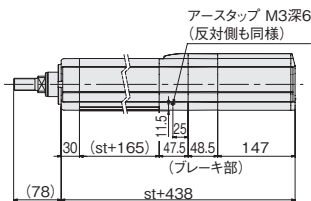
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■フランジ付寸法図 (オプション)

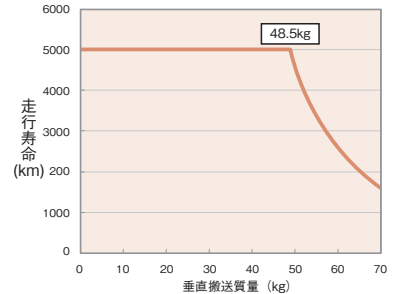


■ブレーキ付寸法図 (オプション)

■ケーブル取出4方向 (オプション)

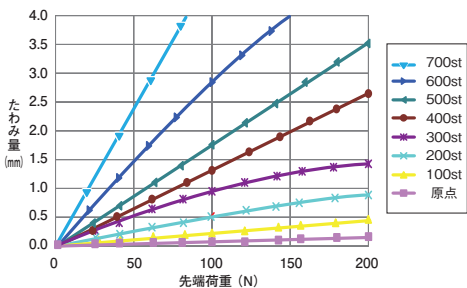


ご注意
リード5を垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。
可搬質量と寿命のグラフを以下に示しますのでご注意ください。(水平設置の場合は可搬質量の影響はありません)



■RCP5-RA8C ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
L	ブレーキ無し	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
	ブレーキ有り	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
B	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
D	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	180	150.3	128.9	112.7	99.9	89.7	81.3	74.3	68.3	63.1	58.6	54.6	51.1	47.9	
ロッド先端動的許容荷重 (N)	73.6	60.3	51.0	44.1	38.7	34.3	30.7	27.7	25.2	23.0	21.1	19.4	17.8	16.5	
許容荷重 (N) 荷重オフセット 100mm	57.0	48.6	42.5	37.8	33.8	30.5	27.6	25.2	23.1	21.2	19.5	18.1	16.7	15.5	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	18.1	15.2	13.0	11.4	10.2	9.2	8.4	7.7	7.1	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.7	4.9	4.3	3.8	3.4	3.0	2.8	2.5	2.3	2.1	2.0	1.8	1.7	1.5	
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.1	7.6	8.0	8.4	8.9	9.3	9.7	10.2	10.6	11.0	11.4	11.9	12.3	12.7
	ブレーキ有り	8.3	8.7	9.1	9.6	10.0	10.4	10.9	11.3	11.7	12.1	12.6	13.0	13.4	13.9

適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							ネットワーク	※選択			
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA10C

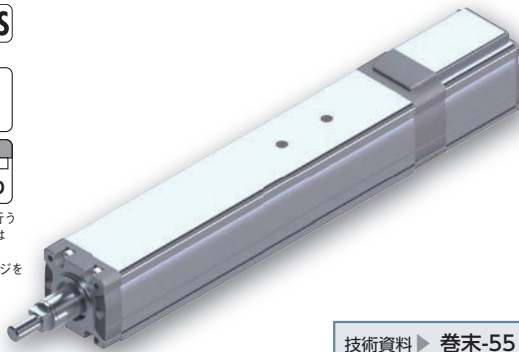
バッテリーレスアプン
高推力タイプ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 108mm
24Vパルスモーター

型式項目 RCP5 - RA10C - WA - 86P - [] - [] - P4 - [] - []
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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
 WA: バッテリーレスアプン 86P: パルスモーター 86□サイズ リード: 10:10mm, 5:5mm, 2.5:2.5mm ストローク: 50:50mm, 7, 800:800mm (50mm毎) P4: PCON-CFB /CGFB N: 無し, P: 1m, S: 3m, M: 5m 下記オプション 価格表参照
 ※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



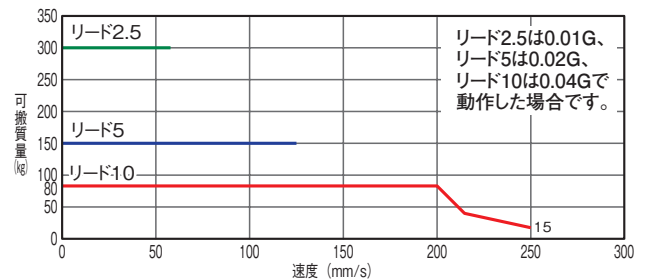
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



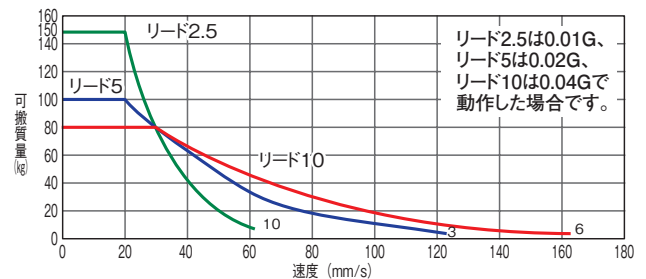
- 可搬質量はリード2.5が加速度0.01G、リード5が加速度0.02G、リード10が加速度0.04Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- RA10Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA10C 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA10C 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		駆動出力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA10C-WA-86P-10-①-P4-②-③	10	PCON-CFB/CGFB	80	80	1500	50~800 (50mm毎)
RCP5-RA10C-WA-86P-5-①-P4-②-③	5	PCON-CFB/CGFB	150	100	3000	
RCP5-RA10C-WA-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	PCON-CFB/CGFB	300	150	6000	

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167	200 <167>	250 <167>	220 <167>	200 <167>	180 <167>	160	140	120		
5	83		125	110	90	80	70	60	55	50	45	
2.5			63			55	50	45	40	35	30	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm (リード2.5/10mm), φ16mm (リード5mm) 駆動C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 (※1)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

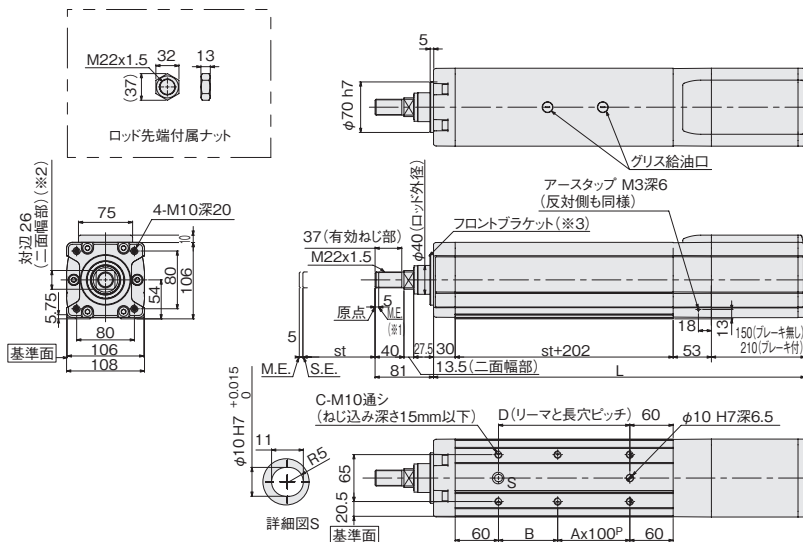
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

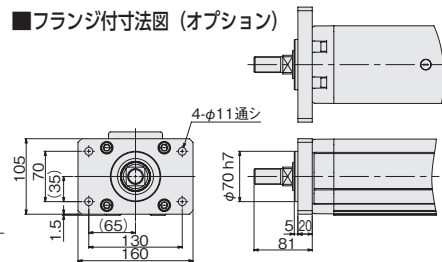
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



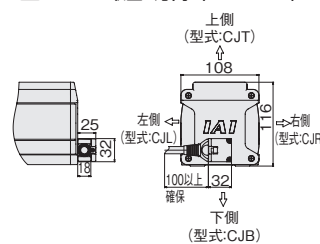
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■フランジ付寸法図 (オプション)

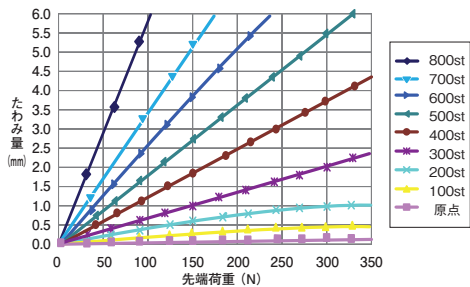


■ケーブル取出4方向 (オプション)



■RCP5-RA10C ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))



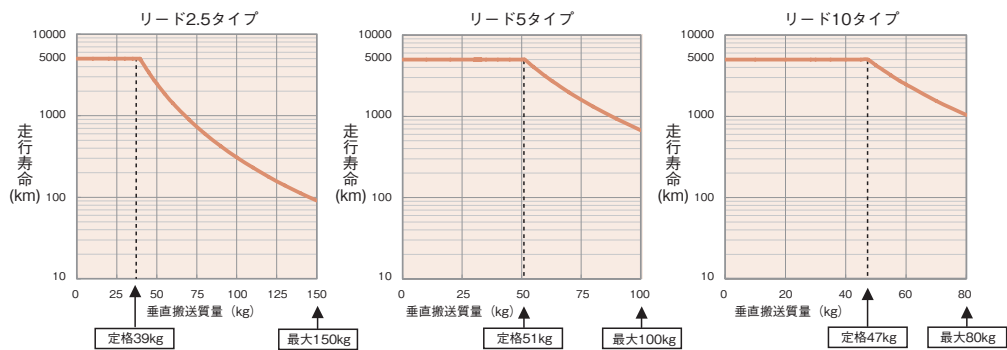
■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235
	ブレーキ有り	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295
A	0	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	8
B	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	82
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	882
ロッド先端静的許容荷重 (N)	316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5	82.5
ロッド先端動的許容荷重 (N)	荷重オフセット 0mm	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
	荷重オフセット 100mm	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5	2.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.5	12.2	12.9	13.6	14.3	15	15.7	16.4	17.1	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3	22
	ブレーキ有り	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5	22.2	22.9	23.6

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

- RCP5-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいので、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。速度と可搬質量の相関図もしくは押付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。

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



適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				
制御方法 ネットワーク ※選択 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK EtherCAT									
注 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。									

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA4R



型式項目 RCP5-RA4R-WA-35P-□-□-□-□-□-□ P3-□-□-□

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 適用コントローラ ケーブル長 オプション

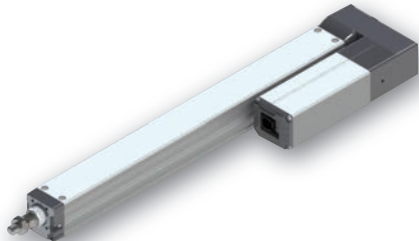
WA: バッテリーレス アプン 35P: パルスモータ 35□サイズ
 16: 16mm 60: 60mm P3: PCON N: 無し
 10: 10mm ? 60: 60mm MCON P: 1m
 5: 5mm 410: 410mm (50mm 毎) MSEP S: 3m
 2.5: 2.5mm MSEL M: 5m

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

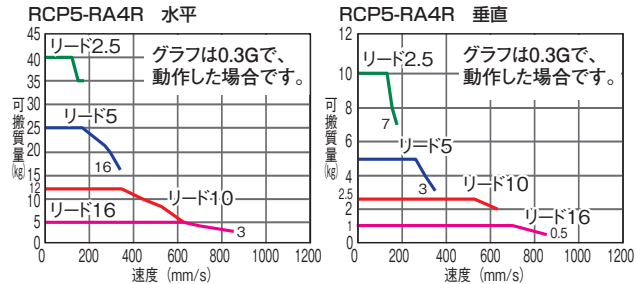
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



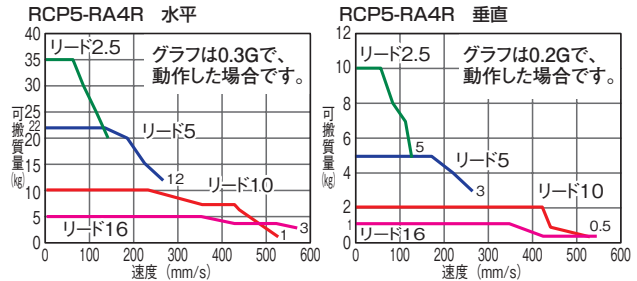
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加加速度によって変化します。詳細は、巻末-159ページの選定の目安 (RCP5・速度加加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



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)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA4R-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	5	1	48	60~410 (50mm毎)
			高出力無効	10		
RCP5-RA4R-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効	12	2.5	77	
			高出力無効	10		
RCP5-RA4R-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	25	5	155	
			高出力無効	22		
RCP5-RA4R-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	40	10	310	
			高出力無効	35		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)	
		60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	840	—
	高出力無効	560	—
10	高出力有効	610	—
	高出力無効	525	—
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	—
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	—

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	①ストローク (mm)	標準価格
60	—	260	—
110	—	310	—
160	—	360	—
210	—	410	—

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)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
フランジ金具	FL	→ B-256	—
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	—
先端アダプタ (めねじ)	NFA	→ B-269	—
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	—
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

※ロッド取付オプションは、一部ストロークで選択できません。また、短いストロークにおいては周辺物と干渉する恐れがありますので、ご注意ください。詳細は、B-255、260ページをご確認ください。

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
ロッド	φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 (※1)	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

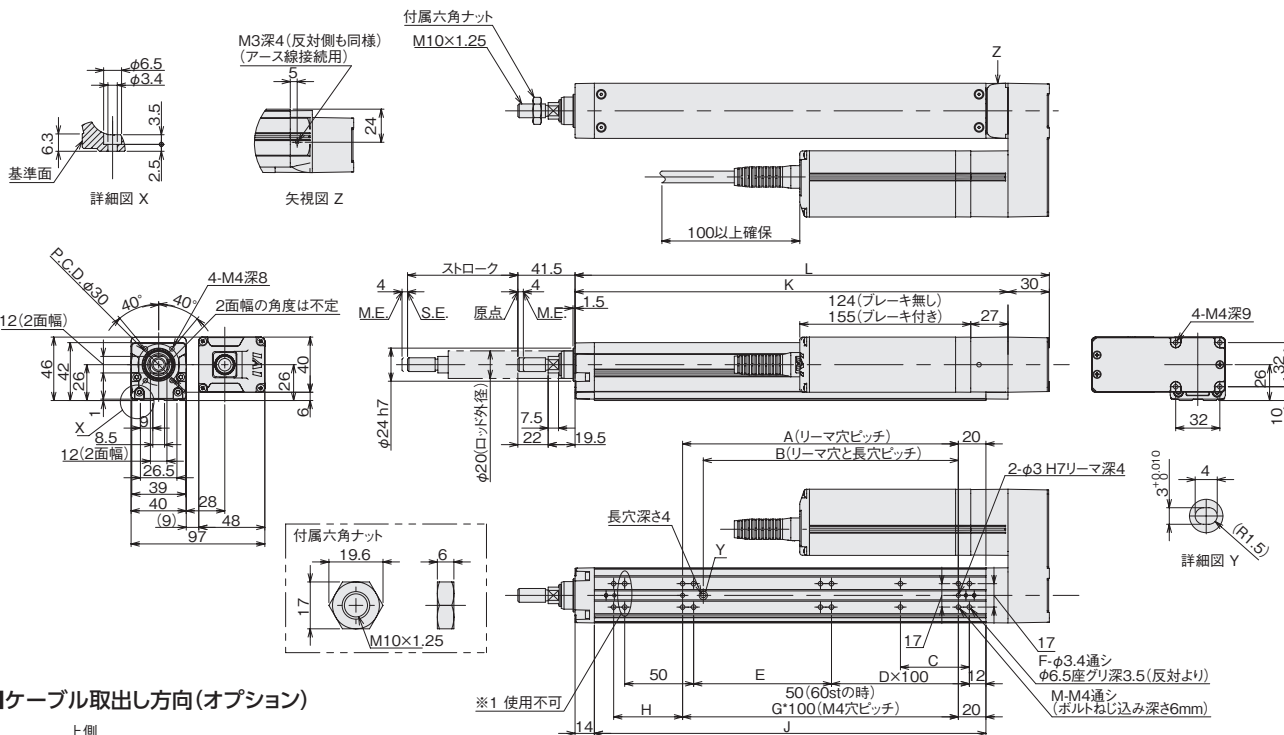
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

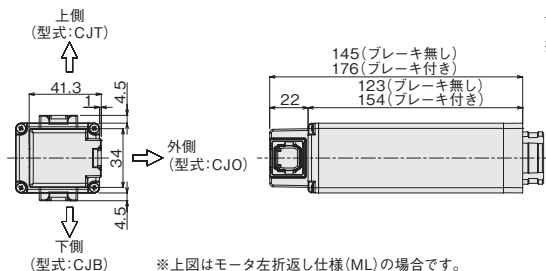
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

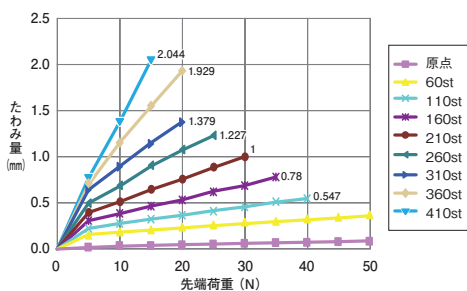


■ケーブル取り出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■RCP5-RA4R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
L	194	244	294	344	394	444	494	544
A	50	100	100	200	200	300	300	400
B	35	85	85	185	185	285	285	385
C	25	50	50	50	50	50	50	50
D	0	0	1	1	2	2	3	3
E	50	100	50	100	50	100	50	100
F	8	8	10	10	12	12	14	14
G	-	1	1	2	2	3	3	4
H	50	50	100	50	100	50	100	50
J	134	184	234	284	334	384	434	484
K	164	214	264	314	364	414	464	514
M	6	6	6	8	8	10	10	12
ロッド先端静的許容荷重(N)	55.8	44.6	37.1	31.7	27.6	24.3	21.7	19.5
ロッド先端動的許容荷重(N) 荷重オフセット0mm	25.4	19.5	15.5	12.8	10.8	9.2	7.9	6.9
許容荷重(N) 荷重オフセット100mm	16.5	14.5	12.4	10.7	9.2	8.0	7.0	6.2
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	5.6	4.5	3.8	3.2	2.8	2.5	2.3	2.1
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	1.7	1.5	1.2	1.1	0.9	0.8	0.7	0.6
質量(kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4

■適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数は①:4、LC:3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA6R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5-RA6R-WA-42P** - [] - [] - **P3** - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン 42P: パルスモーター 20: 20mm 65: 65mm P3: PCON N: 無し 下記オプション
 42: □サイズ 12: 12mm MCON P: 1m 価格表参照
 6: 6mm 415: 415mm (50mm 毎) MSEP S: 3m
 3: 3mm MSEL M: 5m ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



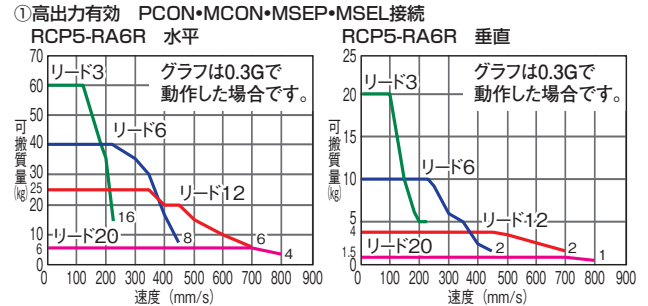
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-159ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

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)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大耐力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA6R-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効 高出力無効	6	1.5	56	65~415 (50mm毎)
RCP5-RA6R-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効 高出力無効	25	4	93	
RCP5-RA6R-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効 高出力無効	40	10	185	
RCP5-RA6R-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効 高出力無効	60 40	20	370	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラ	65~365 (50mm毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
65	-	265	-
115	-	315	-
165	-	365	-
215	-	415	-

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)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ (めねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※ロッド取付オプションは、一部ストロークで選択できません。また、短いストロークにおいては周辺物と干渉する恐れがありますので、ご注意ください。詳細は、B-255、260ページをご確認ください。

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 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm アルミ
ロッド不回転精度 (※2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) []内はリード20の場合です。

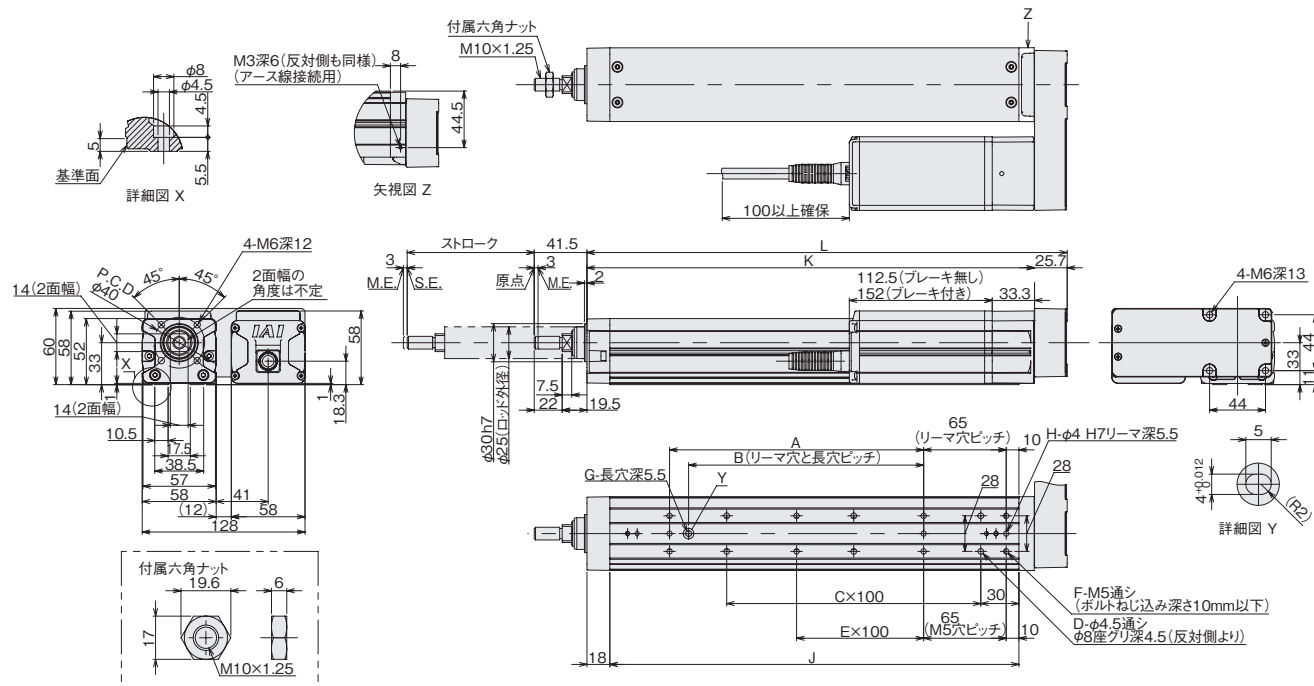
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

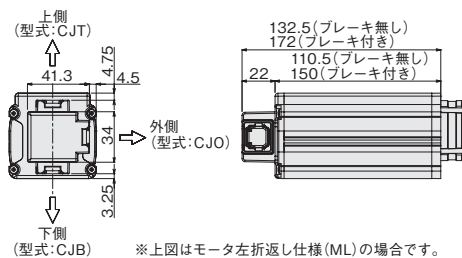
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

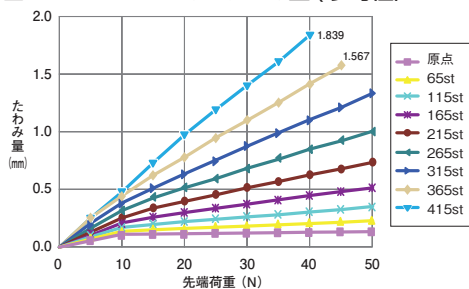


■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■RCP5-RA6R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
L	228	278	328	378	428	478	528	578
A	0	100	100	200	200	300	300	400
B	0	85	85	185	185	285	285	385
C	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	6	6	8	8	10	10
E	0	0	0	1	1	2	2	3
F	4	6	6	8	8	10	10	12
G	0	1	1	1	1	1	1	1
H	2	3	3	3	3	3	3	3
J	172	222	272	322	372	422	472	522
K	202.3	252.3	302.3	352.3	402.3	452.3	502.3	552.3
ロッド先端静的許容荷重(N)	113.8	92.6	78.0	67.3	59.0	52.5	47.2	42.8
ロッド先端動的許容荷重(N)	45.7	36.3	29.8	25.1	21.6	18.8	16.6	14.7
許容トルク(N・m)	32.1	28.3	24.6	21.5	18.9	16.7	14.9	13.4
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	11.5	9.4	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	3.2	2.8	2.5	2.1	1.9	1.7	1.5	1.3
質量(kg)	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7
	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9

適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA7R

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 73mm
24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP5-RA7R-WA-56P** - - - **P3** - -

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

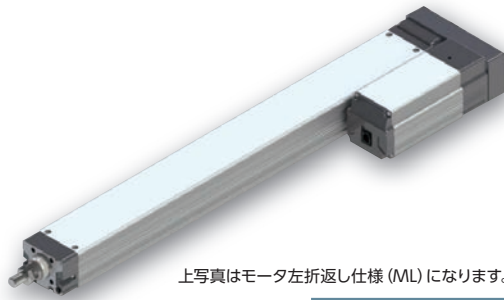
WA: バッテリーレスアプン 56P: パルスモータ 56□サイズ 24: 24mm 70: 70mm P3: PCON N: 無し 下記オプション
 8: 8mm 520: 520mm (50mm 毎) MCON P: 1m 価格表参照
 4: 4mm MSEP M: 5m S: 3m ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。
 MSEL

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



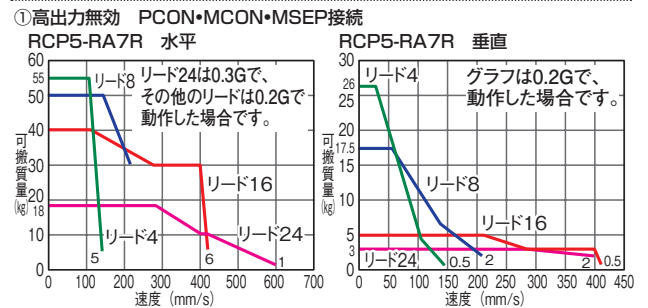
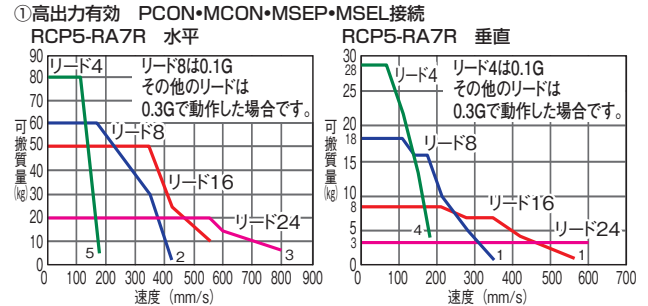
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-159ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



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)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA7R-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
			高出力無効	18		
RCP5-RA7R-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	50	8	273	
			高出力無効	40		
RCP5-RA7R-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	60	18	547	
			高出力無効	50		
RCP5-RA7R-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	80	28	1094	
			高出力無効	55		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	800 <600>
	高出力無効	600 <400>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	420 <350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	140

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	①ストローク (mm)	標準価格
70	-	320	-
120	-	370	-
170	-	420	-
220	-	470	-
270	-	520	-

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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
先端アダプタ (フランジ)	FFA	→ B-255	-
先端アダプタ (めねじ)	NFA	→ B-269	-
先端アダプタ (キー溝)	KFA	→ B-266	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※ロッド取付オプションは、一部ストロークで選択できません。また、短いストロークにおいては周辺物と干渉する恐れがありますので、ご注意ください。詳細は、B-255、260ページをご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 (※2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) []内はリード24の場合です。

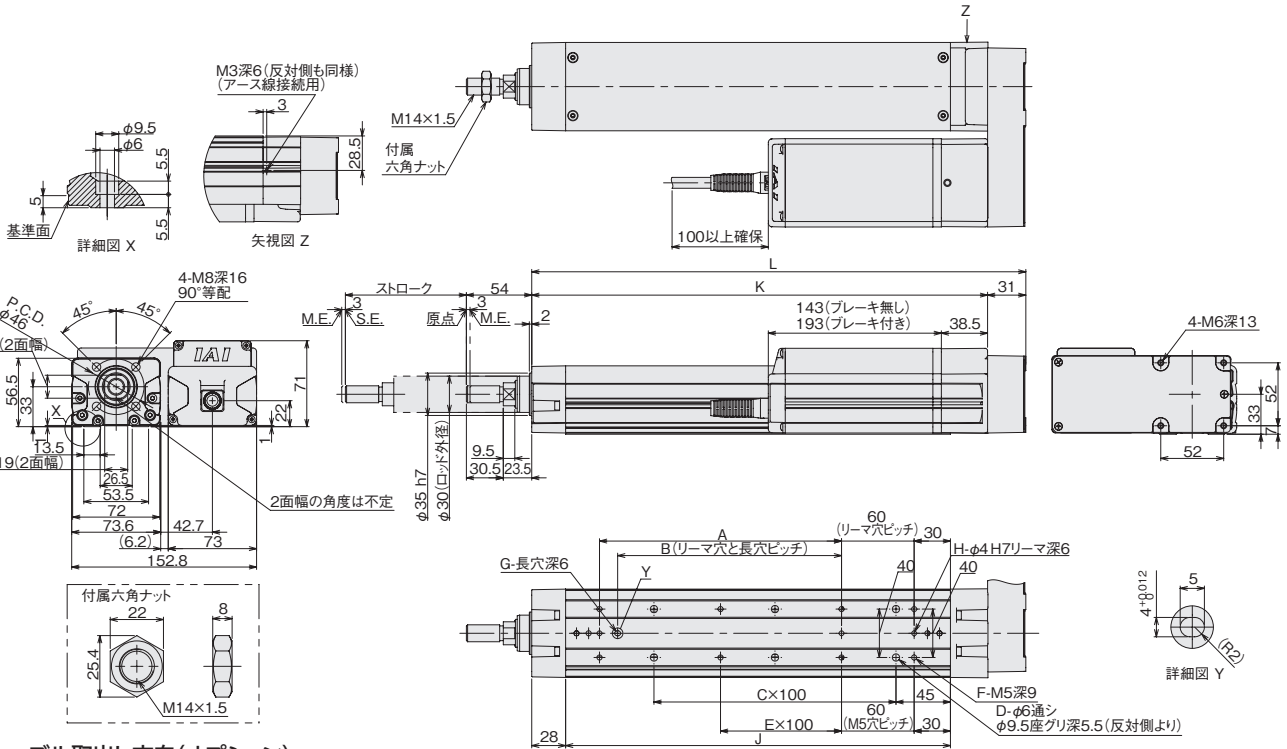
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

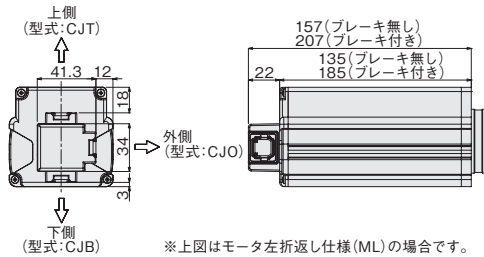
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

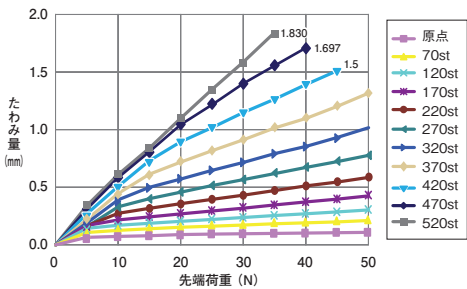


■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様 (ML) の場合です。

■RCP5-RA7R ロッドたわみ量 (参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618
K	227	277	327	377	427	477	527	577	627	677
ロッド先端静的許容荷重 (N)	119.2	97.7	82.8	71.6	63.0	56.2	50.6	46.0	42.2	38.8
ロッド先端動的許容荷重 (N)	荷重オフセット 0mm		44.3	35.7	29.6	25.2	21.7	19.0	16.8	15.0
	荷重オフセット 100mm		33.9	29.7	25.7	22.4	19.7	17.4	15.5	14.0
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	12.1	10.0	8.5	7.4	6.5	5.9	5.3	4.9	4.5	4.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.4	3.0	2.6	2.2	2.0	1.7	1.6	1.4	1.3	1.2
質量 (kg)	ブレーキ無し		4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1
	ブレーキ有り		4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

■適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)					

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリップ仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA8R

バッテリーレスアプン
高推力タイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 88mm
24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP5-RA8R-WA-60P** - - - **P4** - -

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

WA: バッテリーレスアプン 60P: パルスモータ 60□サイズ 20: 20mm 50: 50mm P4: PCON-CFB /CGFB N: 無し 下記オプション価格表参照

10: 10mm 700: 700mm (50mm毎) M: 5m ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

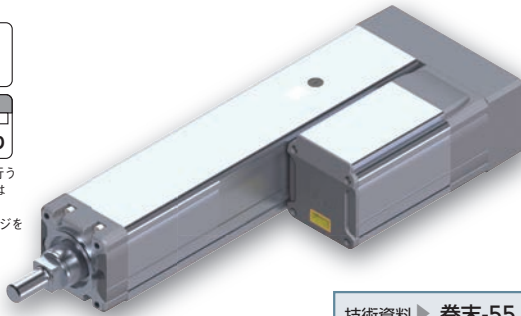
5: 5mm X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



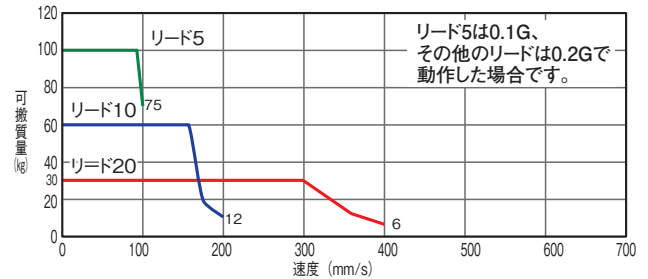
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



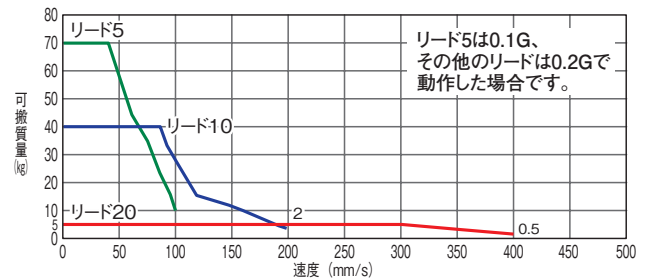
- 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10とリード20が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- RA8Rはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA8R 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA8R 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



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		最大耐力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA8R-WA-60P-20-①-P4-②-③	20	30	5	500	50~700 (50mm毎)
RCP5-RA8R-WA-60P-10-①-P4-②-③	10	60	40	1000	
RCP5-RA8R-WA-60P-5-①-P4-②-③	5	100	70	2000	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10	200	180	160	140	120	110	
5	100	90	80	70	60	55	

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	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	400	-
100	-	450	-
150	-	500	-
200	-	550	-
250	-	600	-
300	-	650	-
350	-	700	-

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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm アルミ
ロッド不回転精度(※1)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

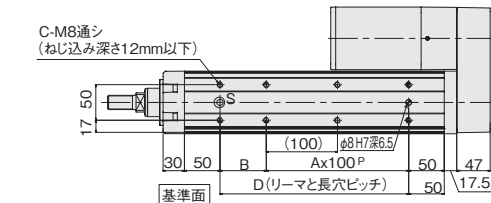
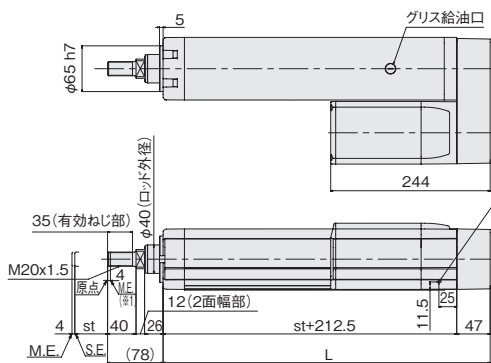
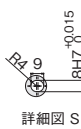
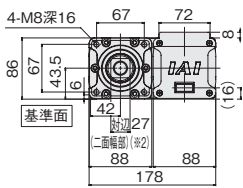
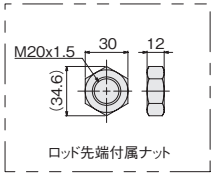
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

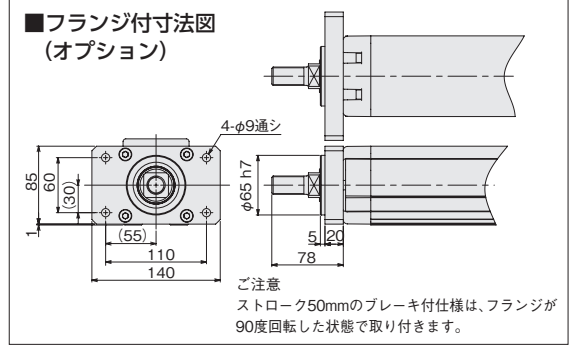
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



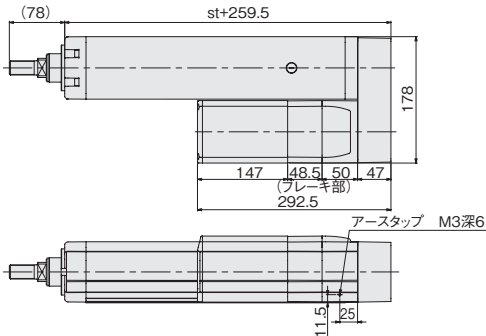
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



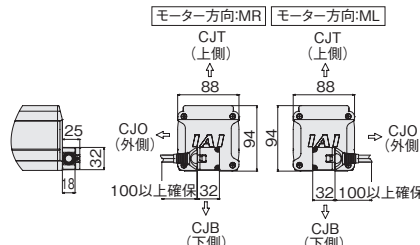
■フランジ付寸法図 (オプション)



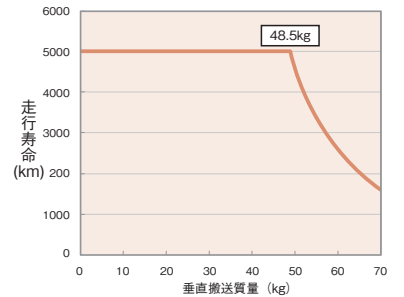
■ブレーキ付寸法図 (オプション)



■ケーブル取出3方向 (オプション)

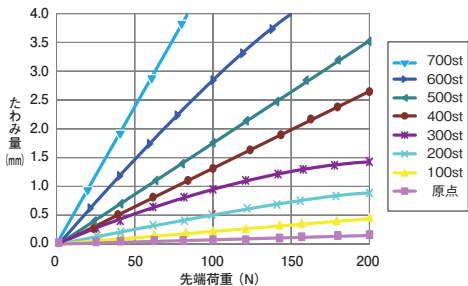


ご注意
リード5を垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。
可搬質量と寿命のグラフを以下に示しますのでご注意ください。(水平設置の場合は可搬質量の影響はありません)



■RCP5-RA8R ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	309.5	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5	859.5	909.5	959.5
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
B	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
D	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)	180	150.3	128.9	112.7	99.9	89.7	81.3	74.3	68.3	63.1	58.6	54.6	51.1	47.9
ロッド先端動的許容荷重 (N)	73.6	60.3	51.0	44.1	38.7	34.3	30.7	27.7	25.2	23.0	21.1	19.4	17.8	16.5
荷重オフセット 0mm	57.0	48.6	42.5	37.8	33.8	30.5	27.6	25.2	23.1	21.2	19.5	18.1	16.7	15.5
荷重オフセット 100mm														
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	18.1	15.2	13.0	11.4	10.2	9.2	8.4	7.7	7.1	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.7	4.9	4.3	3.8	3.4	3.0	2.8	2.5	2.3	2.1	2.0	1.8	1.7	1.5
質量 (kg)														
ブレーキ無し	8.6	9.0	9.4	9.8	10.3	10.7	11.1	11.6	12.0	12.4	12.9	13.3	13.7	14.1
ブレーキ有り	9.6	10.0	10.4	10.9	11.3	11.7	12.2	12.6	13.0	13.4	13.9	14.3	14.7	15.2

適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択					
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT	CompoNet MEDHATROLINK EtherCAT	EtherNet/IP CC-Link EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113

注
・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP5-RA10R

バッテリーレスアプン
高推力タイプ
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 108mm
24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5 - RA10R - WA - 86P - [] - [] - P4 - [] - []**

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン 86P: パルスモーター 86□サイズ 10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm 50: 50mm ? 800: 800mm (50mm 毎) P4: PCON-CFB /CGFB N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定 R□: ロボットケーブル

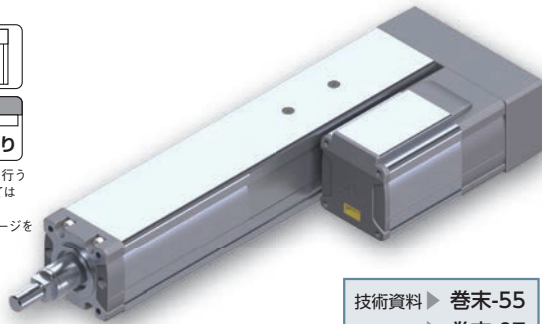
下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



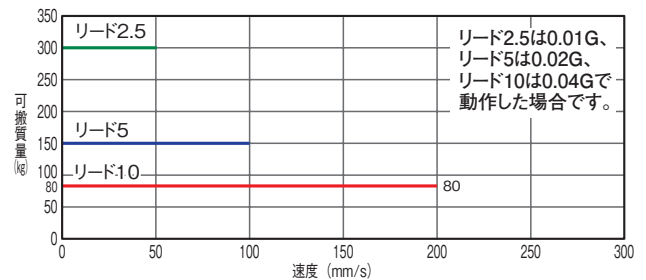
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



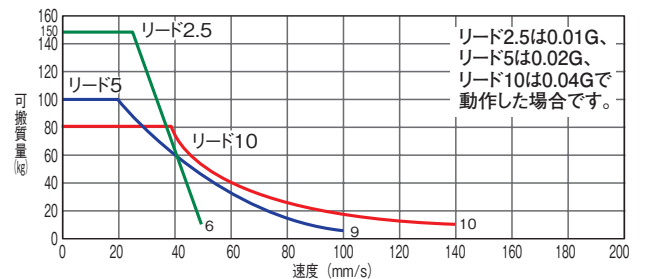
- 可搬質量はリード2.5が加速度0.01G、リード5が加速度0.02G、リード10が加速度0.04Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- RA10Rはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA10R 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA10R 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



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		最大耐力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA10R-WA-86P-10-①-P4-②-③	10	80	80	1500	50~800 (50mm毎)
RCP5-RA10R-WA-86P-5-①-P4-②-③	5	150	100	3000	
RCP5-RA10R-WA-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	300	150	6000	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167 <140>			200 <140>				180 <140>	160 <140>	140	120
5	83		100			90	80	70	60	55	50	45
2.5				50					45	40	35	30

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	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm(リード2.5/10mm), φ16mm(リード5mm) 軌道C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 (※1)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

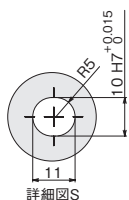
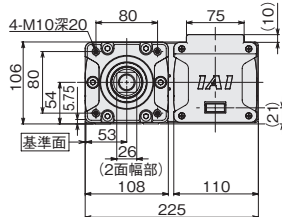
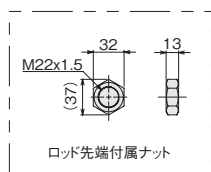
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

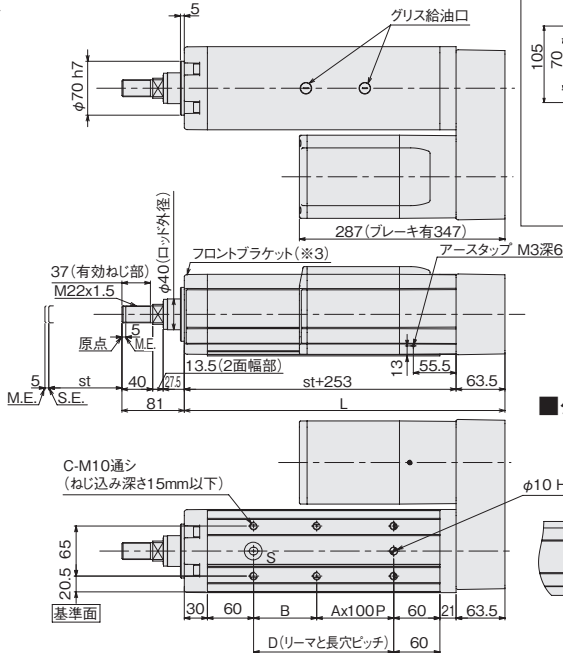
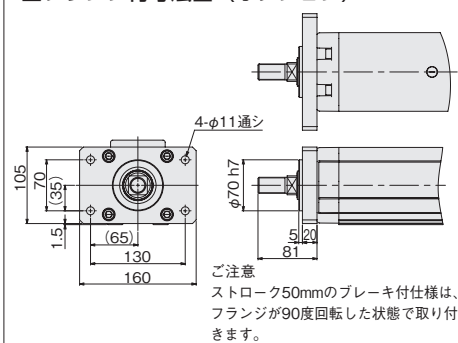
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



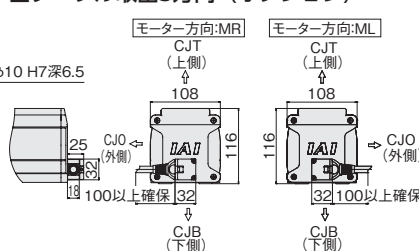
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



■フランジ付寸法図 (オプション)

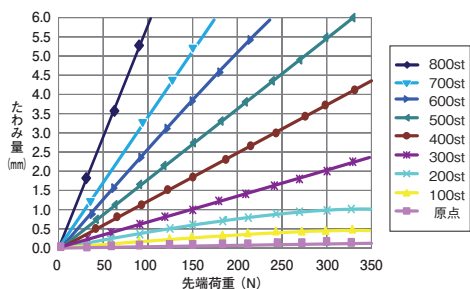


■ケーブル取出3方向 (オプション)



■RCP5-RA10R ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))

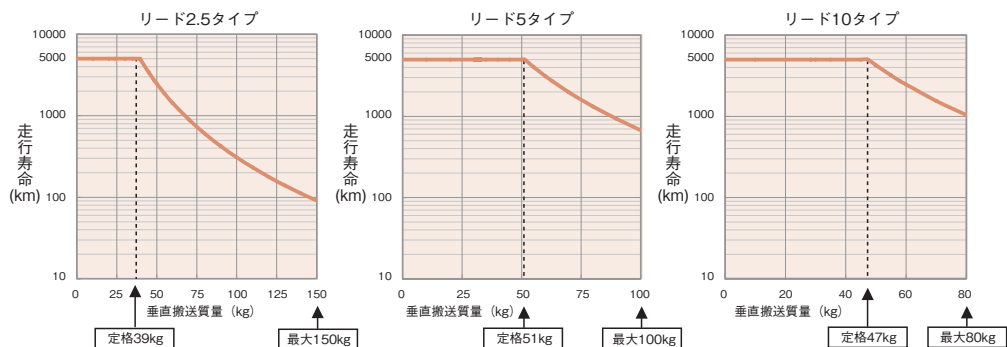


■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
B	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重 (N)	316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容荷重 (N)	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	14.6	15.3	16.0	16.7	17.4	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.6	22.3	23.0	23.7	24.4
	ブレーキ有り	16.2	16.9	17.6	18.3	19.0	19.7	20.4	21.1	21.8	22.5	23.2	23.9	24.6	25.3	26.0

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

- RCP5-RA10Rは最大推力が他タイプに比べて大きいので、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。速度と可搬質量の相関図もしくは押付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。



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

適応コントローラ

RCP5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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				
制御方法 ネットワーク ※選択 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK EtherCAT									
注 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。									

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP4-RA3C

モータユニット型
モータストレート
本体幅 32mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP4 - RA3C - I - 28P - □ - □ - P3 - □ - □

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 28P:パルスモータ 16:16mm 25:25mm P3:PCON N:無し 下記オプション
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 28□サイズ 10:10mm ? MCON P:1m 価格表参照
5:5mm 300:300mm MSEP M:5m
2.5:2.5mm (25mm毎) MSEL M:5m

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

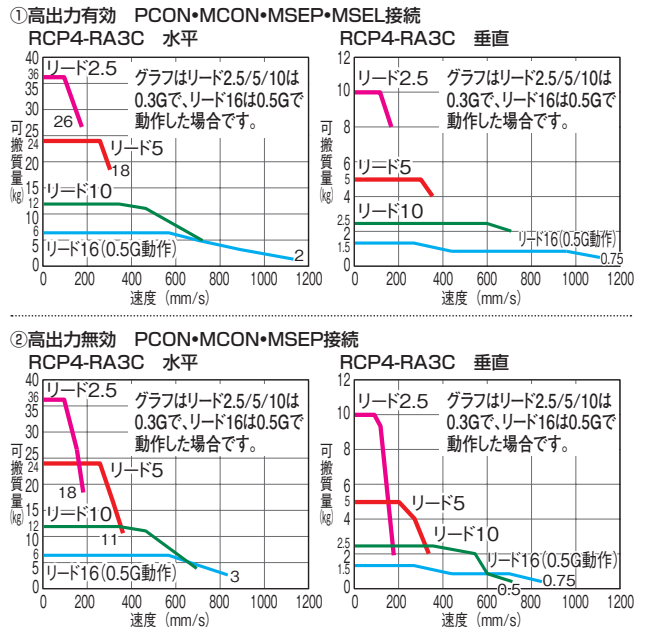


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、巻末-165ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



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		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP4-RA3C-I-28P-16-①-P3-②-③	16	6	1.5	36	25~300 (25mm毎)
RCP4-RA3C-I-28P-10-①-P3-②-③	10	12	2.5	57	
RCP4-RA3C-I-28P-5-①-P3-②-③	5	24	5	114	
RCP4-RA3C-I-28P-2.5-①-P3-②-③	2.5	36	10	229	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	350
5	有効	175
	無効	-

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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	①ストローク (mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	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)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
原点確認センサ (上側)	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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
ロッド	φ16mm アルミ引抜管
ロッド不回転精度 (※1)	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

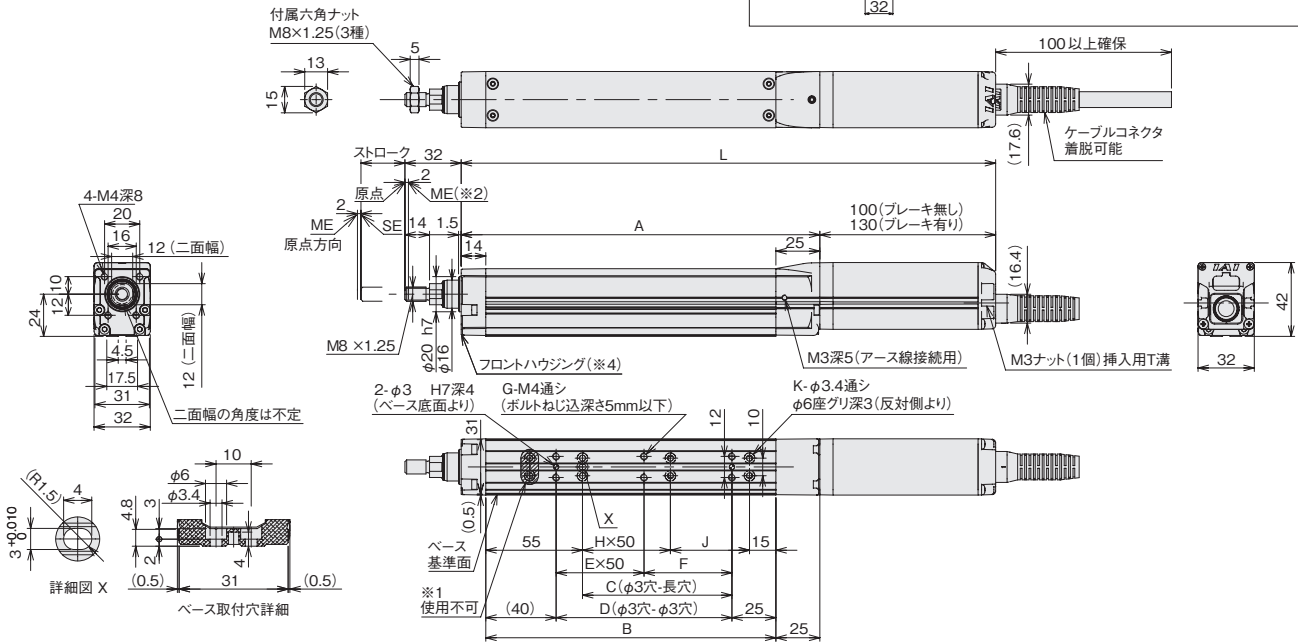
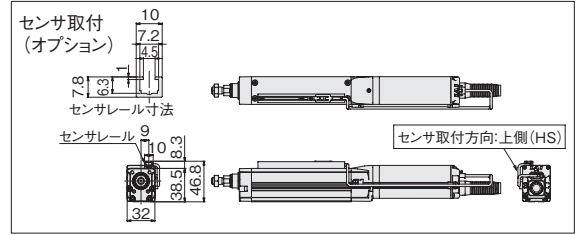
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

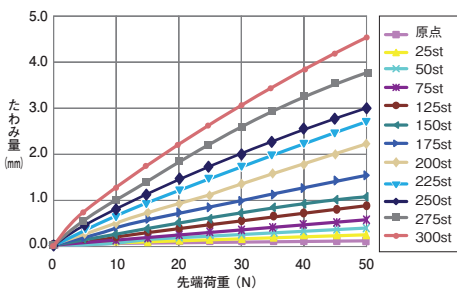
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 ベース上面取付穴(K)のロッド側の穴2個は使用できません。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
詳細は取扱説明書をご参照ください。



■ RCP4-RA3C ロッドたわみ量 (参考値)



■ ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	ブレーキ無し	229	254	279	304	329	354	379	404	429	454	479
	ブレーキ有り	259	284	309	334	359	384	409	434	459	484	509
A	129	154	179	204	229	254	279	304	329	354	379	404
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
E	0	0	0	1	2	2	3	3	3	4	4	5
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
J	20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
K	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
ロッド先端静的許容荷重 (N)	38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8
ロッド先端動的許容荷重 (N)	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7.0	6.4	5.8	5.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.59	0.64	0.69	0.73	0.78	0.83	0.88	0.93	0.98	1.02	1.07
	ブレーキ有り	0.68	0.73	0.78	0.82	0.87	0.92	0.97	1.02	1.07	1.11	1.16

適応コントローラ

RCP4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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6	単相AC 100~230V	この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP4-RA5C

モータ ユニット 型 モータ ストレート 本体幅 52 mm 24V パルス モータ

型式項目 RCP4 - RA5C - I - - - - P3 - -

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 * 簡易アップ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 42SP: 高推力 パルスモータ 42□サイズ	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm ? 400: 400mm (50mm 毎)	P3: PCON MCON MSEP MSEL	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 * 高推力パルスモータを選択した場合はB(ブレーキ)が標準装備されます。
---	--	--	--------------------------------------	----------------------------------	--	--

* コントローラは付属しません。
* 型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



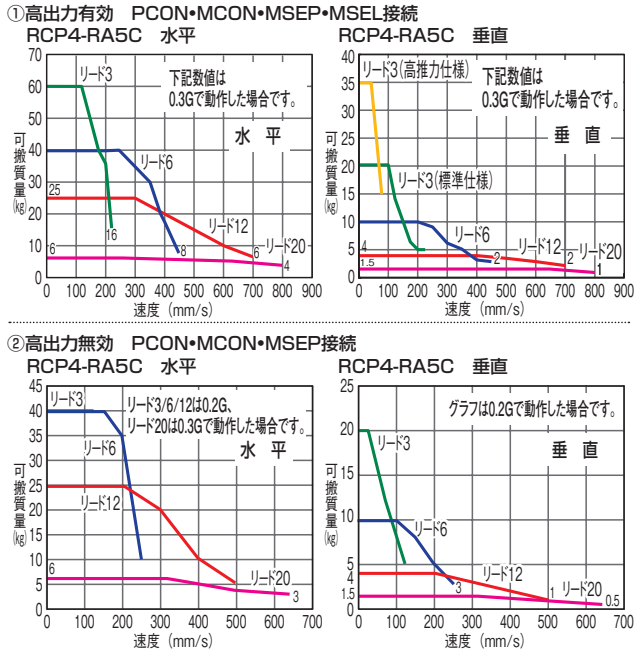
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

* 垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(*) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-165ページの選定の目安をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図 ※ 水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(※) 0.2Gの場合の数値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
標準仕様	RCP4-RA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	高出力有効	6	1.5	56	50~400 (50mm 毎)
		高出力無効	6	1.5 (※)		
	RCP4-RA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効	25 (※)	4 (※)		
RCP4-RA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効	40 (※)	10 (※)		
RCP4-RA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40 (※)	20 (※)		
高推力仕様	RCP4-RA5C-I-42SP-3-①-P3-②-③-B	3	高出力有効	-	35	750

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク	最高速度	
		50 ~ 400 (50mm 毎)	標準価格
20	高出力有効	800	-
	高出力無効	640	-
12	高出力有効	700	-
	高出力無効	500	-
6	高出力有効	450	-
	高出力無効	250	-
3 (標準仕様)	高出力有効	225	-
	高出力無効	125	-
3 (高推力仕様)	高出力有効	80	-

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※ 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※ 高推力仕様は高出力設定でのみ動作可能。

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	
	標準仕様	高推力仕様
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

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	長さ指定	
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スクレーパ	SC	→ B-273	-

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 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) 【 】内はリード20の場合です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

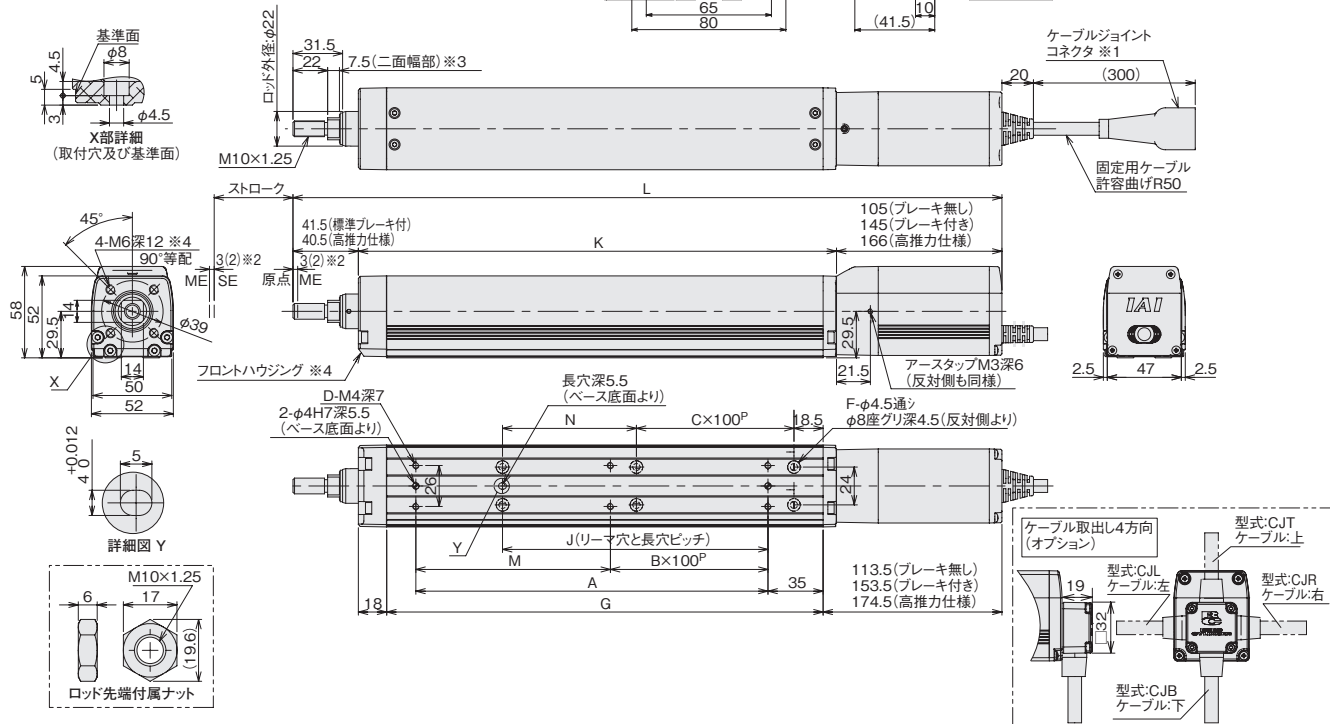
寸法図

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



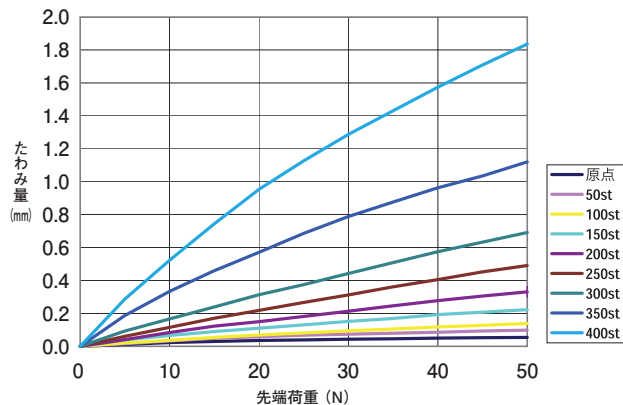
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
また高推力仕様は原点-ME間、SE-ME間の寸法が2になりまますのでご注意ください。
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■フランジ付寸法図 (※4)
(オプション)



■ RCP4-RA5C ロッドたわみ量 (参考値)

(下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	300	350	400	450	500	550	600
	ブレーキ有り	340	390	440	490	540	590	640
	高推力仕様	360	410	460	510	560	610	660
A	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
B	0	0	1	1	2	2	3	3
C	0	0	0	1	1	2	2	3
D	4	4	6	6	8	8	10	10
F	4	4	4	6	6	8	8	10
G	127	177	227	277	327	377	427	477
J	18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K	153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
M	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5
N	35	85	135	85	135	85	135	85
ロッド先端静的許容荷重 (N)	65.6	51.2	41.7	34.9	29.8	25.7	22.4	19.7
ロッド先端動的許容荷重 (N)	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2
許容荷重 (N) 荷重オフセット 100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6
質量 (kg)	1.9	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2	3.4	3.7
	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.6	2.9	3.1	3.4	3.9

適応コントローラ

RCP4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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。

RCP4-RA6C

モータ ユニット 型 モータ ストレート 本体幅 **61 mm** **24V** パルス モータ

■型式項目 **RCP4-RA6C-I**

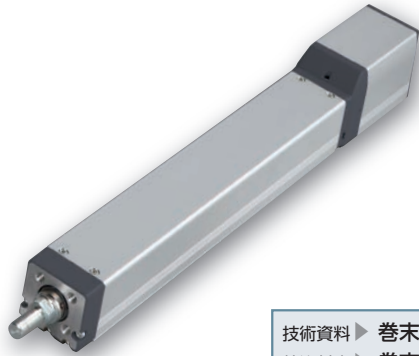
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ 56SP:高推力 パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm ? 500: 500mm (50mm 毎)	P3:PCON/MCON MSEP/MSEL P4:PCON-CFB /CGFB ※PCON-CFBは高推力仕様専用です。	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※高推力パルスモータを選択した場合はB(ブレーキ)が標準装備されます。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



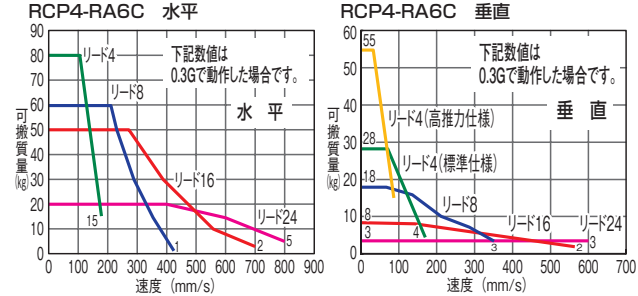
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



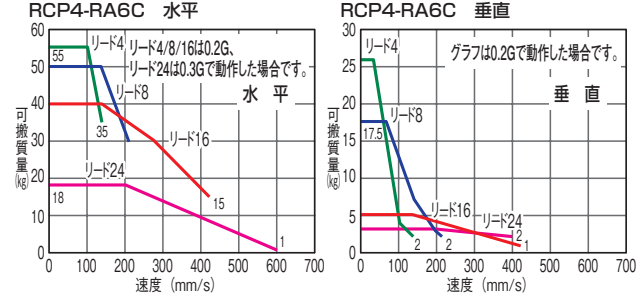
- 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-165ページの選定の目安をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図 ※水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。 ■ストロークと最高速度 <>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	リード (mm)	ストローク			
			水平 (kg)	垂直 (kg)				コントローラ	50~500 (50mm 毎)		
標準仕様	RCP4-RA6C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効 高出力無効	20 18 (※)	3 3 (※)	182	50~500 (50mm 毎)	24	高出力有効 高出力無効	800<600> 600<400>	
	RCP4-RA6C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効 高出力無効	50 40 (※)	8 5 (※)	273			16	高出力有効 高出力無効	700<560> 420
			高出力有効 高出力無効	60 50 (※)	18 17.5 (※)	420 210					
	RCP4-RA6C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効 高出力無効	80 55 (※)	28 26 (※)	1094			8	高出力有効 高出力無効	210 140
高出力有効 高出力無効			— —	— —	1106	4 (標準仕様) 4 (高推力仕様)	— 90				
高推力仕様	RCP4-RA6C-I-56SP-4-①-P4-②-③-B	4	高出力有効	—	—	—	—	—	—	90	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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	
	標準仕様	高推力仕様
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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)		—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
フランジ金具	FL	→ B-256	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スクレーパ	SC	→ B-273	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) 【 】内はリード24の場合です。

RCP4-RA3R

モータユニット型
モータ折返し
本体幅 32mm
24Vパルスモータ

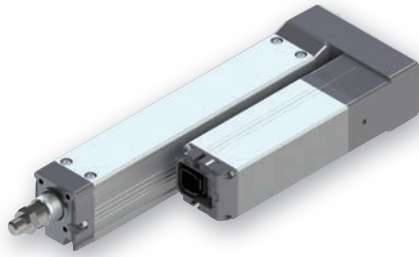
■型式項目 RCP4-RA3R-I-28P-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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 28P:パルスモータ 16:16mm 25:25mm P3:PCON N:無し 下記オプション
※ 簡易アップンで使用される場合も型式は「I」になります。 28□サイズ 10:10mm ? MCON P:1m 価格表参照
5:5mm 300:300mm (25mm 毎) MSEP M:5m ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。
2.5:2.5mm MSEL R□:ロボットケーブル

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

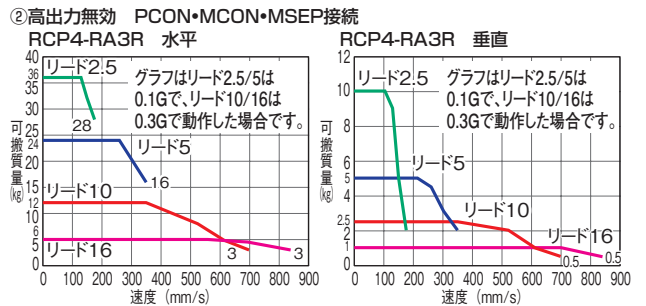
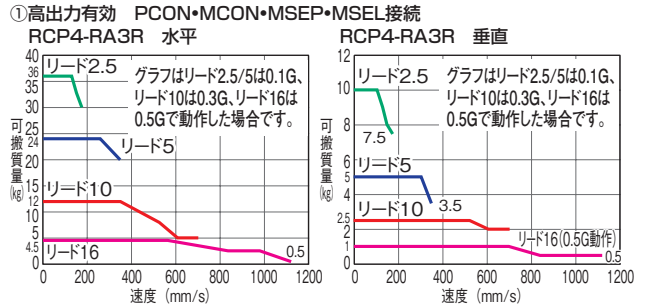
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT
選定上の注意

- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、巻末-167ページの「速度+加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については、巻末-109ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



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)		
RCP4-RA3R-I-28P-16-①-P3-②-③	16	5	1	36	25~300 (25mm毎)
RCP4-RA3R-I-28P-10-①-P3-②-③	10	12	2.5	57	
RCP4-RA3R-I-28P-5-①-P3-②-③	5	24	5	114	
RCP4-RA3R-I-28P-2.5-①-P3-②-③	2.5	36	10	229	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	350
5	有効	350
	無効	175

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	①ストローク (mm)	標準価格
25	—	175	—
50	—	200	—
75	—	225	—
100	—	250	—
125	—	275	—
150	—	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)	—
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
背面取付けプレート	RP	→ B-273	—

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
ロッド	φ16mm アルミ引抜管
ロッド不回転精度 (※1)	±0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

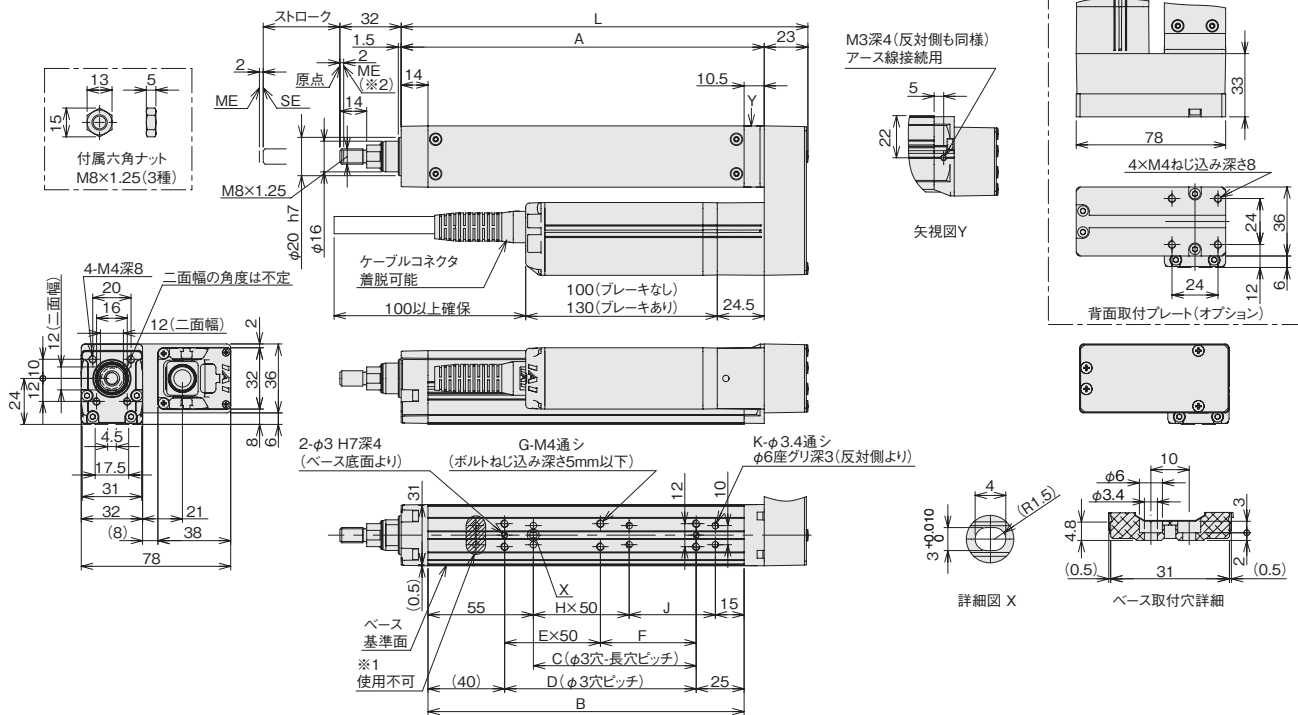
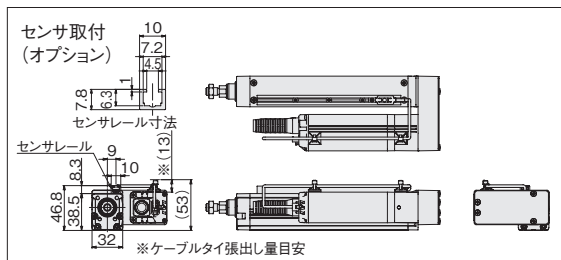
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

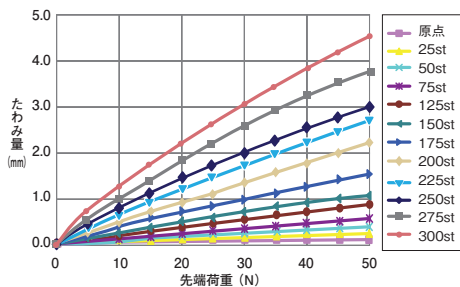
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 ベース上面取付穴(K)のロッド側の穴2個は使用できません。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。



■ RCP4-RA3R ロッドたわみ量 (参考値)



■ ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	標準	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5
	背面取付オプション	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	297.5	322.5	347.5	372.5	397.5	422.5
A	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
E	0	0	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
J	20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
K	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8	
ロッド先端動的許容荷重 (N)	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7.0	6.4	5.8	5.4	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4	
質量 (kg)	0.71	0.76	0.81	0.85	0.90	0.95	1.00	1.05	1.10	1.14	1.19	1.24	
	0.80	0.85	0.90	0.94	0.99	1.04	1.09	1.14	1.19	1.23	1.28	1.33	

適応コントローラ

RCP4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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種 MSEP-C/LC (→M-29)										

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP4-RA5R

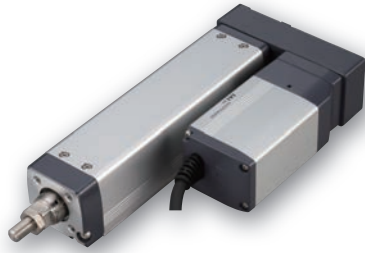
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 52mm
24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP4-RA5R-I-42P** - [] - [] - **P3** - [] - []

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 42P:パルスモータ 20:20mm 50:50mm P3:PCON N:無し 下記オプション
※ 隨身アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 42□サイズ 12:12mm 6:6mm MCON P:1m 価格表参照
M:5m ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。
※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



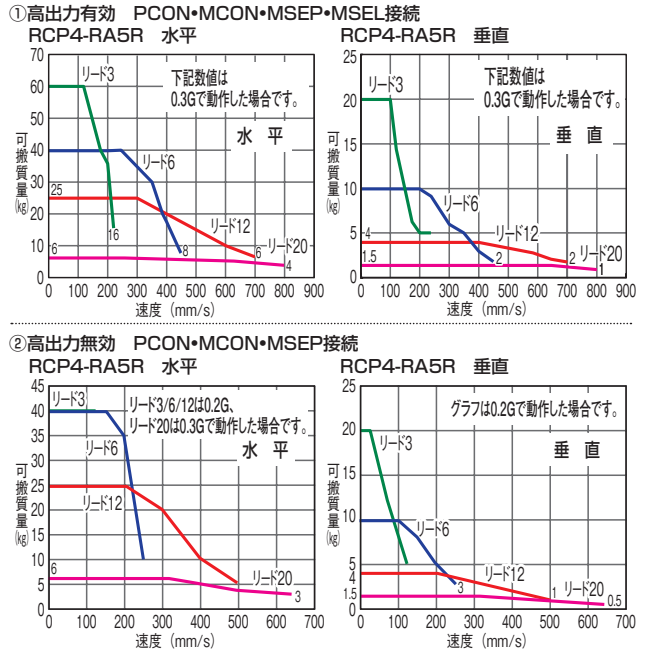
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-167ページの選定の目安をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータ仕様参照)
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図 ※水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。



アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

(※) 0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大弾力力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP4-RA5R-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6	1.5	56	50~400 (50mm毎)
			高出力無効	6		
RCP4-RA5R-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	25	4	93	
			高出力無効	25 (※)		
RCP4-RA5R-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	40	10	185	
			高出力無効	40 (※)		
RCP4-RA5R-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	60	20	370	
			高出力無効	40 (※)		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク	
	コントローラ	50~400 (50mm 毎)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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	
S (3m)		—
M (5m)		—
長さ指定	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)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
フランジ金具	FL	→ B-256	—
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スクレーパ	SC	→ B-273	—

(※) 50ストロークのブレーキ付は、モータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) 【】内はリード20の場合です。

寸法図

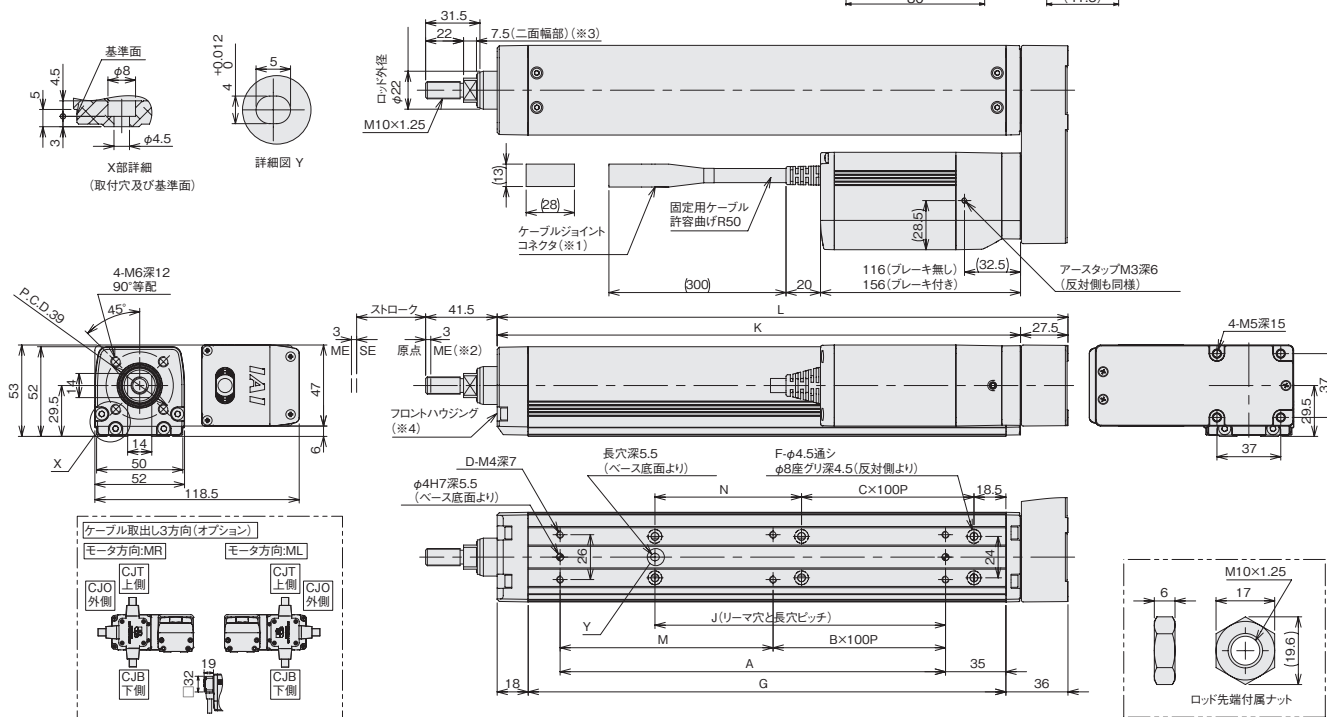
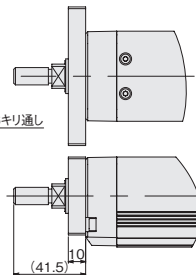
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※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ください。
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体部を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

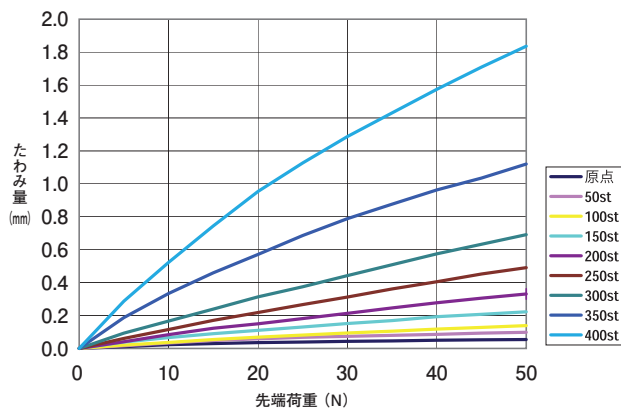
■フランジ付寸法図(※4)
(オプション)

※50ストロークのブレーキ付はモータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。



■RCP4-RA5R ロッドたわみ量 (参考値)

(下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	181	231	281	331	381	431	481	531
A	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
B	0	0	1	1	2	2	3	3
C	0	0	0	1	1	2	2	3
D	4	4	6	6	8	8	10	10
F	4	4	4	6	6	8	8	10
G	127	177	227	277	327	377	427	477
J	18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K	153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
M	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
N	35	85	135	185	235	285	335	385
ロッド先端静的許容荷重 (N)	65.6	51.2	41.7	34.9	29.8	25.7	22.4	19.7
ロッド先端動的 荷重オフセット 0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2
許容荷重 (N) 荷重オフセット 100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.6	2.9	3.2	3.4	3.7
	ブレーキ有り	2.3	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.2

適応コントローラ

RCP4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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)					

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP4-RA6R

モータユニット型
モータ折返し
本体幅 61mm
24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP4-RA6R-I-56P** - [] - [] - **P3** - [] - []

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
* 隨身アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

56P:パルスモータ
56□サイズ

24:24mm
16:16mm
8: 8mm
4: 4mm

50: 50mm
?
500: 500mm (50mm 毎)

P3:PCON
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

*モータ折返し方向はML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



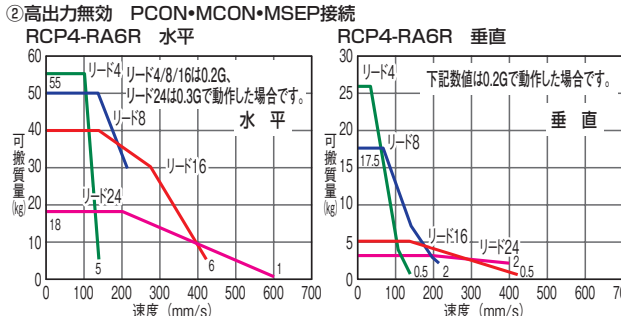
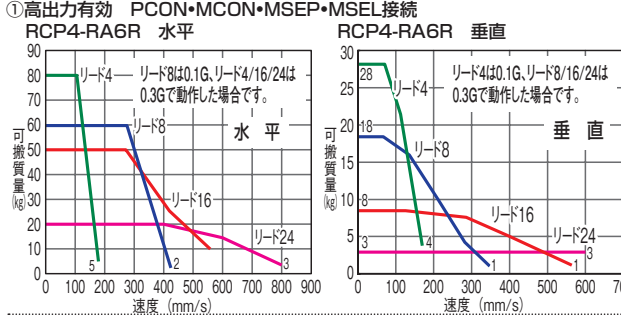
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT
選定上の注意

- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
- (※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-167ページの選定の目安をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図 ※水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (※) 0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大弾力力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP4-RA6R-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	182	
			高出力無効	18		3 (※)
RCP4-RA6R-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	50	8	273	
			高出力無効	40 (※)		5 (※)
RCP4-RA6R-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	60	18	547	
			高出力無効	50 (※)		17.5 (※)
RCP4-RA6R-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	80	28	1094	
			高出力無効	55 (※)		26 (※)

50~500 (50mm毎)

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	コントローラ	ストローク	50~500 (50mm 毎)
24	高出力有効	800<600>	800<600>
		高出力無効	600<400>
16	高出力有効	560	560
		高出力無効	420
8	高出力有効	420<350>	420<350>
		高出力無効	210
4	高出力有効	175	175
		高出力無効	140

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。※リード8は加速度0.1Gの場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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)	-
長さ指定	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)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スクレーパ	SC	→ B-273	-

(※) 50ストロークのブレーキ付は、モータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、巻末-187参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) 【】内はリード24の場合です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

寸法図

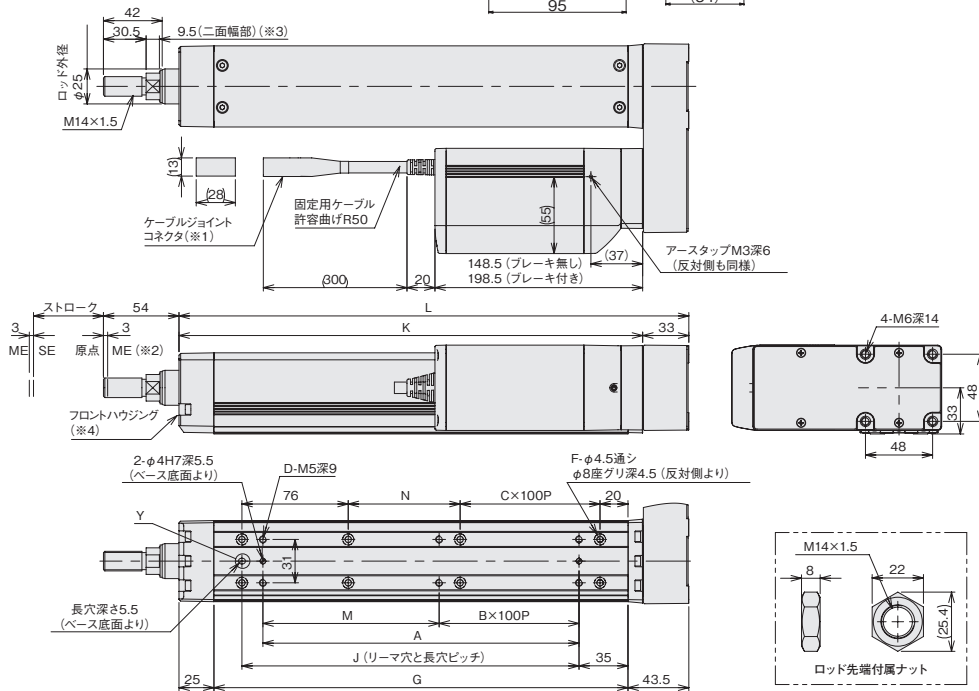
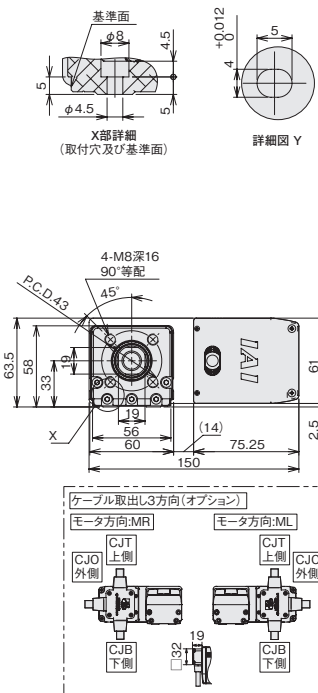
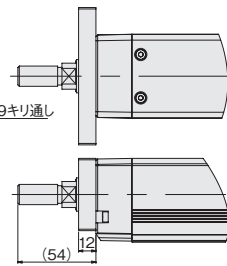
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

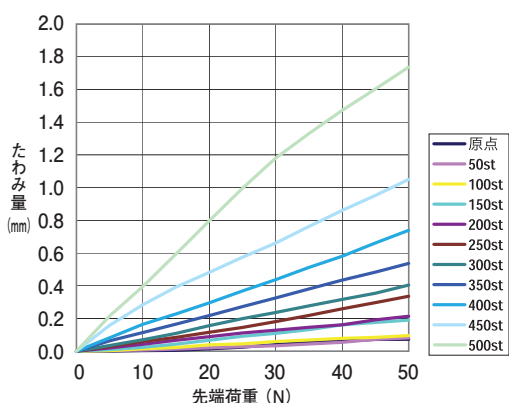
■フランジ付寸法図(※4)
(オプション)

※50ストロークのブレーキ付はモータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。



■RCP4-RA6R ロッドたわみ量 (参考値)

(下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5
A	76	126	176	226	276	326	376	426	476	526
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
C	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
F	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596
J	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
K	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5
M	76	126	76	126	76	126	76	126	76	126
N	30	80	130	80	130	80	130	80	130	80
ロッド先端静的許容荷重 (N)	112.7	91.5	76.7	65.7	57.2	50.4	44.8	40.2	36.2	32.7
ロッド先端動的許容荷重 (N)	49.0	37.4	29.9	24.5	20.4	17.1	14.5	12.3	10.3	8.6
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	38.7	31.0	25.5	21.4	18.1	15.4	13.2	11.2	9.5	8.0
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.9	3.1	2.5	2.1	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8
質量 (kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.4	6.8
	ブレーキ無し									
	ブレーキ有り	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	6.0	6.3	6.6	7.3

■適応コントローラ

RCP4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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●			
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)			30000	-	→M-245

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。

RCP3-RA2AC

細小型 モータユニット型 モータストレート 本体幅 22mm 24Vパルスモータ ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCP3 - RA2AC - I - □ - □ - □ - □ - □ - □

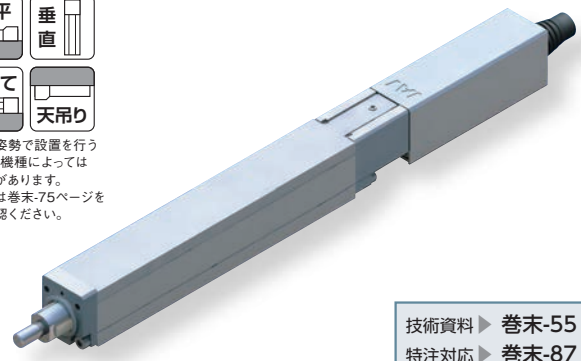
シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

↑インクリメンタル ※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□標準タイプ 20SP:パルスモータ 20□高推力タイプ 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 25:25mm 100:100mm (25mm毎) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL 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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

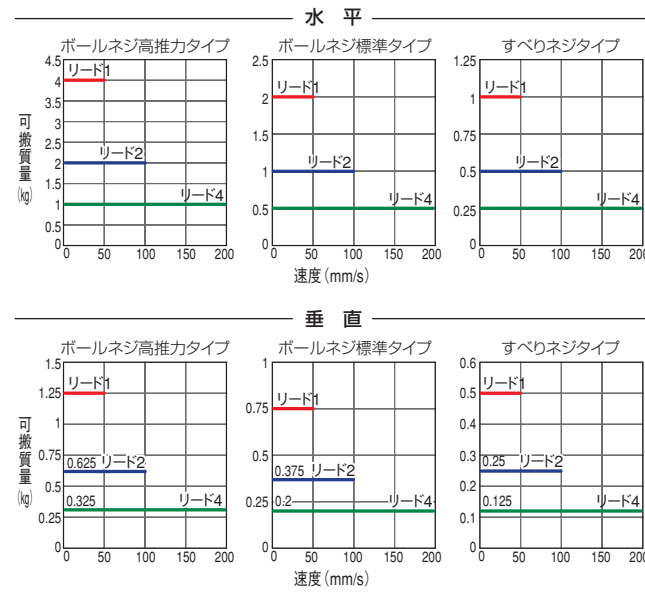


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量は加速度 0.3G (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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

■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。



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/ RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)		
				水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCP3-RA2AC-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	巻末-123ページをご参照ください	±0.02	25~100 (25mm毎)		
RCP3-RA2AC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	2	0.625					
RCP3-RA2AC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	1.25					
RCP3-RA2AC-I-20P-4-①-②-③-④	標準	ボールネジ	4	0.5	0.2				±0.05	25~100 (25mm毎)
RCP3-RA2AC-I-20P-2-①-②-③-④			2	1	0.375					
RCP3-RA2AC-I-20P-1-①-②-③-④			1	2	0.75					
RCP3-RA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125	±0.05	25~100 (25mm毎)			
RCP3-RA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25					
RCP3-RA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5					

■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
ボールネジ	4	180 / 200
	2	100
	1	50
すべりネジ	4	180 / 200
	2	100
	1	50

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(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 送りネジ		
	ボールネジ		すべりネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
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)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様

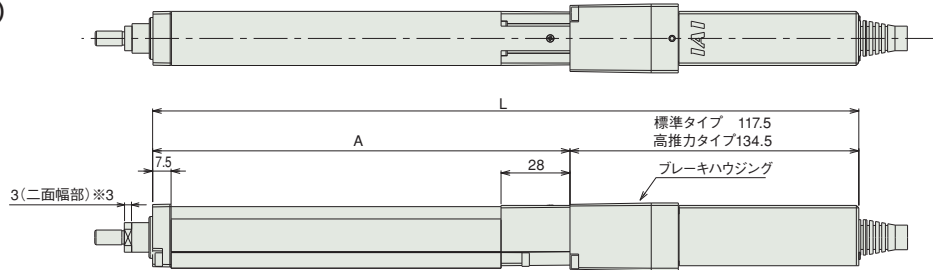
寸法図

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

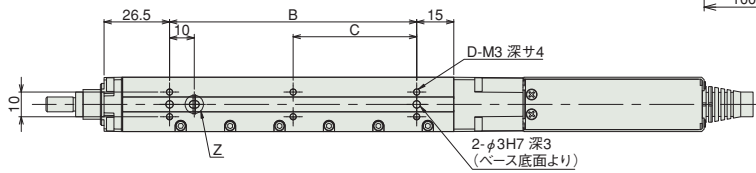
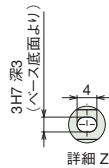
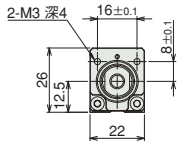
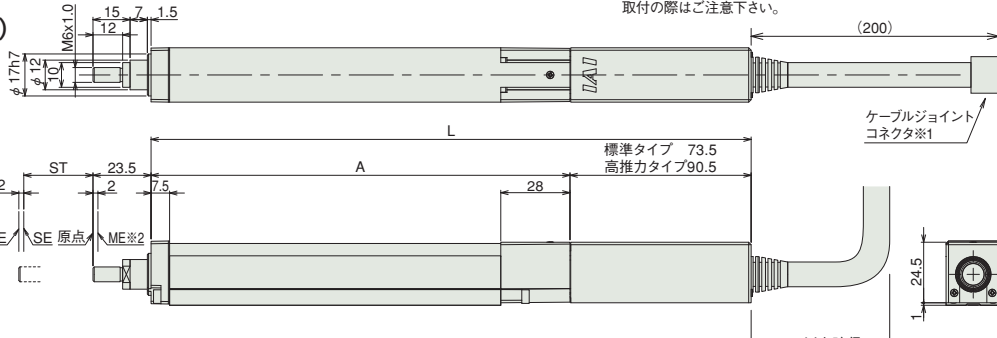


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

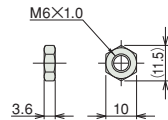
(ブレーキ有り)



(ブレーキ無し)



ロッド先端付属ナット寸法



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

ST: ストローク
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100
L	標準タイプ	168	193	218	243
	ブレーキ無し	212	237	262	287
	高推力タイプ	185	210	235	260
	ブレーキ有り	229	254	279	304
A		94.5	119.5	144.5	169.5
B		25	50	75	100
C		0	0	0	50
D		4	4	4	6
質量 (kg)		0.31	0.33	0.36	0.37

※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6	単相AC 100~230V	この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP3-RA2BC

細小型
モータユニット型
モータストレート
本体幅 28mm
24Vパルスモータ
ボールネジすべりネジ仕様

型式項目 RCP3-RA2BC-I

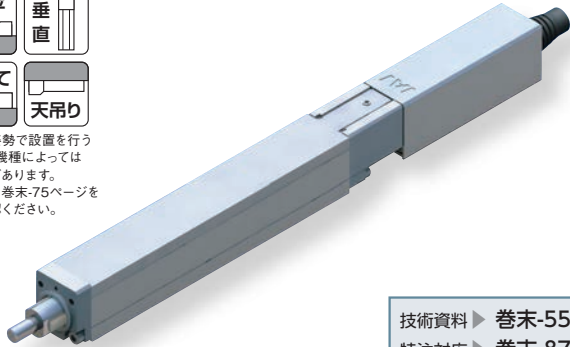
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

↑インクリメンタル ※ 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 □標準タイプ 20SP: パルスモータ 20 □高推力タイプ	6: ボールネジ 6mm 4: ボールネジ 4mm 2: ボールネジ 2mm 1: ボールネジ 1mm 6S: すべりネジ 6mm 4S: すべりネジ 4mm 2S: すべりネジ 2mm	25: 25mm ↓ 150: 150mm (25mm 毎)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	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
---	--	---	---	--	---	------------------

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う
場合、機種によっては
制約があります。
詳細は巻末-75ページを
ご確認ください。

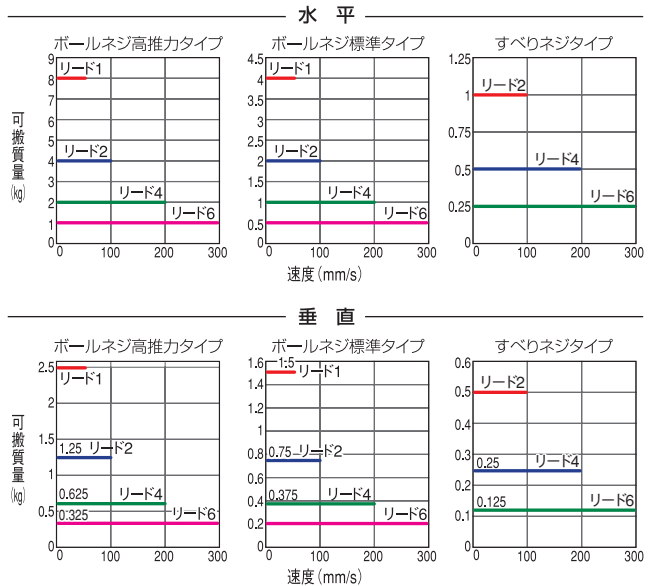


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.3G (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。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
 - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

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	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	
				水平 (kg)	垂直 (kg)				
RCP3-RA2BC-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	±0.02	25~150 (25mm 毎)		
RCP3-RA2BC-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625				
RCP3-RA2BC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25				
RCP3-RA2BC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5				
RCP3-RA2BC-I-20P-6-①-②-③-④	標準	ボールネジ	6	0.5	0.2			±0.05	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BC-I-20P-4-①-②-③-④			4	1	0.375				
RCP3-RA2BC-I-20P-2-①-②-③-④			2	2	0.75				
RCP3-RA2BC-I-20P-1-①-②-③-④			1	4	1.5				
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	6	0.25	0.125	±0.05	25~150 (25mm 毎)		
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25				
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5				

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
ボールネジ	6	180	280
	4	180	200
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	6	180	280
	4	180	200
	2	100	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		
	送りネジ		
	ボールネジ 高推力タイプ	ボールネジ 標準タイプ	すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—
125	—	—	—
150	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

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)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様 水平: 500万回 (往復回数) 垂直: 1000万回 (往復回数) ボールネジ仕様 5000km もしくは 5000万往復

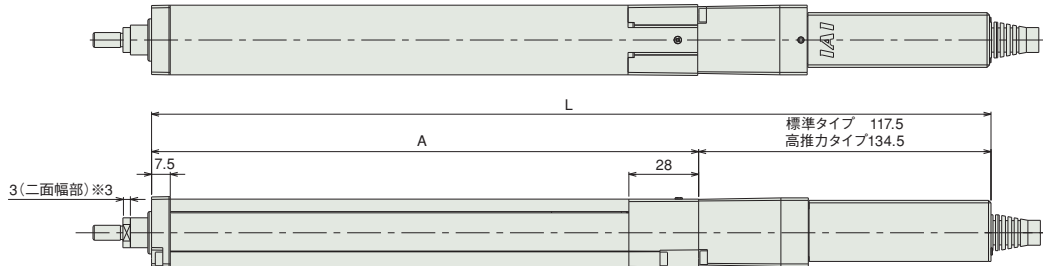
寸法図

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

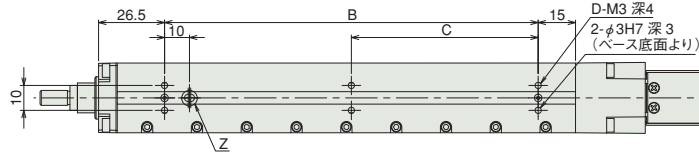
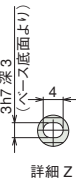
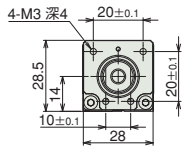
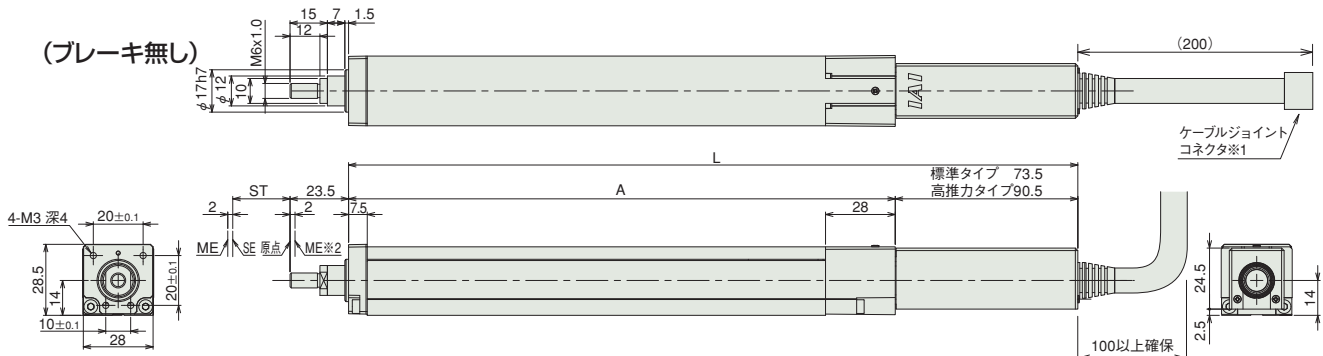


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

(ブレーキ有り)

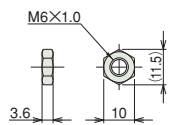


(ブレーキ無し)



ST: ストローク
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

ロッド先端付属ナット寸法



ご注意

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100	125	150
標準タイプ	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
	ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
高推力タイプ	ブレーキ無し	185	210	235	260	285	310
	ブレーキ有り	229	254	279	304	329	354
A		94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B		25	50	75	100	125	150
C		0	0	0	50	62.5	75
D		4	4	4	6	6	6
質量 (kg)		0.36	0.39	0.42	0.45	0.48	0.51

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6	単相AC 100~230V	この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP3-RA2AR

細小型 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 22mm 24Vパルスモータ ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCP3 - RA2AR - I - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

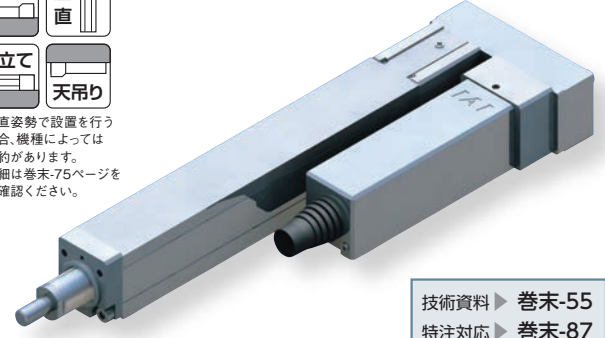
上:インクリメンタル ※ 觸鼠アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 20P:パルスモータ 20□標準タイプ 20SP:パルスモータ 20□高推力タイプ 4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm 25:25mm 100:100mm (25mm毎) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

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ください。

*コントローラは付属しません。 *型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



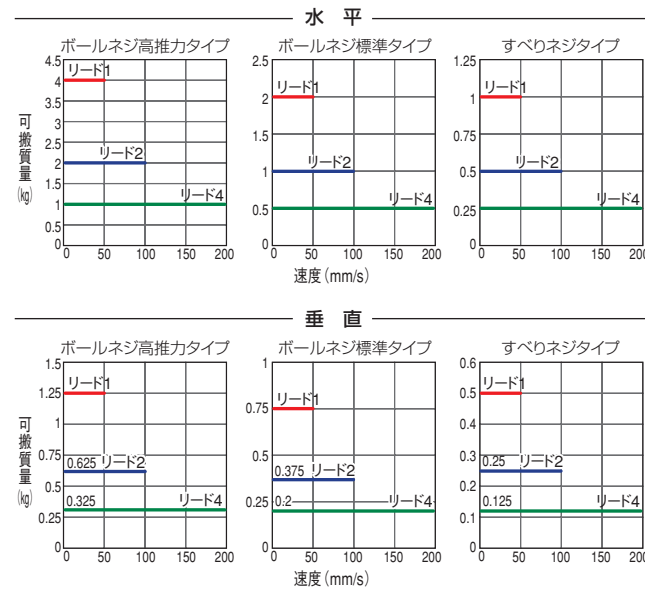
技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 可搬質量は加速度 0.3G (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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

■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	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2AR-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	±0.02	25~100 (25mm毎)	
RCP3-RA2AR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	0.625				
RCP3-RA2AR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	1.25				
RCP3-RA2AR-I-20P-4-①-②-③-④	標準	ボールネジ	4	0.5	0.2			
RCP3-RA2AR-I-20P-2-①-②-③-④			2	1	0.375			
RCP3-RA2AR-I-20P-1-①-②-③-④			1	2	0.75			
RCP3-RA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125	±0.05	25~100 (25mm毎)	
RCP3-RA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	25 (mm)	50~100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りネジ		
	ボールネジ		すべりネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
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)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべりガイド
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様

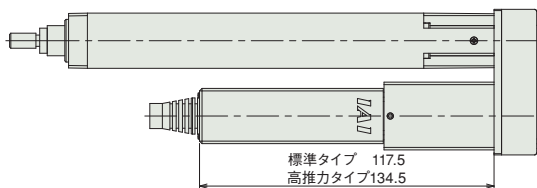
寸法図

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

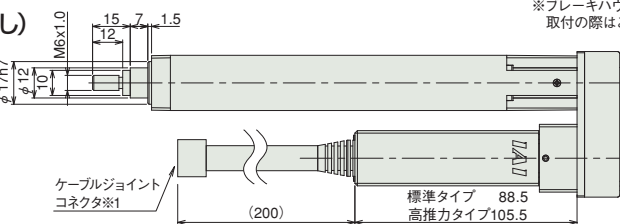


※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

(ブレーキ有り)

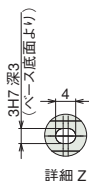
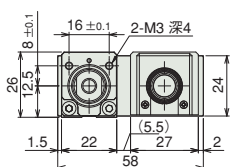


(ブレーキ無し)

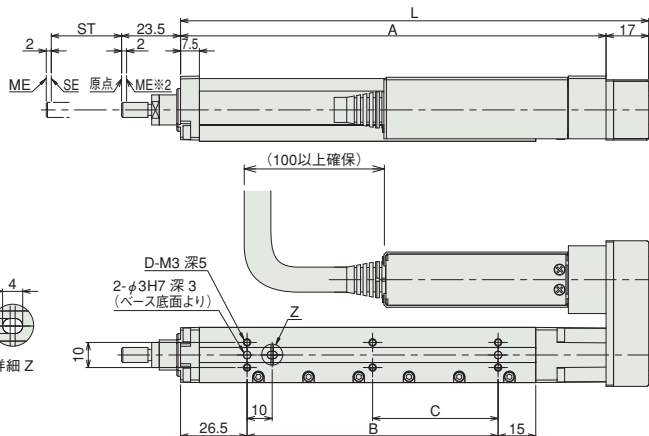
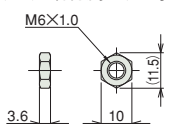


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

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



ロッド先端付属ナット寸法



ST: ストローク
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.34	0.36	0.39	0.4

※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。			
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
MSL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245	
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP3-RA2BR

細小型
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 28mm
24Vパルスモータ
ボールネジすべリネジ仕様

型式項目 RCP3 - RA2BR - I - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

↑インクリメンタル
※ 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 □標準タイプ
20SP: パルスモータ
20 □高推力タイプ

6: ボールネジ 6mm
4: ボールネジ 4mm
2: ボールネジ 2mm
1: ボールネジ 1mm
6S: すべリネジ 6mm
4S: すべリネジ 4mm
2S: すべリネジ 2mm

25: 25mm
↓
150: 150mm
(25mm 毎)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

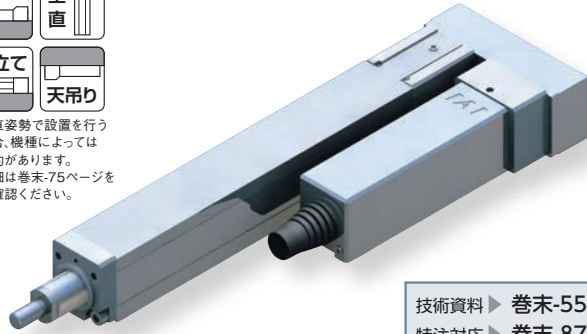
N: 無し
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 長さ指定

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
記号を必ずご記入く
ださい。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う
場合、機種によっては
制約があります。
詳細は巻末-75ページを
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

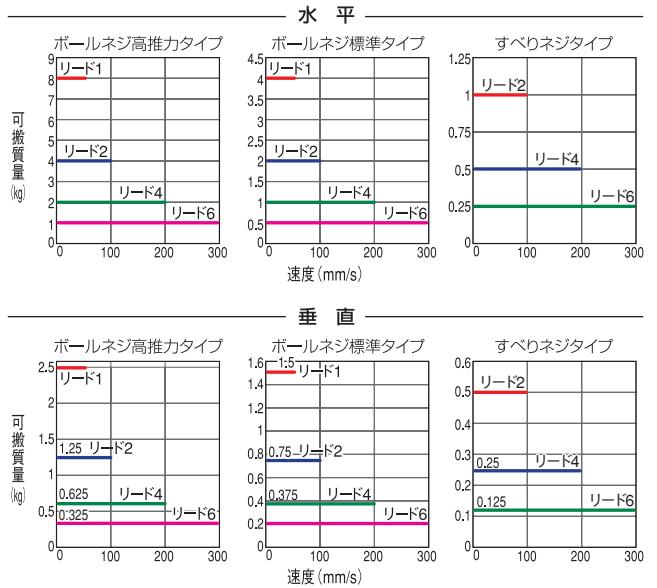
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 可搬質量は加速度 0.3G (垂直使用、すべリネジ仕様は 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。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

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。



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2BR-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	±0.02	25~150 (25mm 毎)	
RCP3-RA2BR-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625			
RCP3-RA2BR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25			
RCP3-RA2BR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5			
RCP3-RA2BR-I-20P-6-①-②-③-④	標準	ボールネジ	6	0.5	0.2	±0.02	25~150 (25mm 毎)	
RCP3-RA2BR-I-20P-4-①-②-③-④			4	1	0.375			
RCP3-RA2BR-I-20P-2-①-②-③-④			2	2	0.75			
RCP3-RA2BR-I-20P-1-①-②-③-④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	標準	すべリネジ	6	0.25	0.125	±0.05	25~150 (25mm 毎)	
RCP3-RA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5			

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
ボールネジ	6	180	280
	4	180	200
	2	100	
	1	50	
すべリネジ	6	180	280
	4	180	200
	2	100	

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		
	送りネジ		
	ボールネジ	すべリネジ	
25	高推力タイプ	標準タイプ	—
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)	—
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	—
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべリネジ φ6mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ: 0.1mm以下/すべリネジ: 0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ガイド	すべリガイド
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべリネジ仕様 水平: 1000万回 (往復回数) 垂直: 500万回 (往復回数) ボールネジ仕様 5000km もしくは 5000万往復

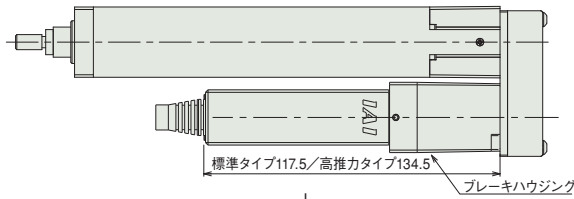
寸法図

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



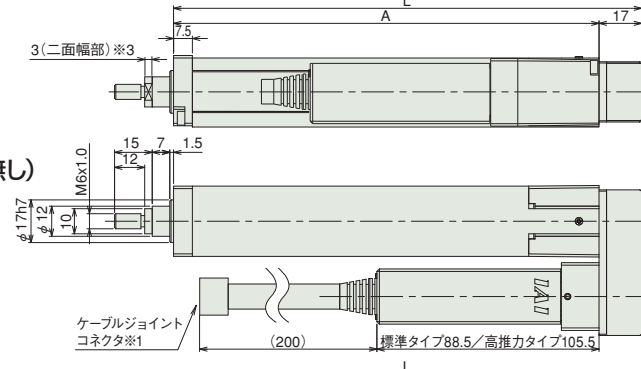
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

(ブレーキ有り)



- ※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ください。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

(ブレーキ無し)

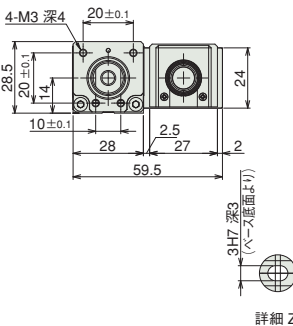


ご注意

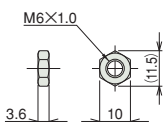
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



ST: ストローク
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド



ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.38	0.41	0.44	0.47	0.5	0.53

※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-RA2C

モータユニット型
モータストレート
本体幅 25mm
24V パルスモータ

■型式項目 RCP2 - RA2C - I - 20P - 1 - [] - [] - [] - []

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

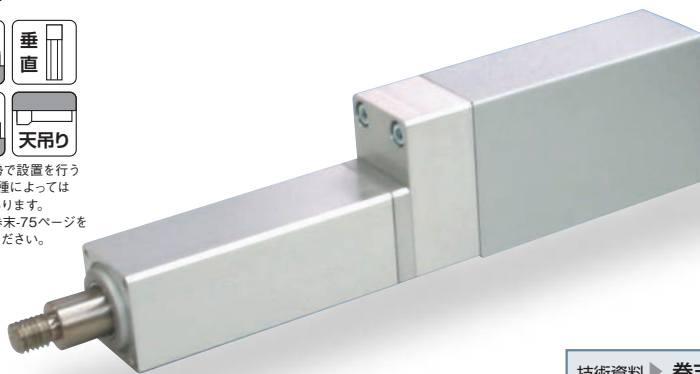
I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 20P:パルスモータ 20□サイズ 1: 1mm 25:25mm } 100:100mm (25mmピッチ毎設定) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



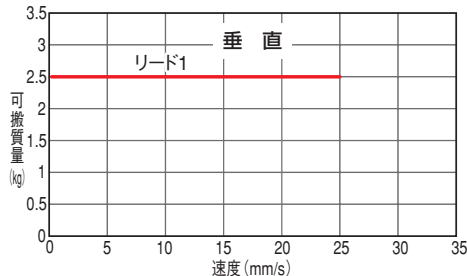
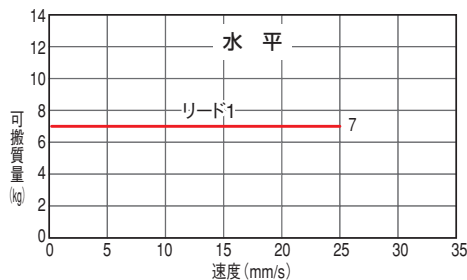
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 可搬質量は、加速度 0.05G で動作させた時の値です。加速度は 0.05G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

ストローク	25 ~ 100 (25mm毎)
リード 1	25

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

(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
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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
フランジ	FL	→ B-256	—
フット金具	FT	→ B-261	—

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
ロッド径	φ12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

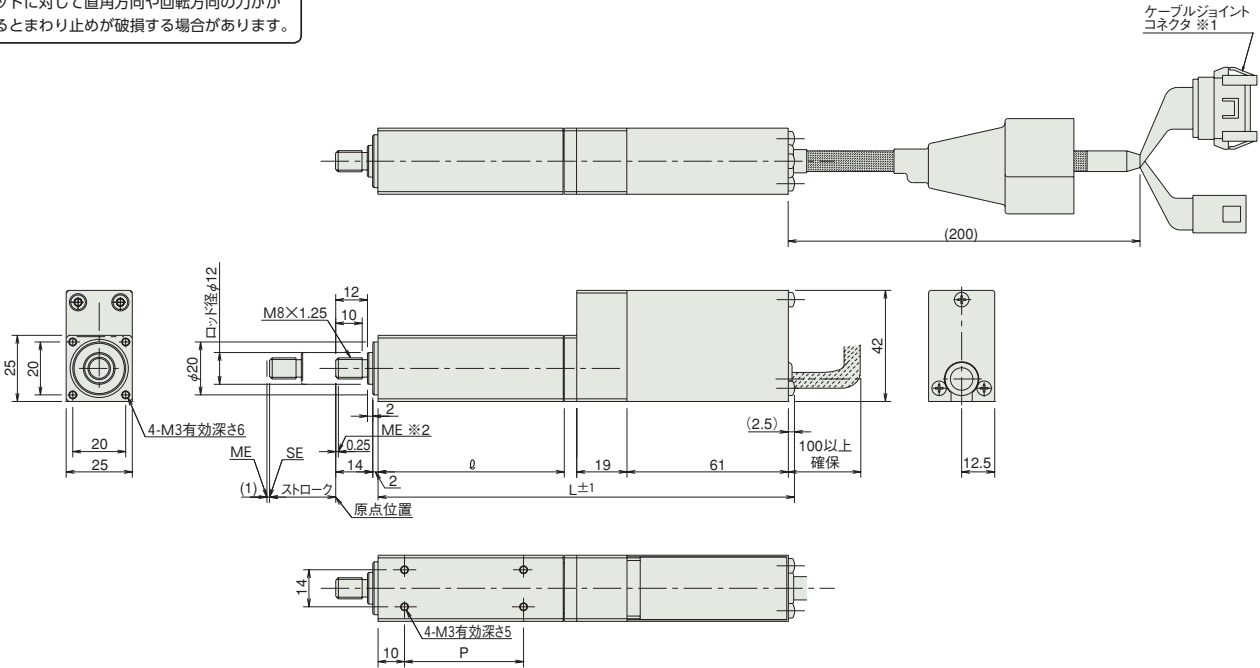


※RA2C は構造上原点逆仕様は出来ませんので
ご注意ください。

- ※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-3ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周辺物
との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

ご注意

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



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種	PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)									

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-RA3C

モーター
ユニット
型
モーター
ストレート
本体幅
35
mm
24V
パルス
モーター

■型式項目 RCP2 - RA3C - I - 28P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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 28P:パルスモーター 5: 5mm 50:50mm □: 200:200mm (50mmピッチ毎設定)

※ 簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。

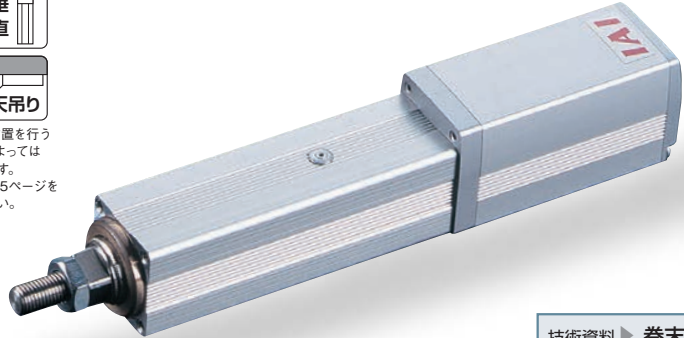
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL 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



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



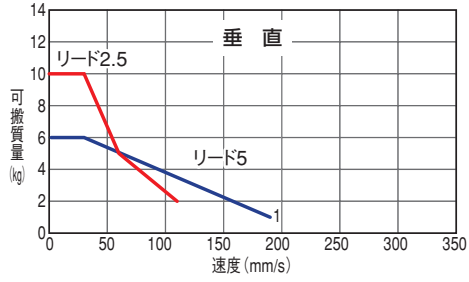
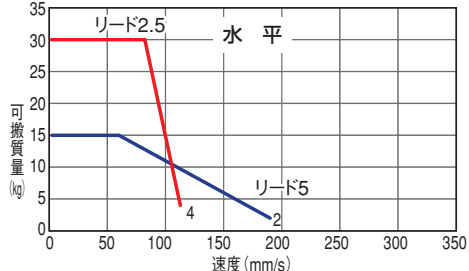
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2 シリーズはパルスモーターを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモーター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。



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

アクチュエータ仕様

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

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

ストローク	リード	最高速度 (mm/s)
50	5	187
100	2.5	114

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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)	—
	R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

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
フランジ	FL	→ B-256	—
フット金具	FT	→ B-261	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

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
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

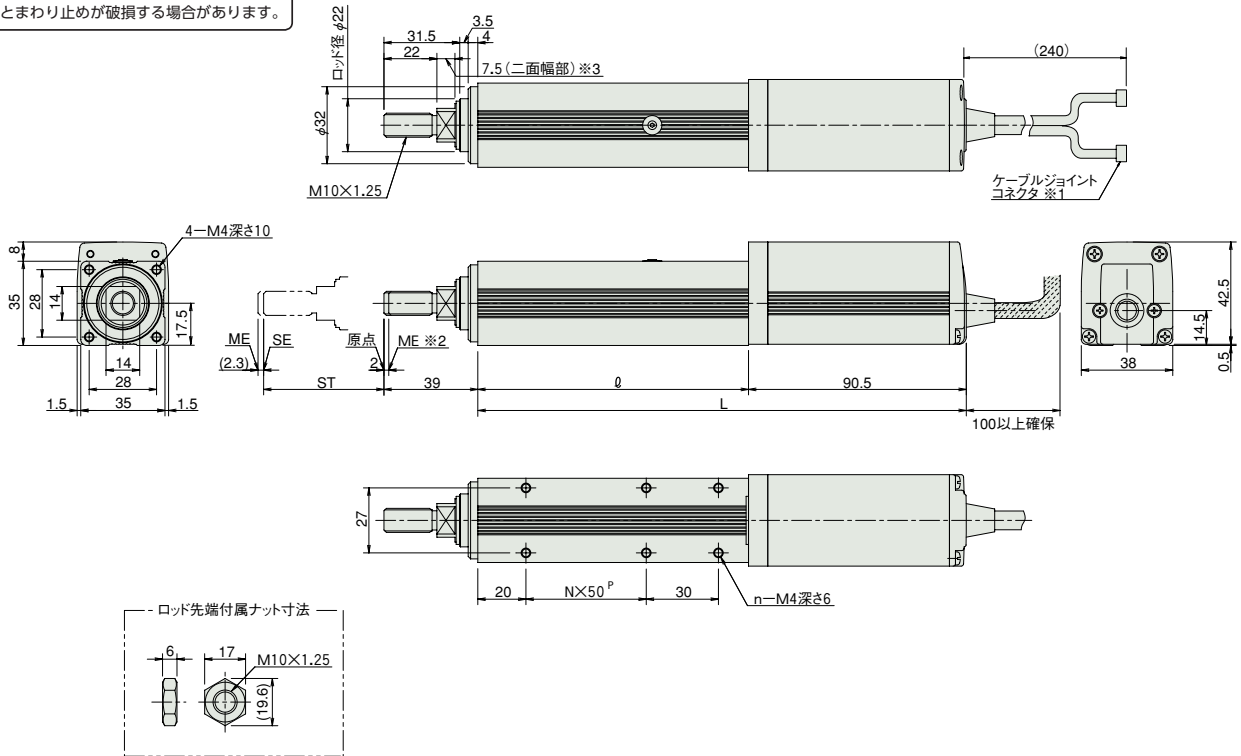
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



ご注意

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

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



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-RA4C

モーターユニット型
モータストレート
本体幅 45mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2 - RA4C - I - 42P - [] - [] - [] - [] - []

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

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 10:10mm 50:50mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
※ 簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 42□サイズ 5:5mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定) P3:PCON P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
MSEP MCON MSEL

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高性能な新シリーズ「RCP4-RA5C」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-RA5Cの詳細はB-79ページをご確認ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



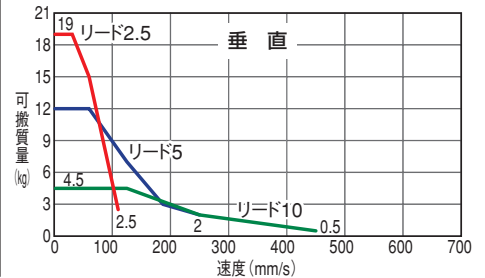
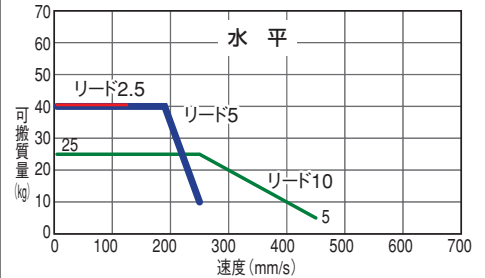
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



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

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

■ストロークと最高速度

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	~25	~4.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	~40	~12	284	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	~19	358	

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション(注2) 押付力のグラフは巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
フランジ	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

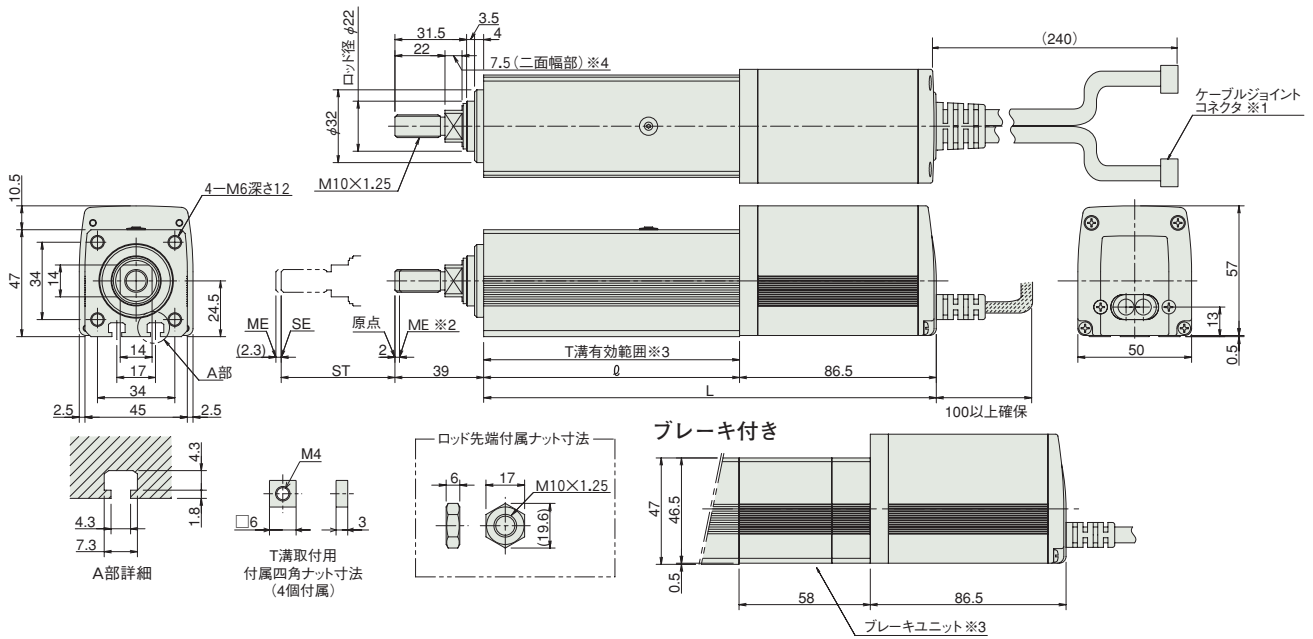
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



ご注意

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

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



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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-RA6C

モーターユニット型
モータストレート
本体幅 64mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2 - RA6C - I - 56P - □ - □ - □ - □ - □

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

I:インクリメンタル 56P:パルスモータ 16:16mm 50:50mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
※ 簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 56□サイズ 8: 8mm 5: 300:300mm (50mmピッチ毎設定) P3:PCON P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「RCP4-RA6C」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-RA6Cの詳細はB-81ページをご確認ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



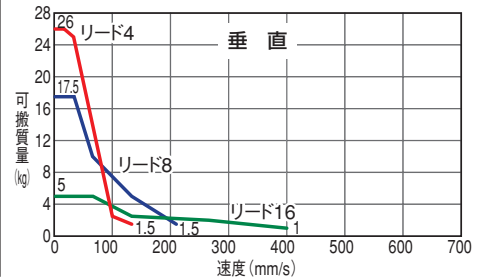
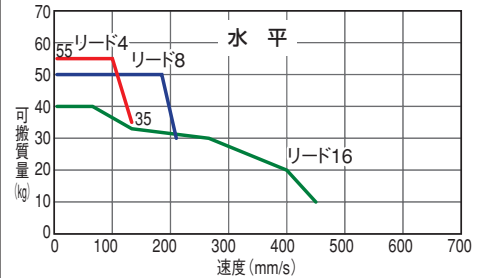
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



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

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

■ストロークと最高速度

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

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注2) 押付力のグラフは巻末-109ページをご参照ください。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
フランジ	FL	→ B-256	-
フート金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

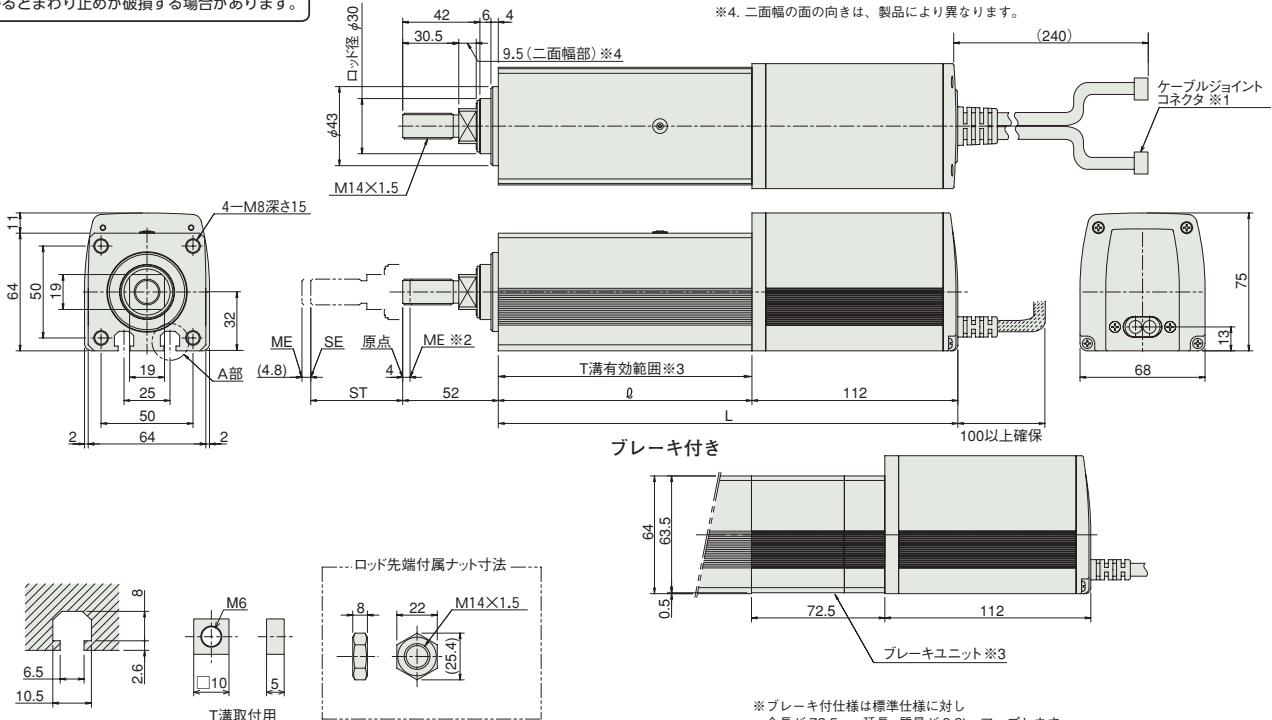
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



ご注意

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

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



ブレーキ付き

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

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-RA8C

高推力タイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 85mm 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP2-RA8C-I-60P** - [] - [] - **P4** - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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 60P:パルスモーター 10:10mm 50:50mm P4:PCON-CFB N:無し 下記オプション
 60□サイズ 5:5mm ? /CGFB P:1m 価格表参照
 300:300mm 50mm毎 M:5m X□□:長さ指定
 R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

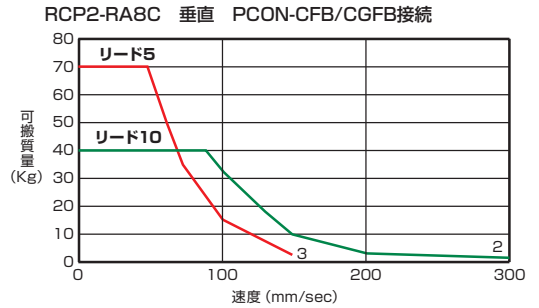
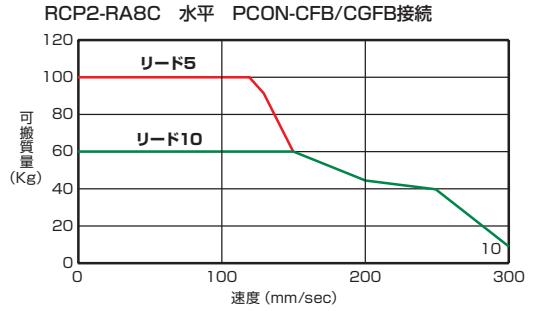


技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- RA8Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

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)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA8C-I-60P-10-①-P4-②-③	10	PCON-CFB/CGFB	60	40	1000	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA8C-I-60P-5-①-P4-②-③	5	PCON-CFB/CGFB	100	70	2000	50~300 (50mm毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード	ストローク	50~300 (50mm毎)
10		300
5		150

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→ B-253	-
ブレーキ	B	→ B-253	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

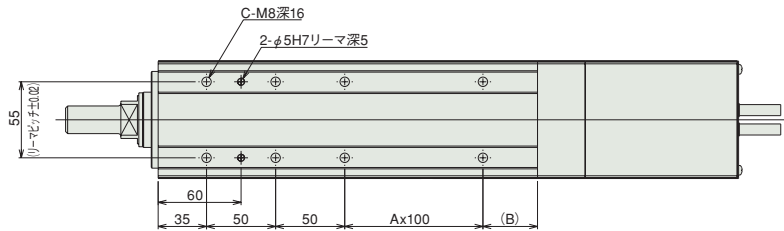
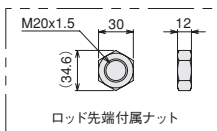
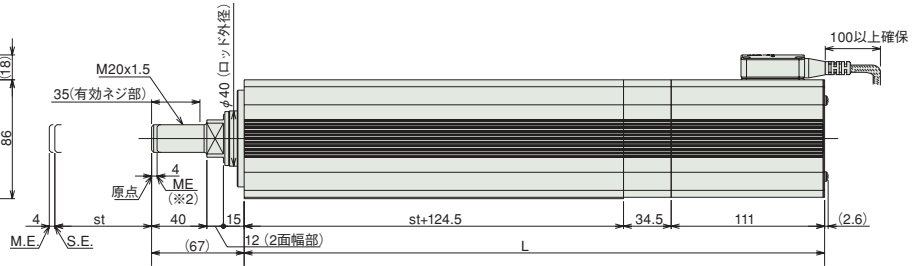
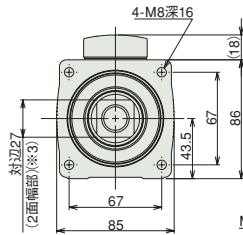
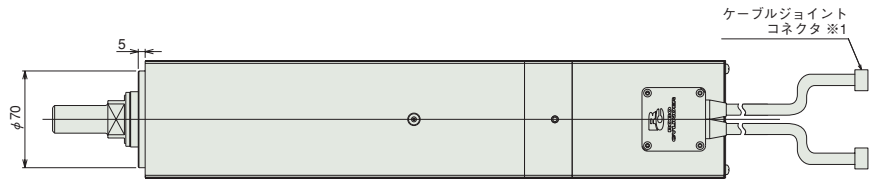
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



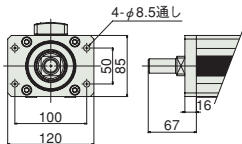
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
 - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

ご注意

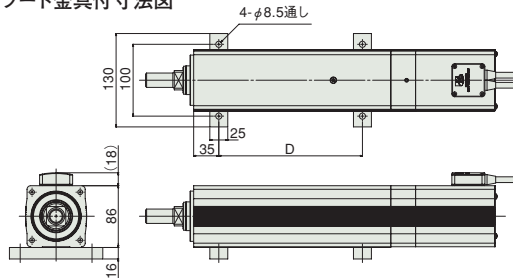
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。



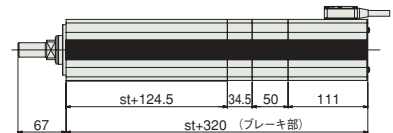
フランジ付寸法図



フット金具付寸法図

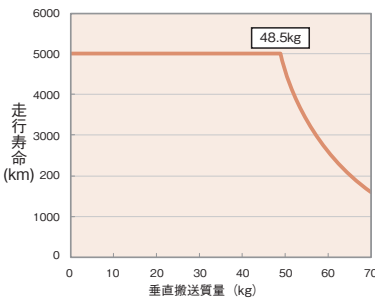


ブレーキ付寸法図



ご注意

リード5は、可搬質量によって寿命が大きく変わります。可搬質量と寿命のグラフを以下に示します。



■ストローク別寸法・質量(mm)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	320	370	420	470	520	570
A	0	0	1	1	2	2
B	39.5	89.5	39.5	89.5	39.5	89.5
C	6	6	8	8	10	10
D	100	100	200	200	300	300
質量 (kg)						
ブレーキ無	6.5	7.4	8.2	9.1	9.9	10.7
ブレーキ付	7.5	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				

注: ネットワーク ※選択
DeviceNet, CompoNet, EtherNet/IP, CC-Link, MECHATROLINK, EtherCAT, 注: コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

※簡易アプユニットは使用できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-RA8R

高推力タイプ モータユニット型 モータ折返し 本体幅 85mm 24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP2-RA8R-I-60P** - [] - [] - **P4** - [] - []

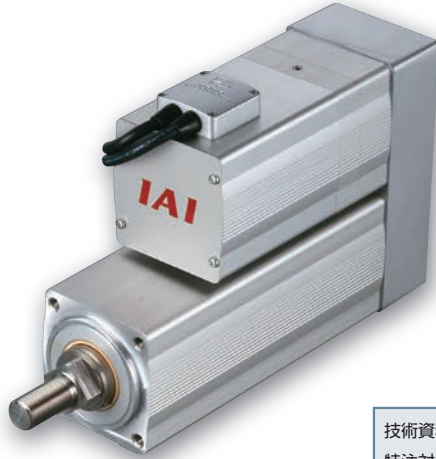
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 60P:パルスモータ 60□サイズ 10:10mm 5:5mm 50:50mm ? 300:300mm (50mm毎) P4:PCON-CFB /CGFB 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必ずいずれかの記号をご記入ください。

*コントローラは付属しません。
*型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



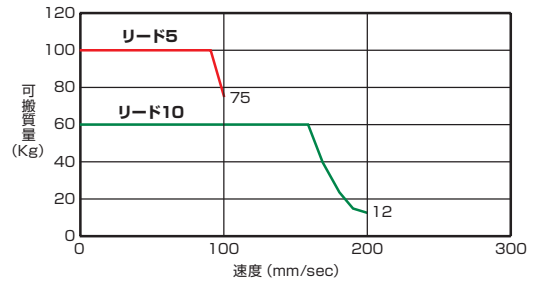
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



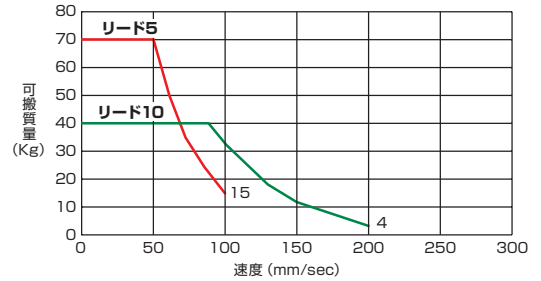
- (1) 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- (2) RA8Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- (3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- (4) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2-RA8R 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP2-RA8R 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

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)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA8R-I-60P-10-①-P4-②-③	10	PCON-CFB/ CGFB	60	40	1000	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA8R-I-60P-5-①-P4-②-③	5	PCON-CFB/ CGFB	100	70	2000	50~300 (50mm毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード	ストローク	最高速度
10	50~300 (50mm毎)	200
	100	200
5	100	100

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→ B-253	-
ブレーキ	B	→ B-253	-
フランジ金具	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モータ上側折返し	MT1/MT2/MT3	→ B-268	-
モータ右側折返し	MR1/MR2	→ B-268	-
モータ左側折返し	ML1/ML3	→ B-268	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

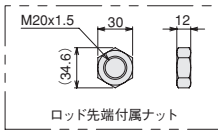
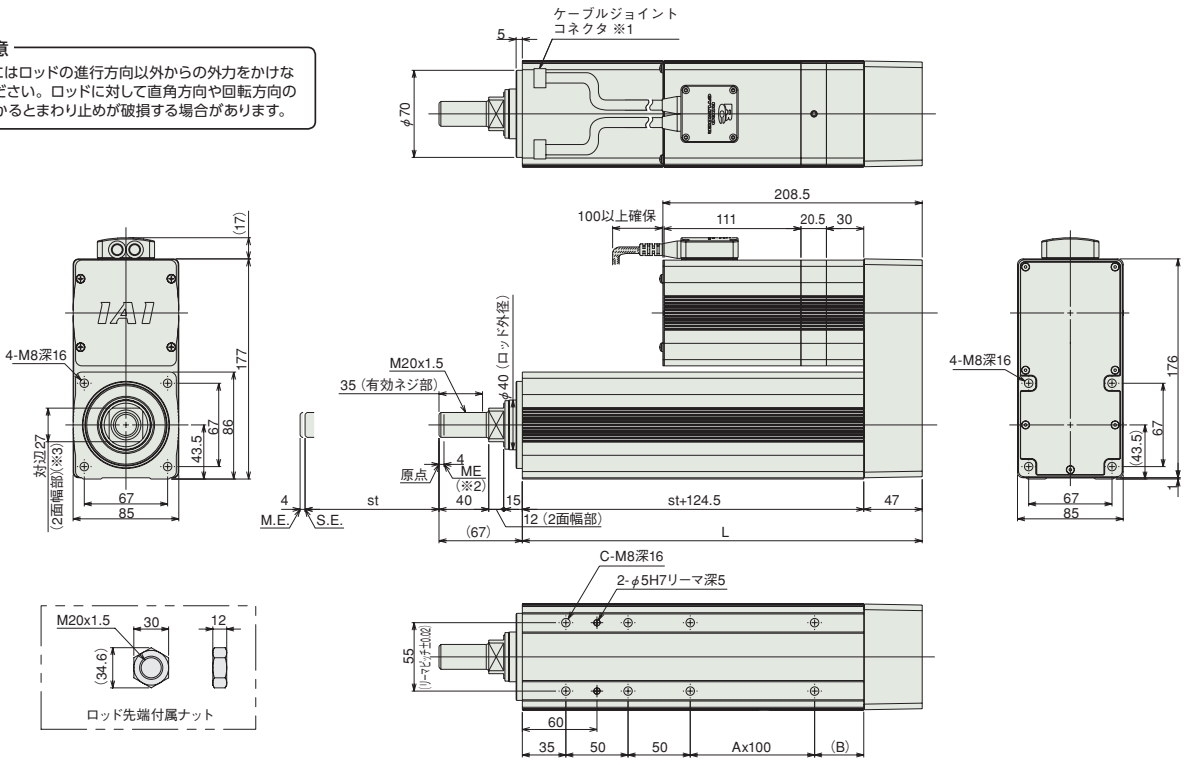
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

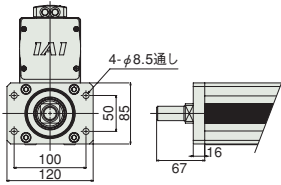
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
 - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

ご注意

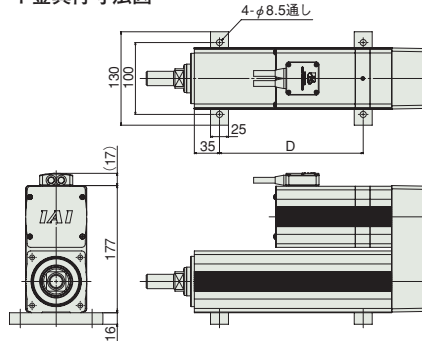
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。



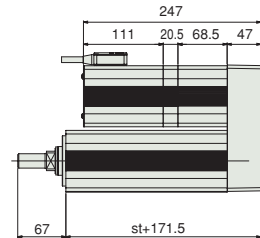
フランジ付寸法図



フート金具付寸法図

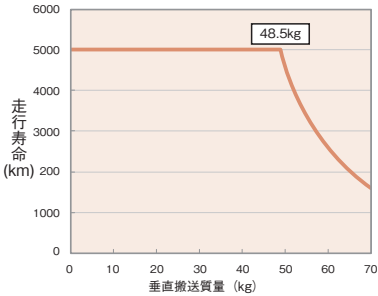


ブレーキ付寸法図



ご注意

リード5は、可搬質量によって寿命が大きく変わります。可搬質量と寿命のグラフを以下に示します。



■ストローク別寸法・質量 (mm)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	221.5	271.5	321.5	371.5	421.5	471.5
A	0	0	1	1	2	2
B	39.5	89.5	39.5	89.5	39.5	89.5
C	6	6	8	8	10	10
D	100	100	200	200	300	300
質量 (kg)						
ブレーキ無	7.7	8.6	9.4	10.3	11.1	12
ブレーキ付	8.6	9.5	10.3	11.2	12.0	12.9

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				
制御方法 ネットワーク ※選択 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK EtherCAT									
注 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。									

※簡易アプユニットは使用できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP2-RA10C

高推力タイプ モータユニット型 モータストレート 本体幅 100mm 24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP2-RA10C-I-86P** - [] - [] - **P4** - [] - []

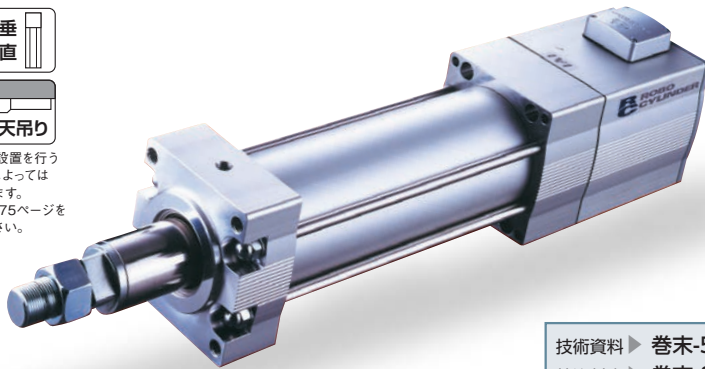
シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

I:インクリメンタル 86P:パルスモータ 10:10mm 50:50mm P4:PCON-CFB N:無し 下記オプション
86□サイズ 5: 5mm /CGFB P: 1m 価格表参照
2.5:2.5mm 300:300mm M: 3m S: 3m
50mmピッチ毎設定 R: 5m X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



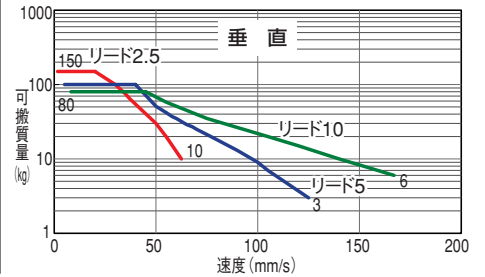
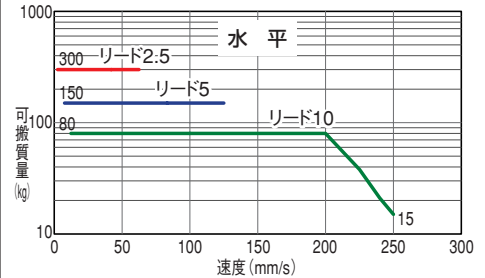
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- リード毎に最低速度が設定されています。(リード 10 : 10mm/s、リード 5 : 5mm/s、リード 2.5 : 1mm/s) 最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意ください。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、リード 10 : 0.04G、リード 5 : 0.02G、リード 2.5 : 0.01G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■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。



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P4-②-③	10	80	80	1500	50 ~ 300 (50mm 毎)
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P4-②-③	5	150	100	3000	
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	300	150	6000	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
50 ~ 300 (50mm 毎)	50 ~ 300
10	250 (167)
5	125
2.5	63

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (注 2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※ < > 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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→ B-253	—
ブレーキ	B	→ B-253	—
フランジ	FL	→ B-256	—
フート金具	FT	→ B-261	—

■アクチュエータ仕様

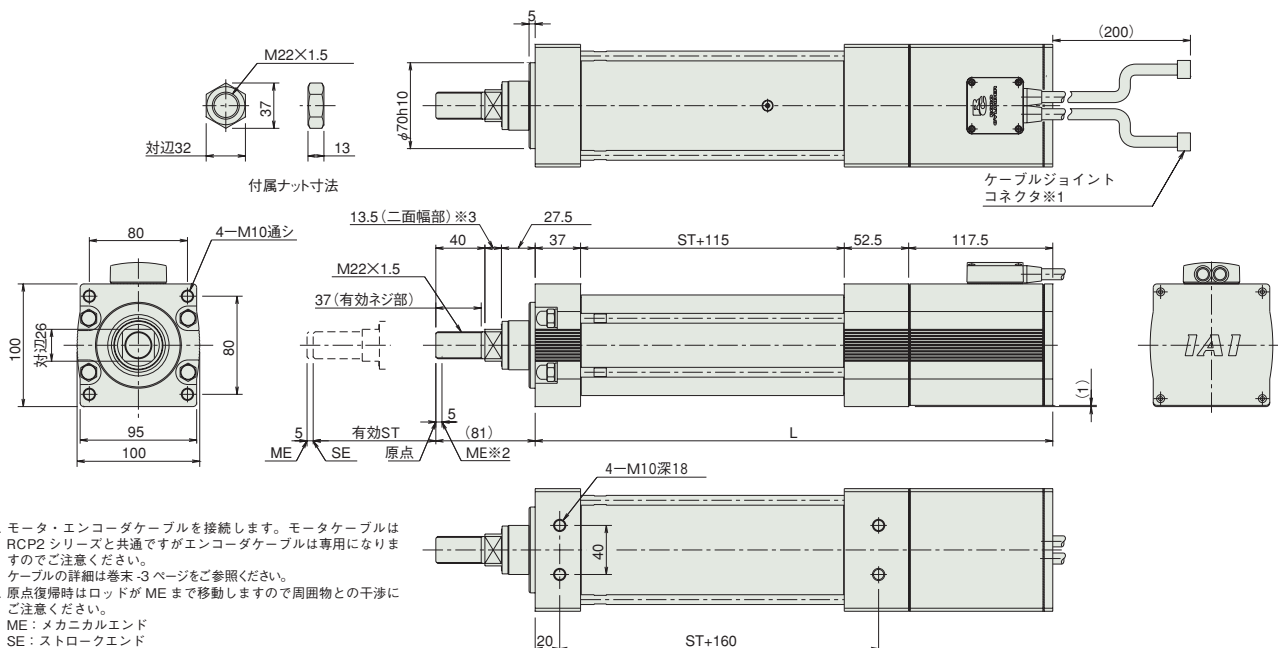
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



※RA10C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルはRCP2シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
- ※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

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

ご注意

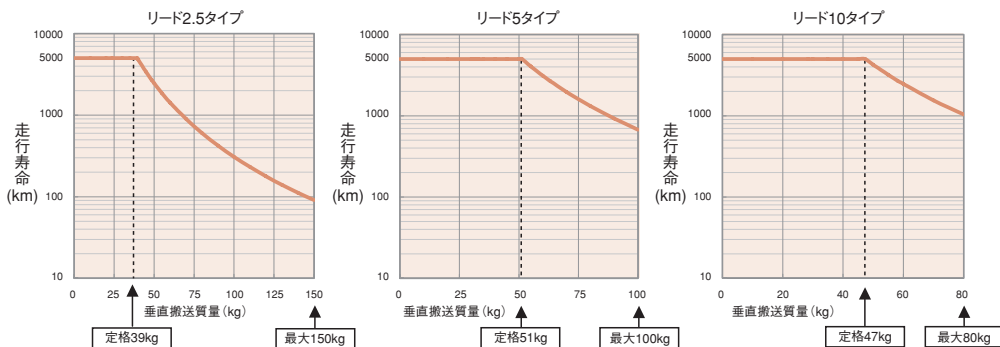
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

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

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

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



ご注意

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

適応コントローラ

RCP2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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	ネットワーク ※選択	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
							DeviceNet CC-Link EtherCAT			

※簡易アプユニットは使用できません。

RCP2-SRA4R

モータユニット型
モータ折返し
本体幅 45mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2 - SRA4R - I - 35P - □ - □ - □ - □ - □

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

I:インクリメンタル
※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

5: 5mm
2.5:2.5mm

20:20mm
10mmピッチ毎設定
200:200mm
※100mm以上は50mm毎設定

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

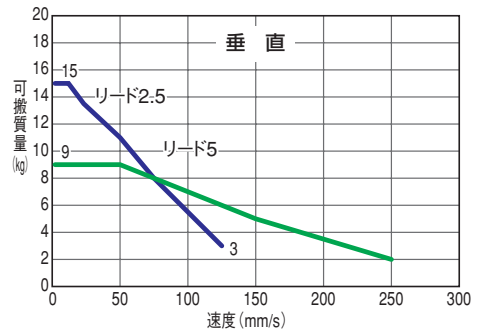
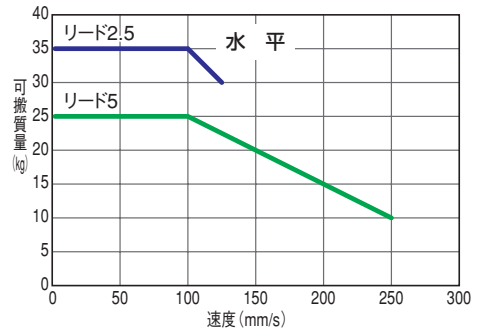


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作については巻末-109 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注2) 100mm以上は50mm毎となります。

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)		
RCP2-SRA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	25	9	112	20~200 (10mm毎) (注2)
RCP2-SRA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20~50	—
60~100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-3 ページをご参照ください。

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	→ B-253	—
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	—
フート金具 1 (底面取付)	FT	→ B-261	—
フート金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→ B-265	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

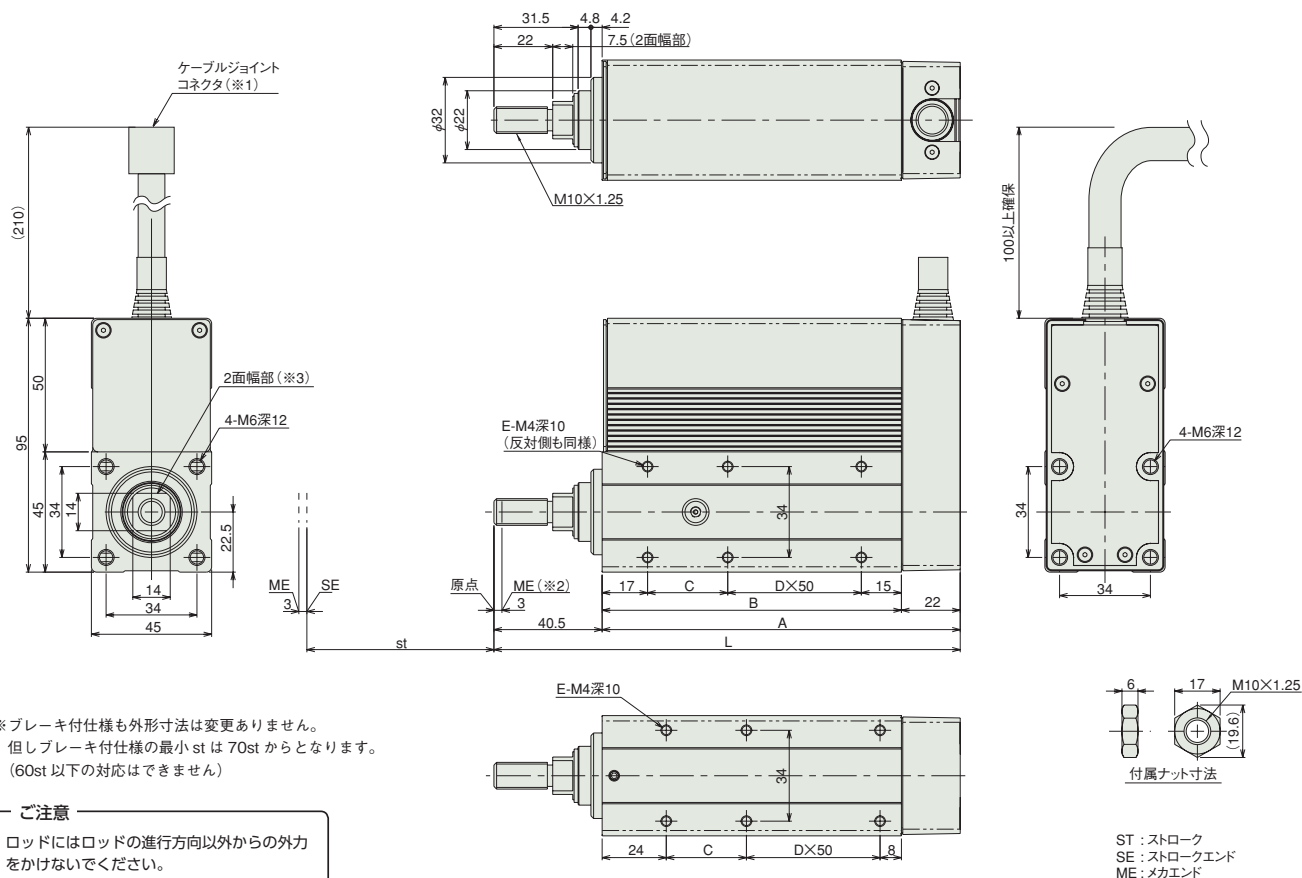
※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



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

ご注意

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

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

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種 PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)										

- A スライダー
タイプ
- B ロッド
タイプ
- C テーブル・
アームフラット
- D グリッパ・
ロータリ
- E リニア
サーボ
- F その他
- G 直交
ロボット
- H テーブル
トップ
- J スカラ
ロボット
- K グリーン
仕様
- L 防塵・
防滴仕様
- M コント
ローラ
- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-SRGS4R

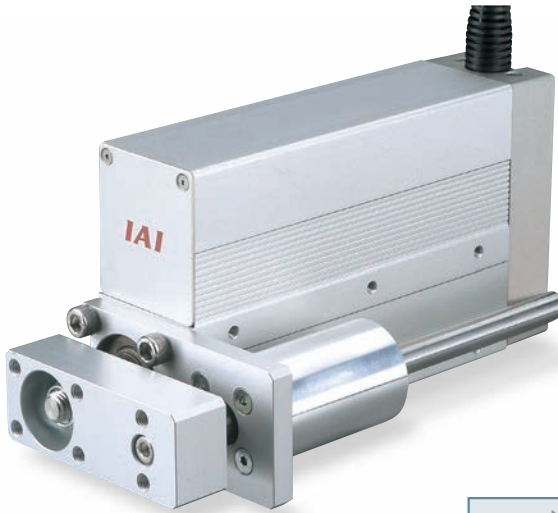
シンプルガイド付 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 45mm 24Vパルスモーター

型式項目	RCP2-SRGS4R-I-35P	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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 ※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	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

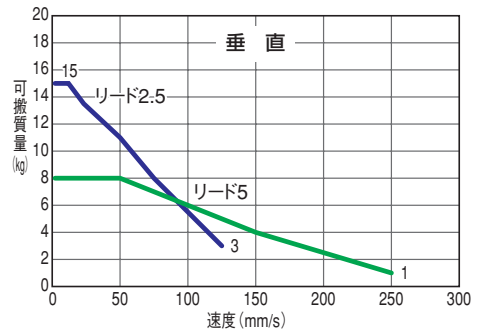
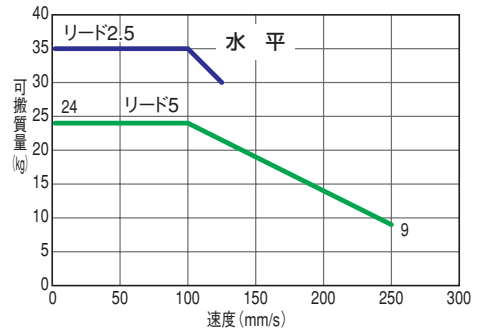


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用したケースです。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料（巻末-180ページ）をご参照ください。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注2) 100mm以上は50mm毎となります。

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)		
RCP2-SRGS4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	24	8	112	20~200 (10mm毎) (注2)
RCP2-SRGS4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20~50	—
60~100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモーター・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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	—
フット金具	FT	→ B-261	—
フット金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→ B-265	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→ B-265	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

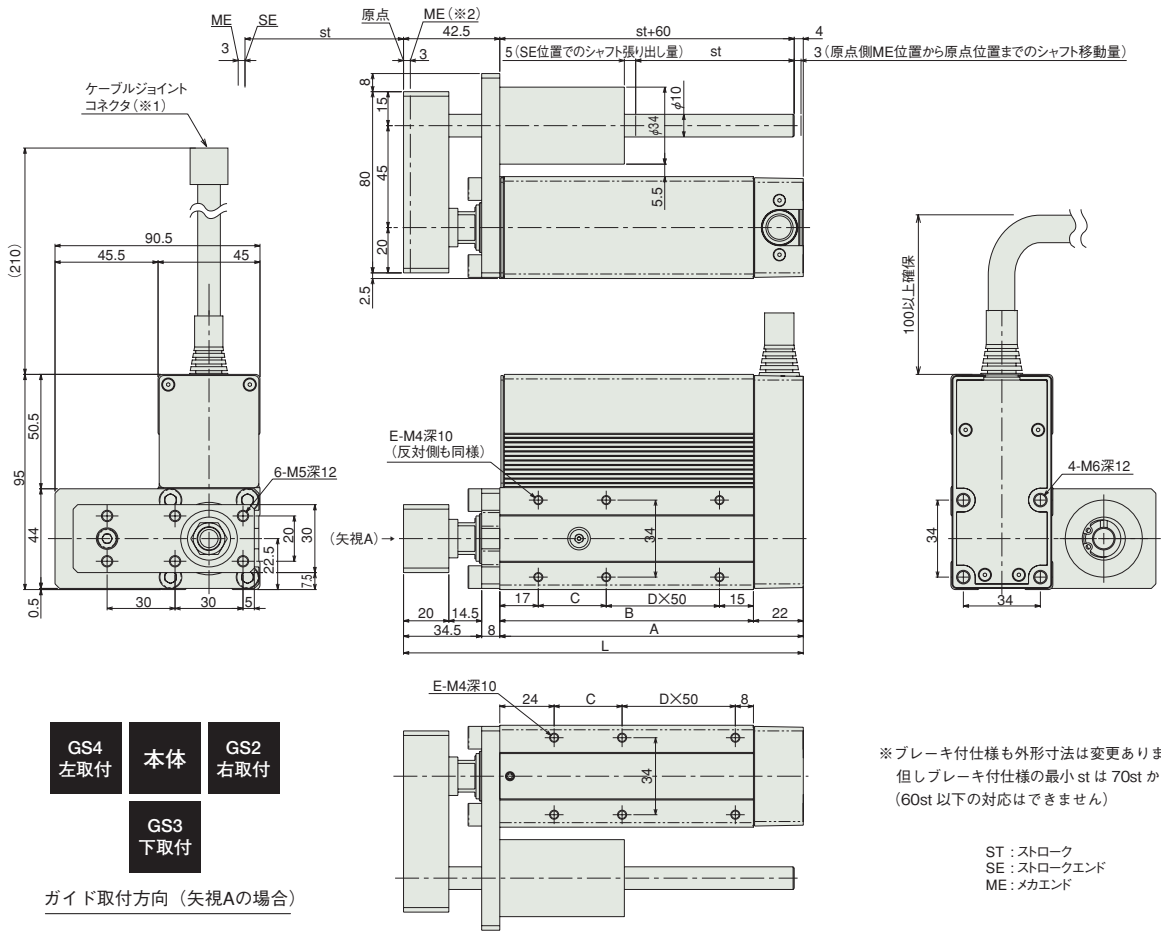
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入ください。
※ガイドとフット金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2とFT4, GS4とFT2の組合せが使用可能です。GS3はフット金具が使用出来ません。)

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- (※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+ 0.2kg)

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種 PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)										

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

RCP2-SRGD4R

ダブルガイド付 モータユニット型 モータ折返し 本体幅 45mm 24Vパルスモータ

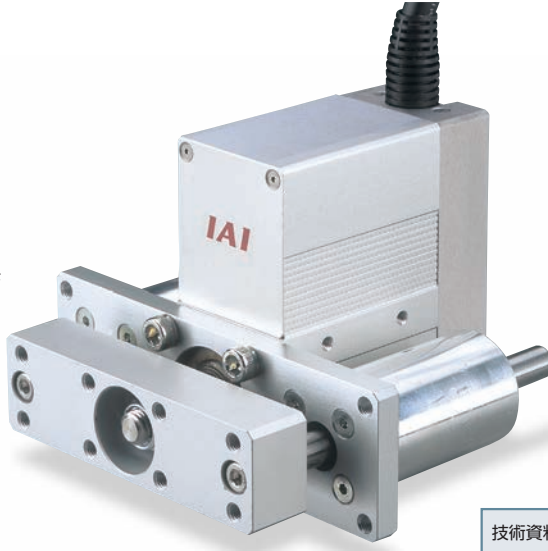
■型式項目 RCP2-SRGD4R-I-35P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル ※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	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ↓ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

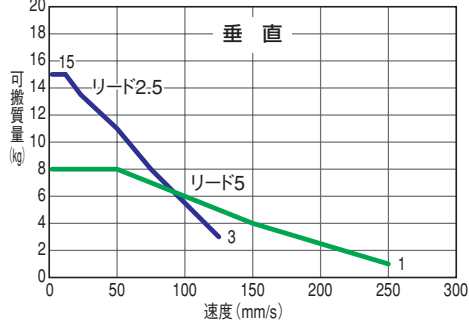
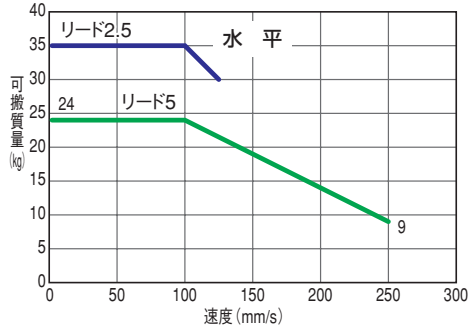


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用したケースです。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料（巻末-183ページ）をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注2) 100mm以上は50mm毎となります。

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)		
RCP2-SRGD4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	24	8	112	20~200 (10mm毎) (注2)
RCP2-SRGD4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	20~200 (10mm毎)
	5	
2.5		125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(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
20~50	—
60~100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-3ページをご参照ください。

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	→ B-253	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	—
フート金具	FT	→ B-261	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

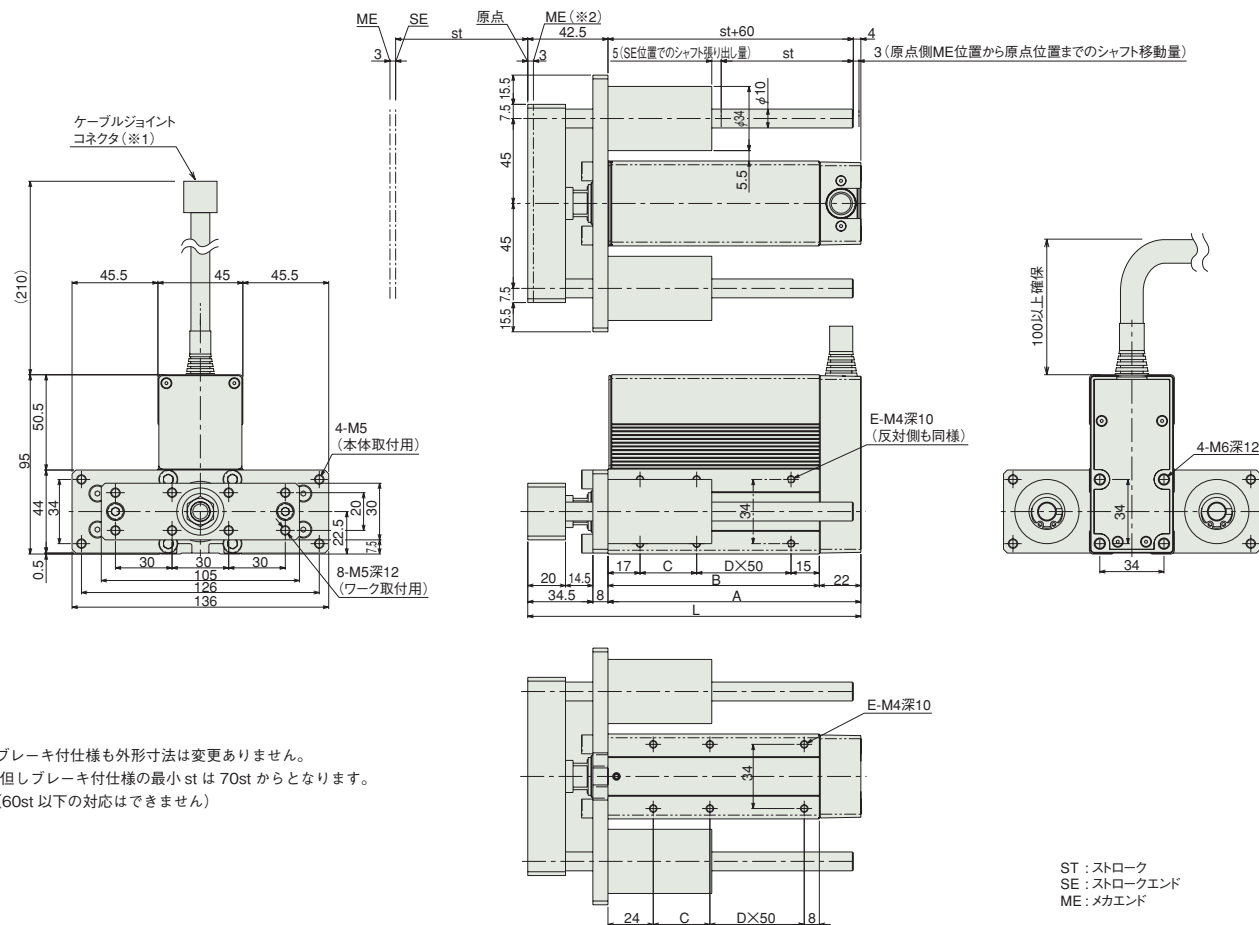
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



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

- (※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- (※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種 PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)										

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

ERC3-RA4C

コントローラ 一体型	モーター ユニット 型	モーター ストレート	本体幅 45 mm	24V パルス モーター
---------------	-------------------	---------------	-----------------	--------------------

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
ERC3	RA4C	I	42P	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :パルス列(NPN)タイプ PLP :パルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定	CN :CONモード MC :MECモード	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

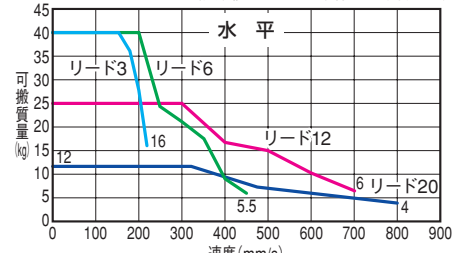


- 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末-132ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照ください。
- 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-140ページをご参照ください。
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

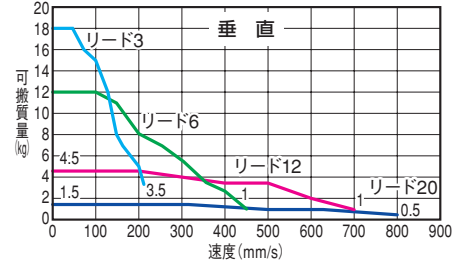
速度と可搬質量の関連図

ERC3シリーズは、パルスモーター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。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
ERC3-RA4C-I-42P-20-①-②-③-④	20	12	2	56	50 ~ 300 (50mm 毎)
ERC3-RA4C-I-42P-12-①-②-③-④	12	25	4.5	93	
ERC3-RA4C-I-42P-6-①-②-③-④	6	40	12	185	
ERC3-RA4C-I-42P-3-①-②-③-④	3	40	18	370	

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~200 (50mm 毎)	250 (mm)	300 (mm)
		20	800
12	700	695	485
6	450	345	240
3	225	170	120

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-

※保守用のケーブルはM-70ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
簡易アブソ仕様	ABU	→ B-253	- (※)
フランジ	FL	→ B-256	-
フート金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

(※)簡易アブソ仕様で使用される場合、本体型式のI/OタイプはSE(SIOタイプ)をご使用ください。

またオプションのPIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリー付)が必要となります。

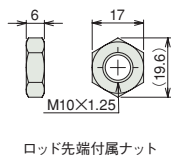
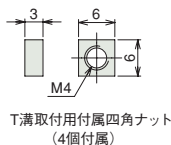
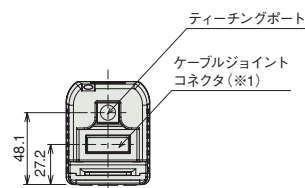
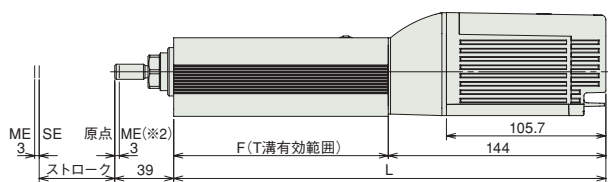
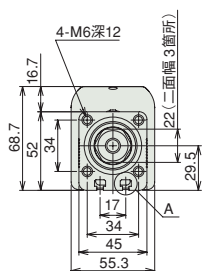
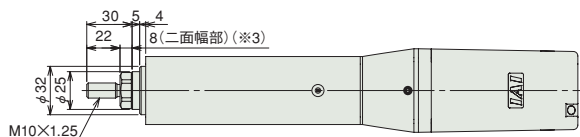
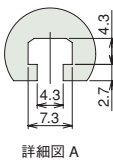
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※)	±0.02mm【±0.03mm】
ロストモーション(※)	0.1mm以下【0.2mm以下】
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※)【 】内はリード20mmの仕様となります。

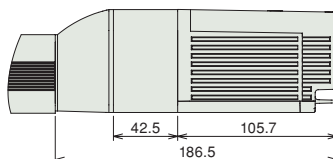
寸法図

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



ブレーキ仕様外觀図

ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が42.5mm延長
質量が0.4kgアップします。



- ※1 電源・I/Oケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はM-70ページを
ご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカニカルエンド
- ※2 原点復帰時はロッドが
MEまで移動しますので
周囲との干渉にご注意下さい。
- ※3 二重幅の向きは
製品によって異なります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	286	336	386	436	486	536
F	142	192	242	292	342	392
質量(kg)	1.4	1.7	2.0	2.3	2.6	2.9

■適応コントローラ(本体内置)

ERC3シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC3		DC24V	PIO(NPN)	16	-	→M-61
			PIO(PNP)			
			SIO	768 ※ (PIO変換器使用時512)		
			パルス列(NPN)	-		
			パルス列(PNP)	-		

※シリアル通信制御で 사용되는場合は、アクチュエータの型式でケーブル長「N:無し」とし、別途CB-ERC3P-PWBIO□□□を手配してください。

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
テーブル・
アームフラット

D
グリッパ・
ロータリ

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
仕様

L
防塵・
防滴仕様

M
コント
ローラ

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

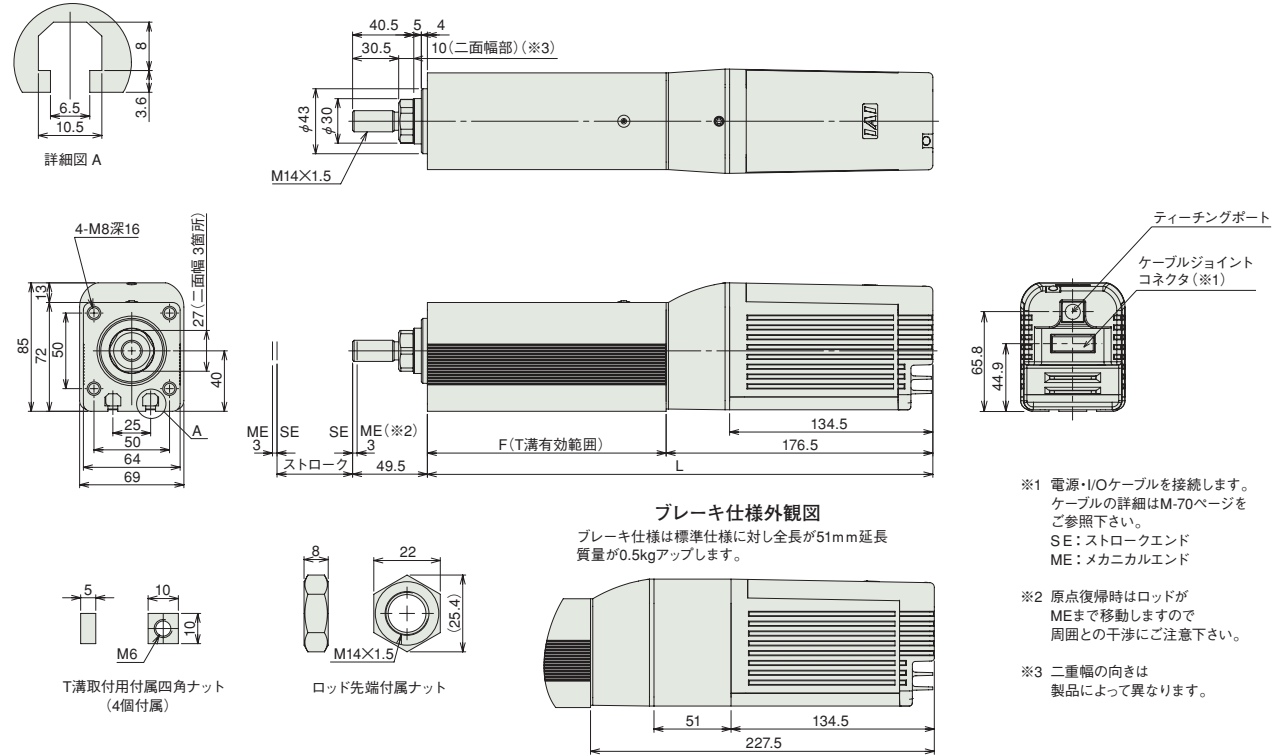
RCA

RCS3

RCS2

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5
F	158	208	258	308	358	408
質量(kg)	3.9	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4

■適応コントローラ(本体内蔵)

ERC3シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC3		DC24V	PIO(NPN)	16	-	→M-61
			PIO(PNP)			
			SIO	768 ※ (PIO変換器使用時512)		
			パルス列(NPN)	-		
			パルス列(PNP)	-		

※シリアル通信制御で使用される場合は、アクチュエータの型式でケーブル長「N:無し」とし、別途CB-ERC3P-PWBI□□□□を手配してください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

ERC2-RA6C

コントローラ一体型 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 58mm 24Vパルスモーター

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

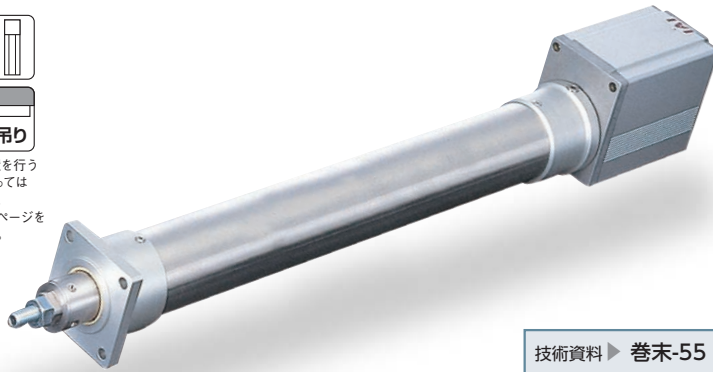
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル PM:パルスモーター 12:12mm 50:50mm NP:PIO (NPN) タイプ N:無し P:1m 下記オプション
6:6mm 300:300mm S:3m M:5m 価格表参照
3:3mm (50mmピッチ毎設定) PN:PIO (PNP) タイプ X[]:長さ指定
W[]:両端コネクタケーブル
R[]:ロボットケーブル
SE:SIOタイプ RW[]:ロボット両端コネクタケーブル

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

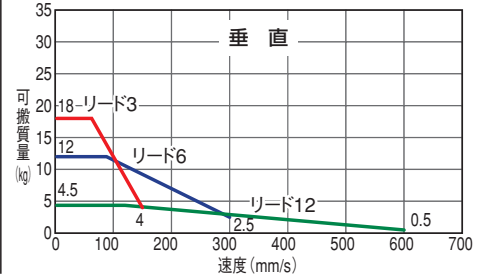
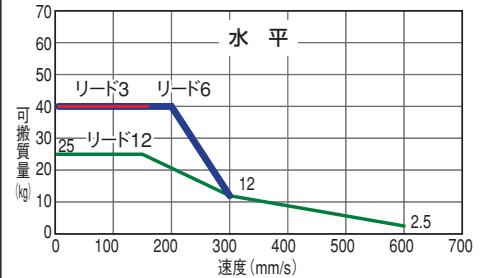


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - ERC2シリーズはパルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
 - 押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



■アクチュエータスペック

注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ 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-109ページをご参照ください。(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
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	-
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

()内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは M-90 ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■アクチュエータ仕様

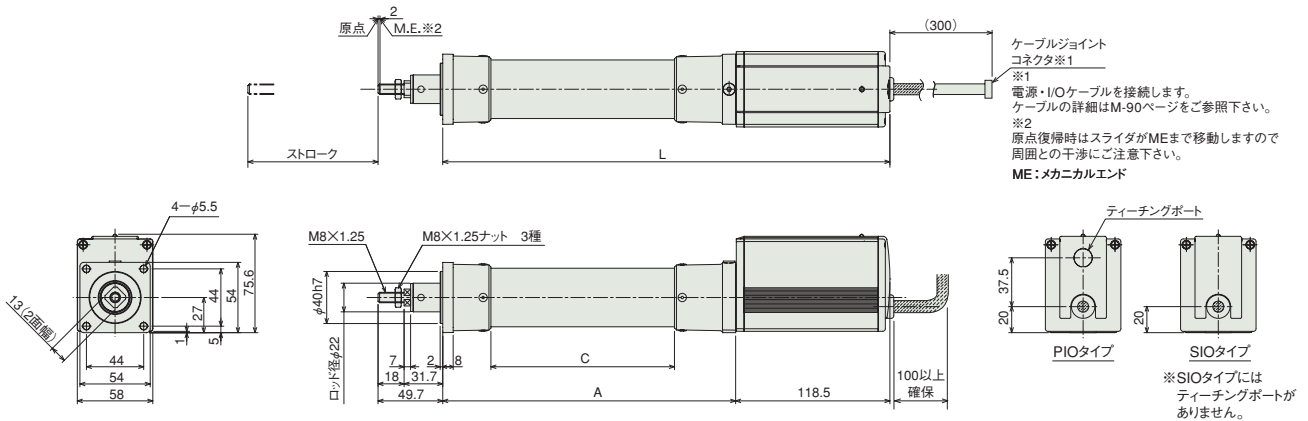
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



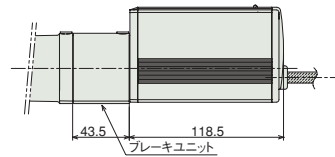
ご注意
 ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
 ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



(注) 実物の2面幅の角度は図面の通りではありません。

ブレーキ仕様外觀図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が43.5mm延長
 質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量

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

■適応コントローラ (本体内置)

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC2		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-81
			PIO (PNP)			
			SIO	64		

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

ERC2-RA7C

コントローラ一体型
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 68mm
24Vパルスモーター

■型式項目 **ERC2-RA7C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

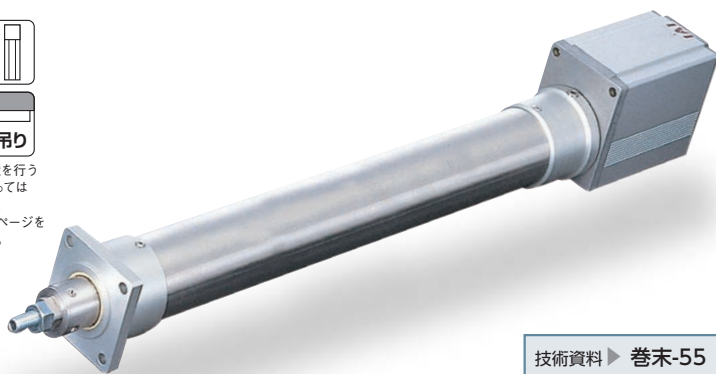
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル PM:パルスモーター
 16:16mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m 下記オプション
 8:8mm 300:300mm S:3m M:5m 価格表参照
 4:4mm (50mmピッチ毎設定) PN:PIO (PNP)タイプ X[]:長さ指定
 W[]:両端コネクタケーブル R[]:ロボットケーブル RW[]:ロボット両端コネクタケーブル

※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

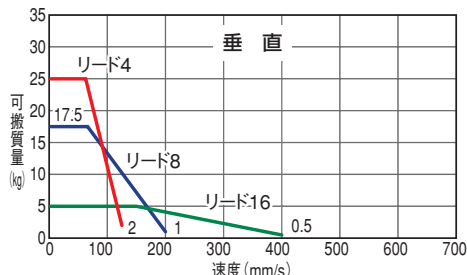
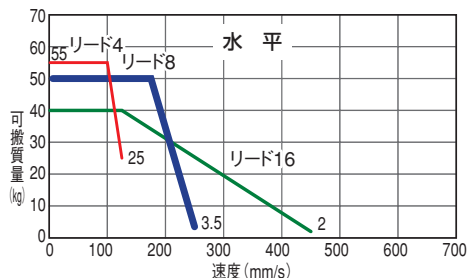


技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - ERC2シリーズはパルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
 ※保守用のケーブルは M-90 ページをご参照ください。

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	→ B-253	—
フット金具	FT	→ B-261	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

■アクチュエータ仕様

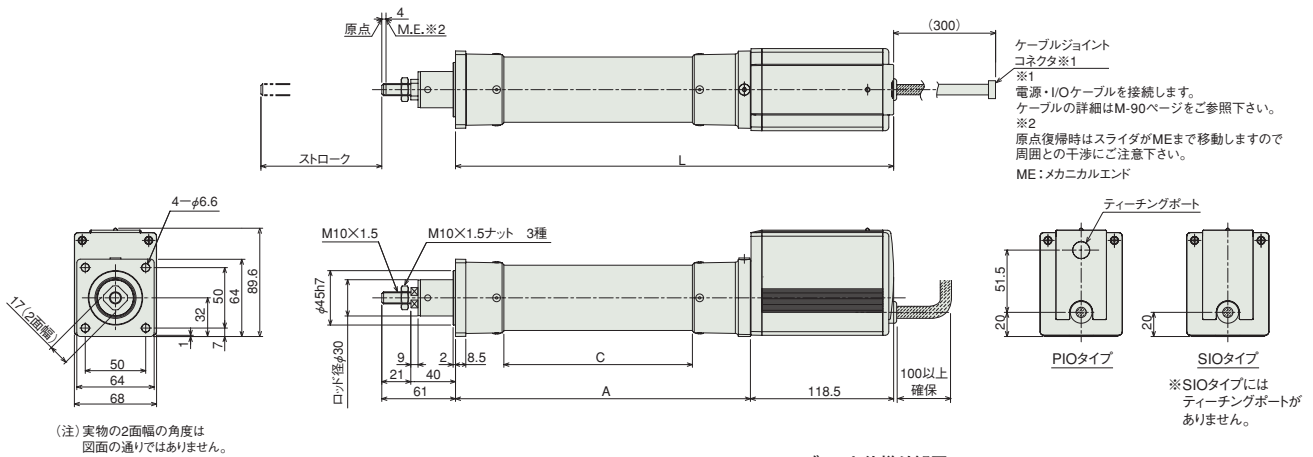
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ30mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

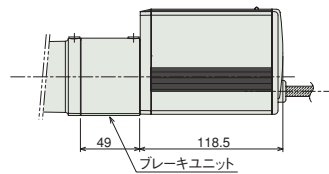


ご注意
 ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
 ロッドに対して直角方向や回転方向の力が加かるとまわり止めが破損する場合があります。



ブレーキ仕様外觀図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が49mm延長
 質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量

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

■適応コントローラ (本体内蔵)

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC2		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-81
			PIO (PNP)			
			SIO	64		

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談ください。

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
テーブル・
アームフラット

D
グリッパ・
ロータリ

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
仕様

L
防塵・
防滴仕様

M
コント
ローラ

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ERC2-RGS6C

コントローラ一体型
シンプルガイド付
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24V パルスモータ

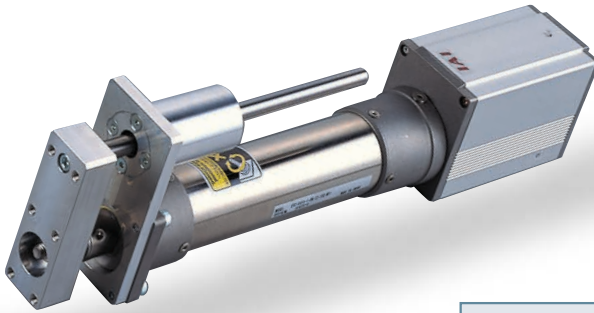
■型式項目 **ERC2-RGS6C-I-PM**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	PM:パルスモータ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



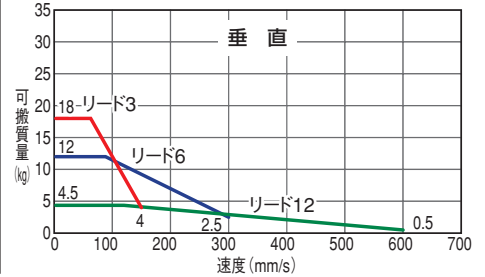
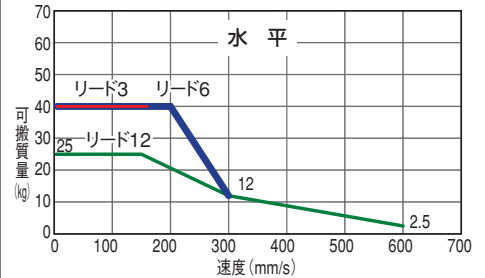
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用ください。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



- RCP6/ RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2**
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ② I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	-
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

()内はSEタイプの場合です。
※保守用のケーブルはM-90ページをご参照ください。

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	→ B-253	-
フート金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

ERC2-RGS7C

コントローラ一体型
シンプルガイド付
モータユニット型
モータストレート
本体幅 68mm
24Vパルスモータ

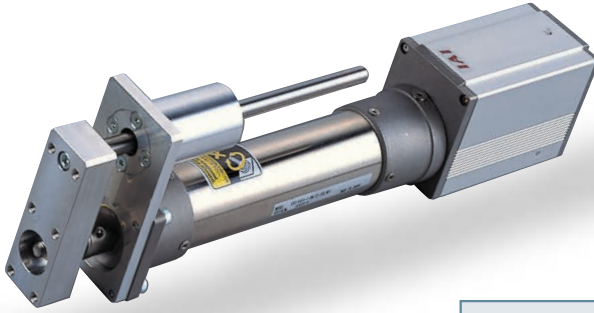
■型式項目 **ERC2-RGS7C-I-PM**

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	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
I	RGS7C	インクリメンタル	PM:パルスモータ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



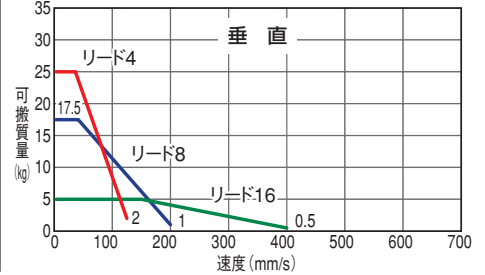
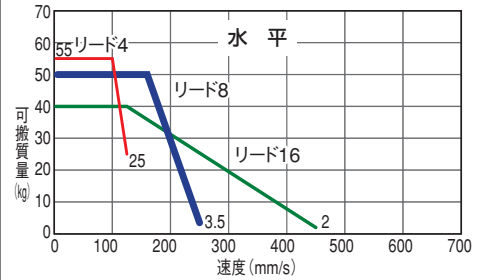
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用ください。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



■アクチュエータスペック

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉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
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	-
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

〈 〉内はSEタイプの場合です。
※保守用のケーブルはM-90ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

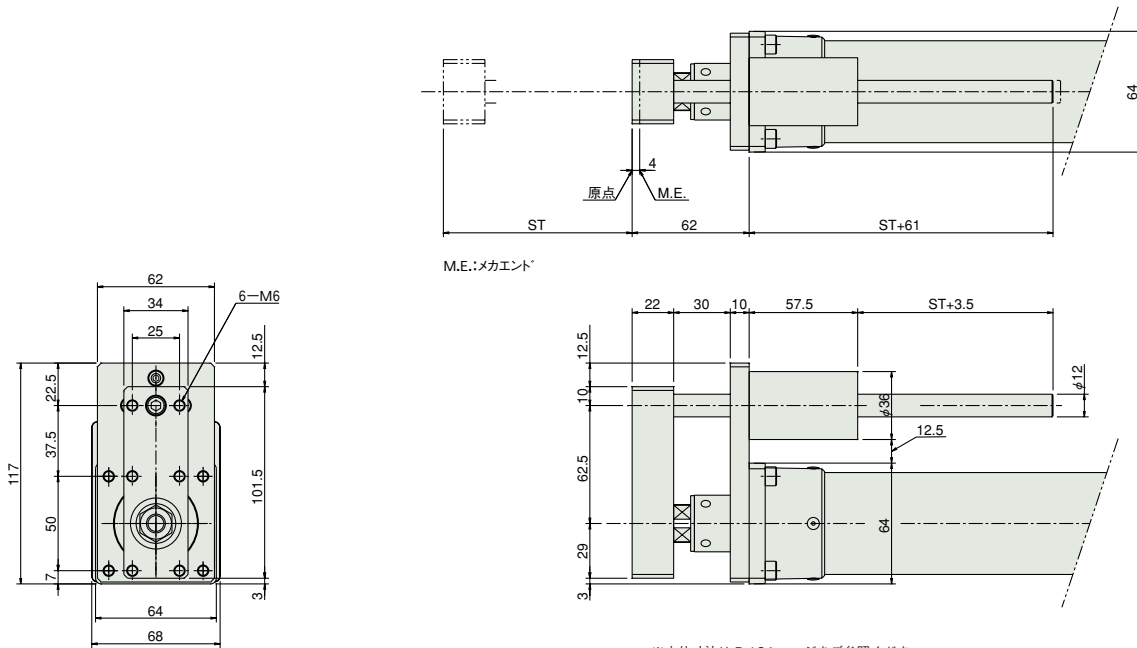
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■アクチュエータ仕様

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

寸法図

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



※本体寸法はB-124ページをご参照ください。

■ストローク別寸法・質量

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

■適応コントローラ (本体内置)

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC2		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-81
			PIO (PNP)			
			SIO	64		

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

ERC2-RGD6C

コントローラ一体型
ダブルガイド付
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

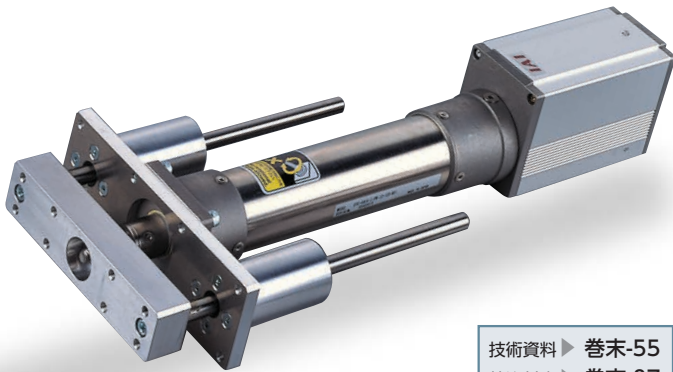
■型式項目 **ERC2-RGD6C-I-PM**

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	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	PM:パルスモータ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



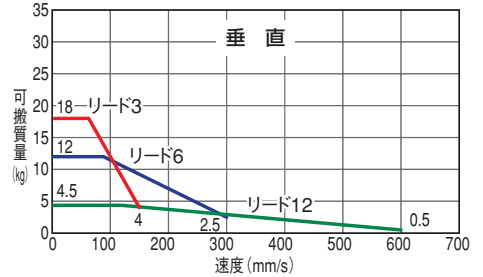
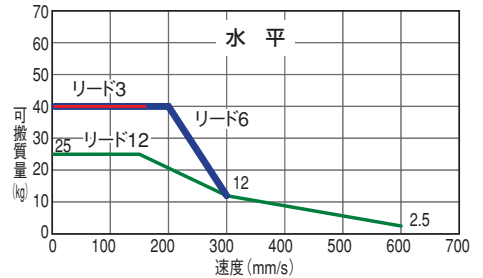
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用ください。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



■アクチュエータスペック

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

■リードと可搬質量

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)		
ERC2-RGD6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~25	~4.5	78	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGD6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	~40	~12	157	
ERC2-RGD6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	40	~18	304	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ② I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(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
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	-
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

()内はSEタイプの場合です。
※保守用のケーブルはM-90ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

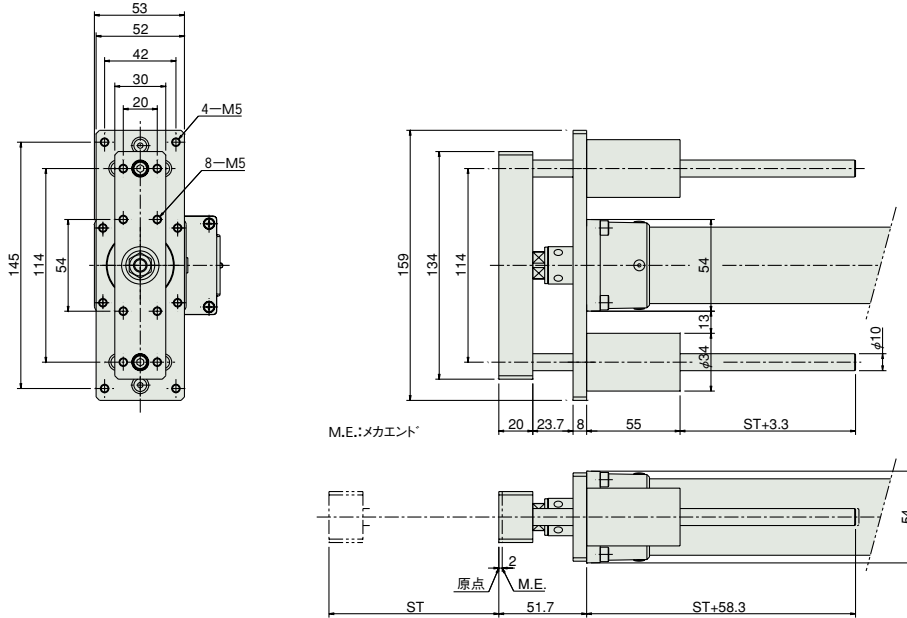
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
フート金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

■ 寸法図

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



※本体寸法は B-122 ページをご参照ください。

■ ストローク別寸法・質量

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

■ 適応コントローラ (本体内蔵)

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC2		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-81
			PIO (PNP)			
			SIO	64		

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2**
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

ERC2-RGD7C

コントローラ一体型
ダブルガイド付
モータユニット型
モータストレート
本体幅 68mm
24Vパルスモータ

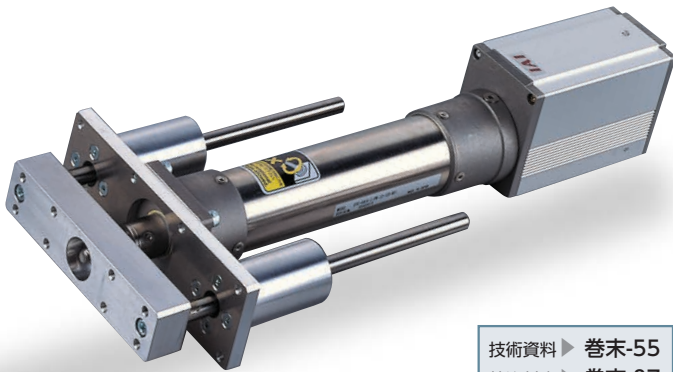
■型式項目 **ERC2-RGD7C-I-PM**

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	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	PM:パルスモータ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



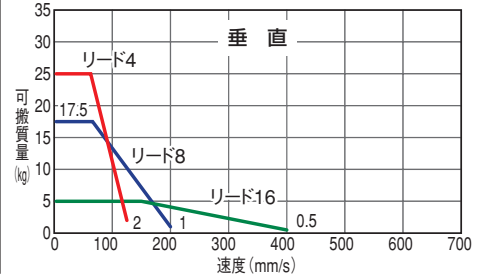
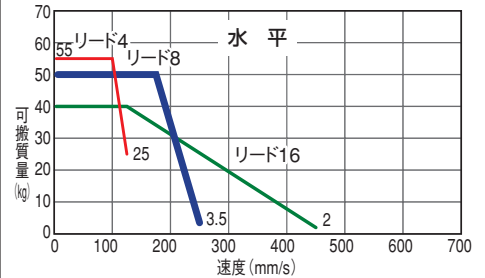
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

リードと可搬質量

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)		
ERC2-RGD7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~40	~5	220	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGD7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~50	~17.5	441	
ERC2-RGD7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	~55	~25	873	

ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ② I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉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
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	-
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは M-90 ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

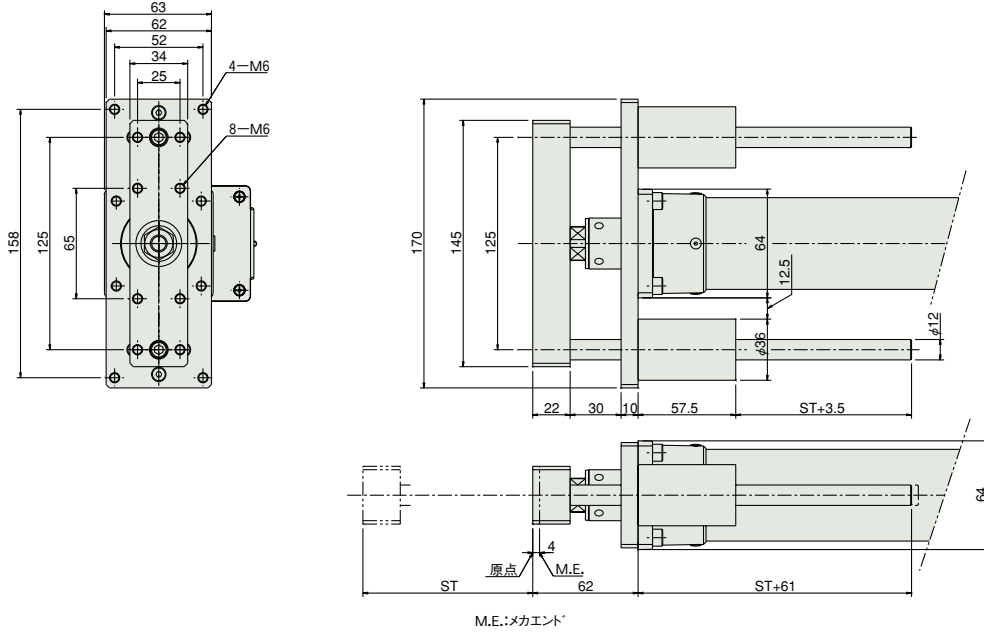
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

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

■ 寸法図

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



※本体寸法は B-124 ページをご参照ください。

■ ストローク別寸法・質量

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

■ 適応コントローラ (本体内蔵)

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC2		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-81
			PIO (PNP)			
			SIO	64		

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2**
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2