

# 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。



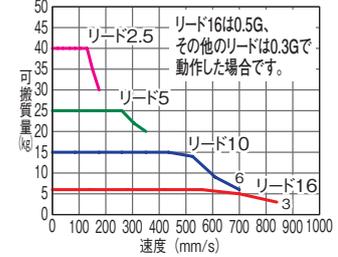
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



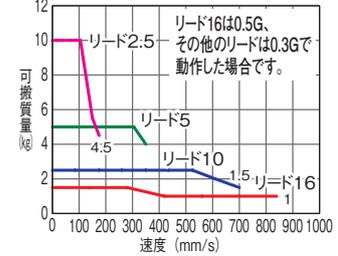
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6-速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

## ■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)	-	-
	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(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)

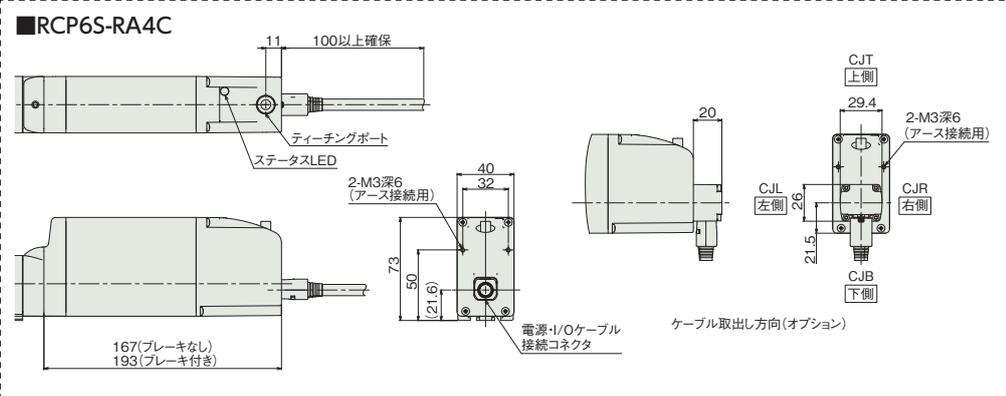
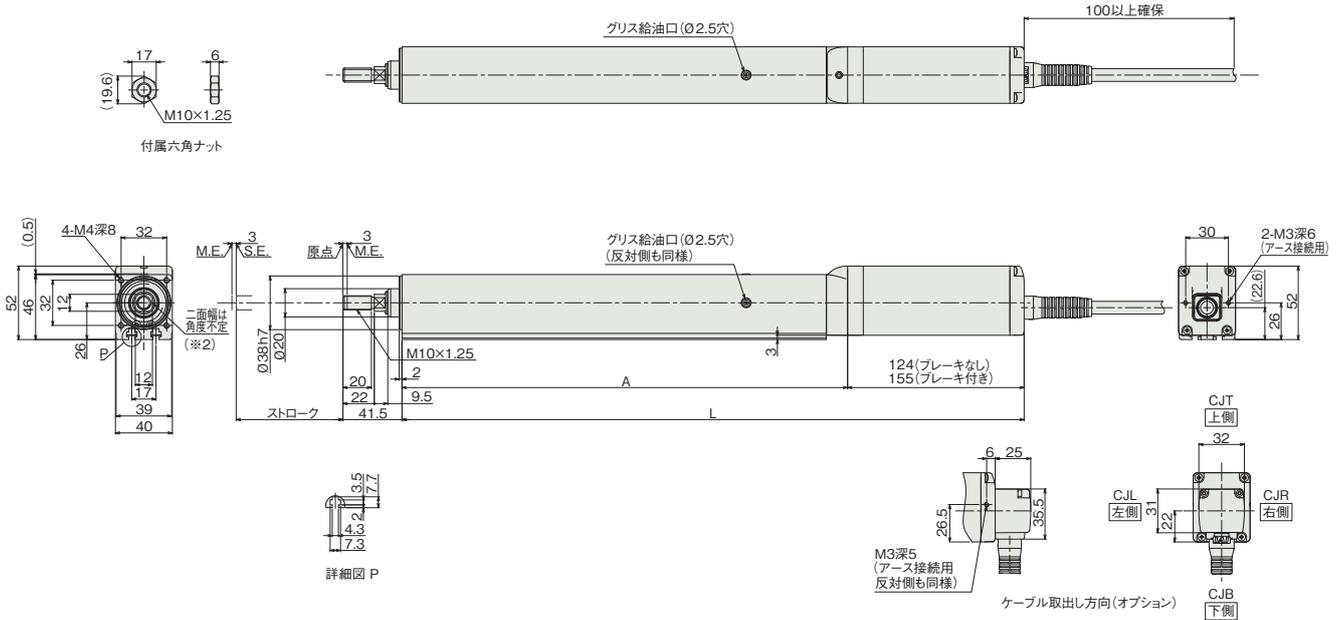
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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	ブレーキ無	287	337	387	437
		ブレーキ有	318	368	418	468
	RCP6S	ブレーキ無	330	380	430	480
		ブレーキ有	356	406	456	506
A		163	213	263	313	
	質量 (kg)					
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.4	1.6	1.7	1.9
		ブレーキ有	1.5	1.7	1.9	2.1
	RCP6S	ブレーキ無	1.6	1.8	1.9	2.1
		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 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。



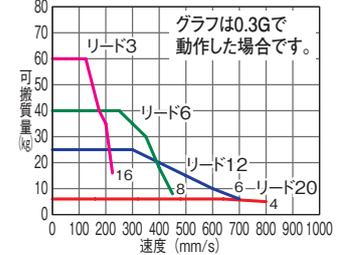
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



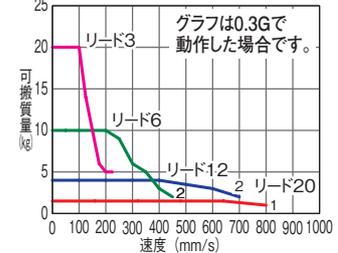
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照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

## ■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)

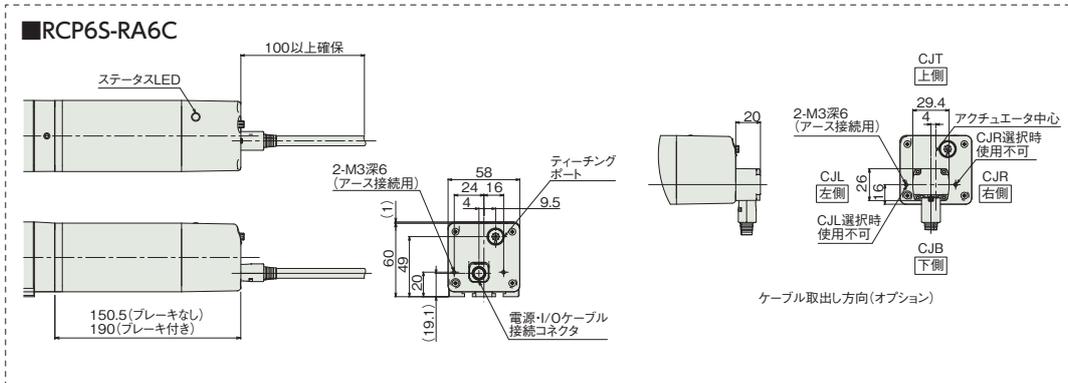
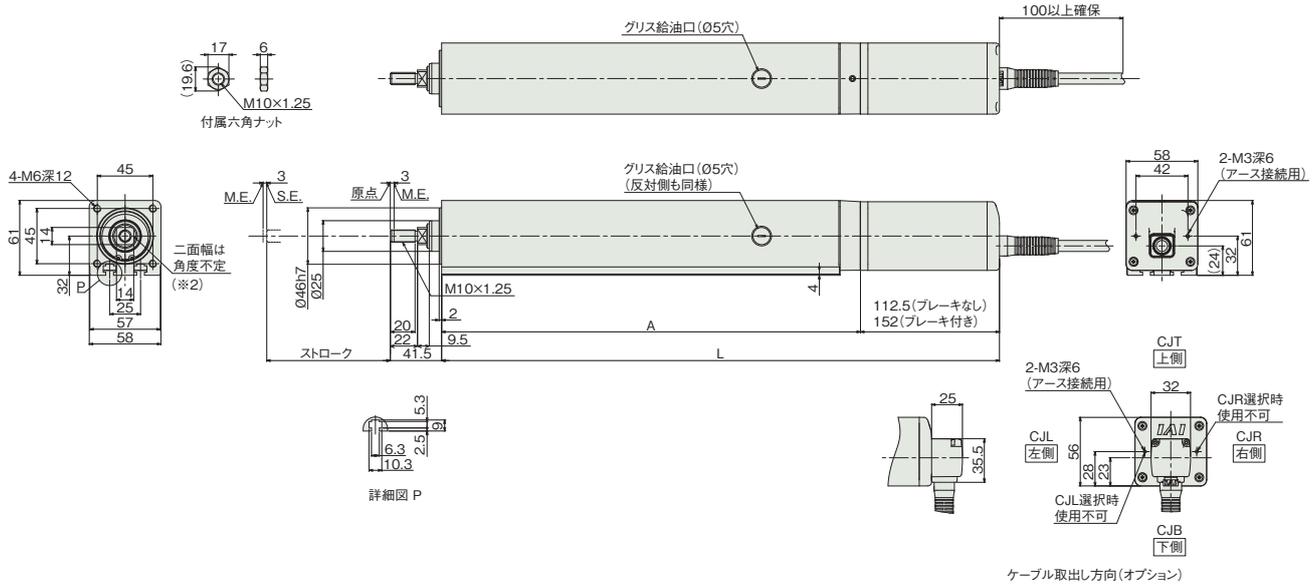
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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	ブレイキ無	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5
	RCP6S	ブレイキ有	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5
A	RCP6	ブレイキ無	189	239	289	339	389	439
	RCP6S	ブレイキ有	2.5	2.9	3.3	3.6	4.0	4.4
質量 (kg)	RCP6	ブレイキ有	2.7	3.1	3.5	3.9	4.3	4.7
	RCP6S	ブレイキ無	2.6	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6
	RCP6S	ブレイキ有	2.9	3.2	3.6	4.0	4.4	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	-		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 56□サイズ	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。



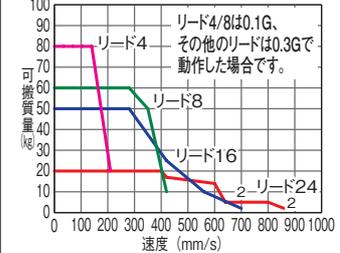
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



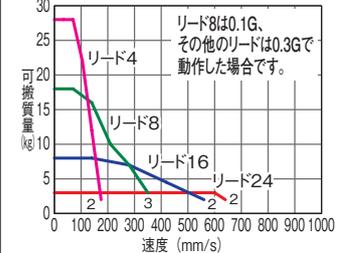
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページを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

## ■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)

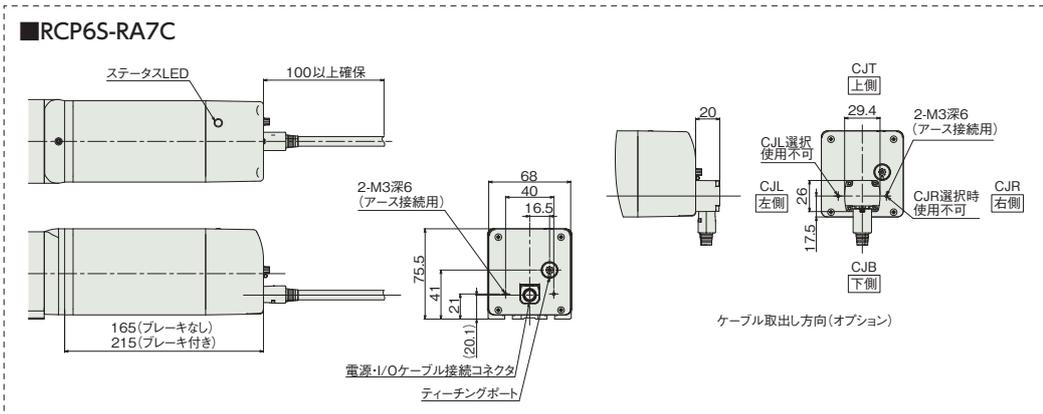
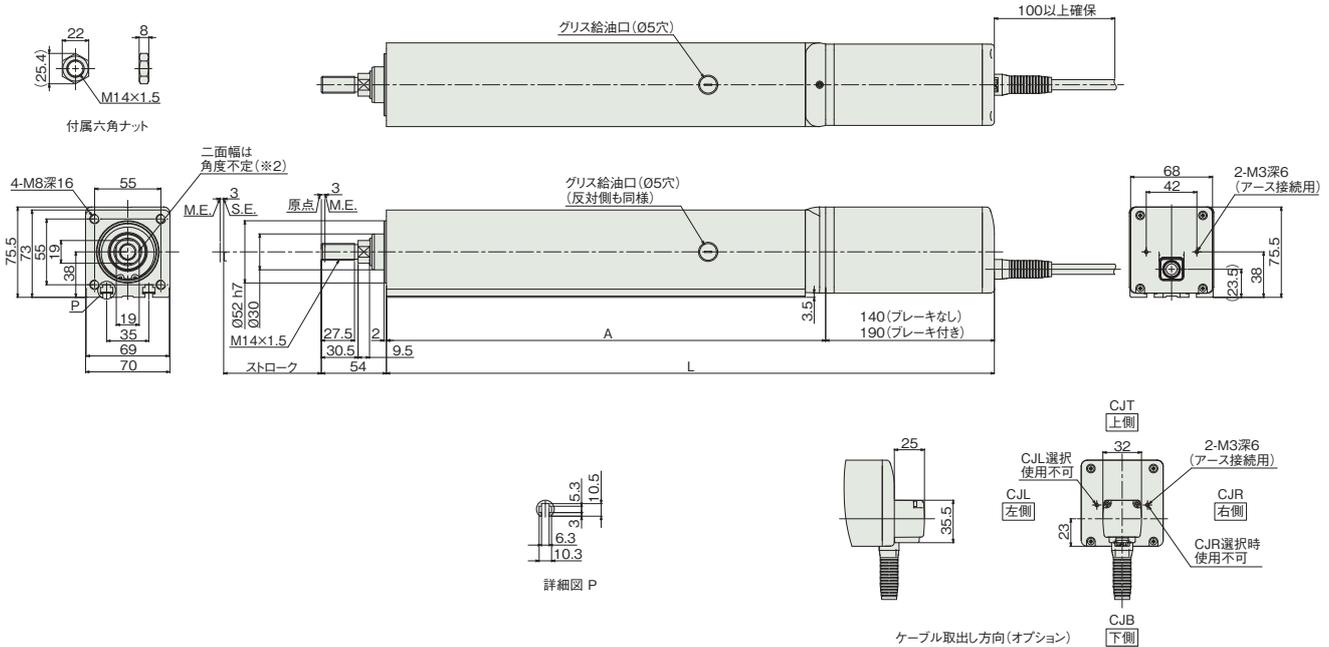
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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	-	→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	□	— RA8C —	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。

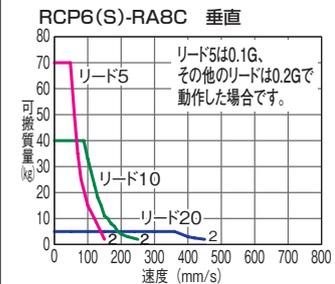
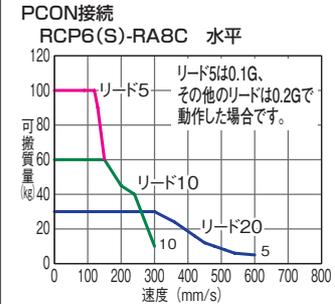


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (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



## 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)

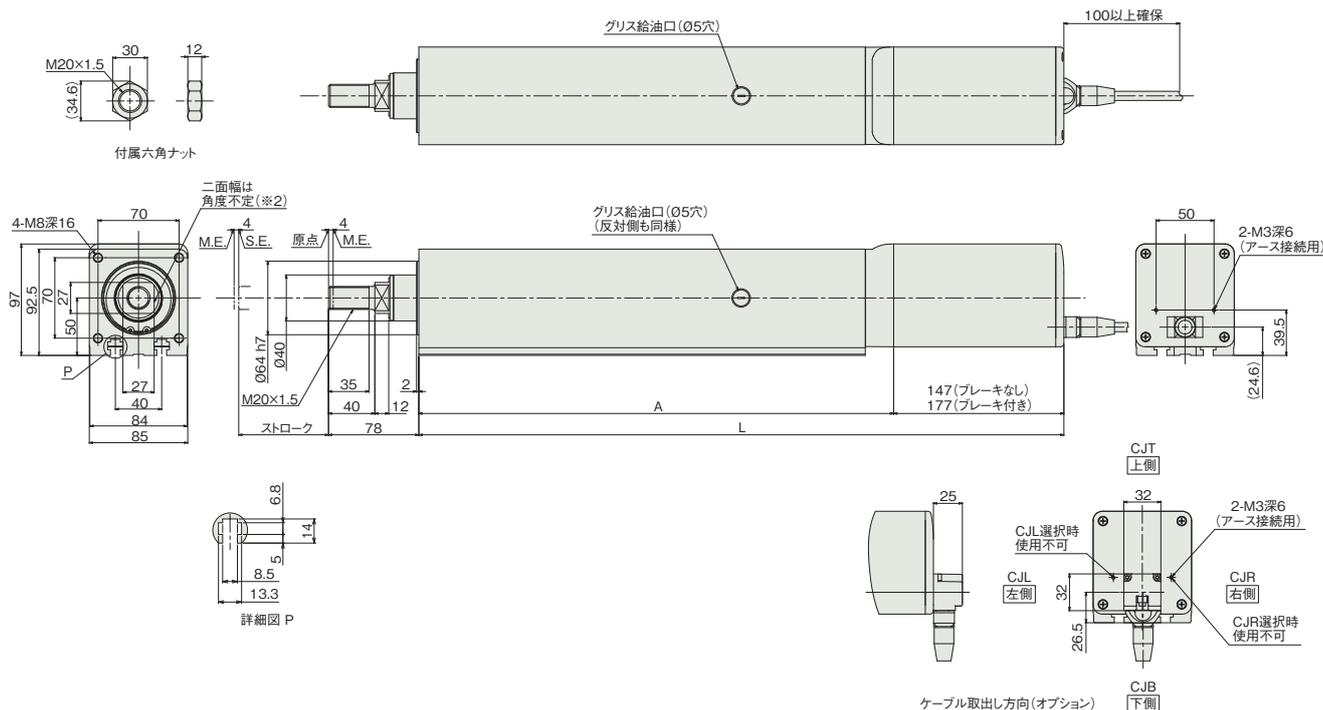
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

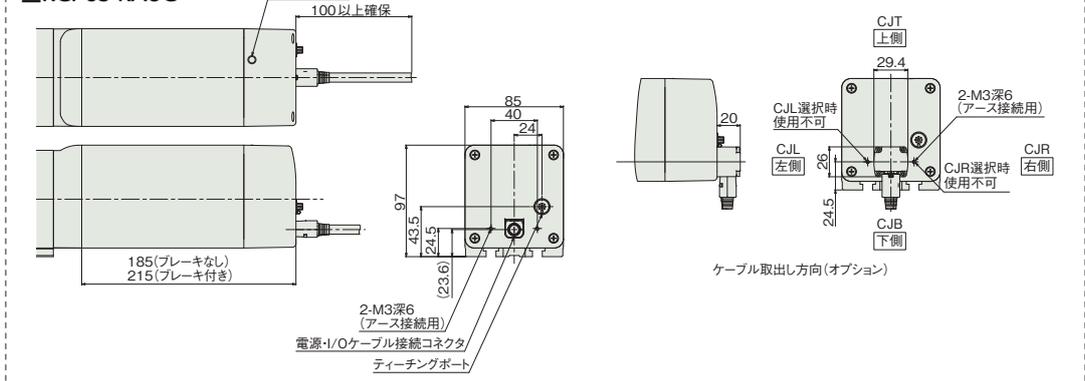
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

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
A	260	310	360	410	460	510		
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無	7.8	8.6	9.5	10.3	11.1	11.9
		プレーキ有	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5
	RCP6S	プレーキ無	8.1	9.0	9.8	10.6	11.4	12.3
		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 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 ※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。

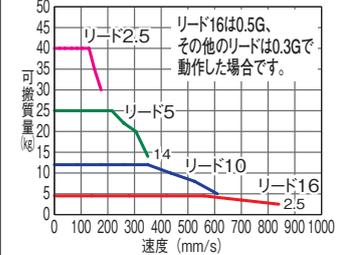
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



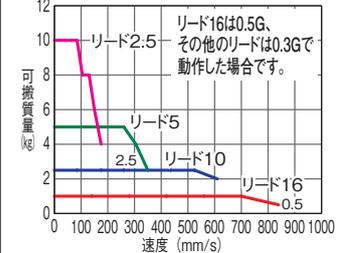
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

### 速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL 接続 RCP6(S)-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
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	-
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)

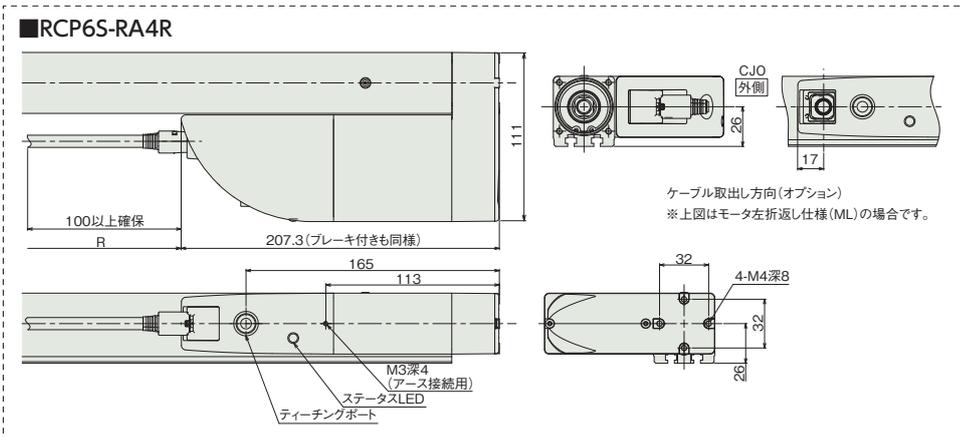
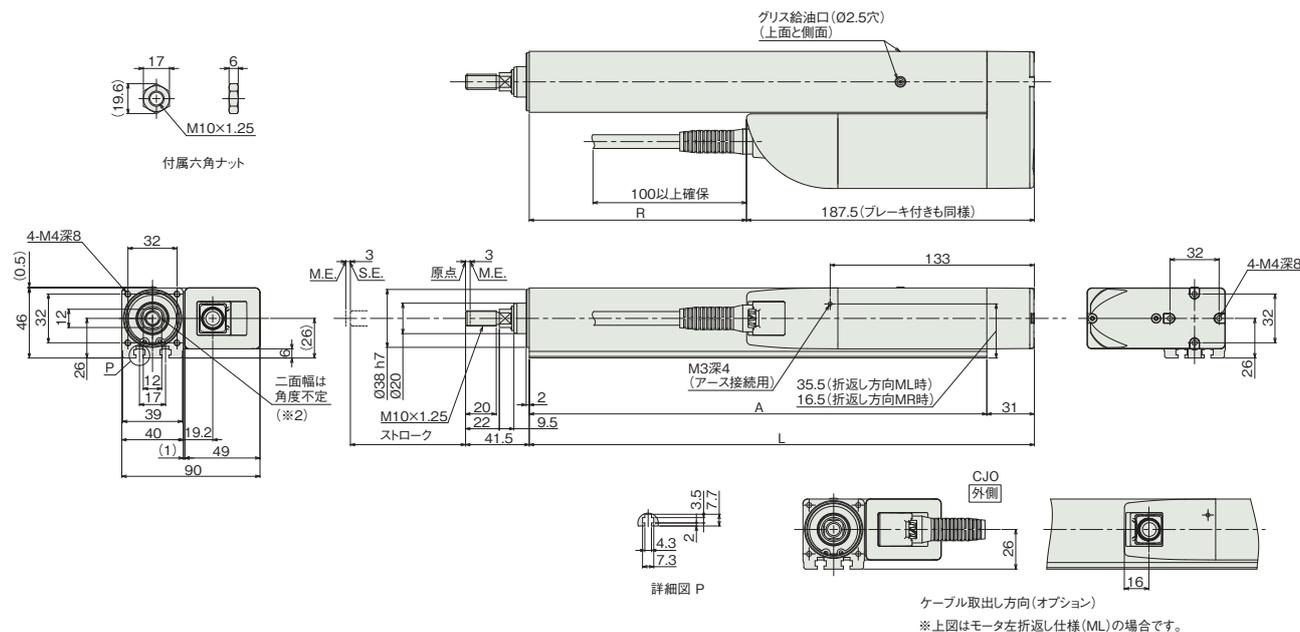
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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	-				
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)-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。

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り



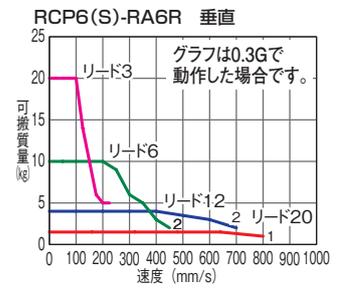
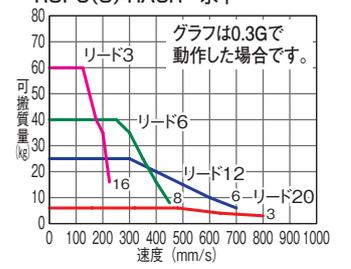
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

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



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラク
- 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	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

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)
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
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	-
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)

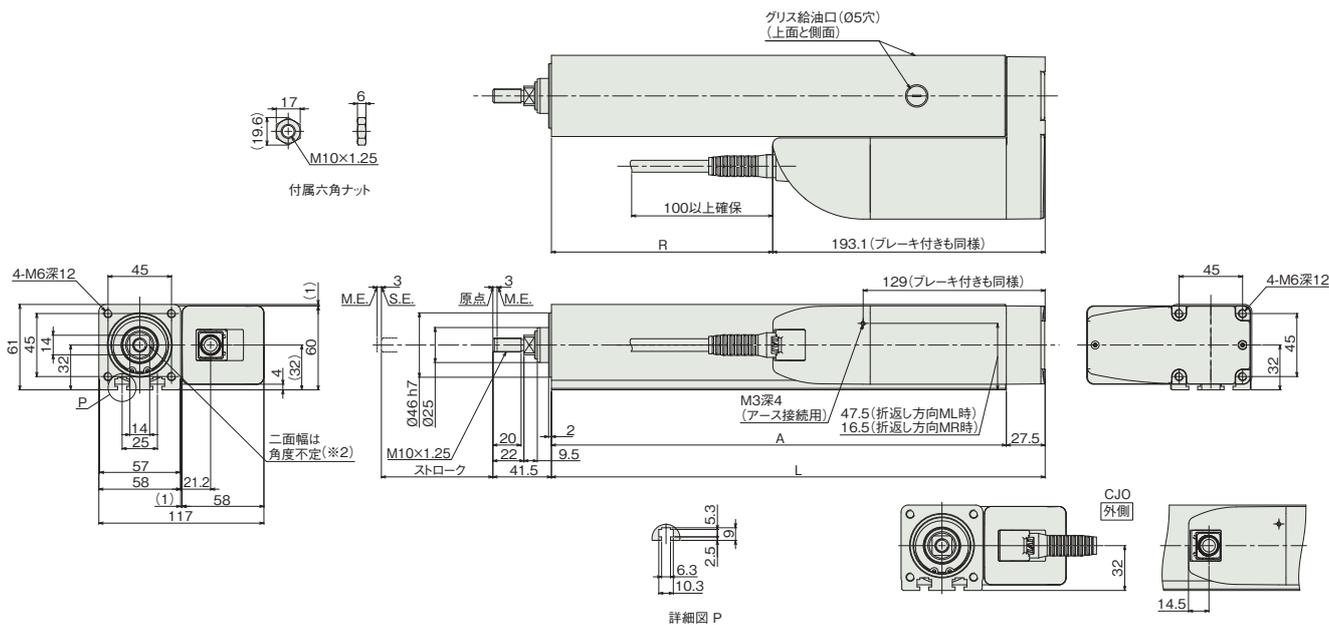
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

寸法図

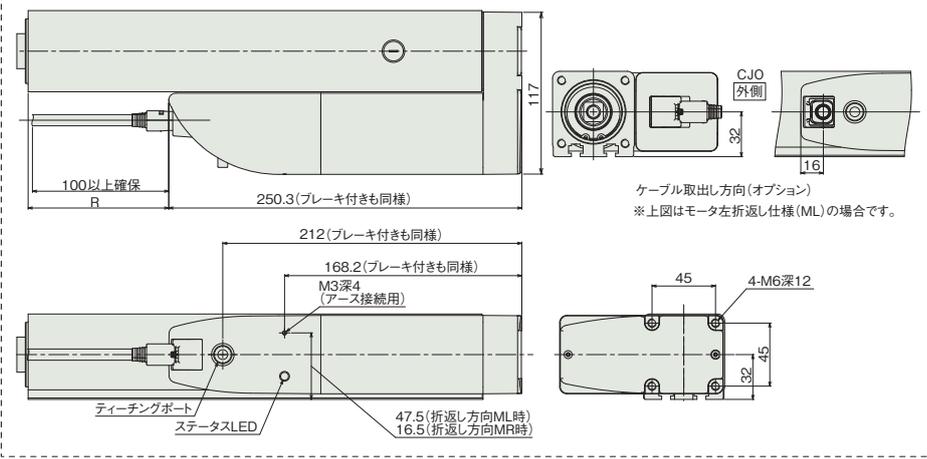
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

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	ブレーキ無	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
		ブレーキ有	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
	RCP6S	ブレーキ無	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
		ブレーキ有	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	-				
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

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	56P:パルスモータ	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 ※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。

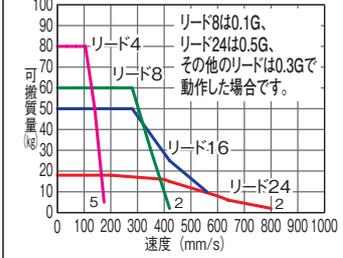
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



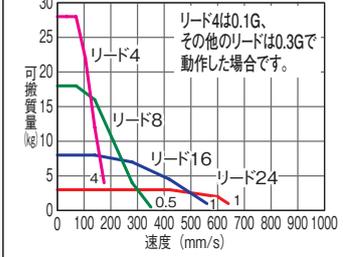
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ペ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



- 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
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	-
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)

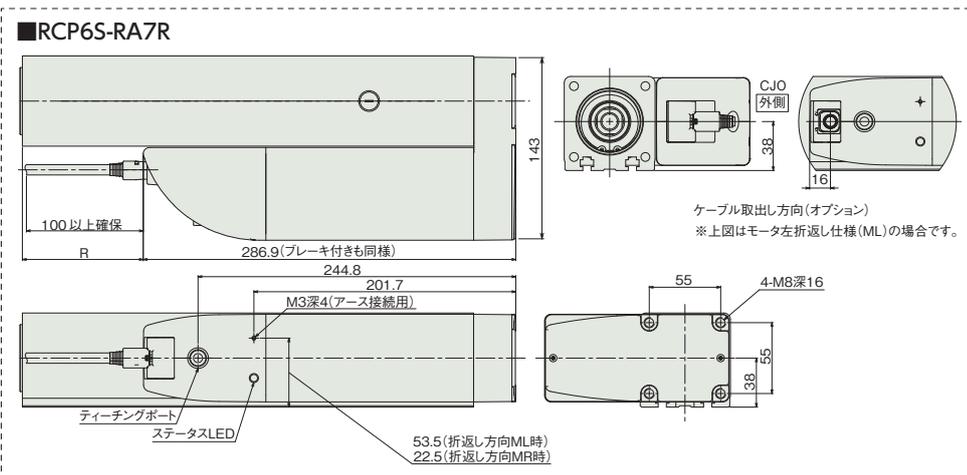
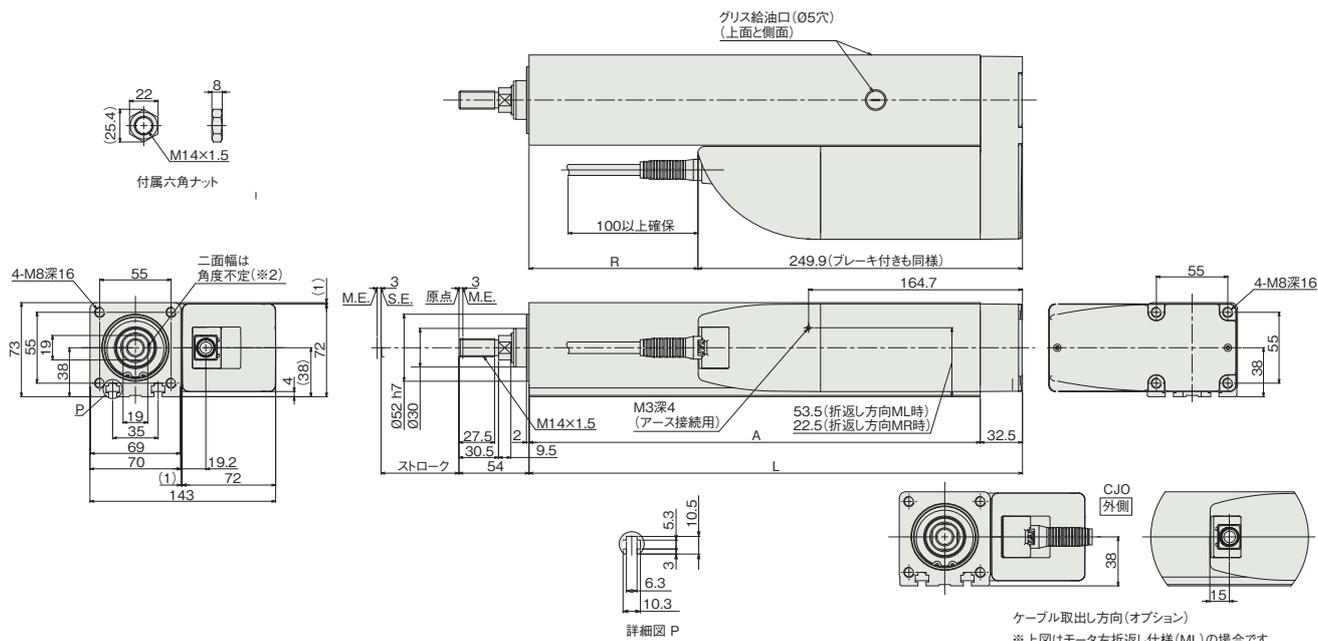
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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

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	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 ※モーター折返し方向は、 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。



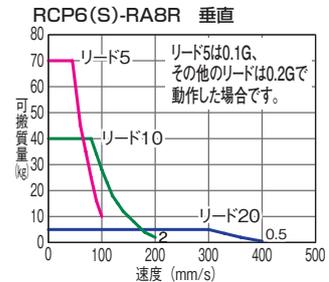
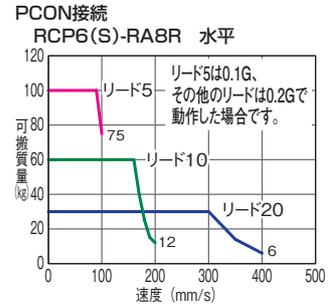
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

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

#### 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)-RA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	
RCP6(S)-RA8R-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	400
10	200
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
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	-
フット金具	FT	→ B-261	-
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	-
モーター上折返し仕様	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°C, 85%RH以下 (結露なきこと)

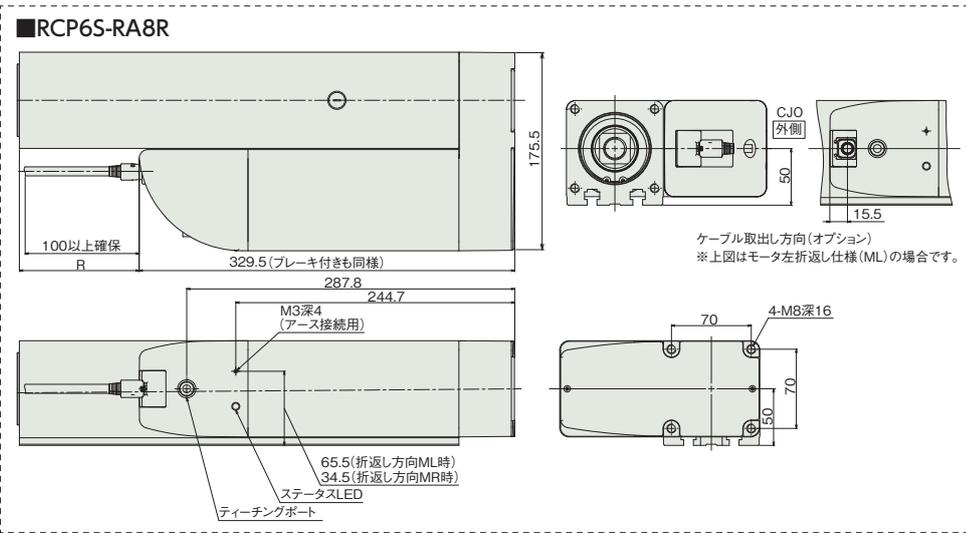
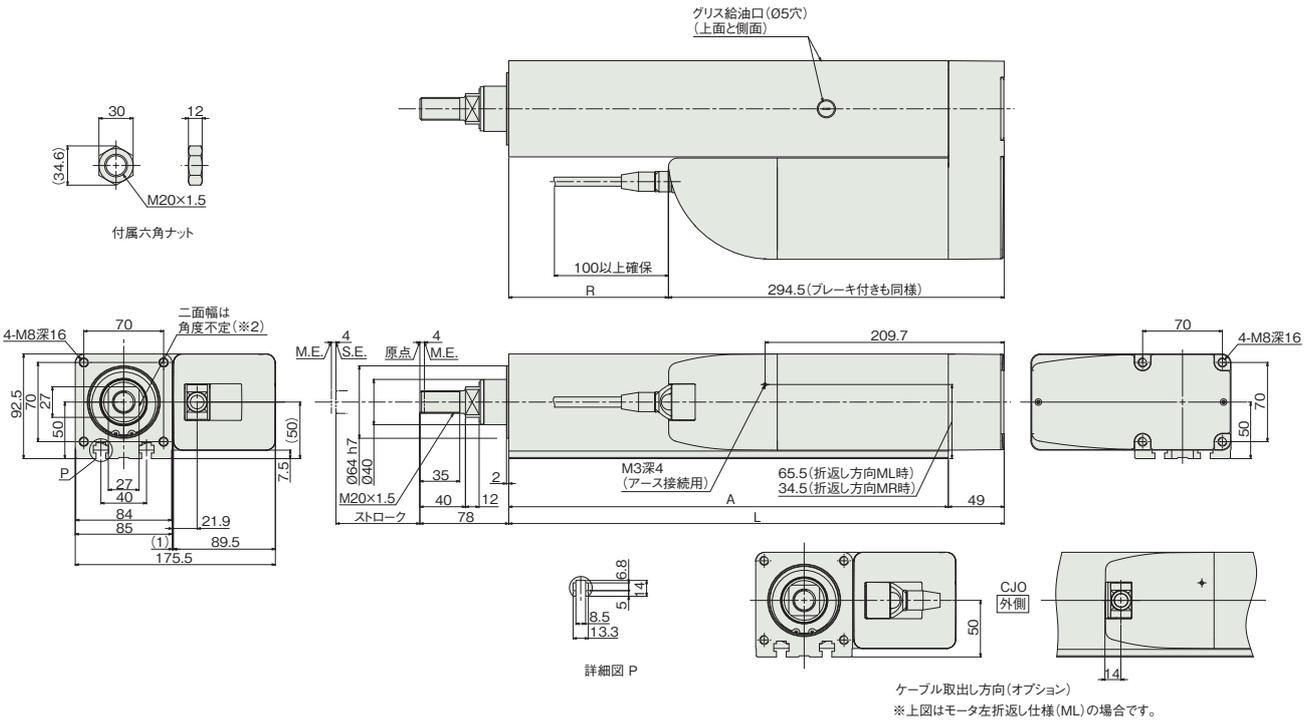
(※1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

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	プレーキ無	9.0	9.9	10.8	11.7	12.6
		プレーキ有	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8
	RCP6S	プレーキ無	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8
		プレーキ有	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
- RCO
- 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** □ - **RRA4C** - **WA** - **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/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 35P:パルスモーター 16:16mm 60:60mm [RCP6] N:無し 下記オプション  
 RCP6S:コントローラ内蔵 アプン 35□サイズ 10:10mm ? P:1m P:1m 価格表参照  
 MSEL M:5m S:3m  
 [RCP6S] X□□:長さ指定  
 SE:SIOタイプ 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。



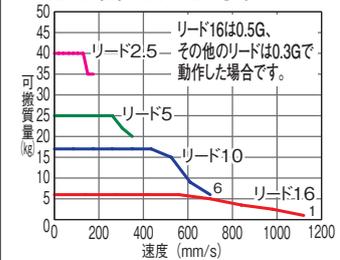
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



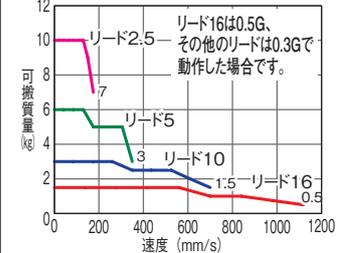
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

## 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



## 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)	-	-
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	-
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 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)

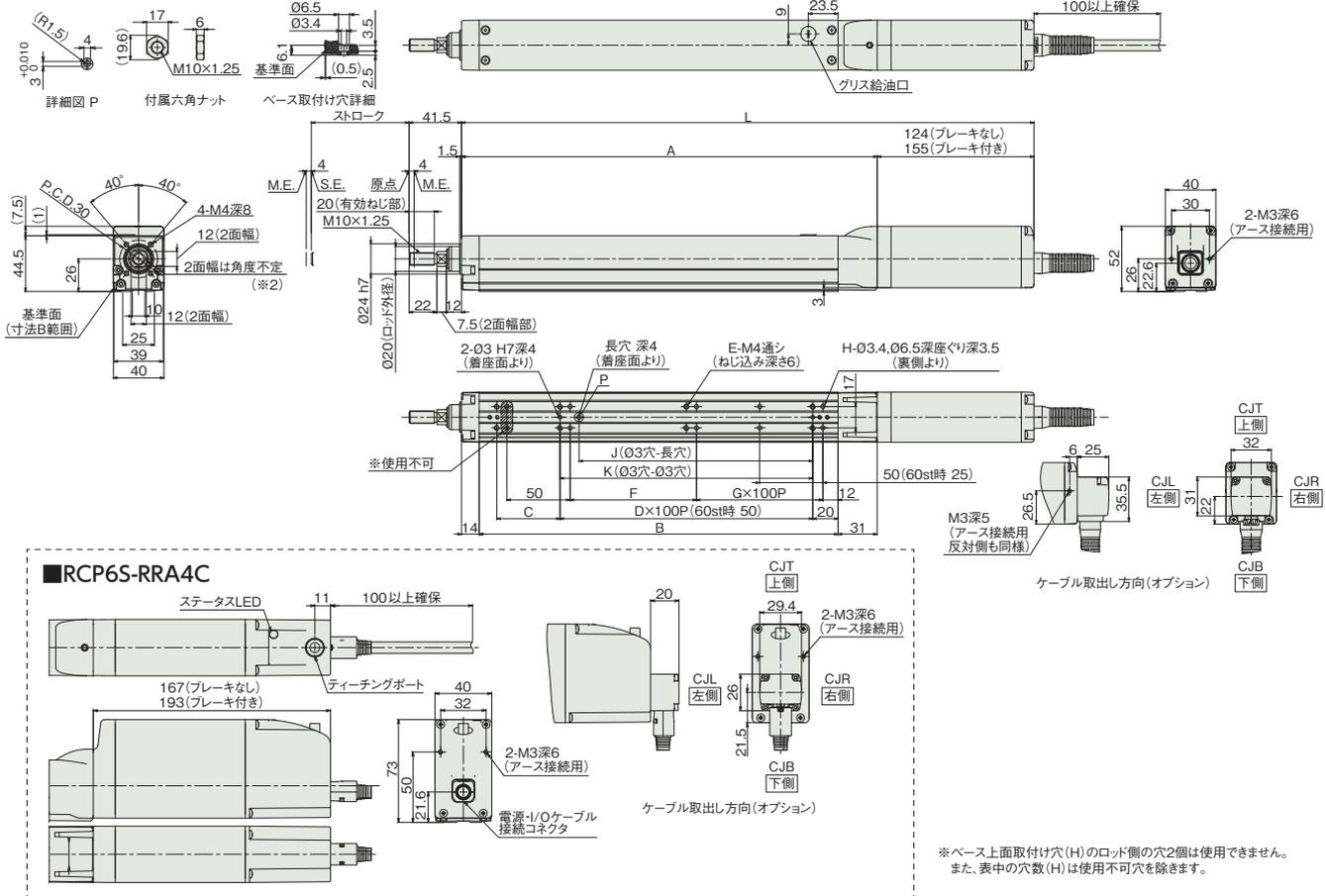
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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



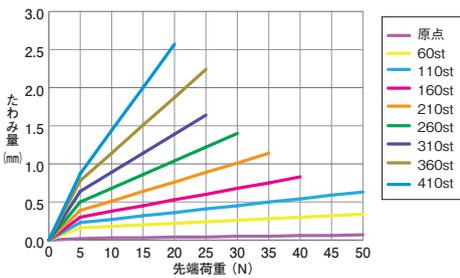
- \*1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- \*2 二面幅の向きは製品により異なります。
- \*3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部が外力がかからないようにしてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	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	2.9	2.3	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8		
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	□	—	<b>RRA6C</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>42P</b>	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
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:バッテリーレスアプン		42P:パルスモーター		20:20mm	65:65mm	[RCP6]	N:無し	下記オプション										
RCP6S:コントローラ内蔵	42□サイズ		12:12mm	6:6mm	415:415mm (50mm毎)	[P3:PCON]	P:1m	価格表参照											
※コントローラは付属しません。											[MCON]		M:5m						
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。											[MSEL]		X□□:長さ指定						
											[RCP6S]		R□□:ロボットケーブル						
											SE:SIOタイプ								

## 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。



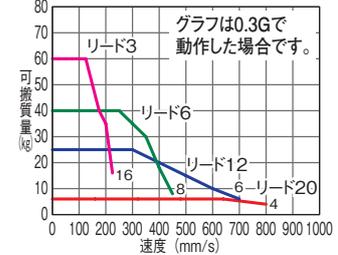
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



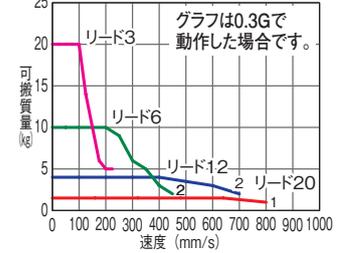
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

## 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)	—	—
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(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)

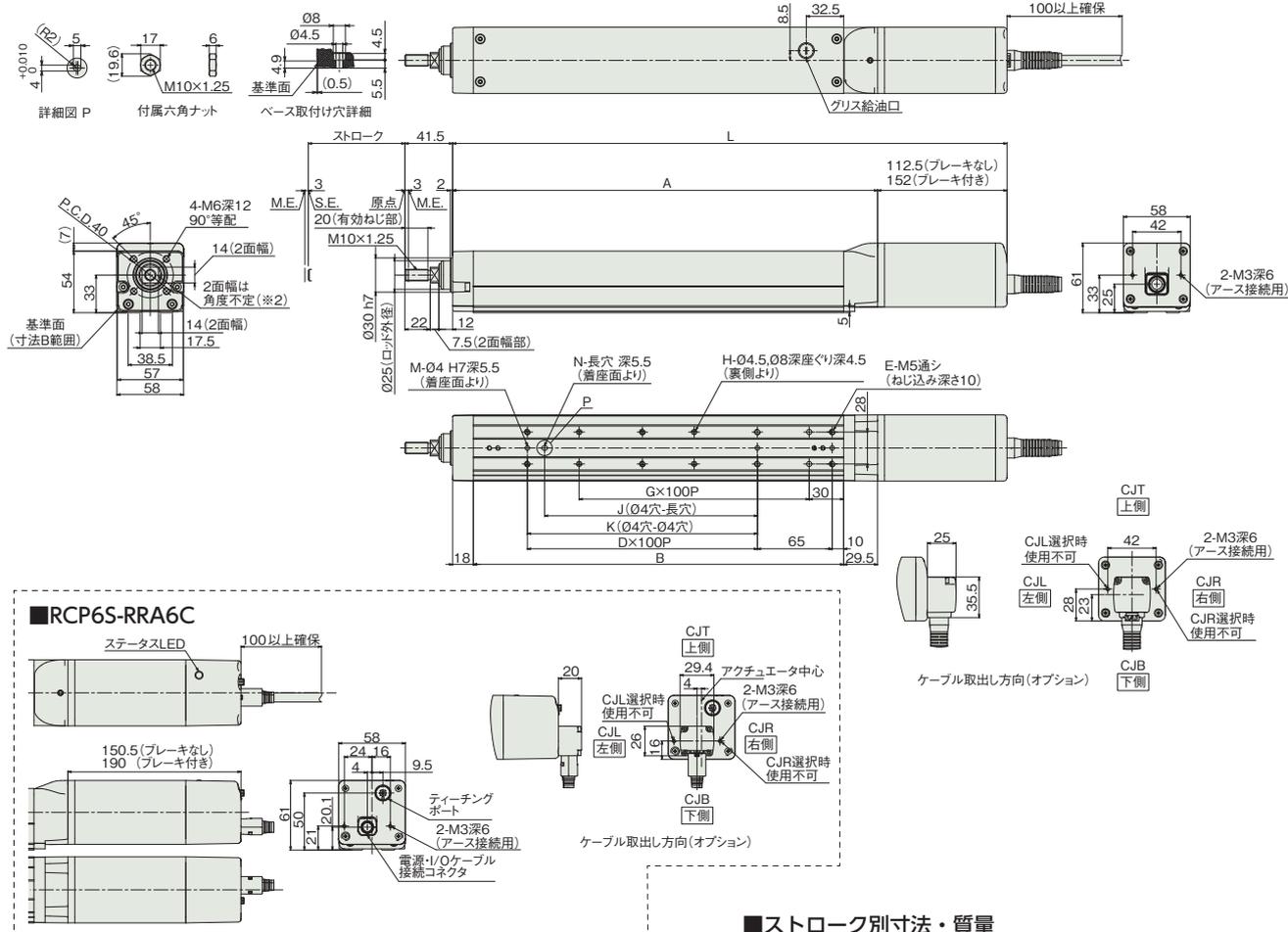
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

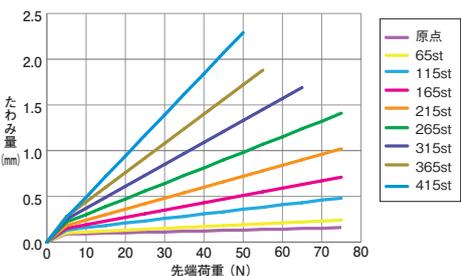
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- \*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。



■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	プレーキ無	332	382	432	482	532	582	632	682
		プレーキ有	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	RCP6S	プレーキ無	370	420	470	520	570	620	670	720
		プレーキ有	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	プレーキ無	2.1	2.3	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7
		プレーキ有	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9
	RCP6S	プレーキ無	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
		プレーキ有	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。

- 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

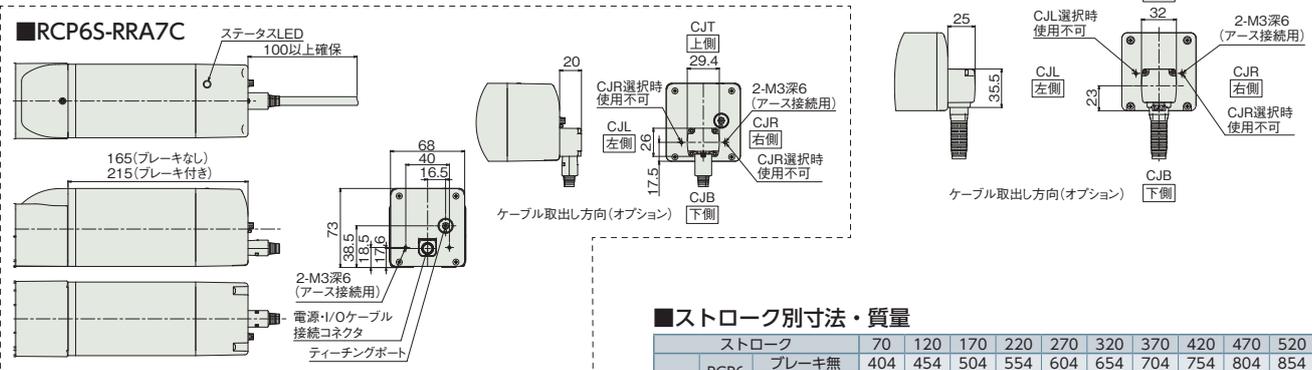
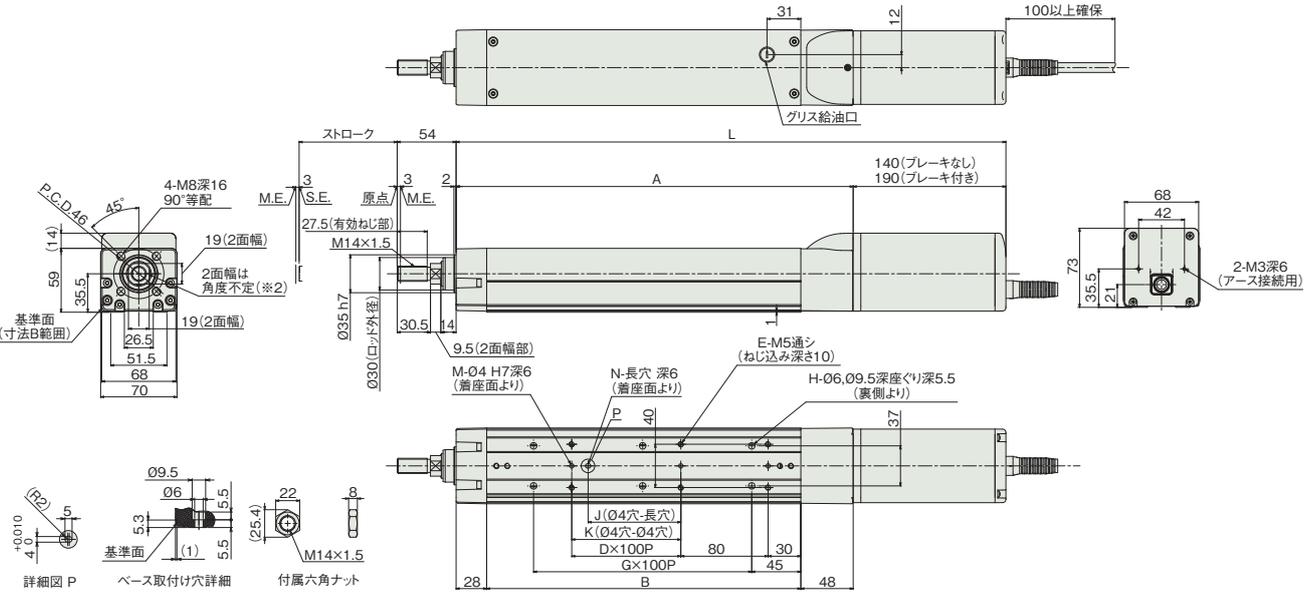


寸法図

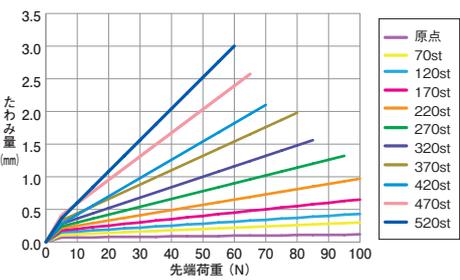
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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)-RRA7C 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	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) 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
ロッド先端動的許容荷重 (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	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

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
モータユニット型
モータストレート
本体幅 85mm
24Vパルスモータ

■型式項目

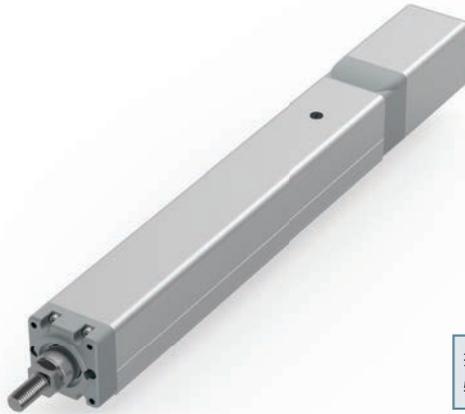
シリーズ	RRA8C	タイプ	WA	エンコーダ種類	60P	モータ種類	パルスモータ	リード	20:20mm 10:10mm 5:5mm	ストローク	50:50mm ?	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB	ケーブル長	N:無し P:1m S:3m M:5m	オプション	下記オプション 価格表参照
RCP6:コントローラ別置		RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプン		60□サイズ											

※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。

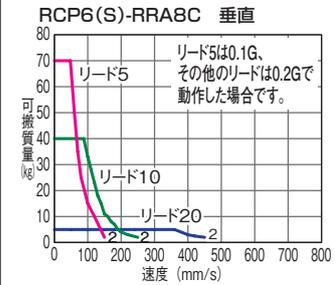
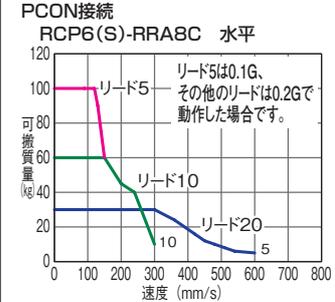


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200 (mm)	250~350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	
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)

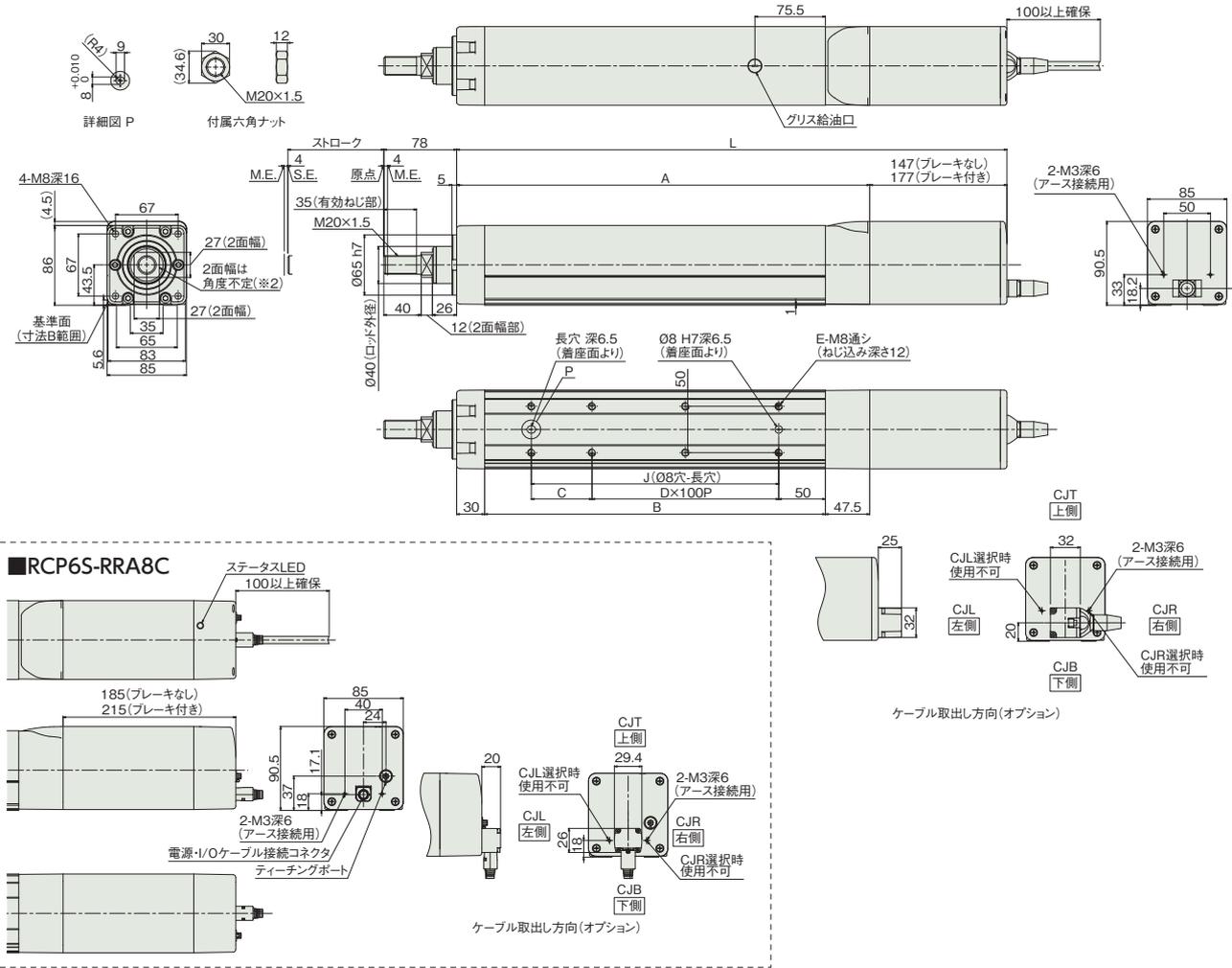
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

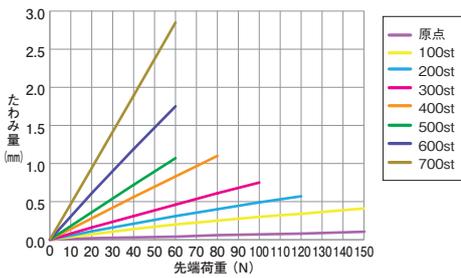
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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
A	ブレーキ無	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
B		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
C		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
D		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
E		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
J		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
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
	ブレーキ無	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)-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

シリーズ	RRA4R	エンコーダ種類	WA	モータ種類	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	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 ※ 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。
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											
RCP6S:コントローラ内蔵															

※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。

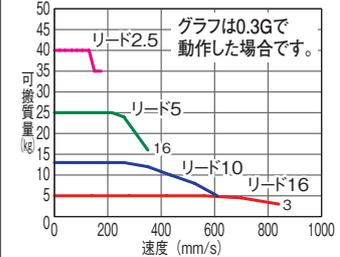
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



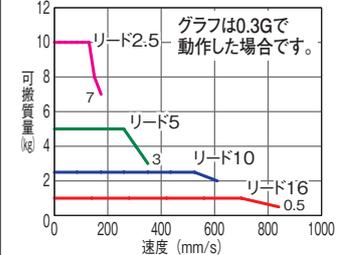
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

## 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℃、85%RH以下 (結露なきこと)

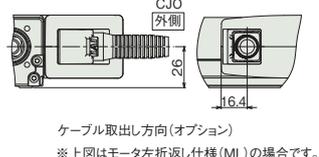
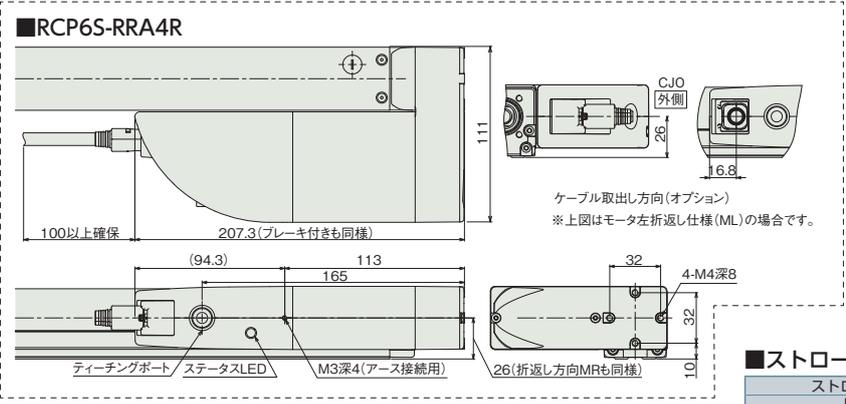
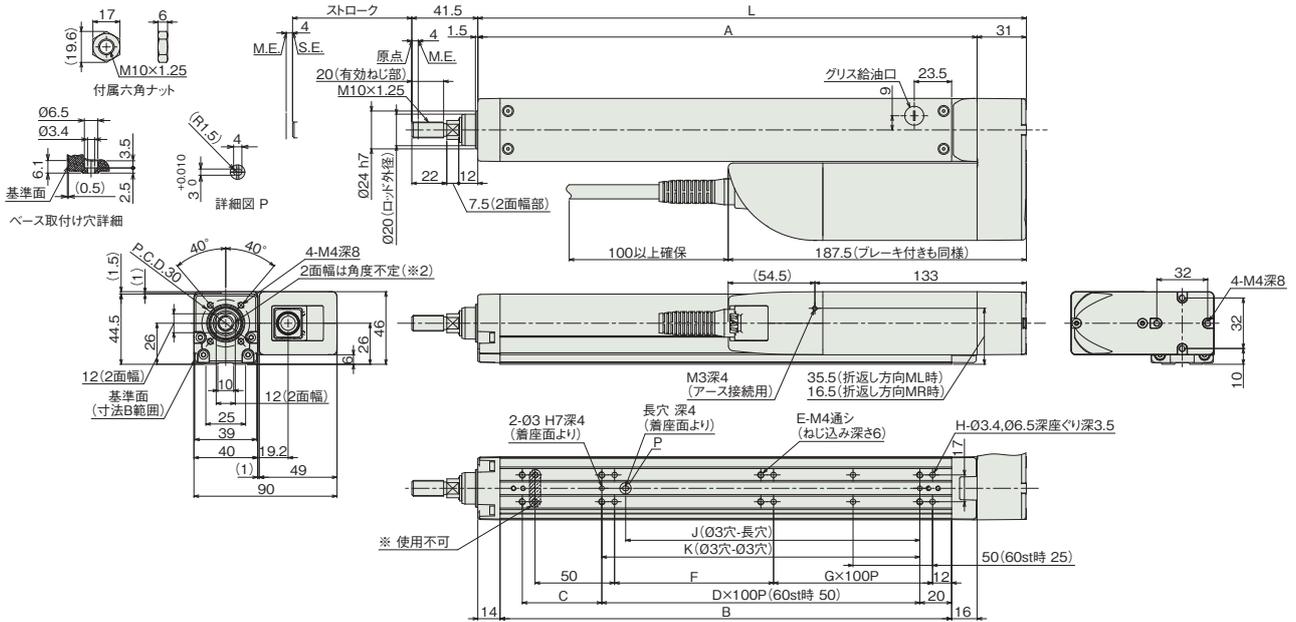
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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

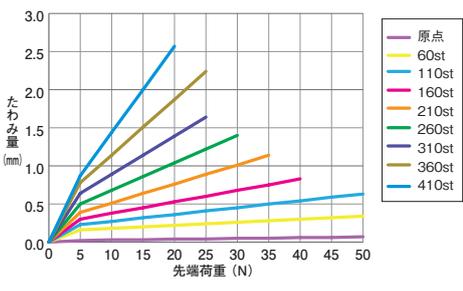


- \*1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストローエンド
- \*2 二面幅の向きは製品により異なります。
- \*3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



※ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。  
また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。

■RCP6(S)-RR4R 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	195	245	295	345	395	445	495	545		
A	164	214	264	314	364	414	464	514		
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	2.9	2.3	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8		
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	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3
		ブレーキ有	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4
		ブレーキ有	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4

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	-	-	●		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)-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	□	—	<b>RRA6R</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>42P</b>	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
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



※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。

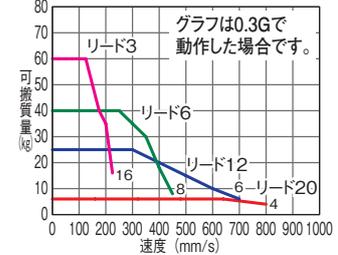
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



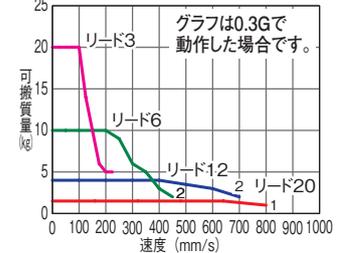
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

## 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



## 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)-RRA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	65~415 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	
RCP6(S)-RRA6R-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)	-	-
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。



# RCP6(S)-RRA7R

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 70mm
24Vパルスモーター

■型式項目	□	—	<b>RRA7R</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>56P</b>	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	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		56P:パルスモーター 56□サイズ		24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm		70:70mm ?		[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。

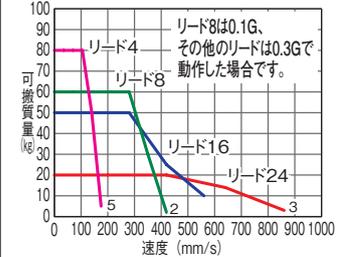
技術資料 ▶ 巻末-55  
特対対応 ▶ 巻末-87



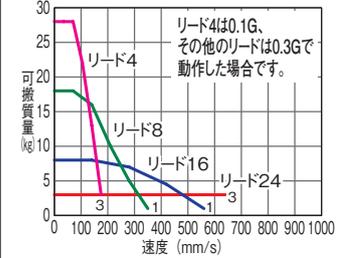
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (5) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、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

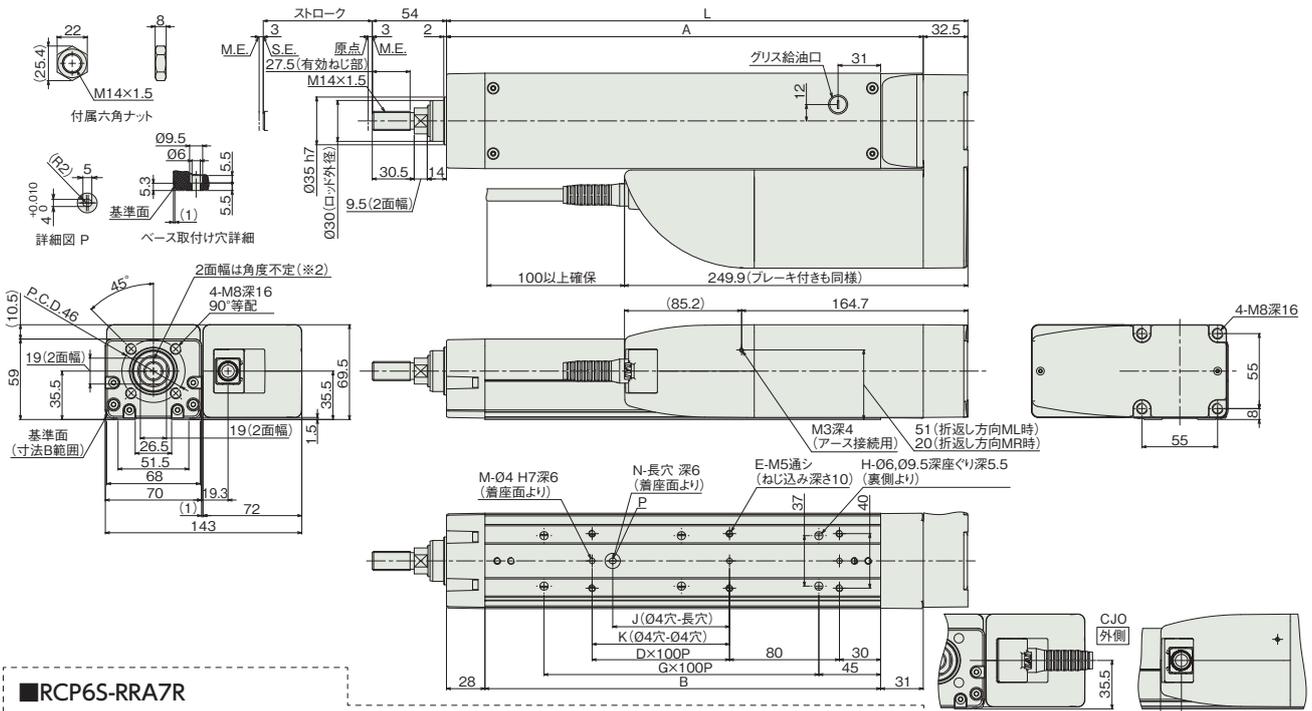
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

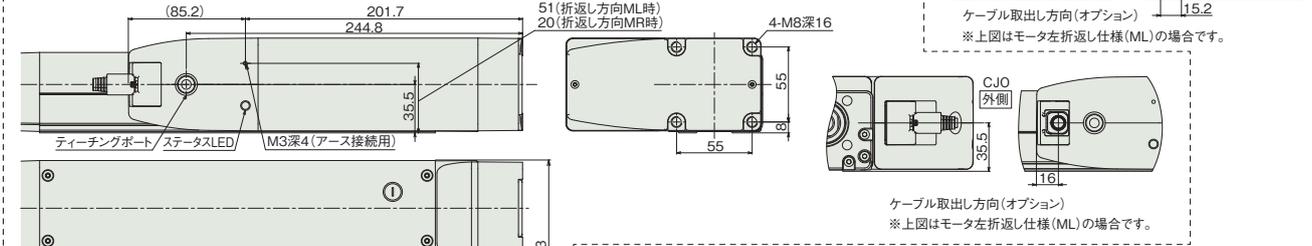
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



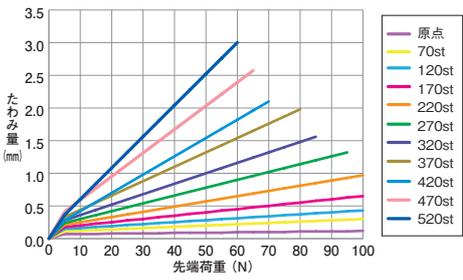
- \*1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- \*2 二面幅の向きは製品により異なります。
- \*3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■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	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)-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

シリーズ	RRA8R	エンコーダ種類	WA	モータ種類	60P	リード	20:20mm 10:10mm 5:5mm	ストローク	50:50mm ? 700:700mm (50mm毎)	適応コントローラ/ I/Oタイプ	[RCP6] P4: PCON- CFB/CGFB [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 ※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。



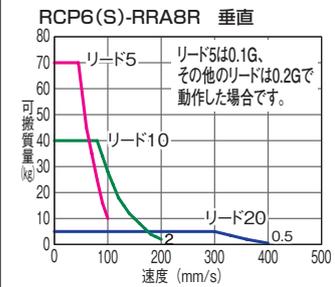
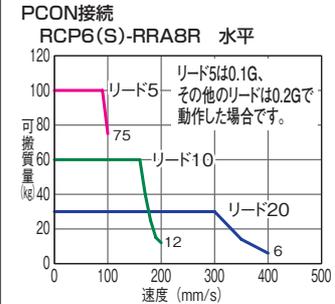
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

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) 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) 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	

### ストロークと最高速度

リード (mm)	最高速度 (mm/s)						
	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	

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	-	-	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)

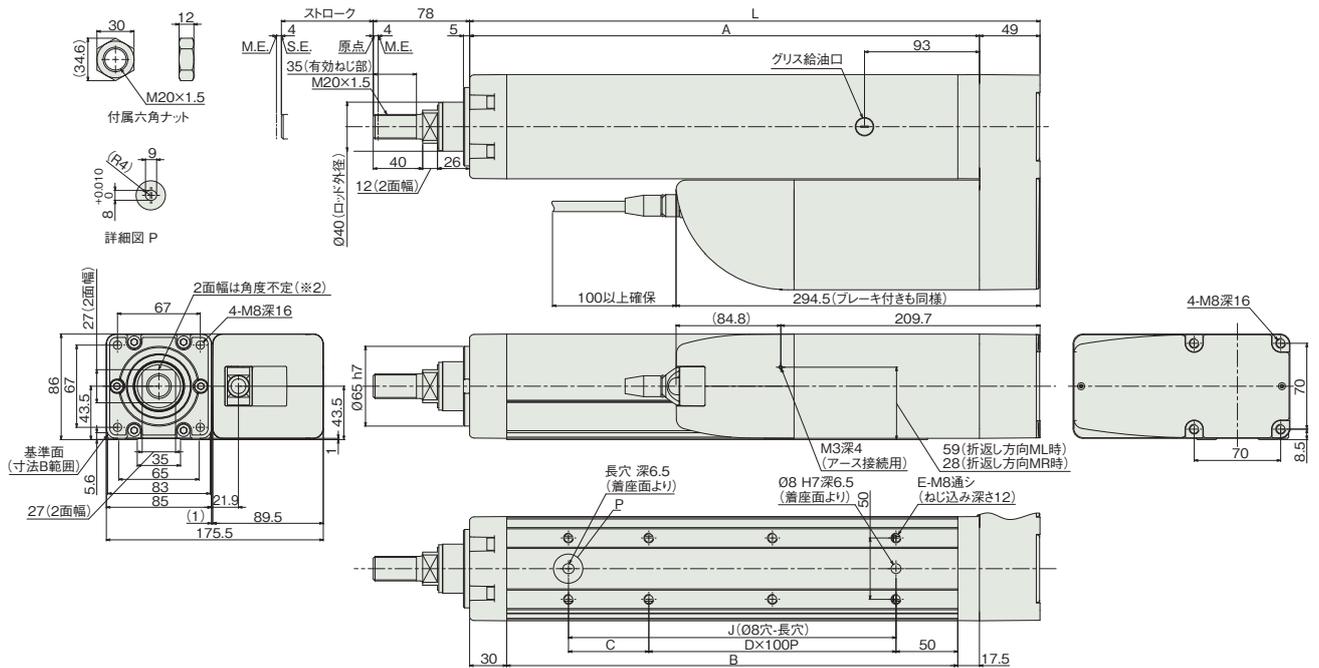
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

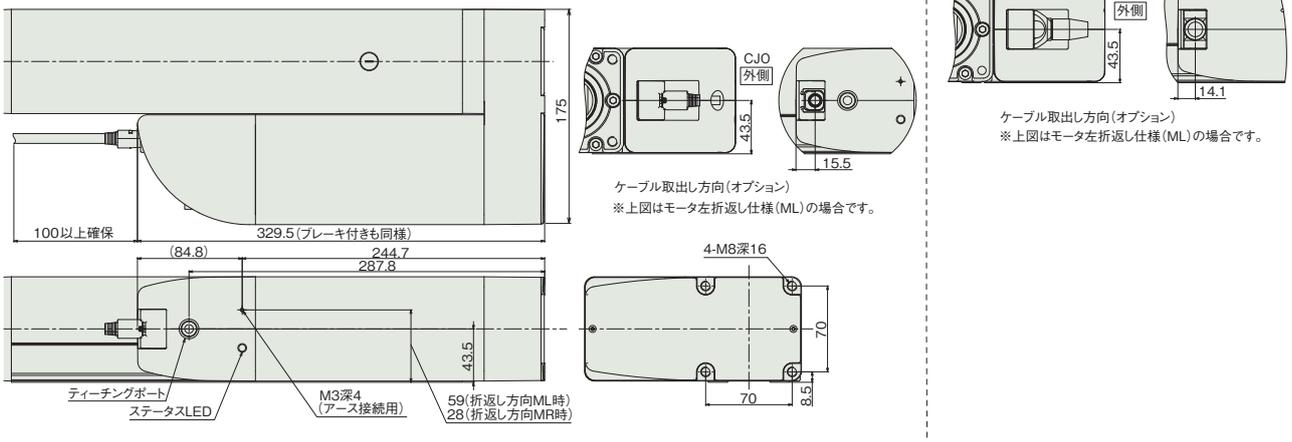
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- \*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。



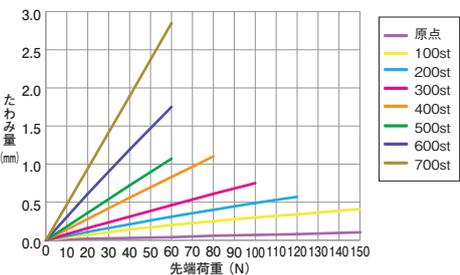
■RCP6S-RRA8R



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				
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。



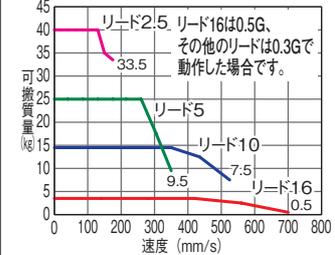
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



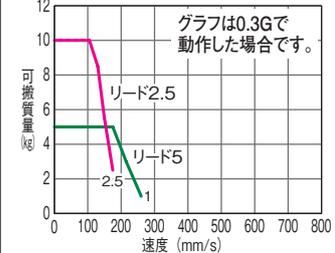
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

## 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

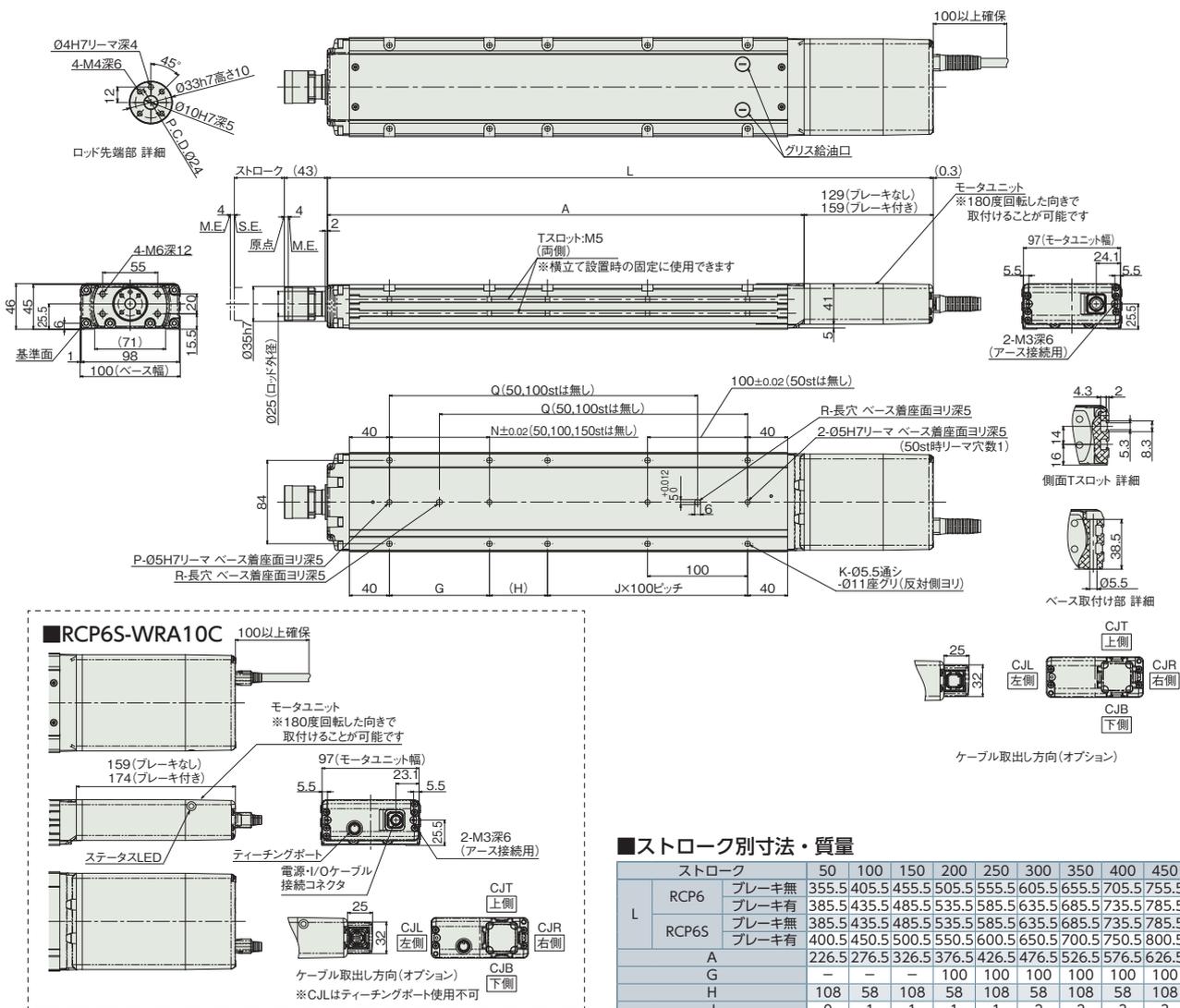
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

寸法図

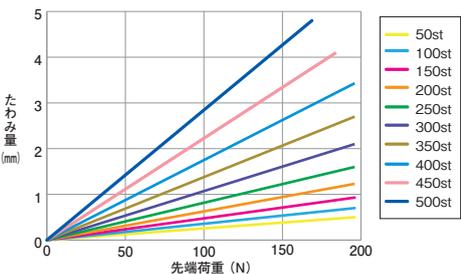
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※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	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	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	98	98	98	95	85	76	68	62	57
	許容負荷質量 オフセット0mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	許容負荷質量 オフセット100mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	98	98	91	80	71	63	57	52	47
5000 km	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	50	50	50	50	50	50	50	48	44
	許容負荷質量 オフセット0mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
	許容負荷質量 オフセット100mm	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9
	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

- 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

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。

# 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	□	—	WRA12C	—	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	50:50mm ?	[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。



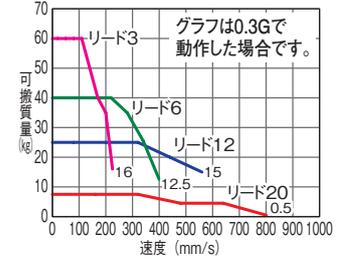
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特対対応 ▶ 巻末-87



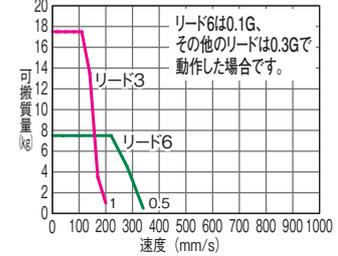
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

## 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



## 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

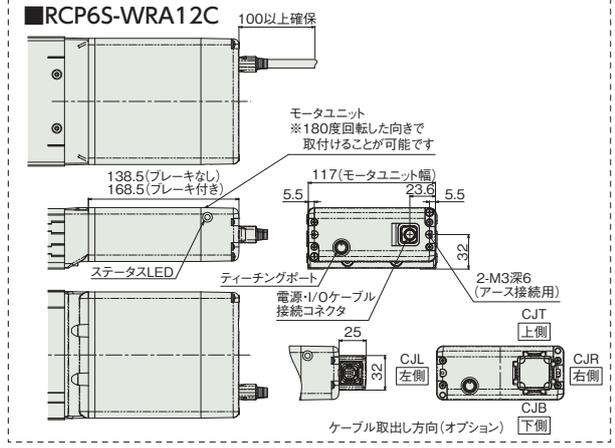
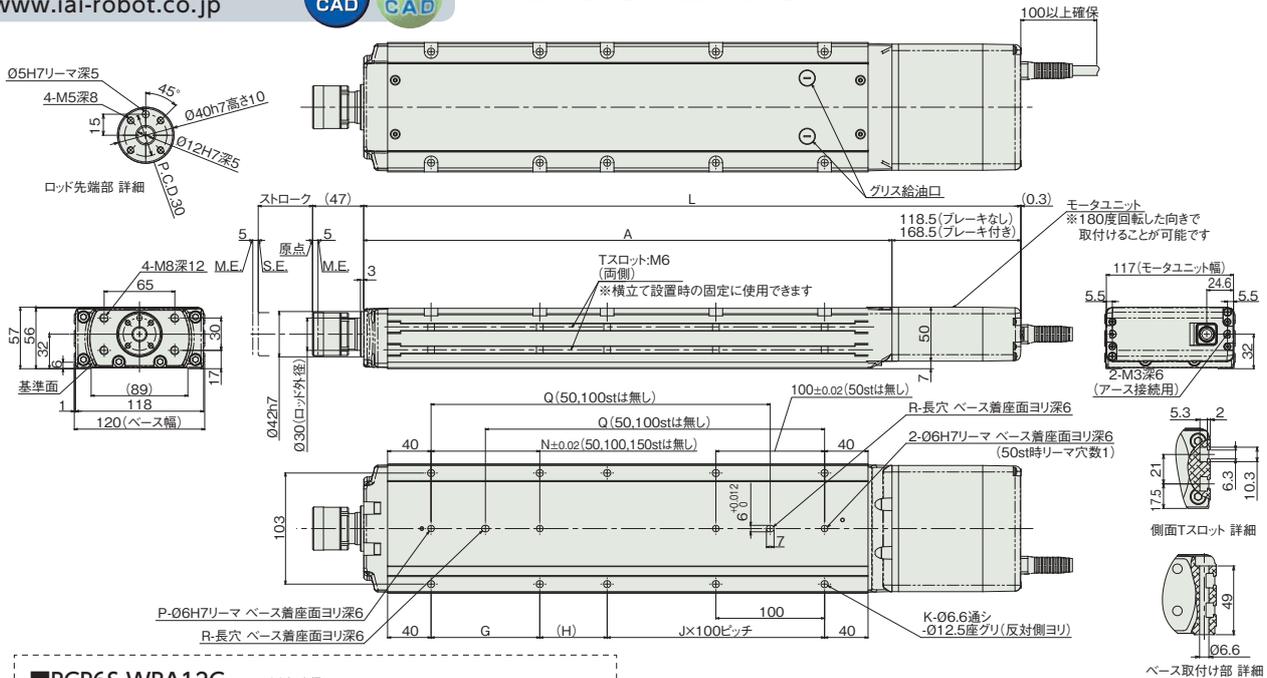
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

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

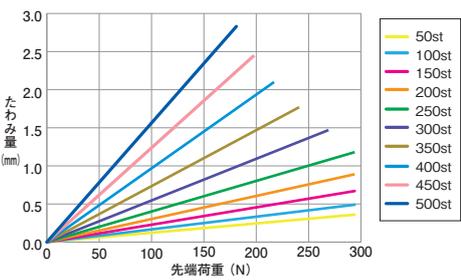
\*1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■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	

■RCP6(S)-WRA12C 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 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)-WRA14C

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 140mm
24Vパルスモーター

型式項目	□	— WRA14C —	WA	— 56P —	□	□	□	□	□	□
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	56P:パルスモーター 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ?	[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。



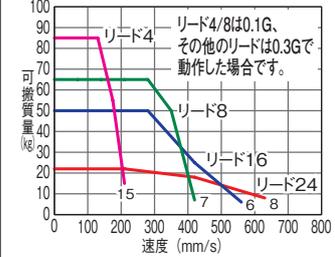
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



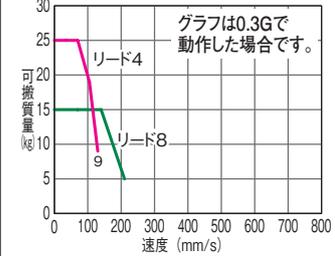
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

## 速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-WRA14C 水平



## RCP6(S)-WRA14C 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)-WRA14C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	50~600 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	15	
RCP6(S)-WRA14C-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	最高速度	
		50~550 (50mm毎)	600 (mm)
24	高出力有効	630	
16	高出力有効	560	
8	高出力有効	420 <210>	395 <210>
4	高出力有効	210 <130>	195 <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
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

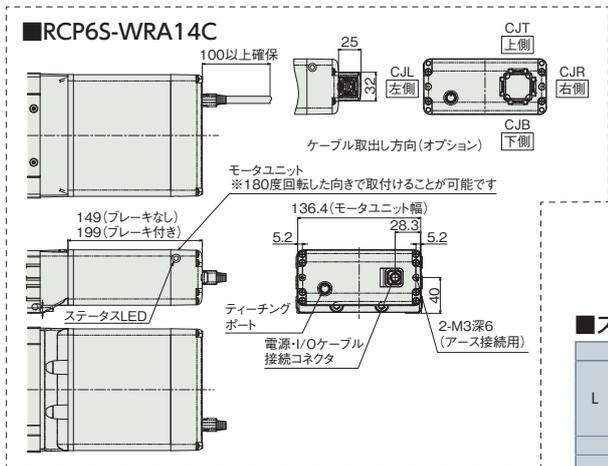
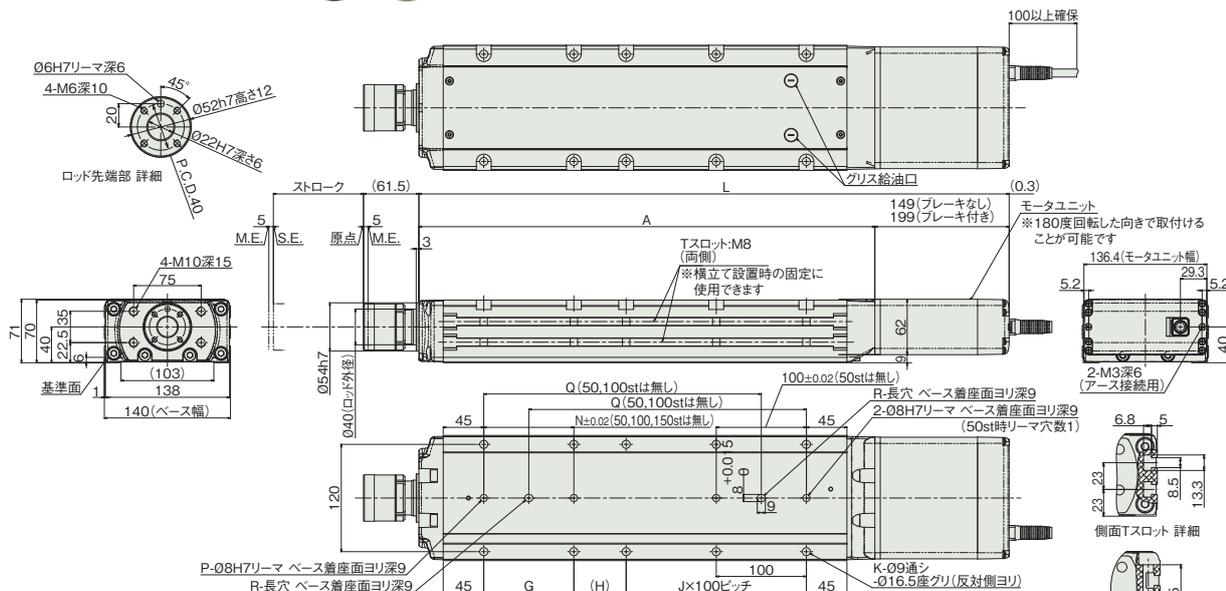
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

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



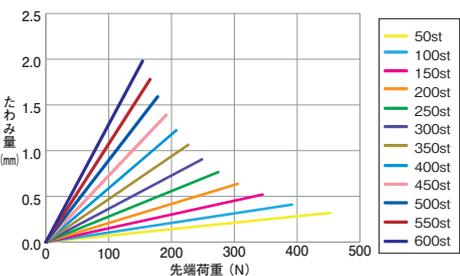
\*1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■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
	RCP6S	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905
	RCP6S	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
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

■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 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)-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。

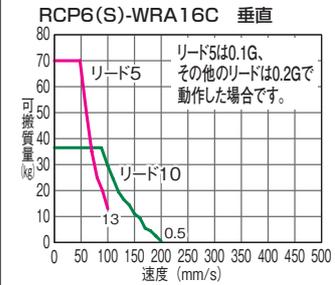
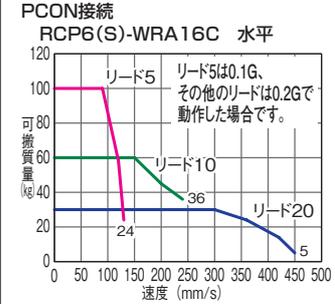


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (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] X□□: 長さ指定 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。

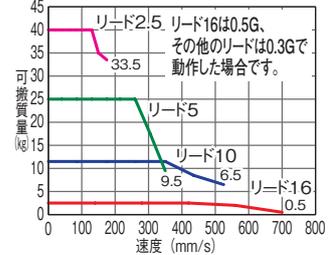
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



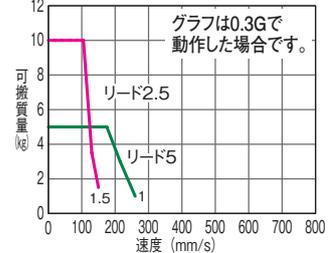
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6-速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

## 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



## 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

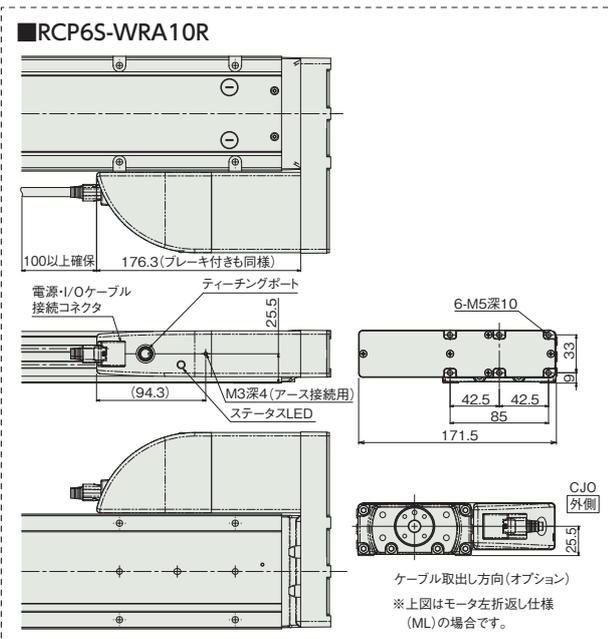
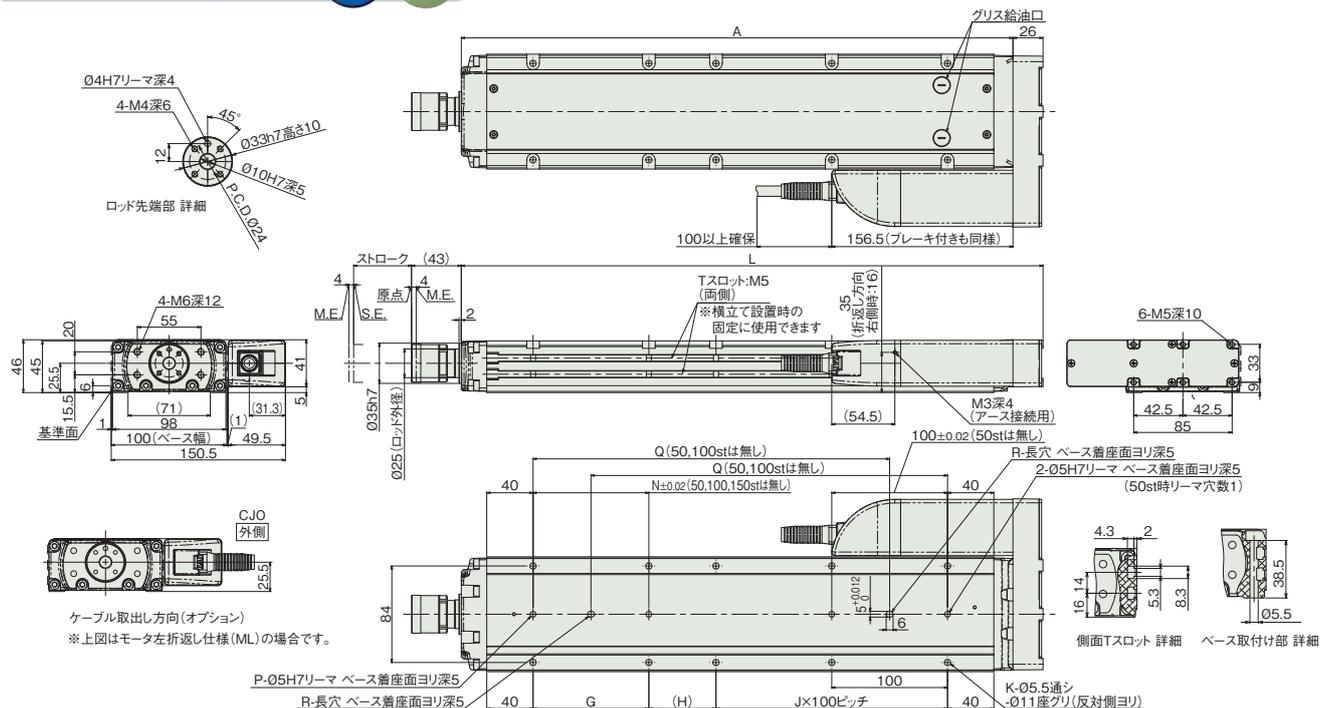
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

寸法図

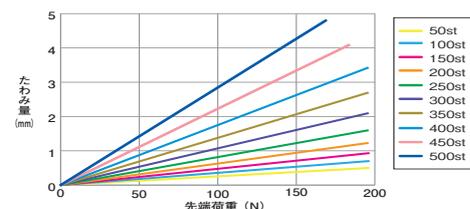
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※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		ブレーキ無 3.4 3.8 4.3 4.7 5.2 5.6 6.1 6.5 7.0 7.4 ブレーキ有 3.5 3.9 4.4 4.8 5.3 5.7 6.1 6.6 7.0 7.5							
	RCP6S		ブレーキ無 3.5 4.0 4.4 4.9 5.3 5.8 6.2 6.6 7.1 7.5 ブレーキ有 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 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 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。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

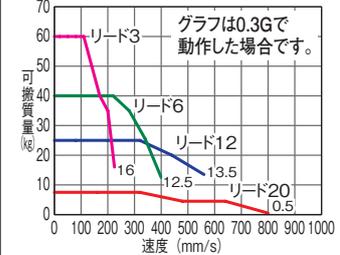
技術資料 ▶ 巻末-55  
特対対応 ▶ 巻末-87



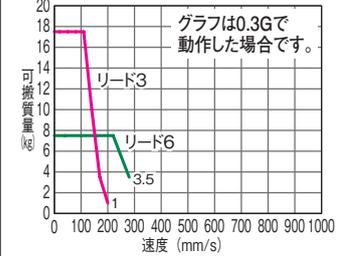
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

## 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



## 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

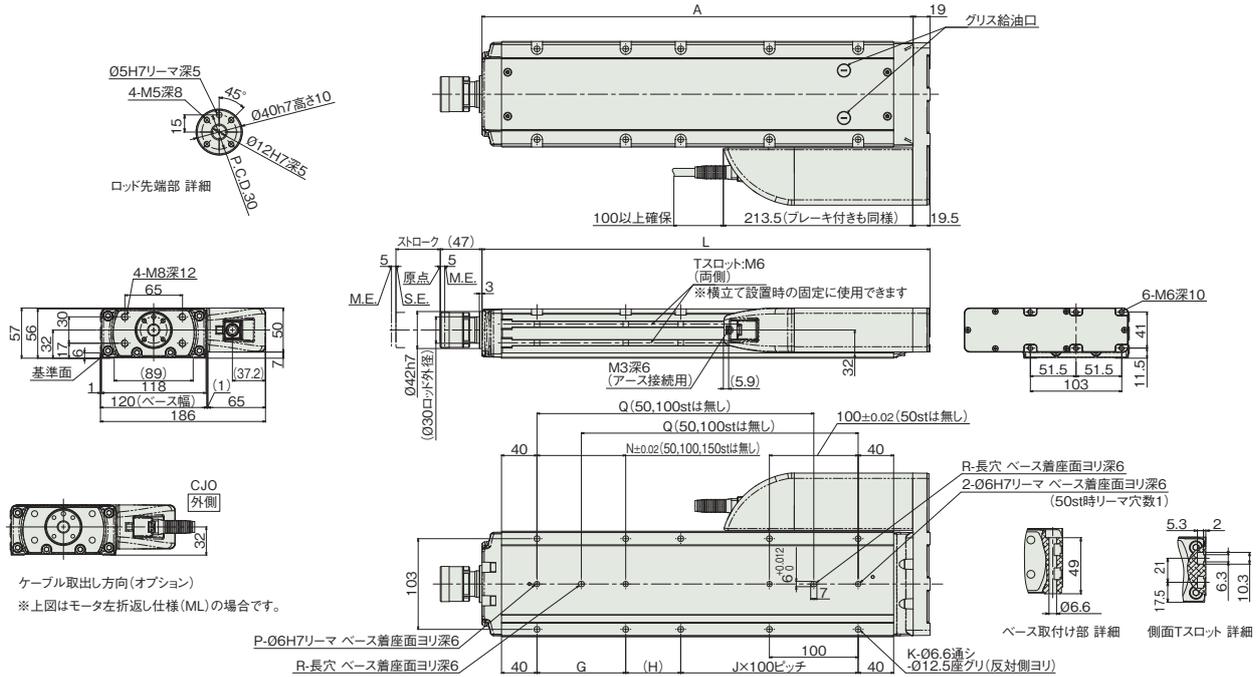
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

寸法図

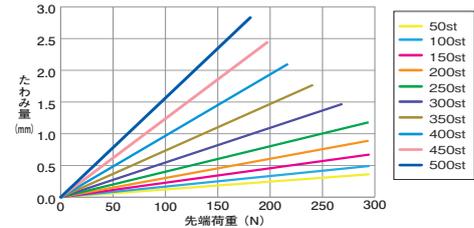
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※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



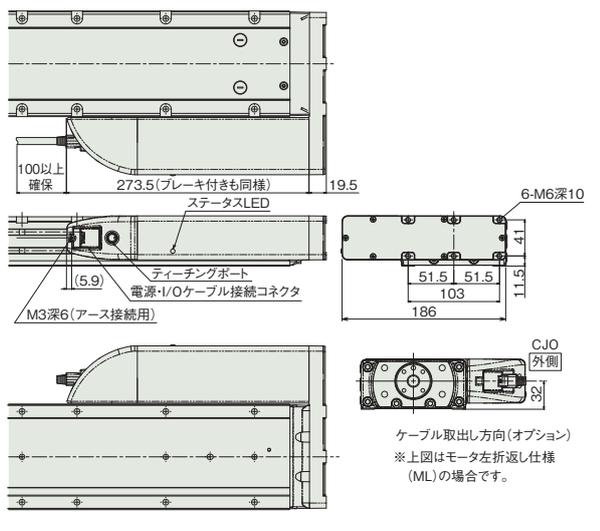
■RCP6(S)-WRA12R ロッドたわみ量(参考値)



■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	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
5000 km										
ロッド先端動的オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
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)										
RCP6										
プレーキ無	5.1	5.7	6.3	7.0	7.6	8.2	8.9	9.5	10.2	10.8
プレーキ有	5.1	5.8	6.4	7.0	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9
RCP6S										
プレーキ無	5.2	5.8	6.5	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.3	10.9
プレーキ有	5.3	5.9	6.5	7.2	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11.0

■RCP6S-WRA12R



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	-
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。

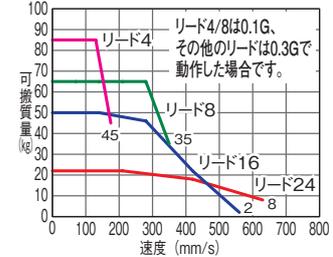
技術資料 ▶ 巻末-55  
特対対応 ▶ 巻末-87



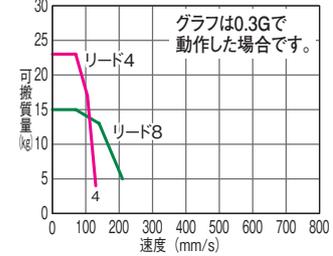
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6:速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-184ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

## 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

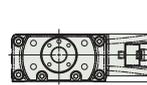
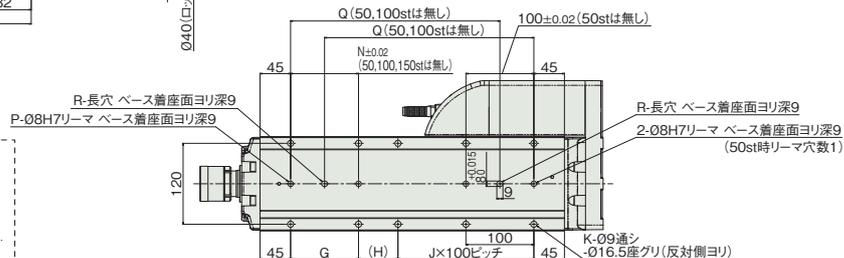
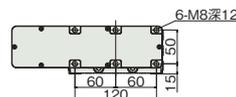
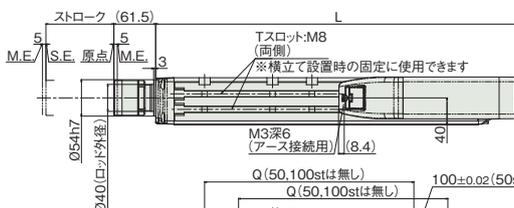
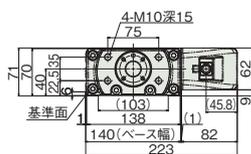
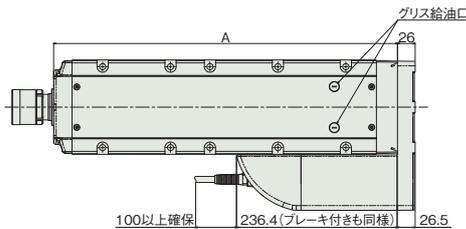
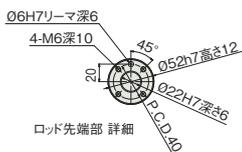
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

寸法図

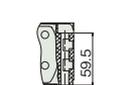
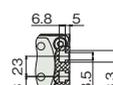
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



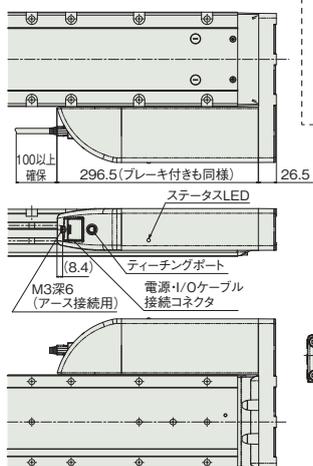
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



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

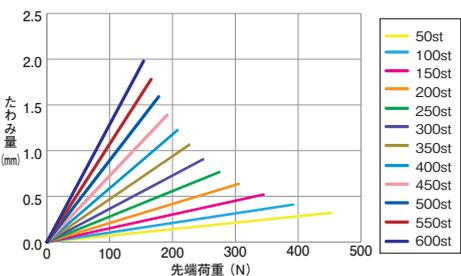


■RCP6S-WRA14R



ケーブル出し方向(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)-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	ロッド先端動的許容トルク0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64
	許容負荷質量 オフセット100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60
5000 km	ロッド先端動的許容トルク0mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0
	許容負荷質量 オフセット100mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51
質量 (kg)	RCP6	8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5
	RCP6S	8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7

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。



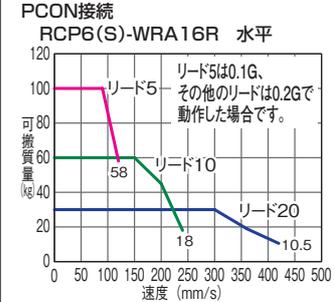
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

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)-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

リード (mm)	最高速度 (mm/s)										
	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

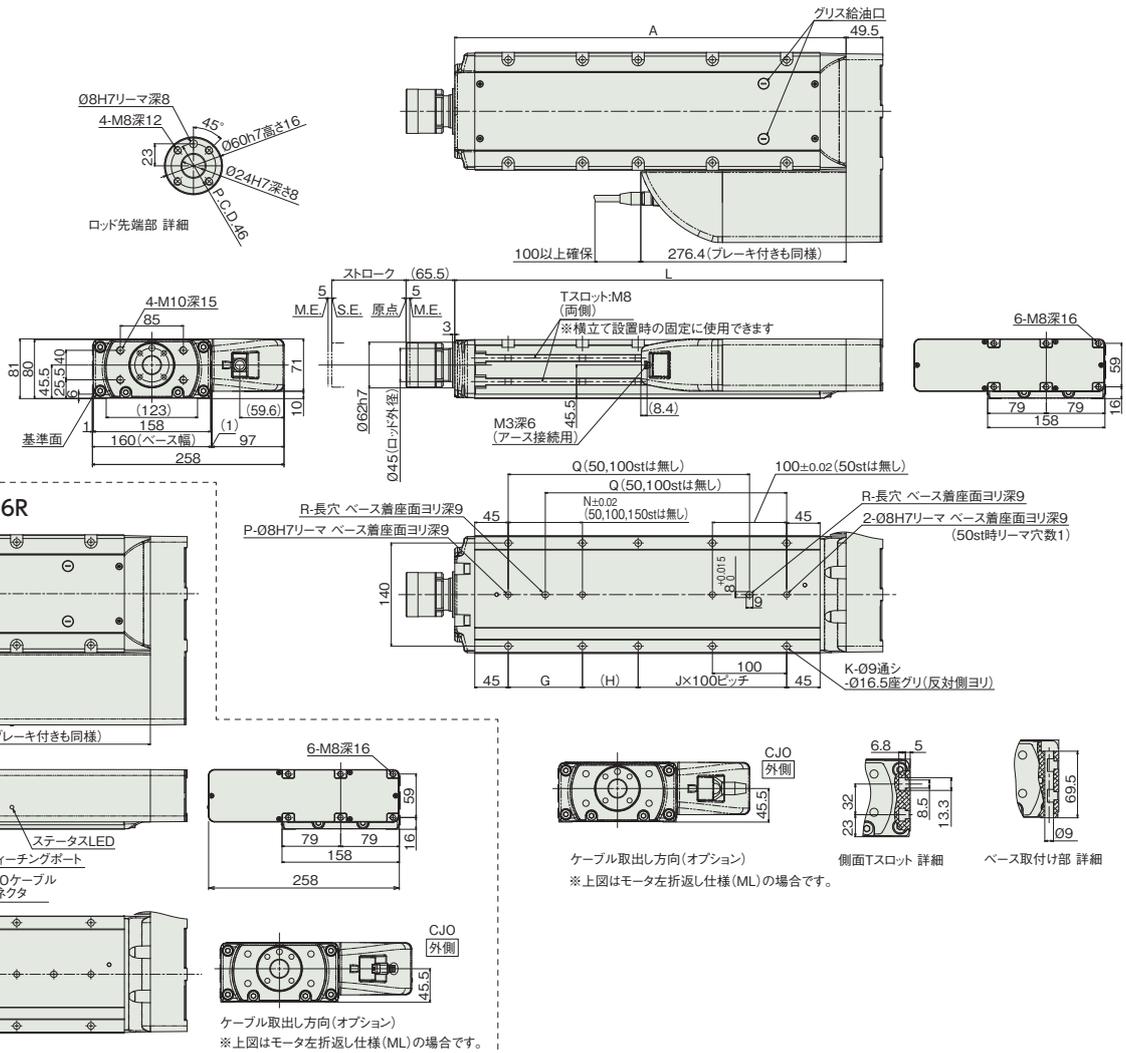
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	巻末-184ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

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



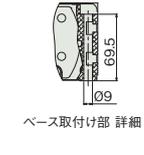
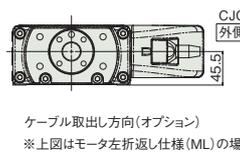
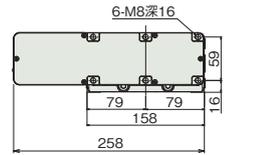
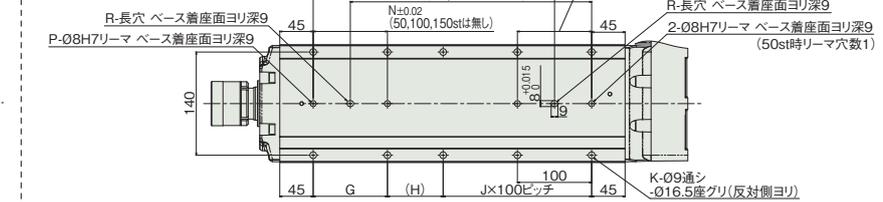
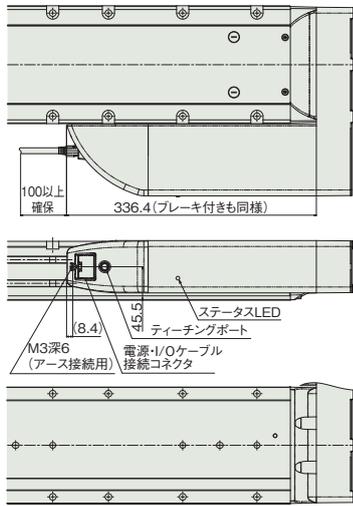
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



- 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

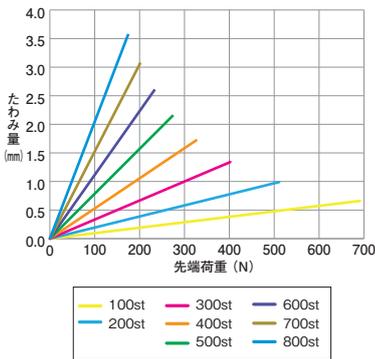
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

■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 オフセット0mm																		
	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50			
	許容負荷質量 オフセット100mm																		
	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 オフセット0mm																		
	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37			
	許容負荷質量 オフセット100mm																		
	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36			
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)																		
	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
			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
	RCP6S		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	29.2	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
				●	●	-			
ネットワーク ※選択									
DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT									
CompoNet MECHATRONIK									
EtherNet/IP EtherCAT									

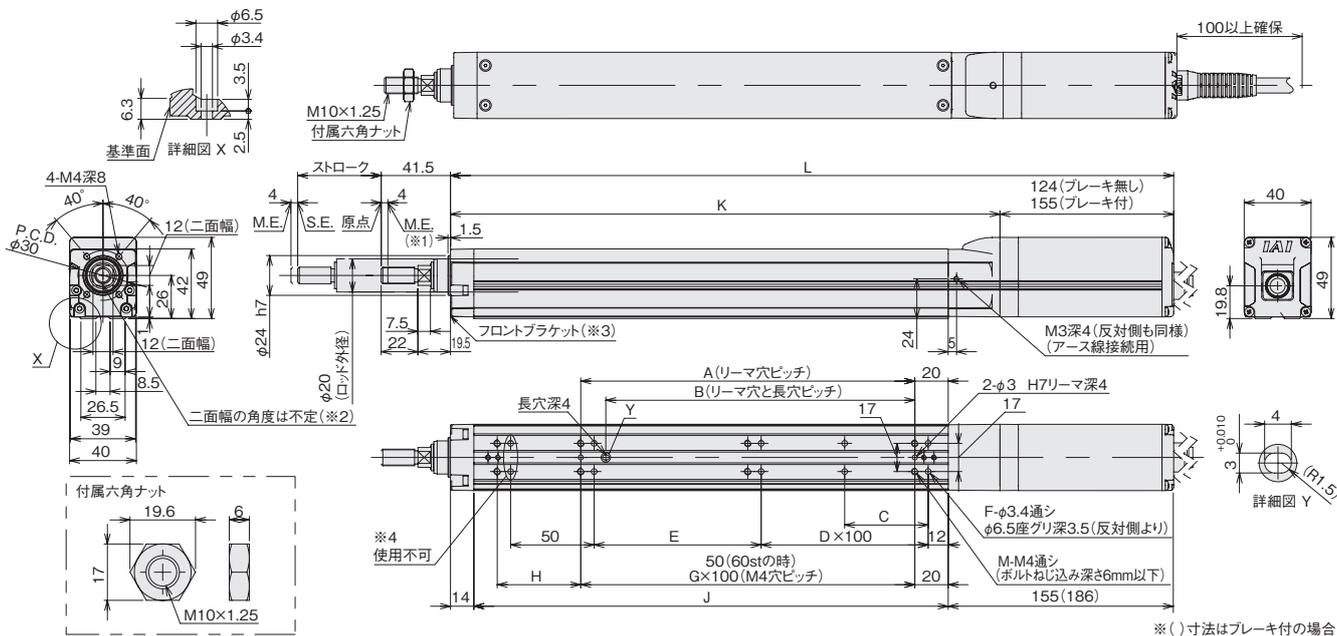


寸法図

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

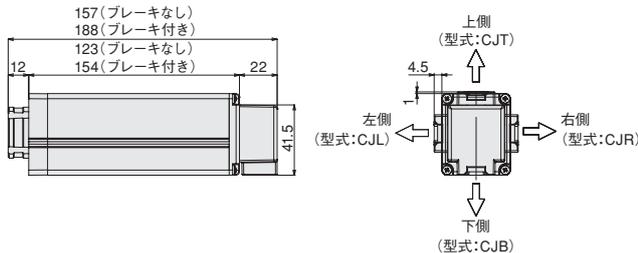


- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

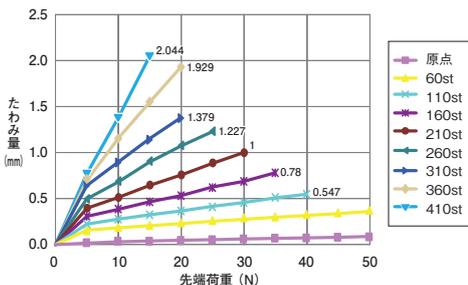


※4 ベース上面のロッド側の取付穴2個は使用できません。 ※( )寸法はブレーキ付の場合

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
	ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634
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
	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0

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

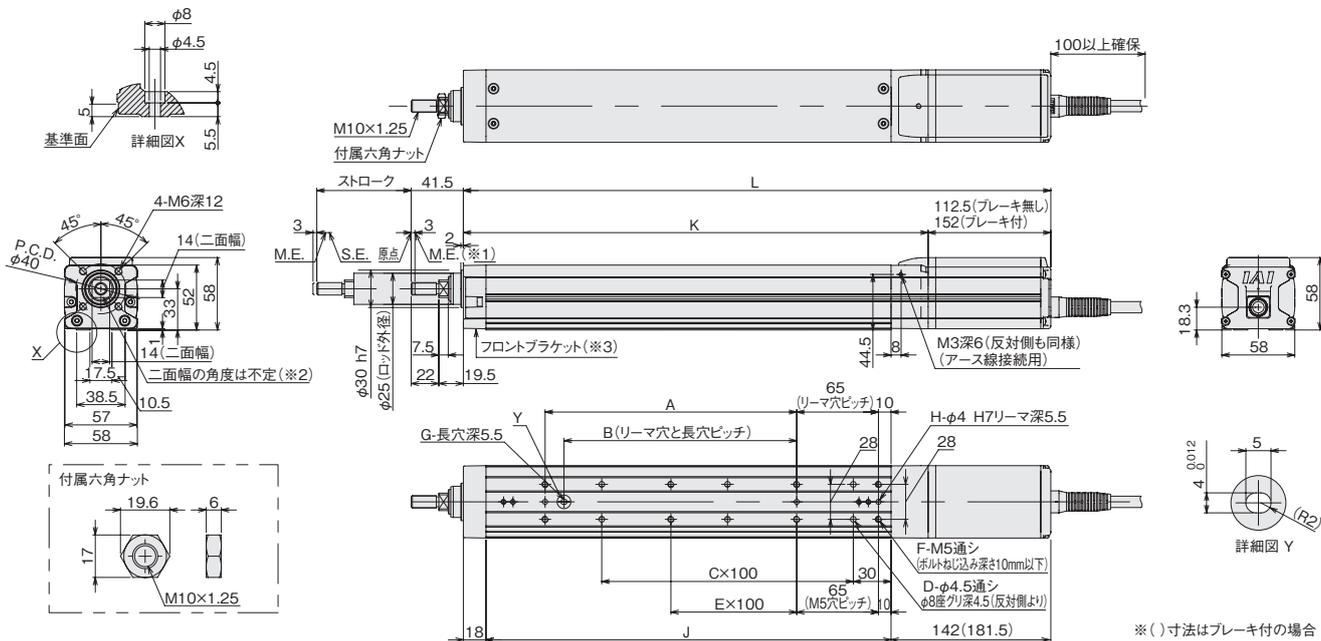


寸法図

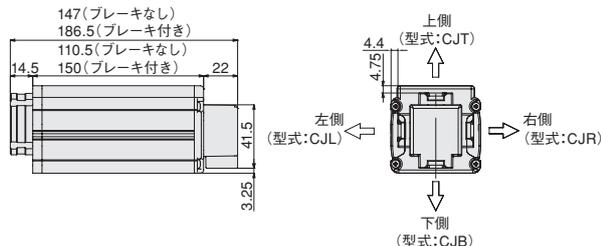
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



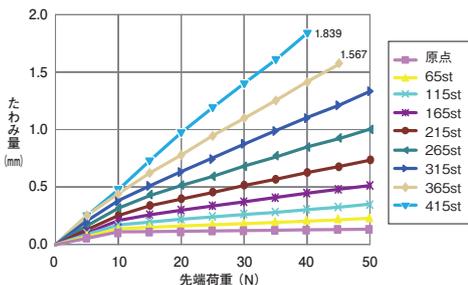
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
  - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
  - ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■ケーブル取出し方向(オプション)



■RCP5-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	332	382	432	482	532	582	632	682
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
質量(kg) 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 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

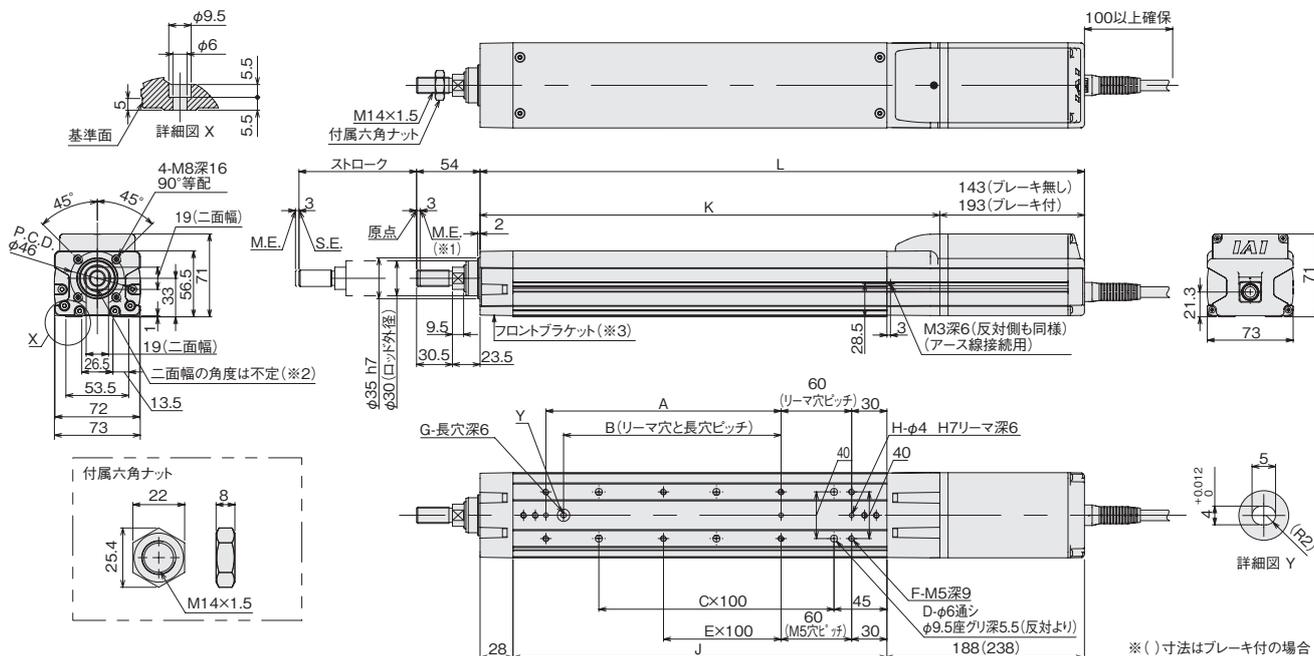


寸法図

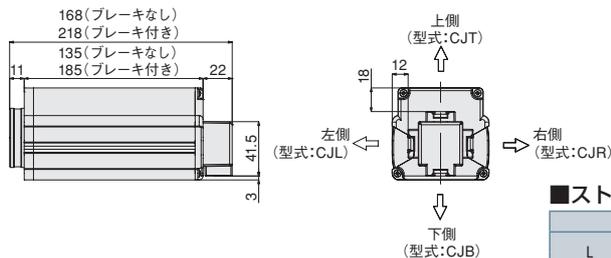
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



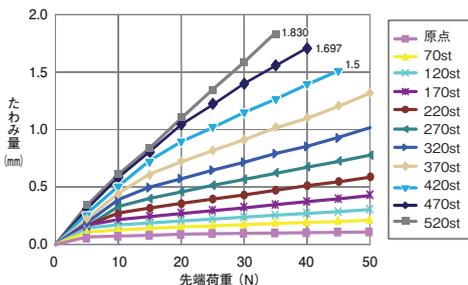
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
  - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
  - ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



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	ブレーキ無し	384	434	484	534	584	634	684	734	784
	ブレーキ有り	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	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	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
	ブレーキ無し	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1
	ブレーキ有り	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-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。



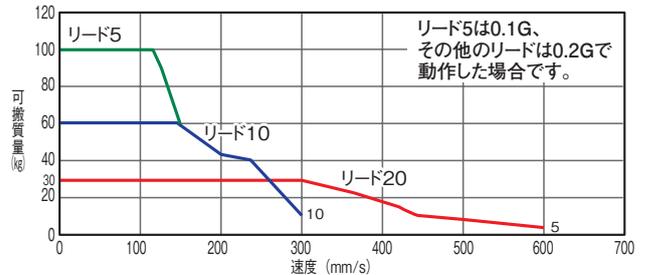
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



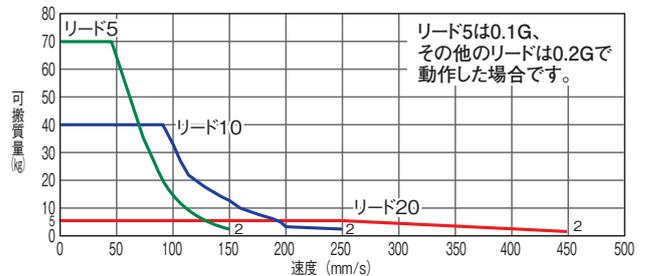
- (1) 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10とリード20が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- (2) RA8Cはコントローラが専用(高推力用PCON-CFB/CGFB)となりますのでご注意ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

## 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。

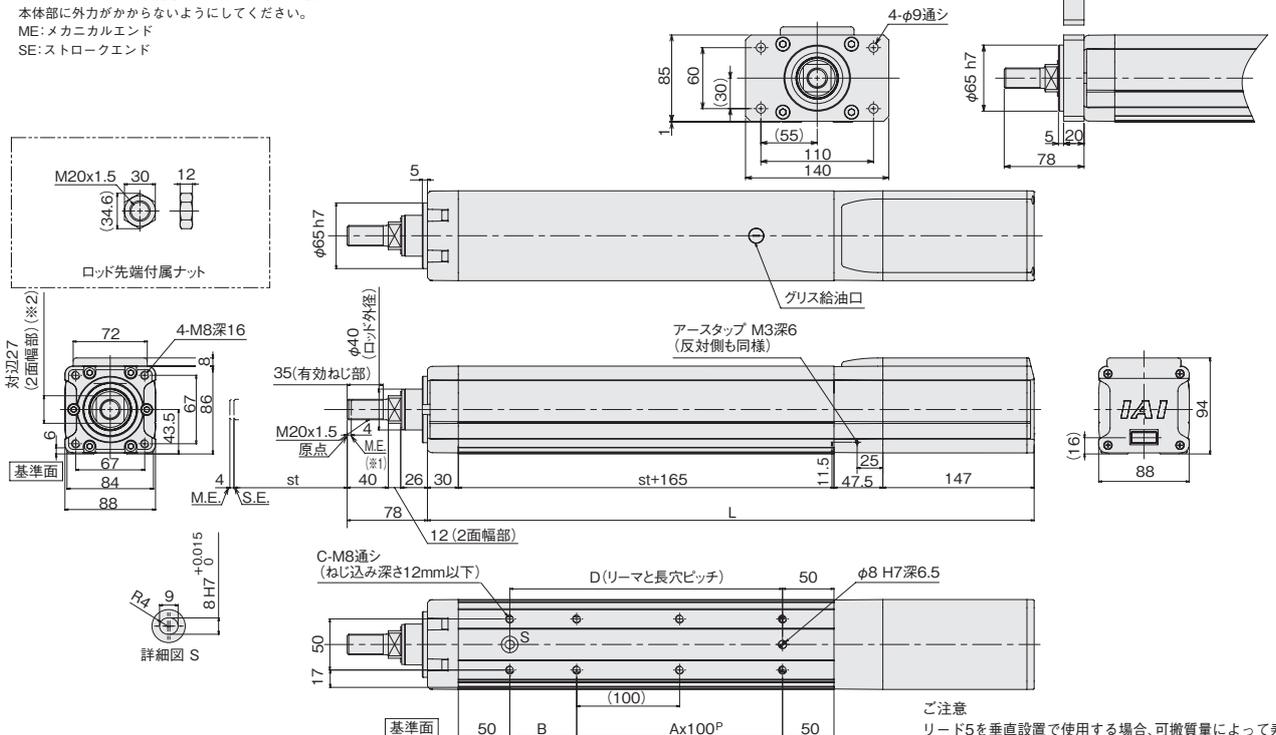
寸法図

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



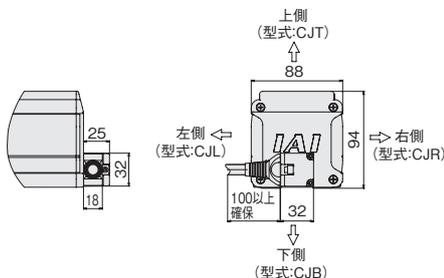
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

■フランジ付寸法図 (オプション)

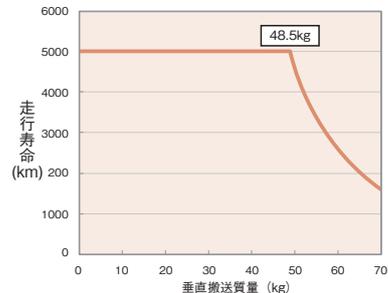


■ブレーキ付寸法図 (オプション)

■ケーブル取出4方向 (オプション)

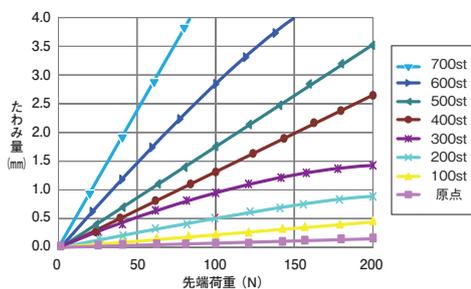


ご注意  
リード5を垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。  
可搬質量と寿命のグラフを以下に示しますのでご注意ください。(水平設置の場合は可搬質量の影響はありません)



■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	EtherNet/IP PROFINET CANopen	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

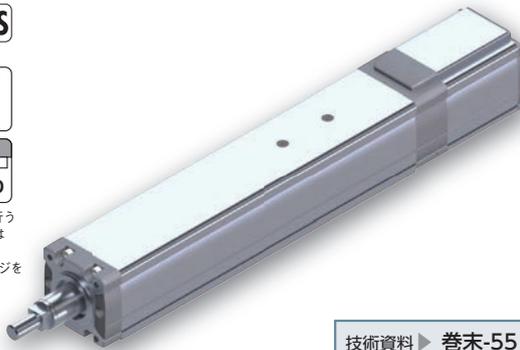
**型式項目 RCP5 - RA10C - WA - 86P - [ ] - [ ] - P4 - [ ] - [ ]**  
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション  
 WA: バッテリーレスアプン    86P: パルスモータ 86□サイズ    10: 10mm    5: 5mm    2.5: 2.5mm    50: 50mm    ?    800: 800mm (50mm毎)  
 P4: PCON-CFB /CGFB    N: 無し    P: 1m    S: 3m    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

※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。



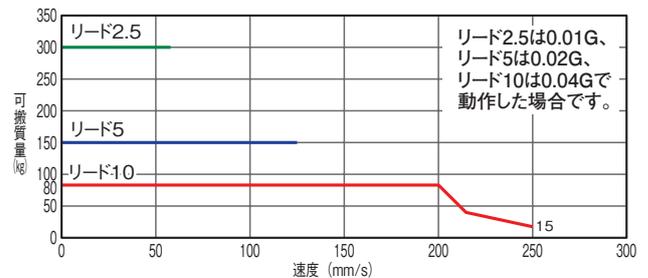
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



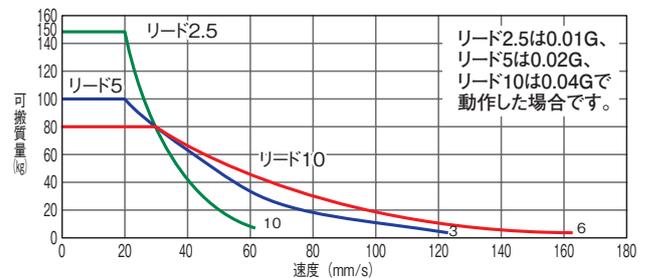
- 可搬質量はリード2.5が加速度0.01G、リード5が加速度0.02G、リード10が加速度0.04Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- RA10Cはコントローラが専用(高推力用PCON-CFB/CGFB)となりますのでご注意ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

## ■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)

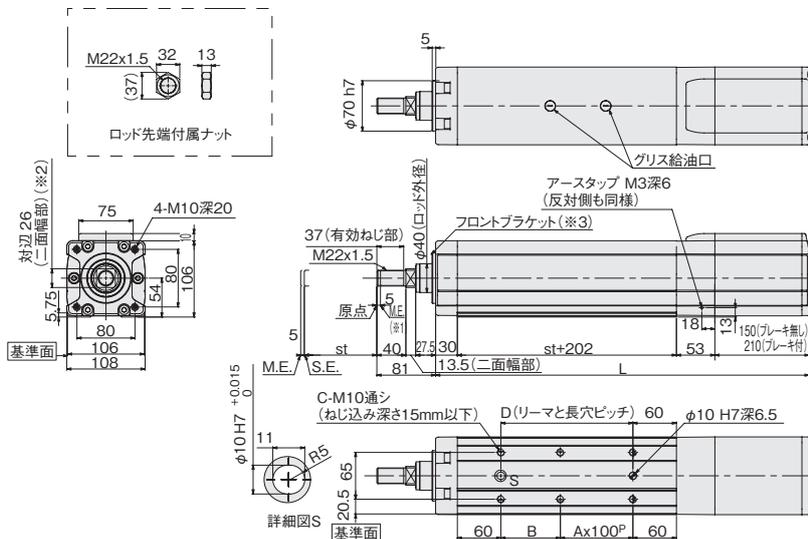
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

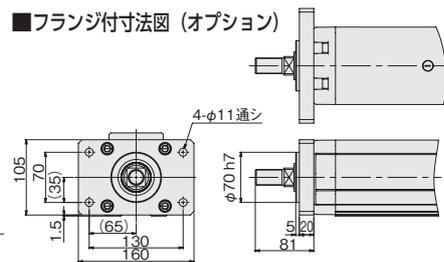
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



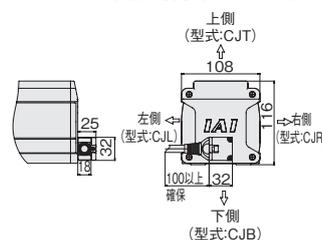
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■フランジ付寸法図 (オプション)

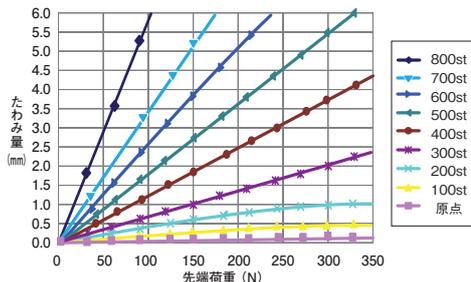


■ケーブル取出4方向 (オプション)



■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))

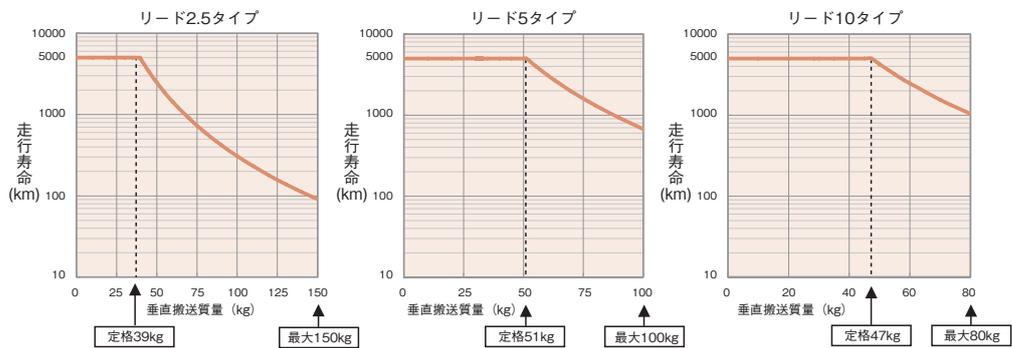


■ストローク別寸法・質量

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	
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)	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	
ロッド先端動的許容トルク (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	
質量 (kg)	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	
	ブレーキ無し	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ため、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	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 (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	EtherNet/IP 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

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 40mm
24Vパルスモーター

■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    35P: パルスモーター 35□サイズ    16: 16mm    60: 60mm    P3: PCON    N: 無し    下記オプション  
 5: 5mm    10: 10mm    MCON    P: 1m    価格表参照  
 2.5: 2.5mm    410: 410mm (50mm 毎)    MSEP    M: 3m    ※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。  
 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。



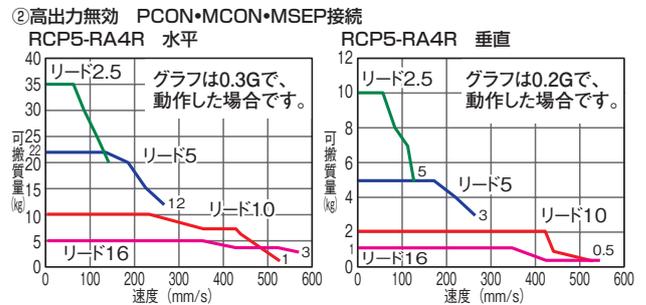
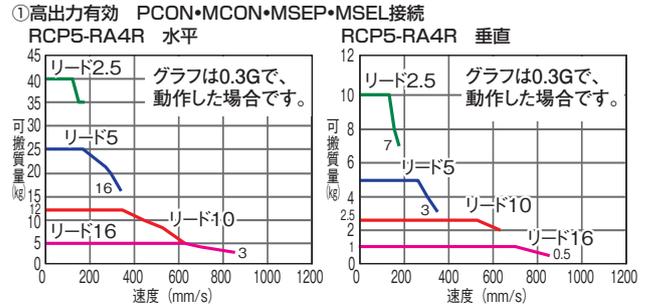
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

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



## 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-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	25		
RCP5-RA4R-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	25	5	155	
			高出力無効	40		
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

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 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)

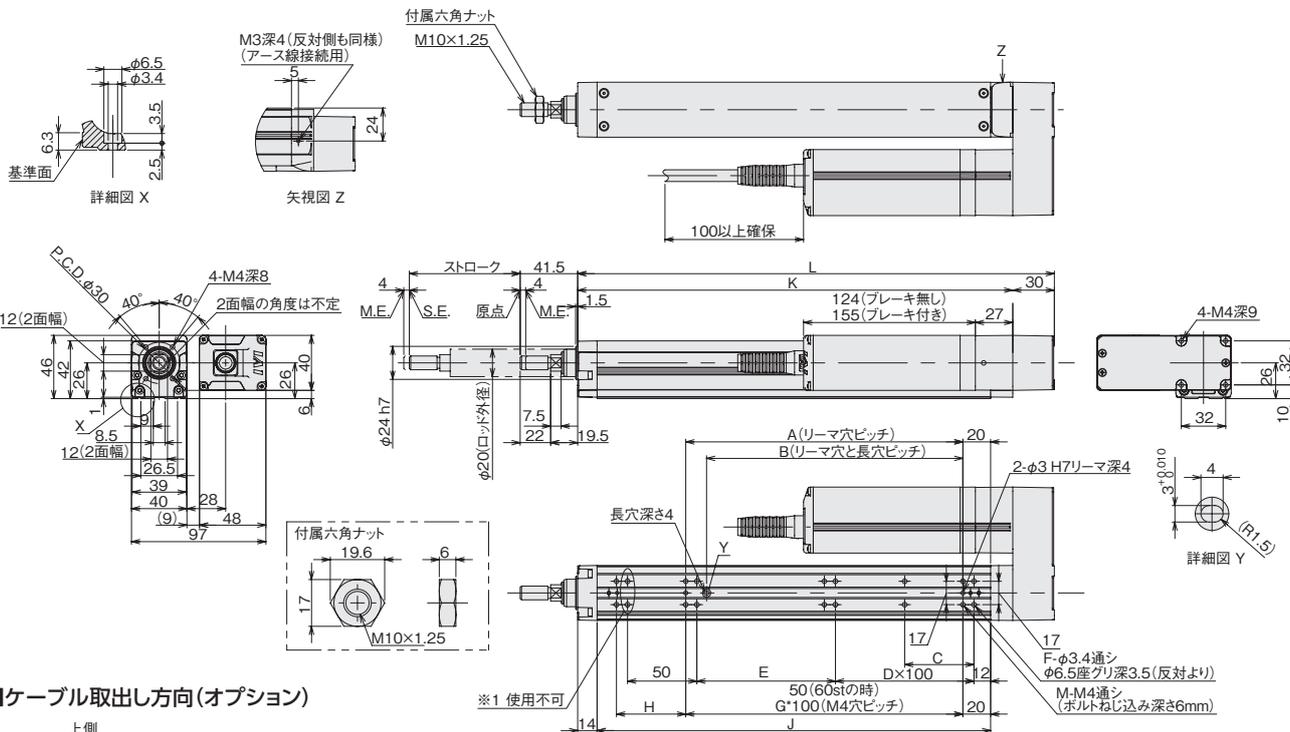
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

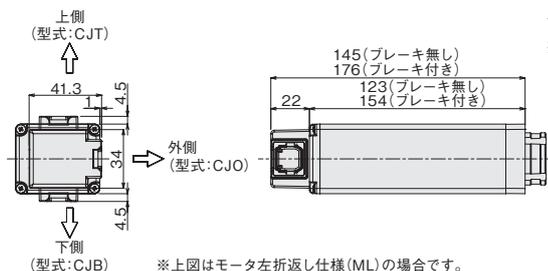
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

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

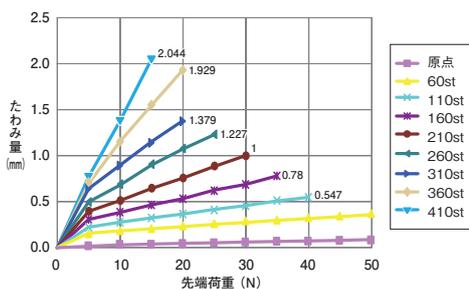


■ケーブル取り出し方向(オプション)



※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) プレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1	2.2
質量(kg) プレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	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	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。



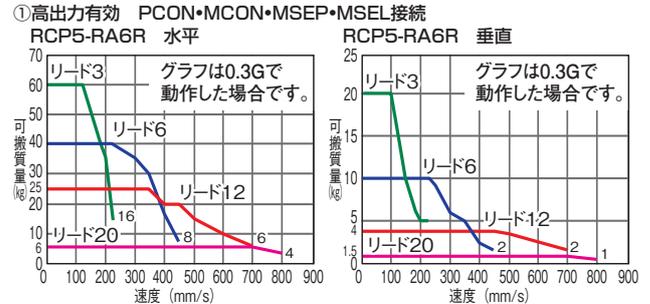
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

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



## 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	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	最高速度 (mm/s)	
		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
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。

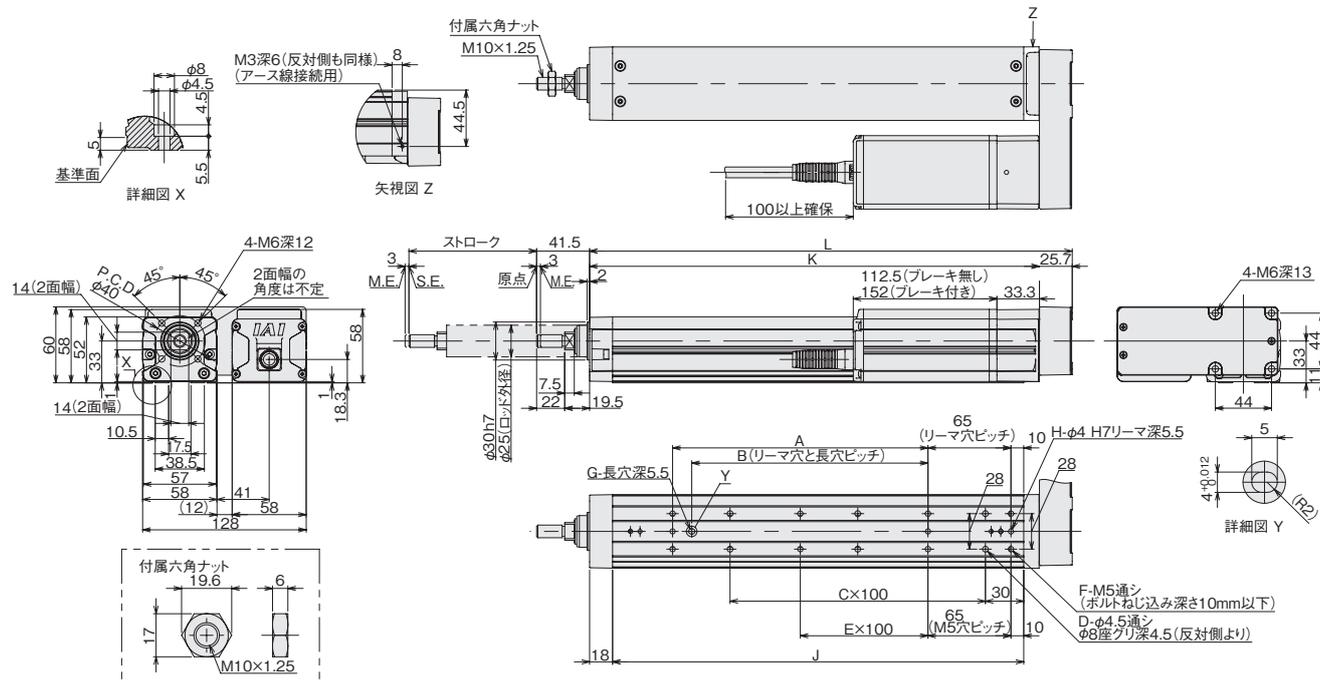
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

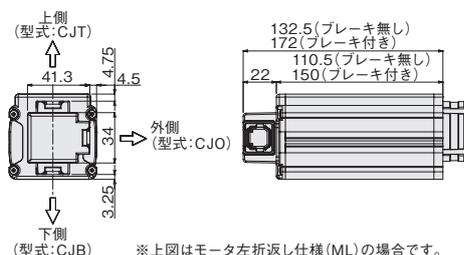
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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

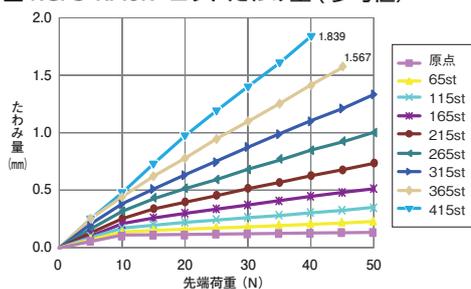


■ケーブル取出し方向(オプション)



※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 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				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

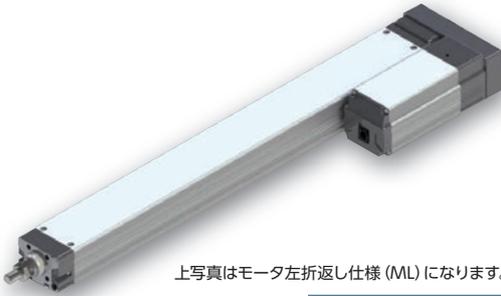
WA: バッテリーレスアプン    56P: パルスモータ 56□サイズ    24: 24mm    70: 70mm    P3: PCON    N: 無し    下記オプション  
 8: 8mm    520: 520mm (50mm 毎)    MCON    P: 1m    ML/MR どちらかの  
 4: 4mm    MSEP    M: 5m    S: 3m    価格表参照  
 MSEL    ※モータ折返し方向は

※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。



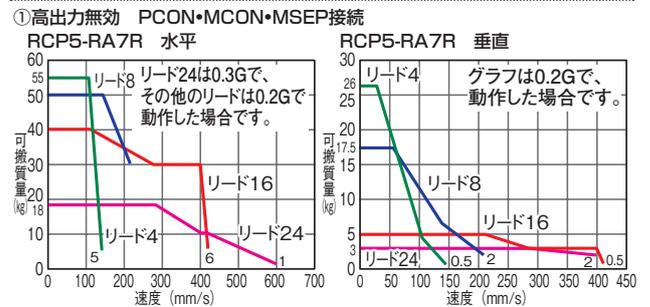
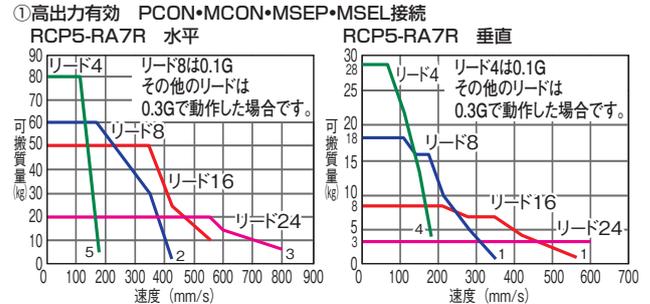
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

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。

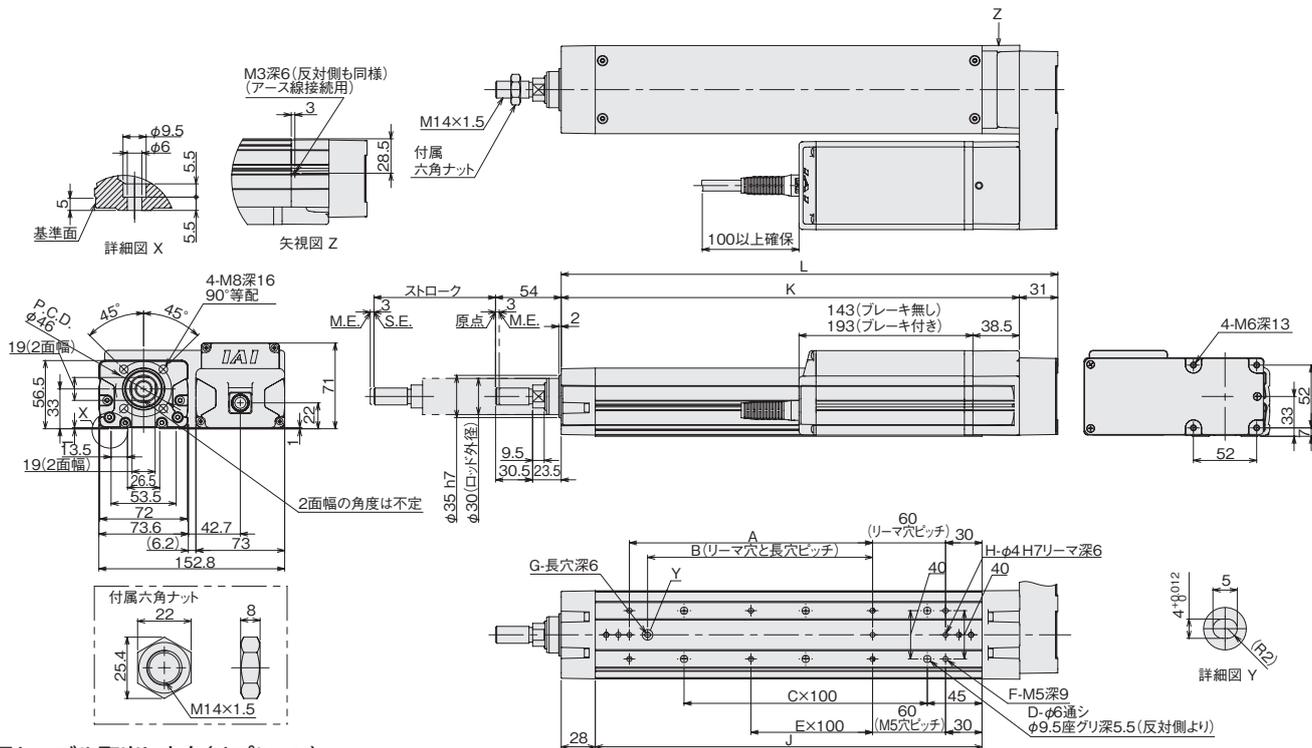
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

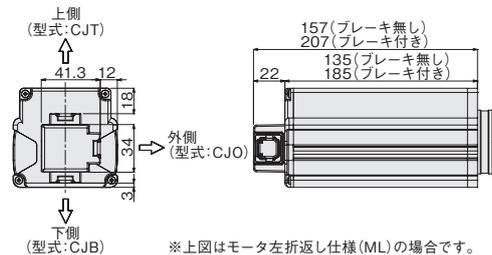
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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



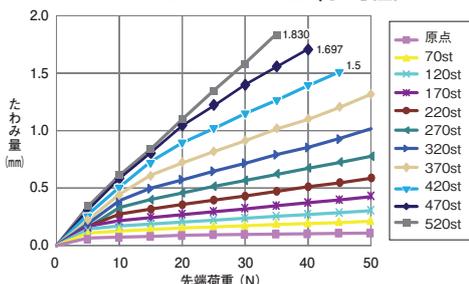
■ケーブル取出し方向(オプション)



■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

■RCP5-RA7R ロッドたわみ量 (参考値)



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)					

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, 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

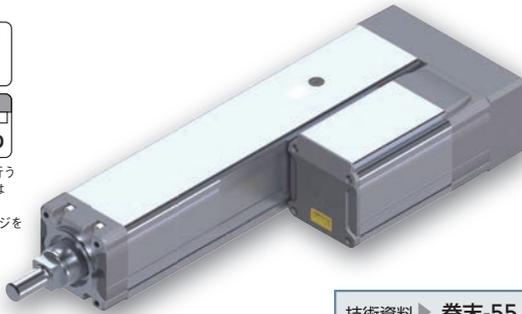
WA: バッテリーレスアプン    60P: パルスモータ 60□サイズ    20: 20mm    50: 50mm    P4: PCON-CFB /CGFB    N: 無し    下記オプション価格表参照  
 10: 10mm    700: 700mm (50mm毎)    /CGFB    P: 1m    ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。  
 5: 5mm    M: 5m    R □ □: ロボットケーブル

※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。



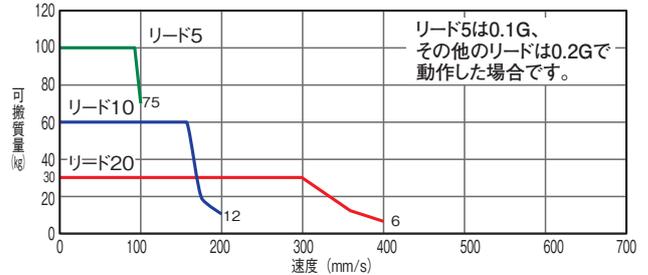
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



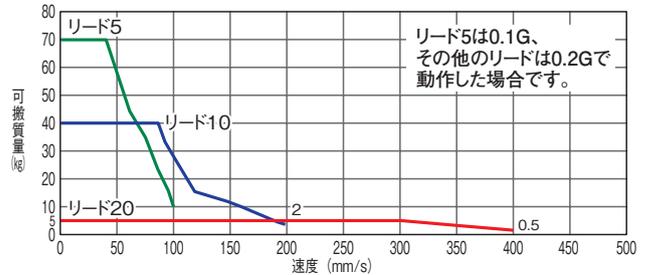
- 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10とリード20が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- RA8Rはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

## 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
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)

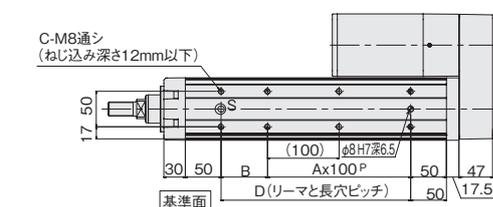
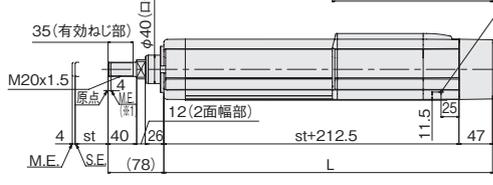
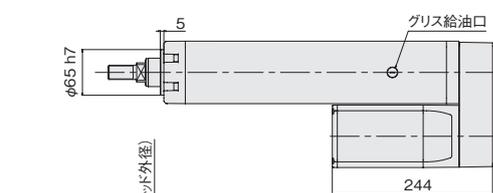
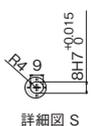
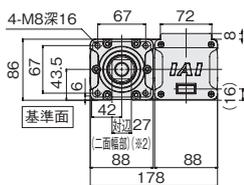
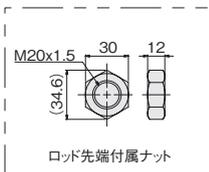
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

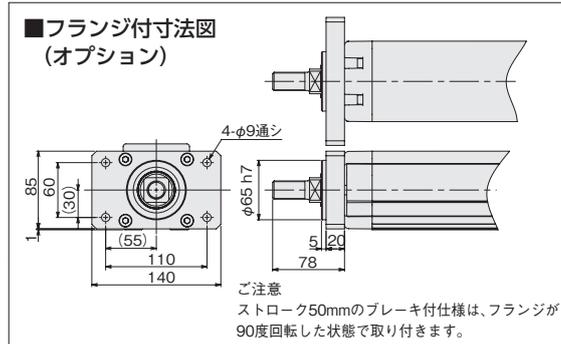
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

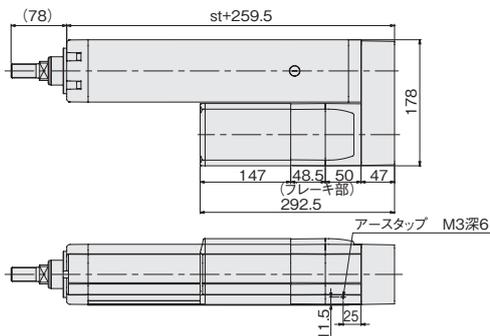
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
  - ※2 二面幅の面のはきは製品により異なります。
  - ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



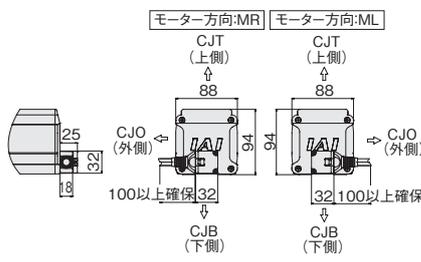
■フランジ付寸法図 (オプション)



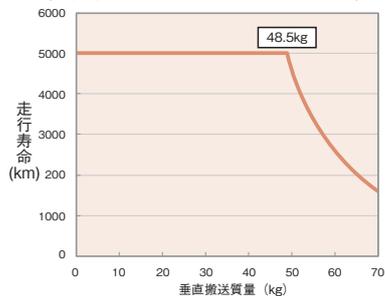
■ブレーキ付寸法図 (オプション)



■ケーブル取出3方向 (オプション)

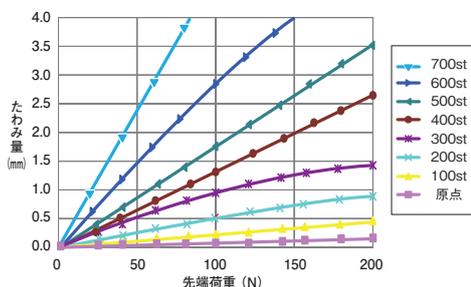


ご注意  
リード5を垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。  
可搬質量と寿命のグラフを以下に示しますのでご注意ください。(水平設置の場合は可搬質量の影響はありません)



■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
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)	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
ブレーキ無し	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
ブレーキ有り														

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 EtherCAT	EtherNet/IP MECHATROLINK 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

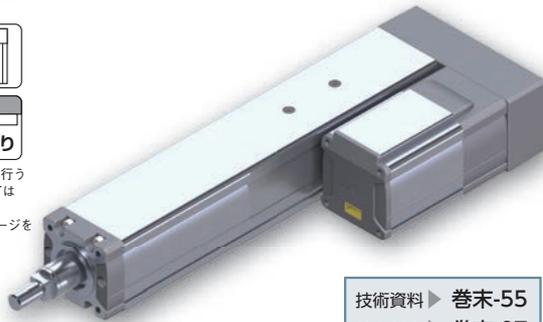
下記オプション 価格表参照    ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※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。



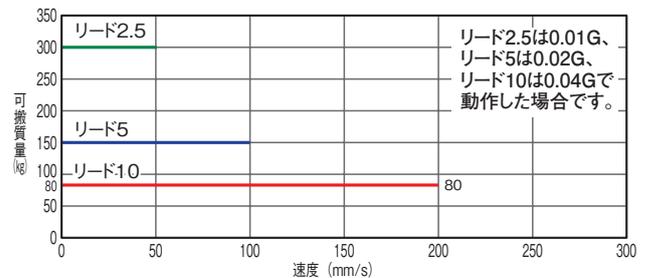
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



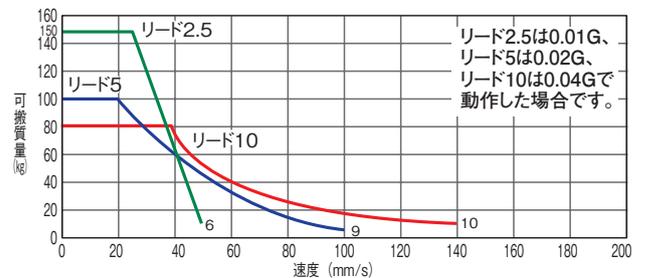
- (1) 可搬質量はリード2.5が加速度0.01G、リード5が加速度0.02G、リード10が加速度0.04Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- (2) RA10Rはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

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	

### ■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 (mm) (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

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
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)

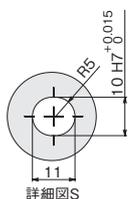
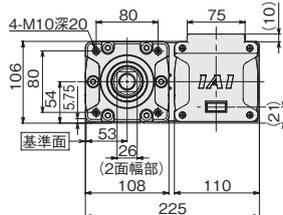
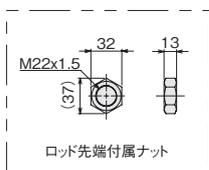
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

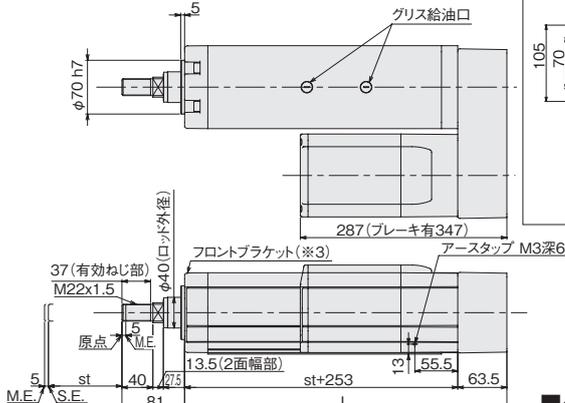
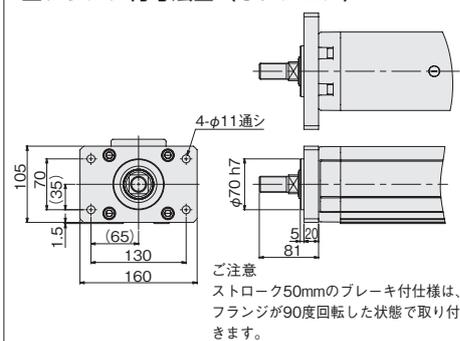
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



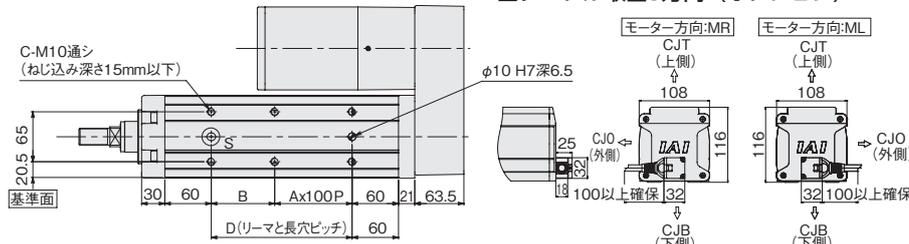
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
  - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
  - ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



■フランジ付寸法図 (オプション)

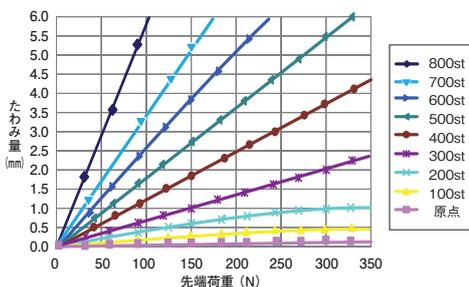


■ケーブル取出3方向 (オプション)



■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))

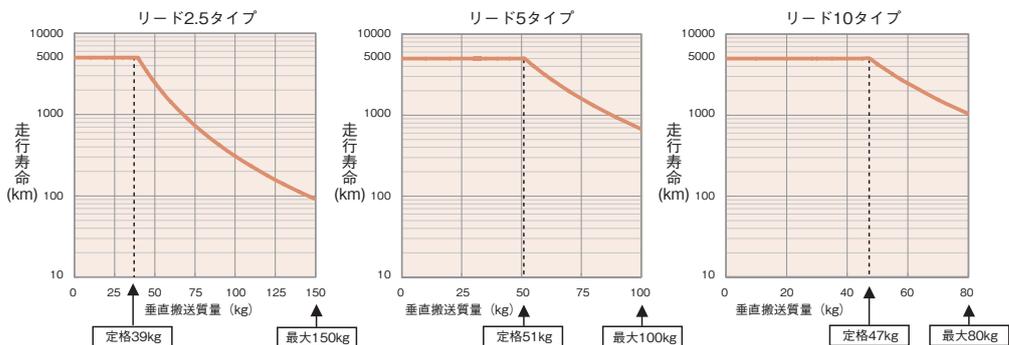


■ストローク別寸法・質量

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

# 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  
※ 簡易アップ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 MSEL R □ □: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。



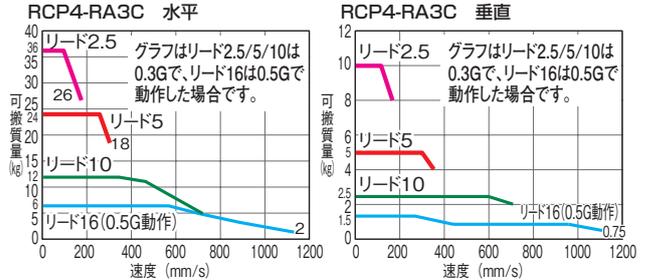
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



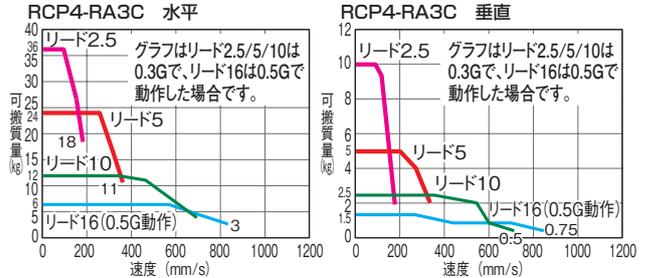
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、巻末-165ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、巻末-187ページ~のグラフをご参照ください。

## ■速度と可搬質量の相関図

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)	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)

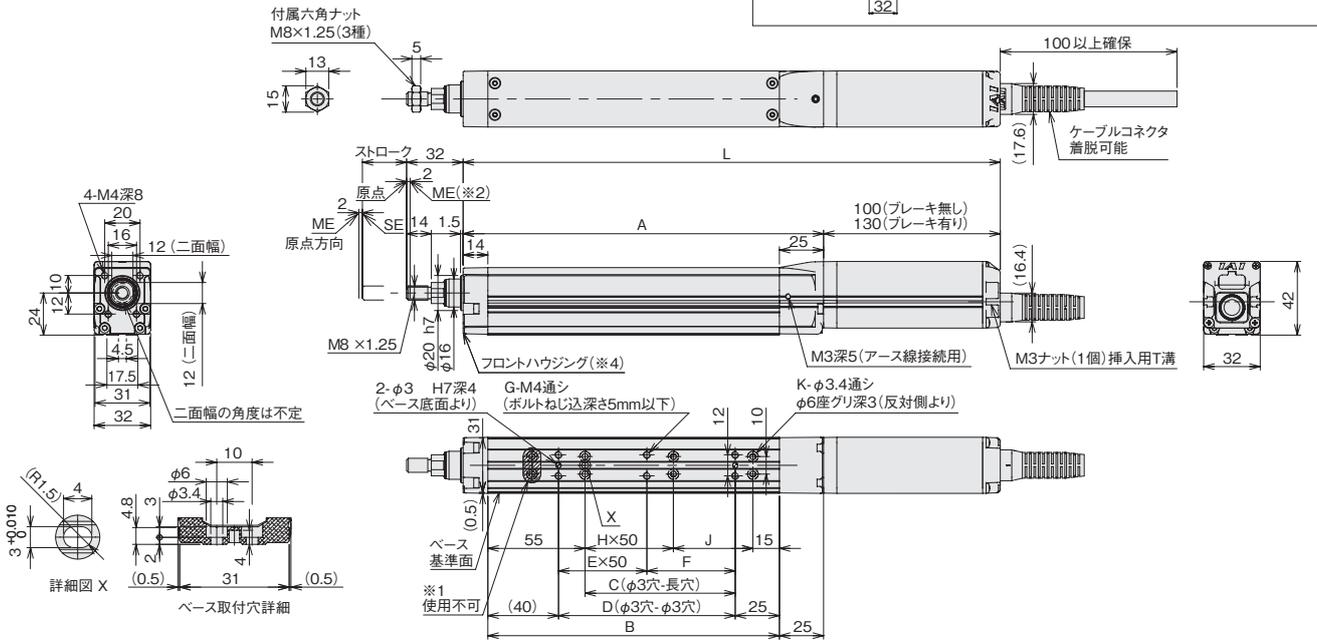
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

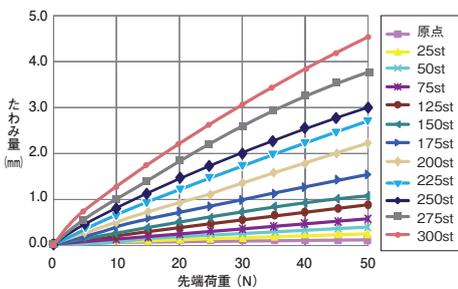
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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	504
	ブレーキ有り	259	284	309	334	359	384	409	434	459	484	509	534
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	1.12
	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	1.21

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	-		64	-	→M-129
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			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-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 ※ 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 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。

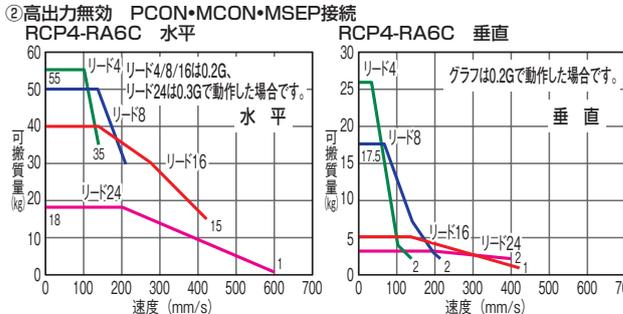
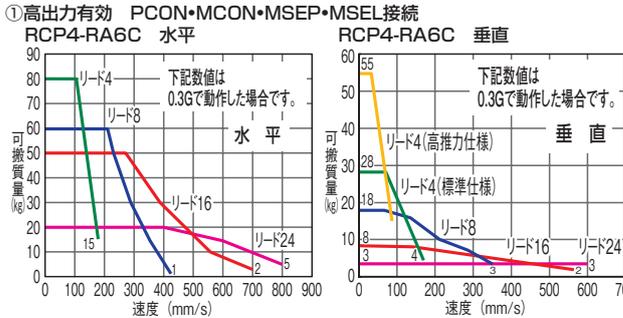


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-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

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)	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)
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
RCP4-RA6C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効 高出力無効	60 50(※)	18 17.5(※)	547		8		高出力有効 高出力無効
RCP4-RA6C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効 高出力無効	80 55(※)	28 26(※)	1094			4	高出力有効 高出力無効
RCP4-RA6C-I-56SP-4-①-P4-②-③-B	4	高出力有効	-	55	1106		4 (高推力仕様)		高出力有効

※0.2Gの場合の値です。 <>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

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	
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。

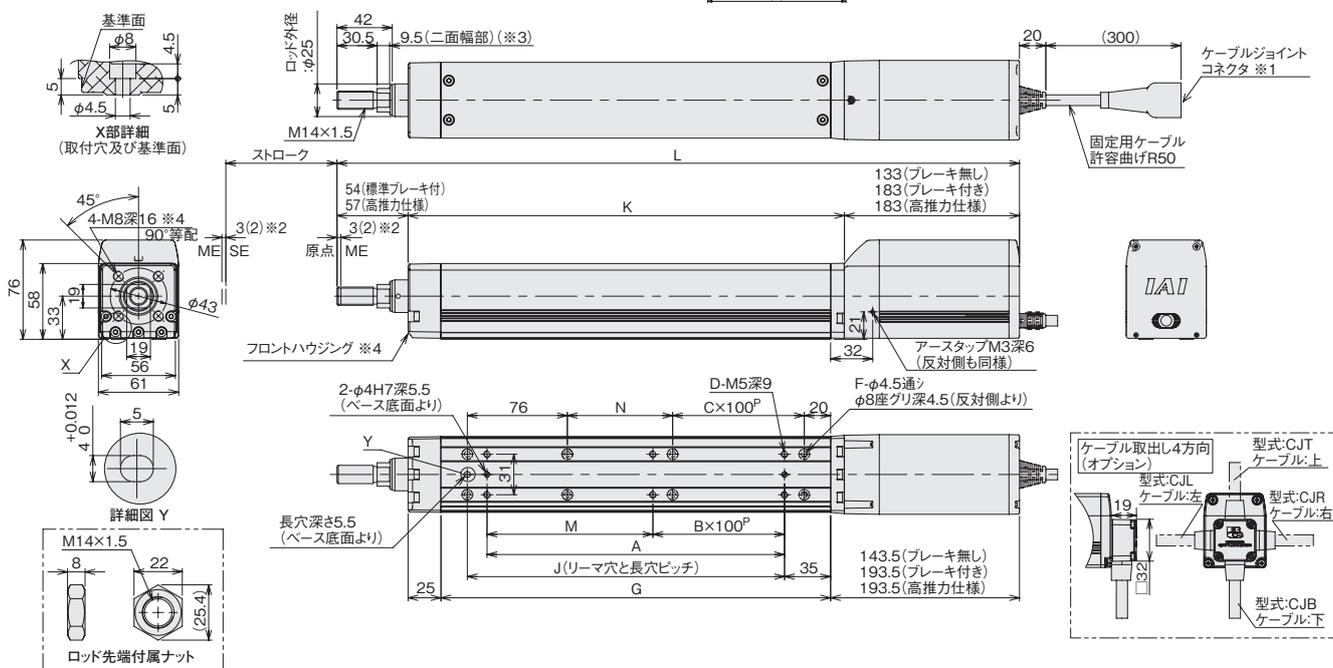
寸法図

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



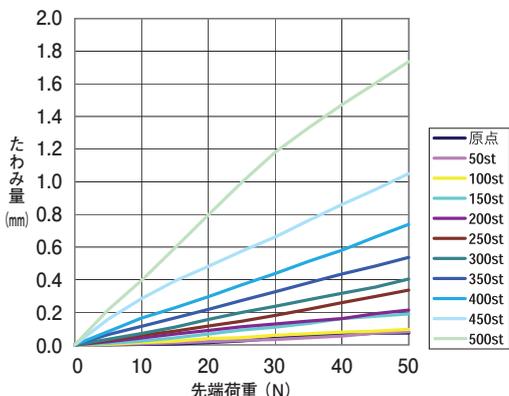
- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
また高推力仕様は原点-ME間、SE-ME間の寸法が2になりますのでご注意ください。
- ※3 二面幅の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、  
本体部に外力がかからないようにしてください。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

■フランジ付寸法図(※4)  
(オプション)



■RCP4-RA6C 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	ブレーキ無し	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5
	ブレーキ有り	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5
	高推力仕様	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5	771.5	821.5
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	176	226	276	326	376	426	476	526
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
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	38.7	31.0	25.5	21.4	18.1	15.4	13.2	11.2	9.5	8.0
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	11.4	9.3	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8
質量 (kg)	3.9	3.1	2.5	2.1	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8
質量 (kg)	3.4	3.7	4.1	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.3
質量 (kg)	3.9	4.2	4.6	4.9	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.8

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
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
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-CFB/CGFB (56SPモータ対応タイプ)		1		● 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	-	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。	64	-	→M-129
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	-	-	●	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。  
※アクチュエータで56SPモータを選択時は、PCON-CFB/CGFBのみの対応となります。

- 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-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

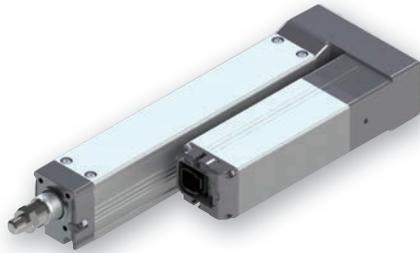
■型式項目 RCP4-RA3R-I-28P-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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。

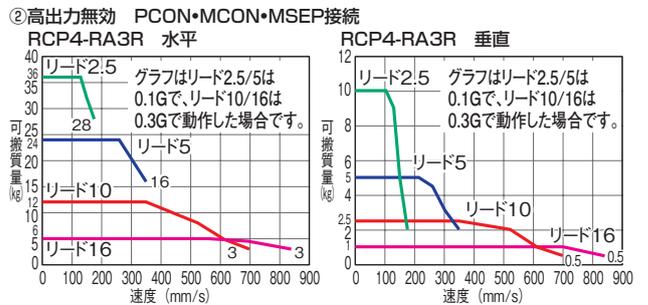
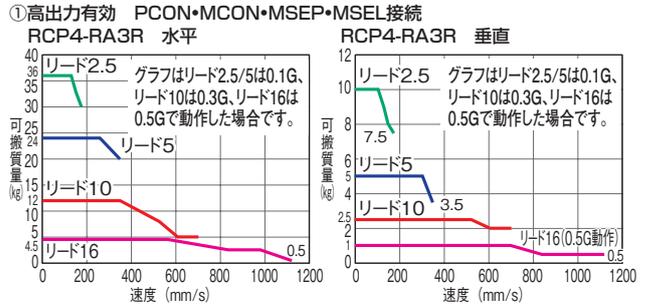
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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	—
5	有効	350
	無効	—
2.5	有効	175
	無効	—

### 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)

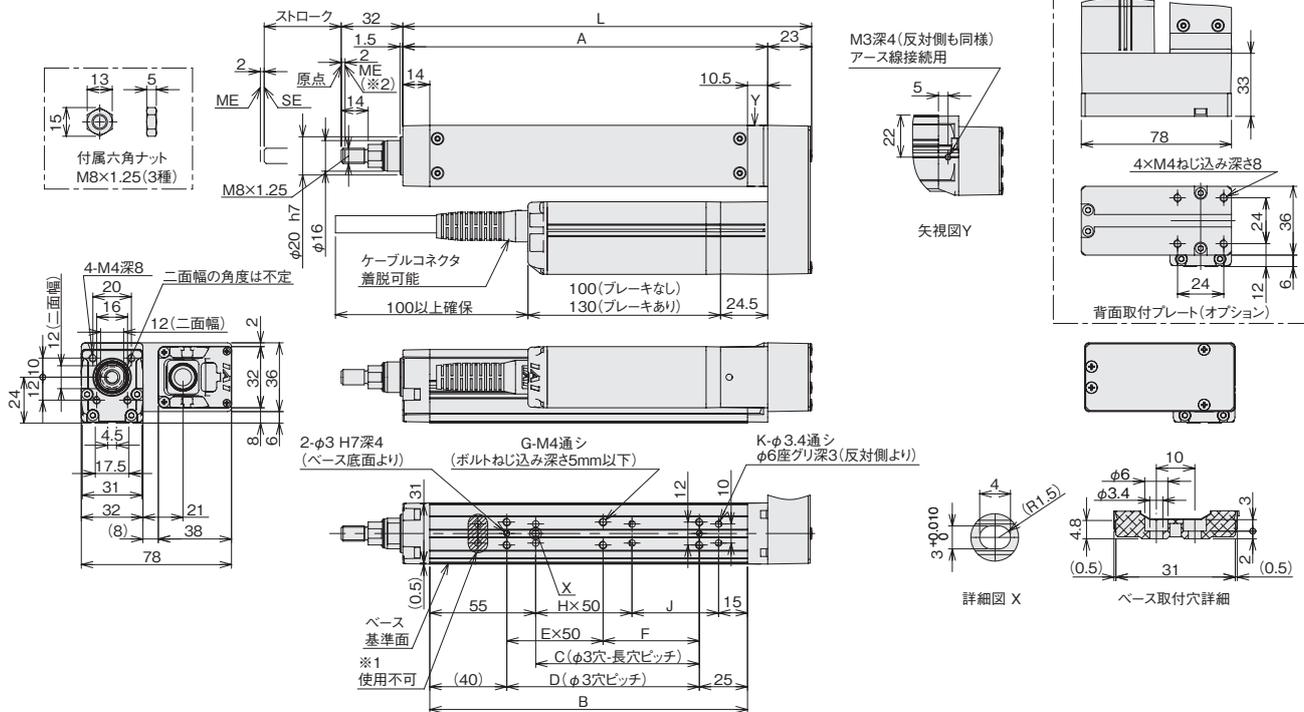
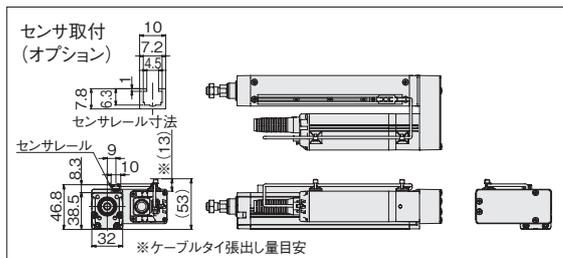
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

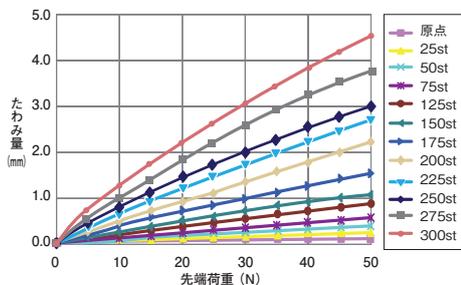
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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	
ロッド先端動的許容トルク (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	0.71	0.76	0.81	0.85	0.90	0.95	1.00	1.05	1.10	1.14	1.19	1.24
	ブレーキ有り	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	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
MSL-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 400:400mm (50mm 毎) MCON MSEP MSEL 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。



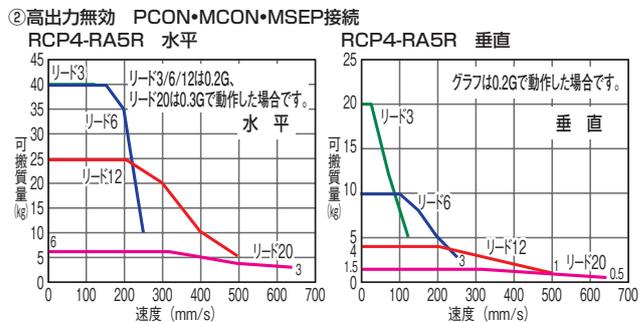
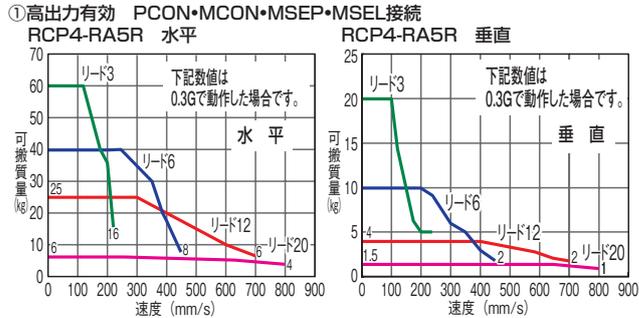
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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-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)	—

※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。



# 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

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



※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。



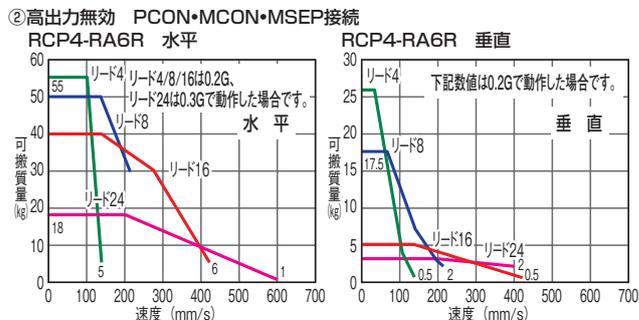
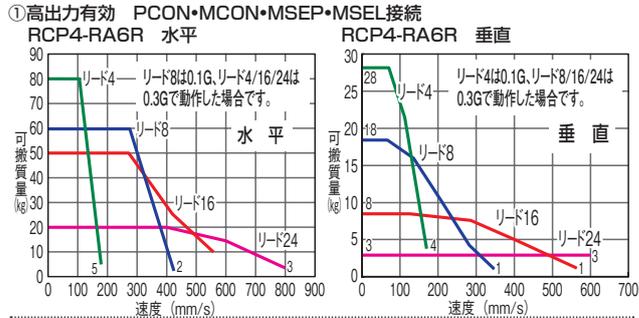
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 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		最大弾付力 (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	50~500 (50mm毎)
			高出力無効	18		
RCP4-RA6R-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	50	8	273	
			高出力無効	40(※)		
RCP4-RA6R-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	60	18	547	
			高出力無効	50(※)		
RCP4-RA6R-I-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。 ※リード8は加速度0.1Gの場合です。

### ■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)

リード (mm)	ストローク	
	コントローラ	50~500 (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)

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)	-

※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。

寸法図

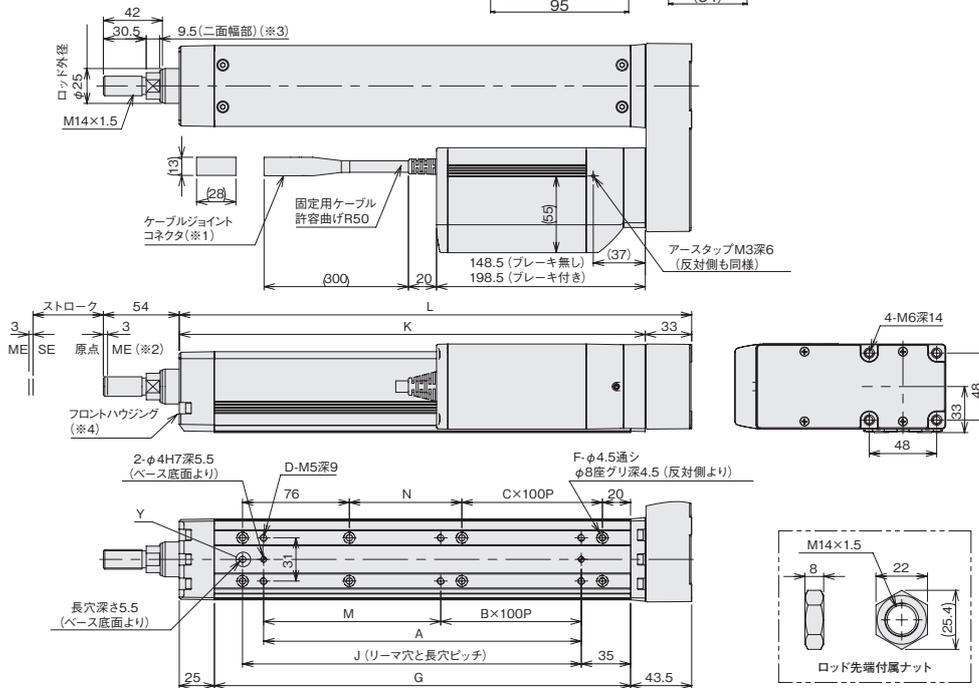
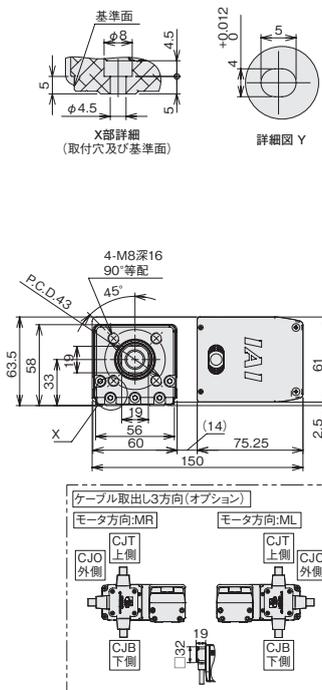
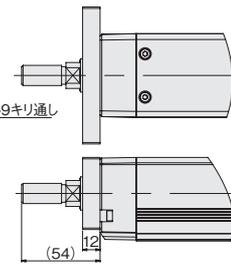
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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

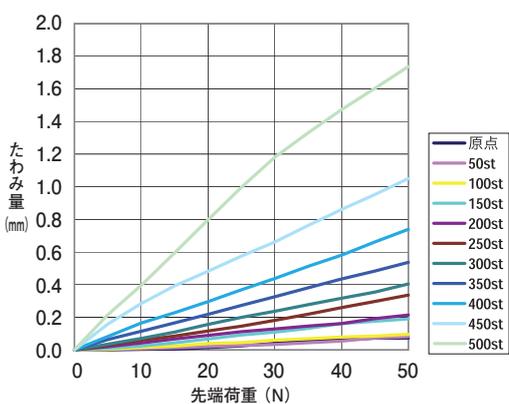
■フランジ付寸法図(※4)  
(オプション)

※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	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			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-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

# RCP3-RA2AC

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

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

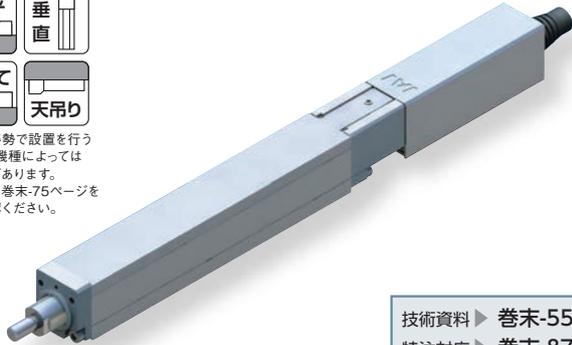
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

上: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:パルスモーター 20□標準タイプ  
 20SP:パルスモーター 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。

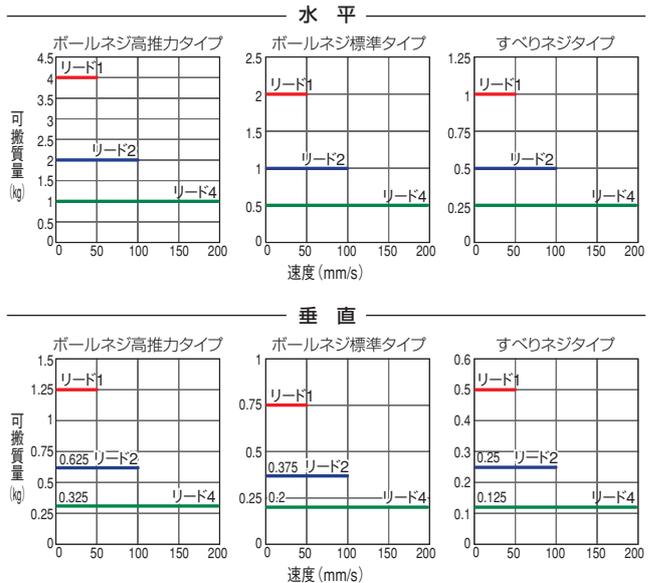


技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

- 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

型式	モーター種類	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

リード	ストローク (mm)	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)	-
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 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

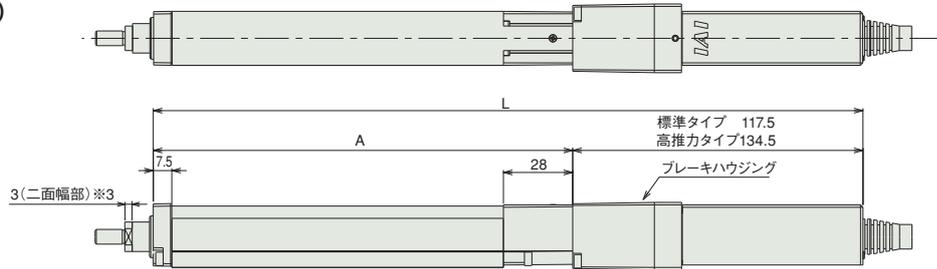
寸法図

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

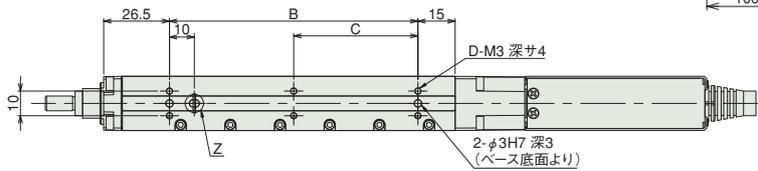
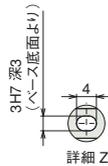
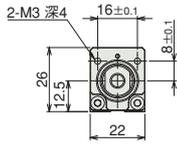
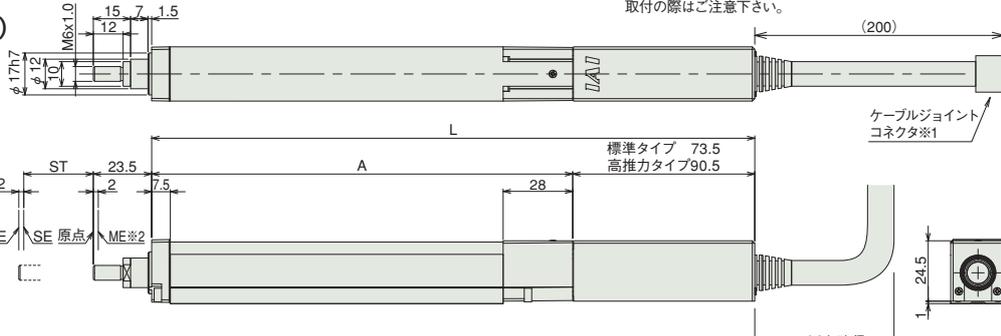


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

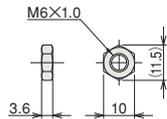
(ブレーキ有り)



(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 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

# RCP3-RA2BC

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

## 型式項目 RCP3-RA2BC-I

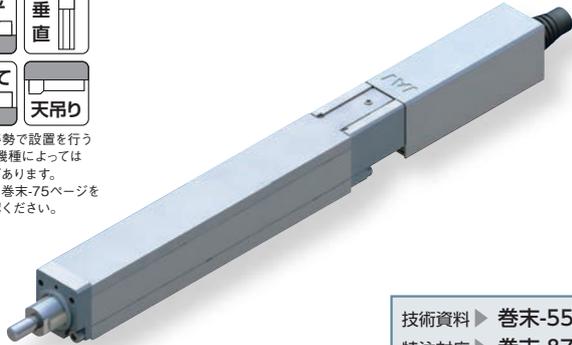
シリーズ タイプ エンコーダ種類 モーター種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

↑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: パルスモーター 20 □標準タイプ 20SP: パルスモーター 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  
 P1:PSEL P3:PCON PSEP MCION 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。

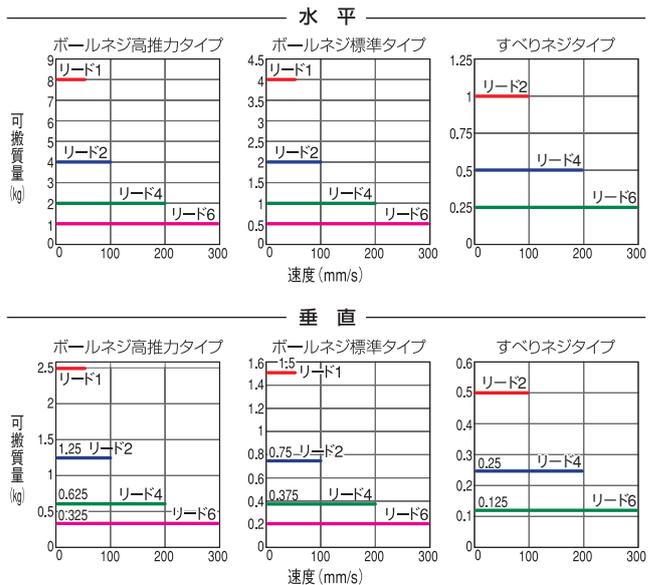


技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

- 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

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

型式	モーター種類	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	±0.02	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		すべりネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
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

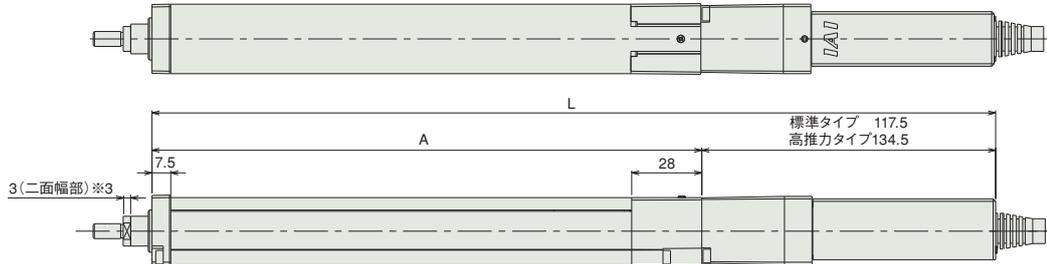
寸法図

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

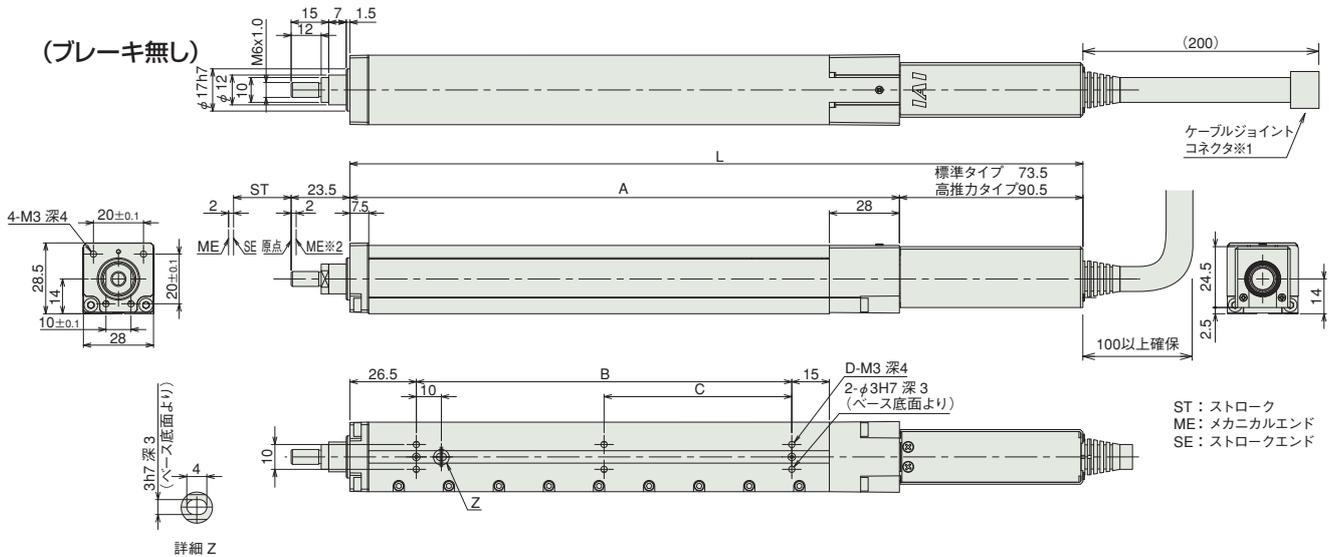


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

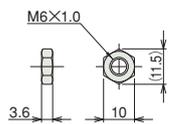
(ブレーキ有り)



(ブレーキ無し)



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。

■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

↑インクリメンタル ※ 觸覚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 4: ボールネジ 4mm 2: ボールネジ 2mm 25: 25mm 1: ボールネジ 1mm 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。



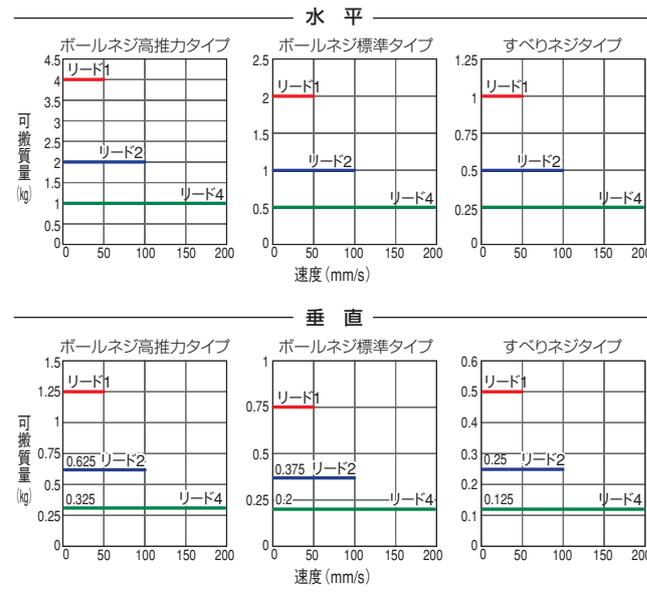
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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	2	0.625			
RCP3-RA2AR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	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		
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			

※巻末-123ページを参照ください

■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
	2	100
	1	50
すべりネジ	4	180
	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	-
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°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様

水平: 1000 万回 (往復回数) 垂直: 500 万回 (往復回数)  
5000km もしくは 5000万往復

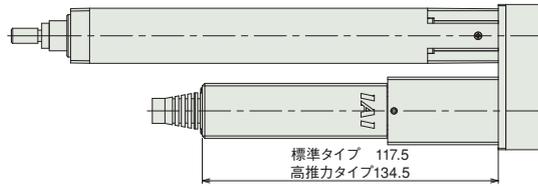
寸法図

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

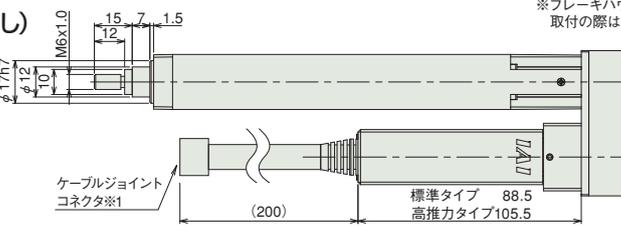


※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

(ブレーキ有り)



(ブレーキ無し)



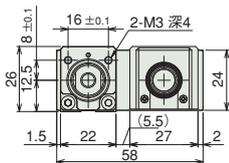
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

ご注意

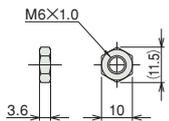
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



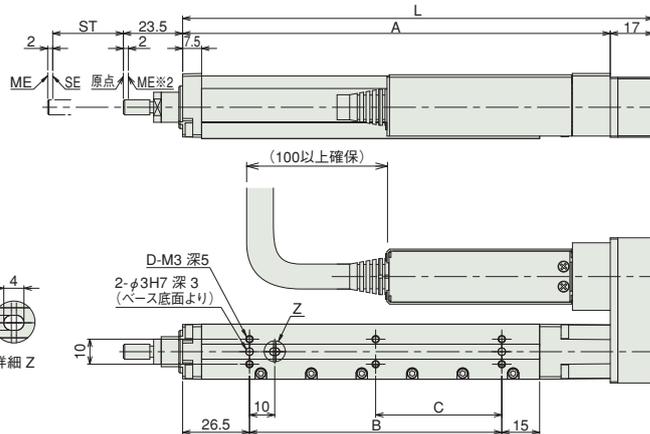
ST：ストローク  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド



ロッド先端付属ナット寸法



詳細 Z



- 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

■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	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-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)						

# 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

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。



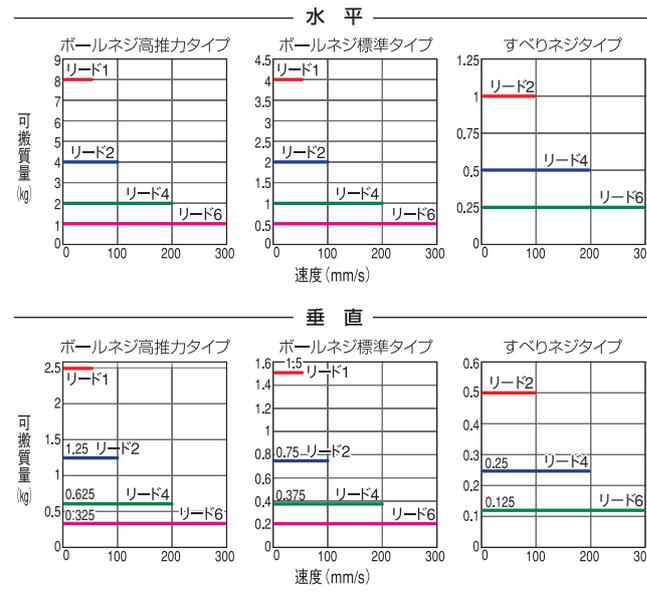
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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

- 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-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			

※巻末-123ページを参照ください

■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	4: 180	2: 100, 1: 50
すべリネジ	6: 180	4: 180	2: 100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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		すべリネジ
	高推力タイプ	標準タイプ	
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	-
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

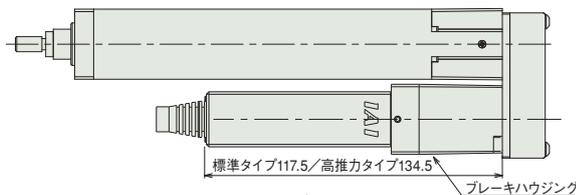
寸法図

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



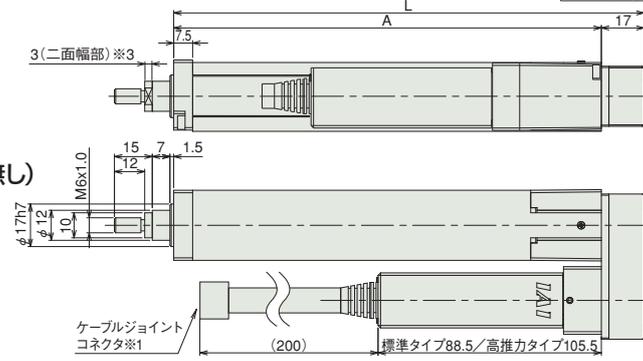
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

(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)

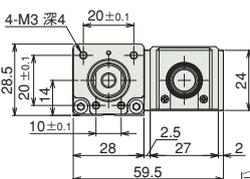


ご注意

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。

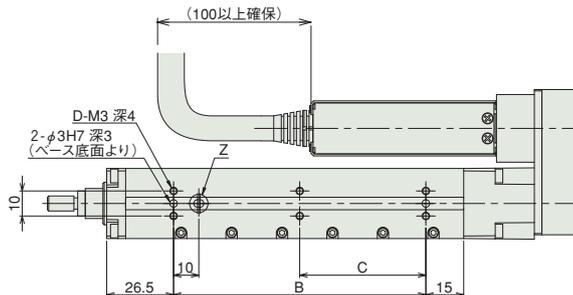
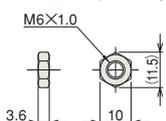


ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



9H7 深3 (ベース底面より)  
詳細 Z

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	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	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

# 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

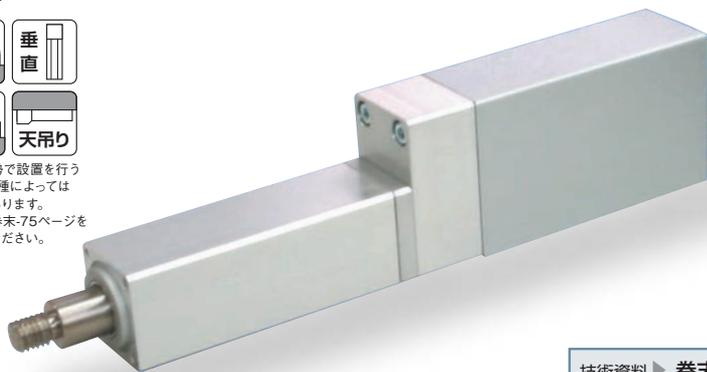
I:インクリメンタル 20P:パルスモータ 1: 1mm 25:25mm 5 100:100mm (25mmピッチ毎設定) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

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。



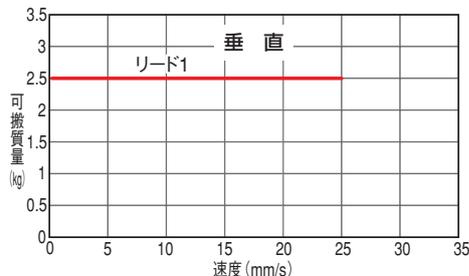
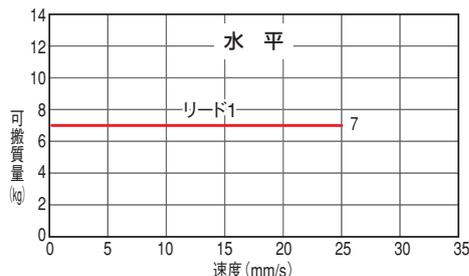
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (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		最大押付け力 (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)

- 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

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

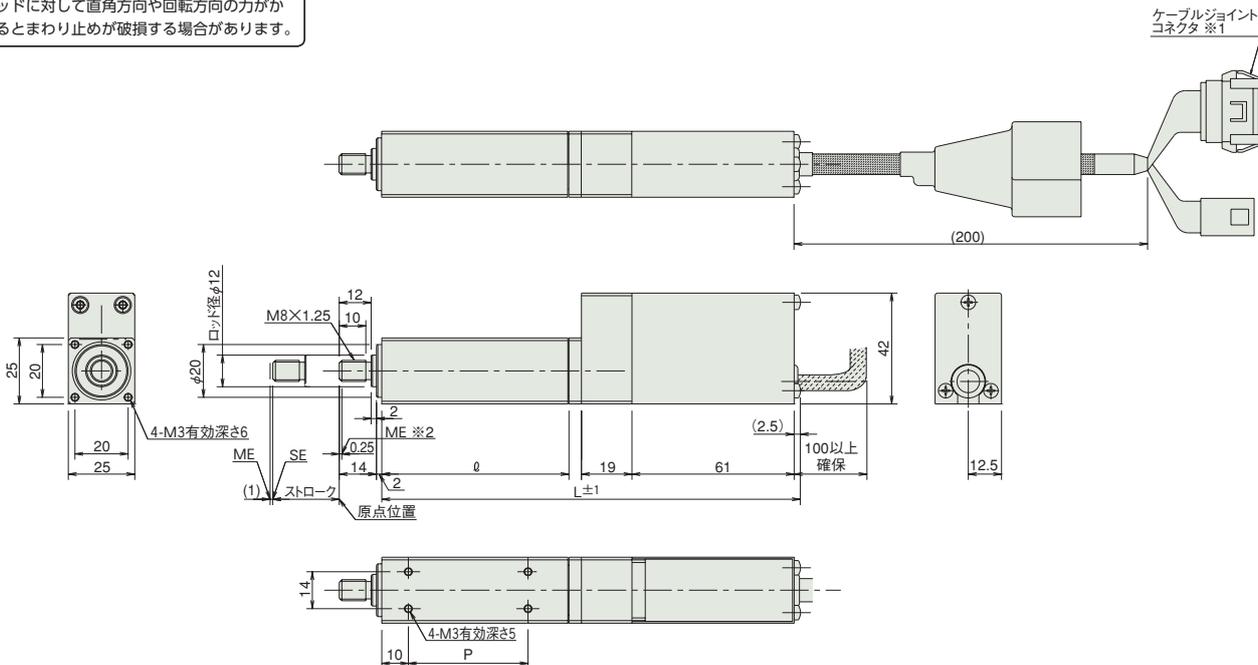


※RA2C は構造上原点逆仕様は出来ませんので  
ご注意ください。

- ※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
φ	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 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: 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		—	—	●	—	30000	—	→M-245
その他接続可能機種	PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)									

# 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 N:無し 下記オプション  
 ※ 簡易アプリで使用 28□サイズ 2.5:2.5mm } 200:200mm 下記オプション  
 される場合も型式は 50mmピッチ毎設定) (R□□:長さ指定 価格表参照  
 「I」になります。 M:5m X□□:長さ指定  
 ※コントローラは付属しません。 R□□:ロボットケーブル  
 ※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。



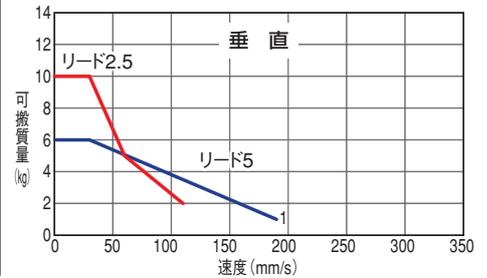
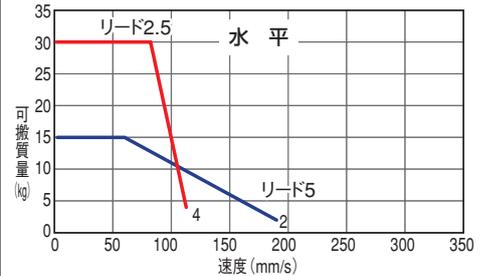
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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。



### 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。

#### ■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-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)

ストローク	最高速度 (mm/s)
5	187
2.5	114

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)

#### 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	—

#### 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)	—
	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	—
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

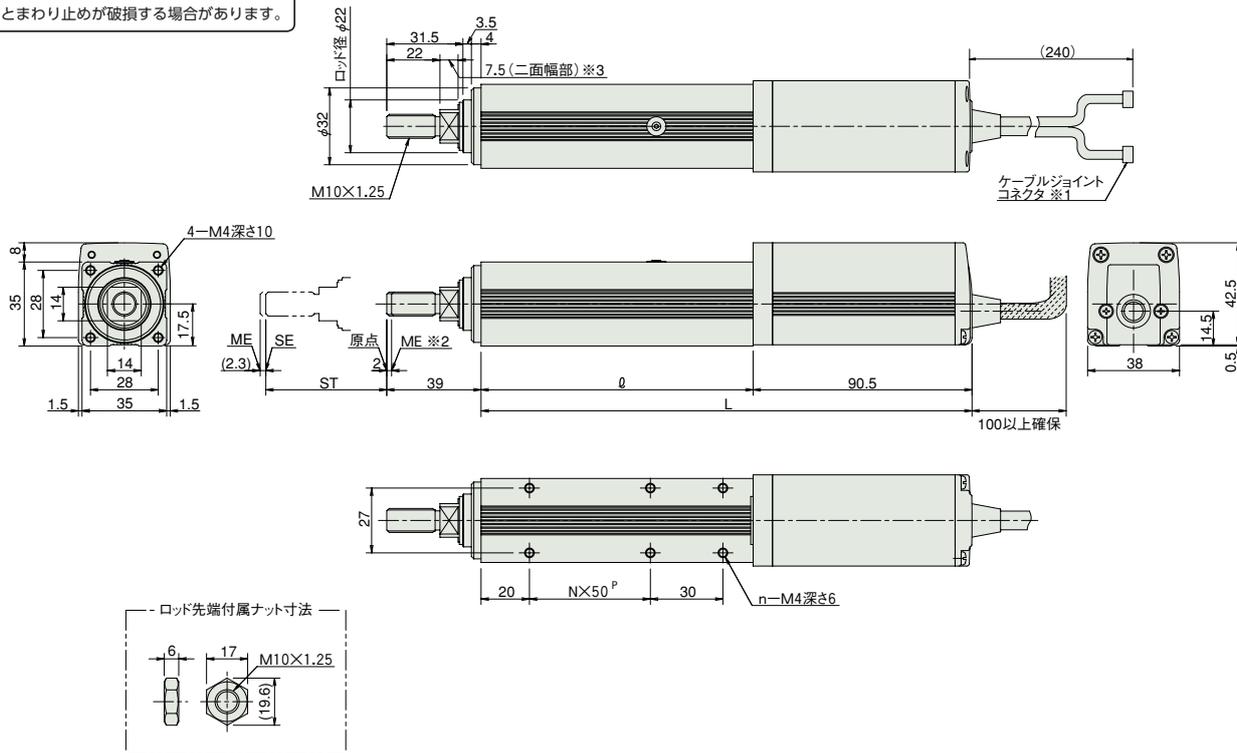
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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	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	-	-	●		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

↑: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「1」になります。 42□サイズ 5:5mm 300:300mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定) P3:PCON P:1m PSEP S:3m PSEP MCON M:5m MSEP X□□:長さ指定 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。



## 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。



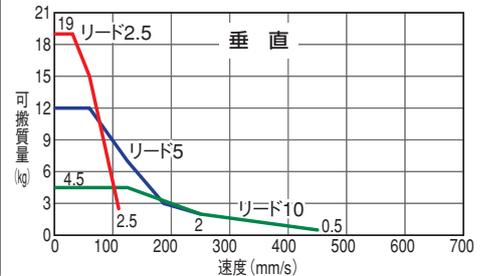
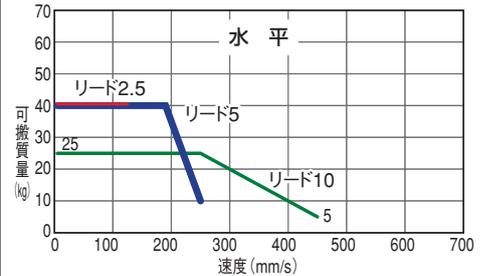
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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、まわり止めが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。

### ■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 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)



# RCP2-RA6C

モータ  
ユニット  
型

モータ  
ストレート

本体幅  
64  
mm

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 56□サイズ 8: 8mm 50:50mm P3:PCON P: 1m S: 3m 価格表参照  
される場合も型式は 4: 4mm 300:300mm M: 5m  
「I」になります。 (50mmピッチ毎設定) MSEP X□□:長さ指定  
MSEL 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。



## 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。



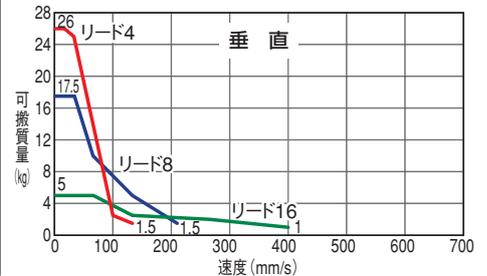
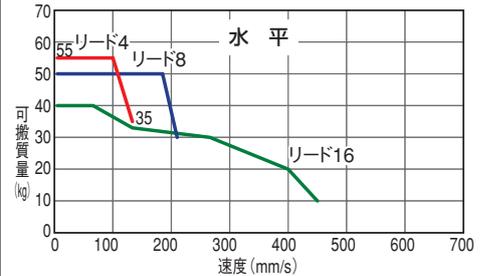
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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、まわり止りが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
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

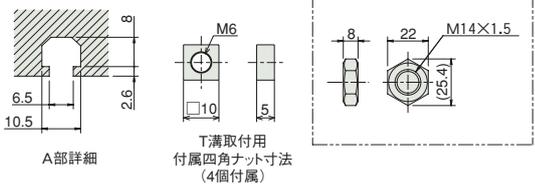
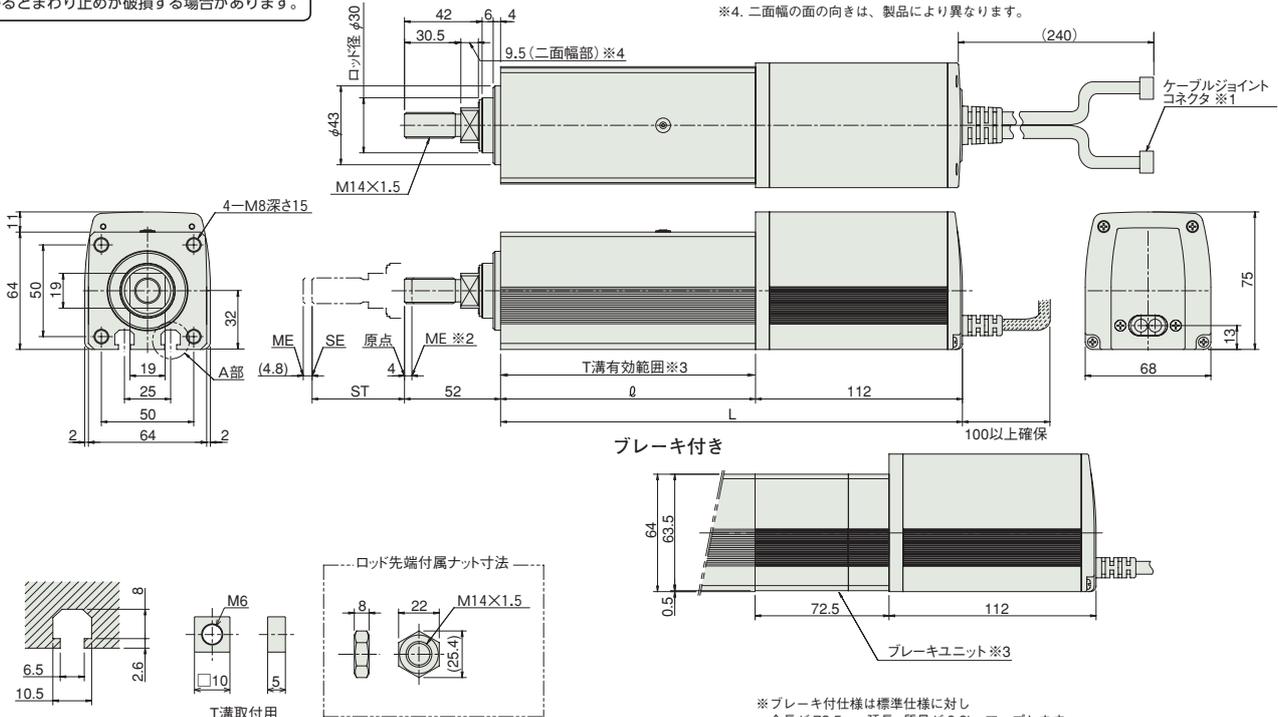
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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 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				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



寸法図

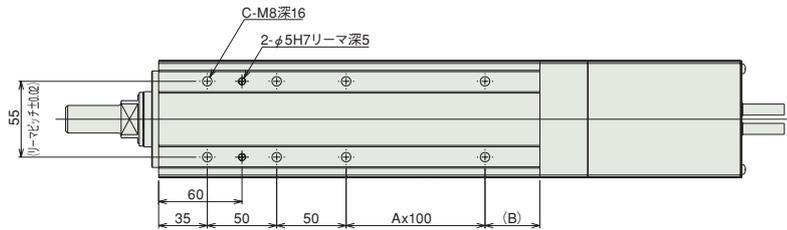
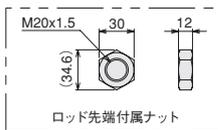
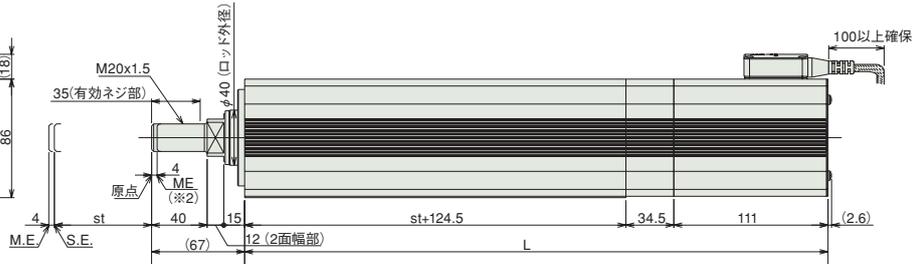
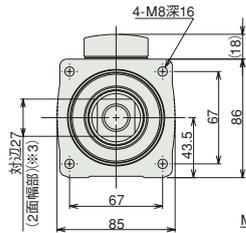
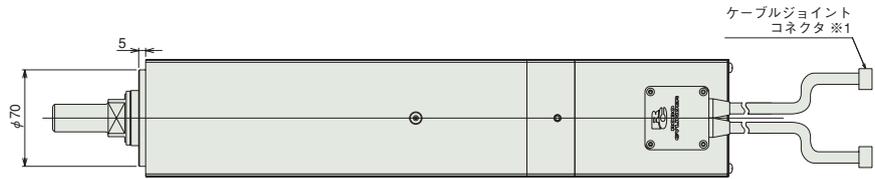
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



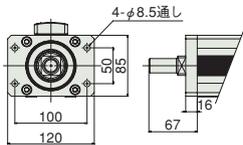
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
  - ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
  - ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

ご注意

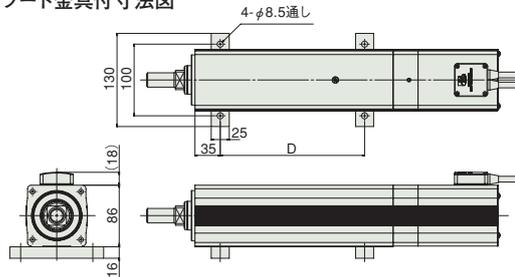
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力が加かるとまわり止りが破損する場合があります。



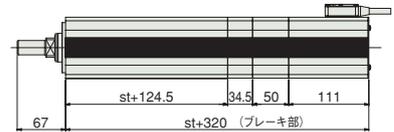
フランジ付寸法図



フット金具付寸法図

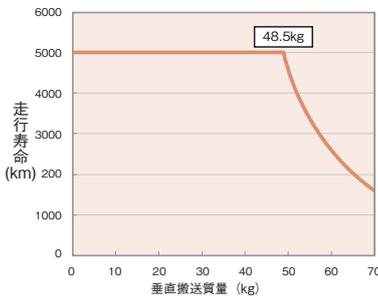


ブレーキ付寸法図



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				
ネットワーク ※選択 DeviceNet ● CC-Link ● EtherCAT ● CompoNet ● MECHATROLINK ● EtherNet/IP ● 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** - □ - □

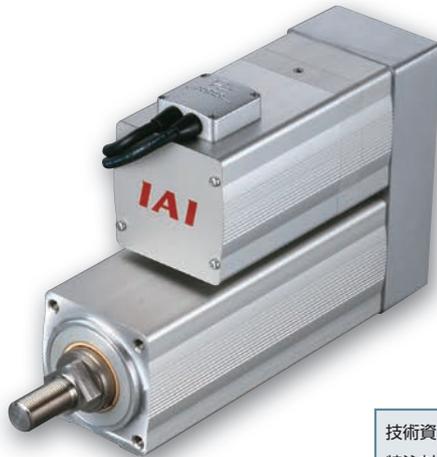
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル    60P:パルスモータ    10:10mm    50:50mm    P4:PCON-CFB    N:無し    下記オプション  
 60□サイズ    60□サイズ    5:5mm    ?    /CGFB    P:1m    価格表参照  
 M:5m    ※モータ折返し方向は必ずいずれかの記号を  
 X□□:長さ指定    ご記入ください。  
 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。



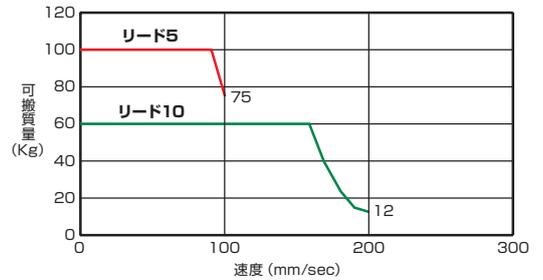
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



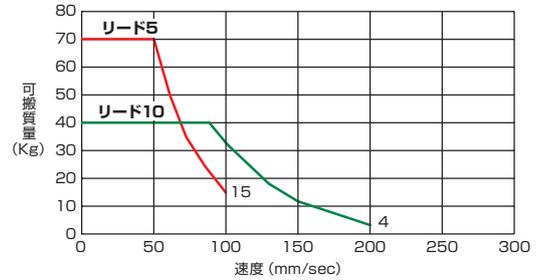
- (1) 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
- (2) RA8Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
- (3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- (4) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ■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	50~300 (50mm 毎)
10		200
5		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)



# 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。

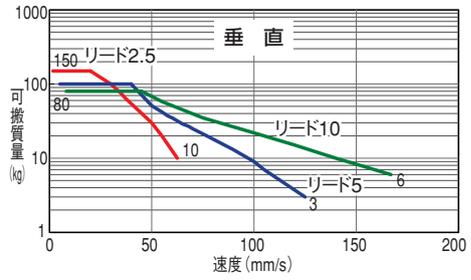
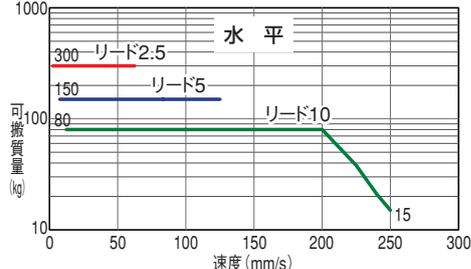


技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 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	

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)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)
10	250 (167)
5	125
2.5	63

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)	-
	X21 (21m) ~ X25 (25m)	-
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)	-
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	-

※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

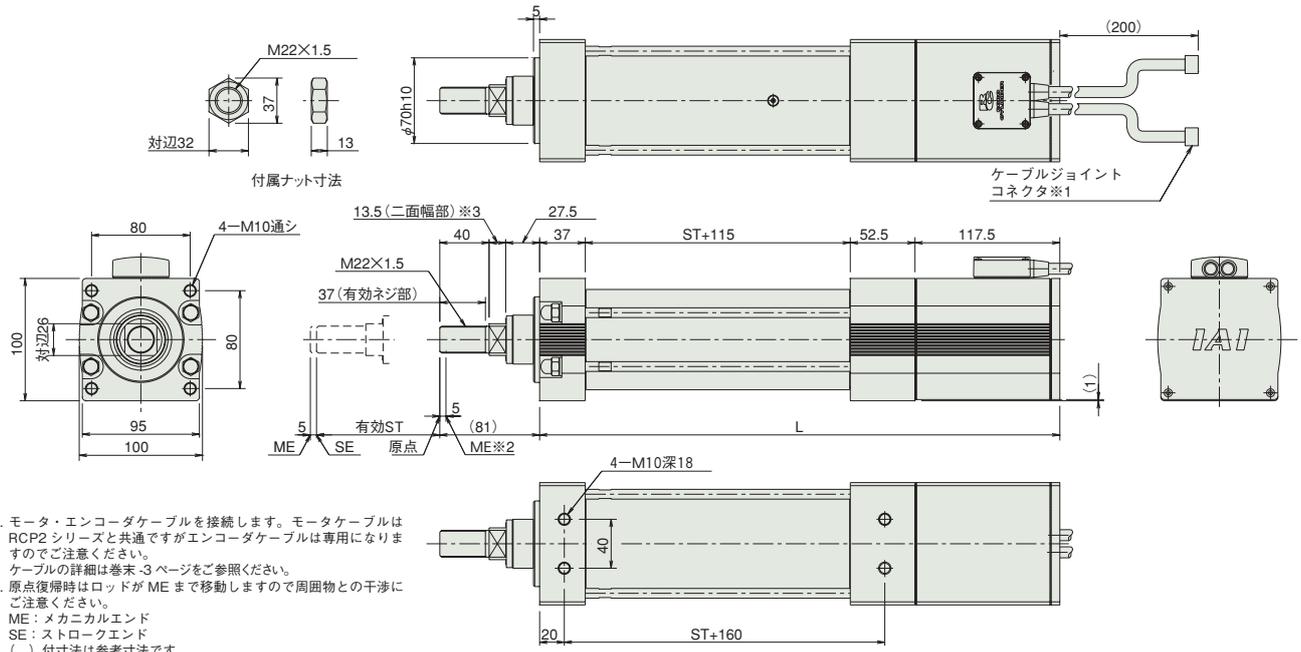
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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

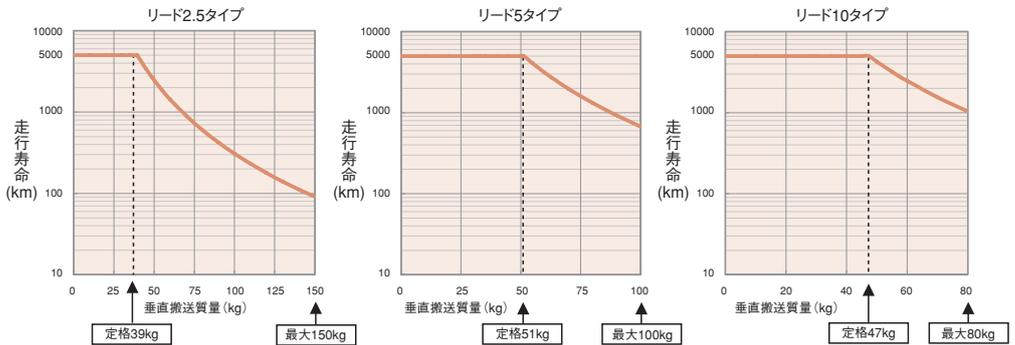
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量 (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

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	●	●	-	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, CANopen

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

# 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。



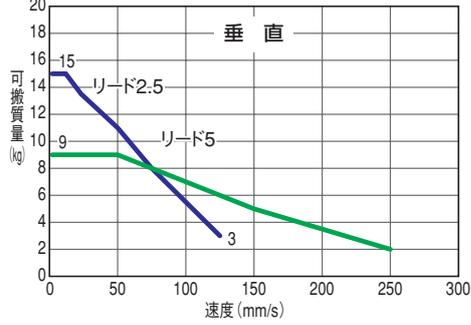
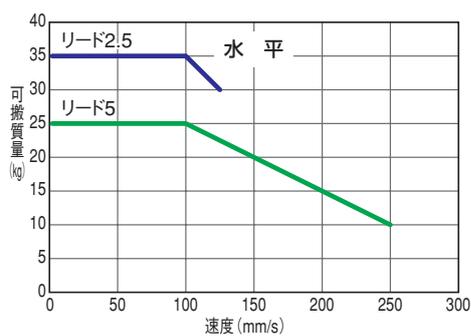
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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	

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20 ~ 100 (mm)	20 ~ 200 (10mm毎)
5	250	250
2.5	125	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 (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	—

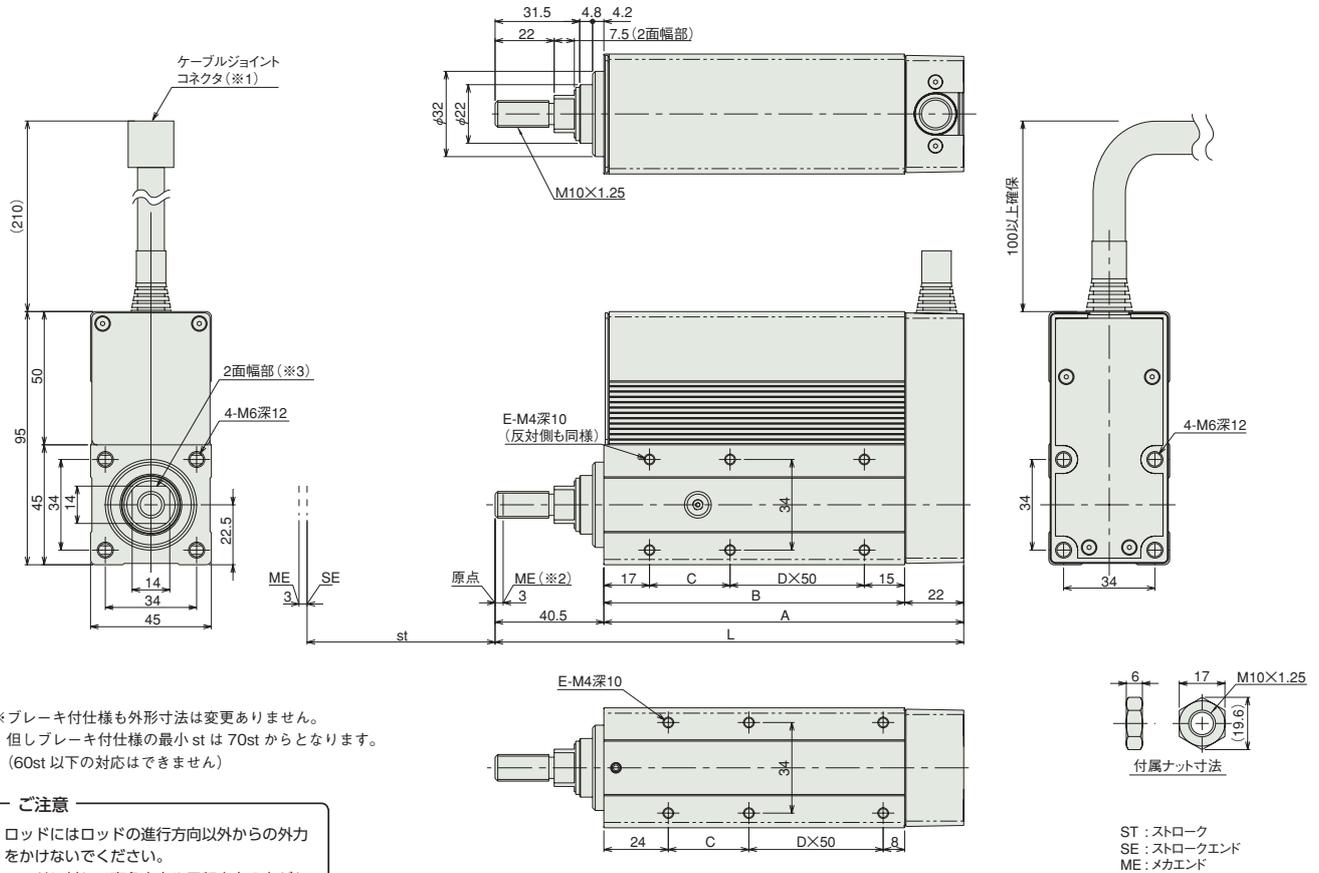
※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

### 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  
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-SRGS4R

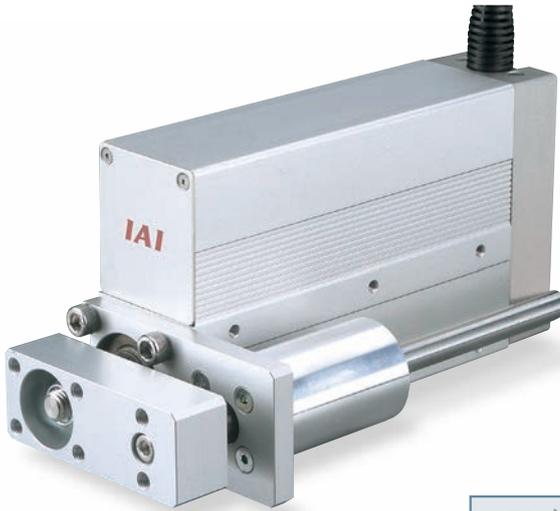
シンプルガイド付 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 45mm 24Vパルスモーター

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:パルスモーター 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。

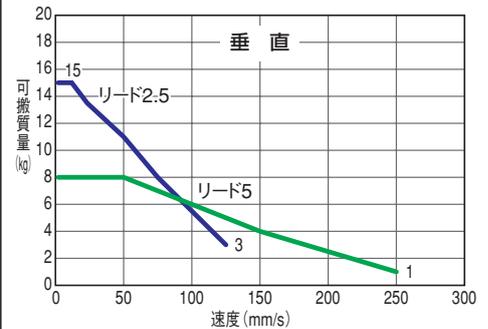
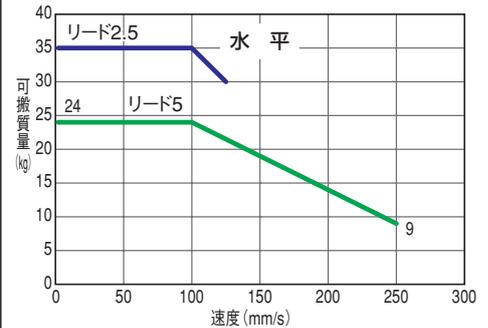


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

- 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は、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)

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	—
フート金具	FT	→ B-261	—
フート金具 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	—

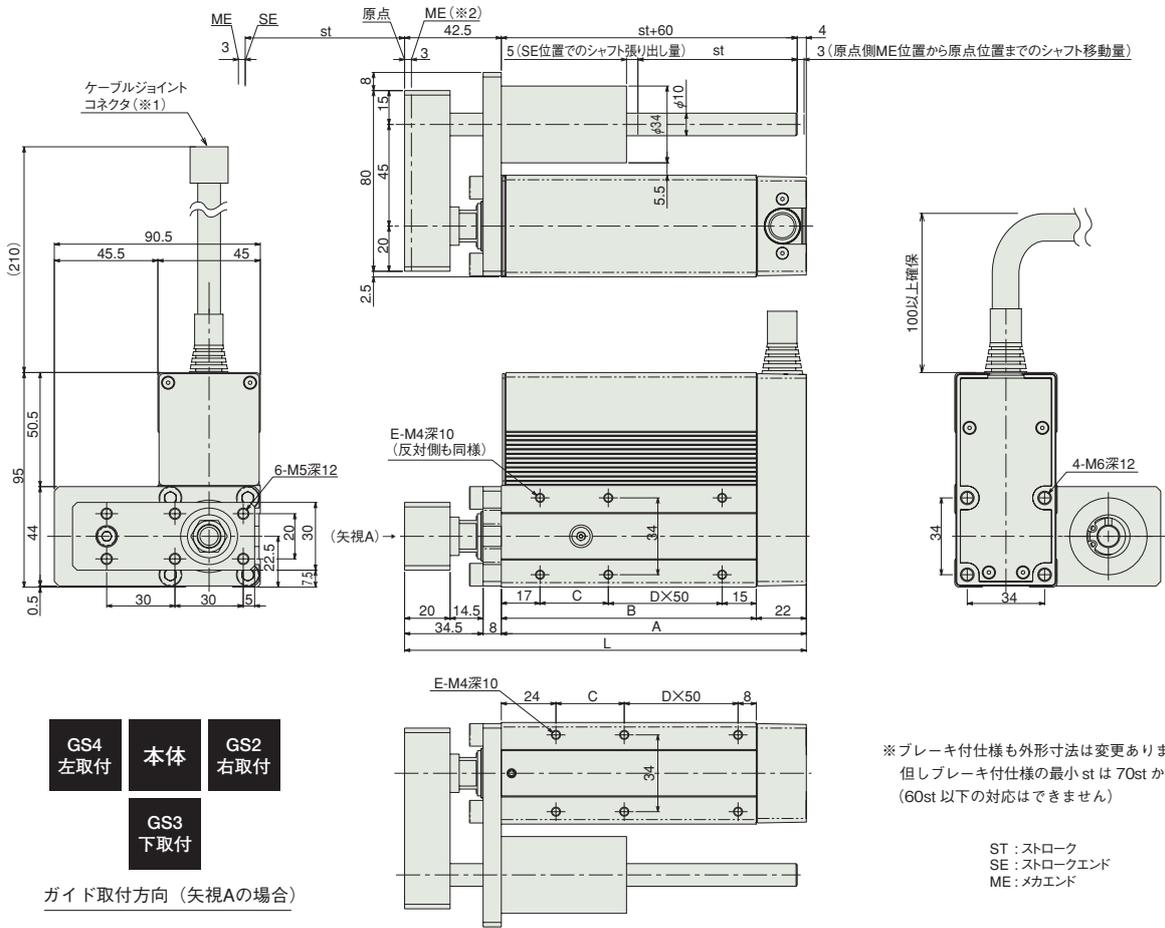
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。  
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入ください。  
※ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2とFT4, GS4とFT2の組合せが使用可能です。GS3はフート金具が使用出来ません。)

### 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



ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

※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)

ST : ストローク  
SE : ストロークエンド  
ME : メカエンド

- (※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

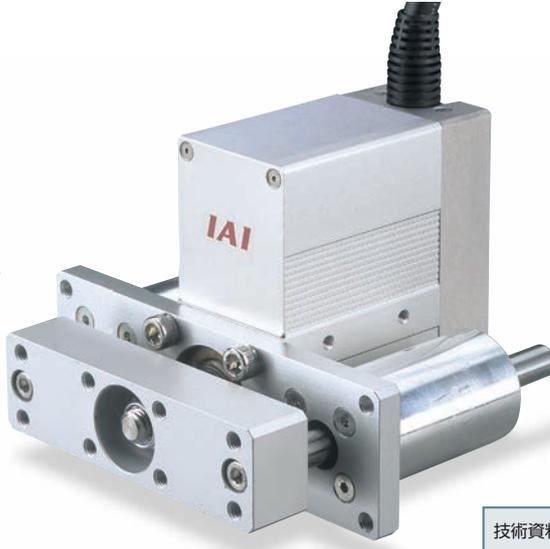
■型式項目 RCP2-SRGD4R-I-35P

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。

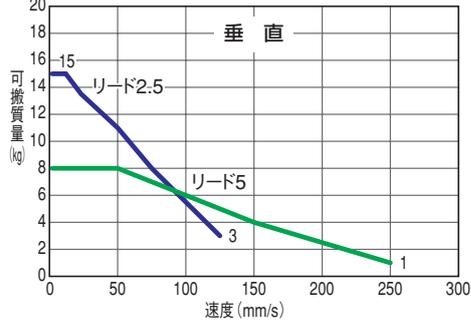
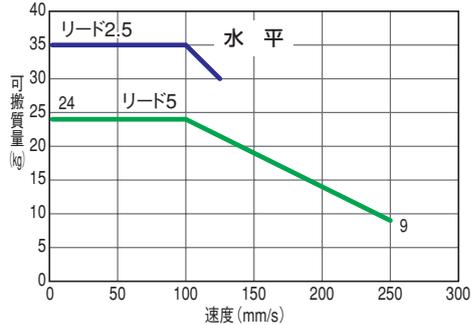


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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場合です。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

ストローク / リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

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

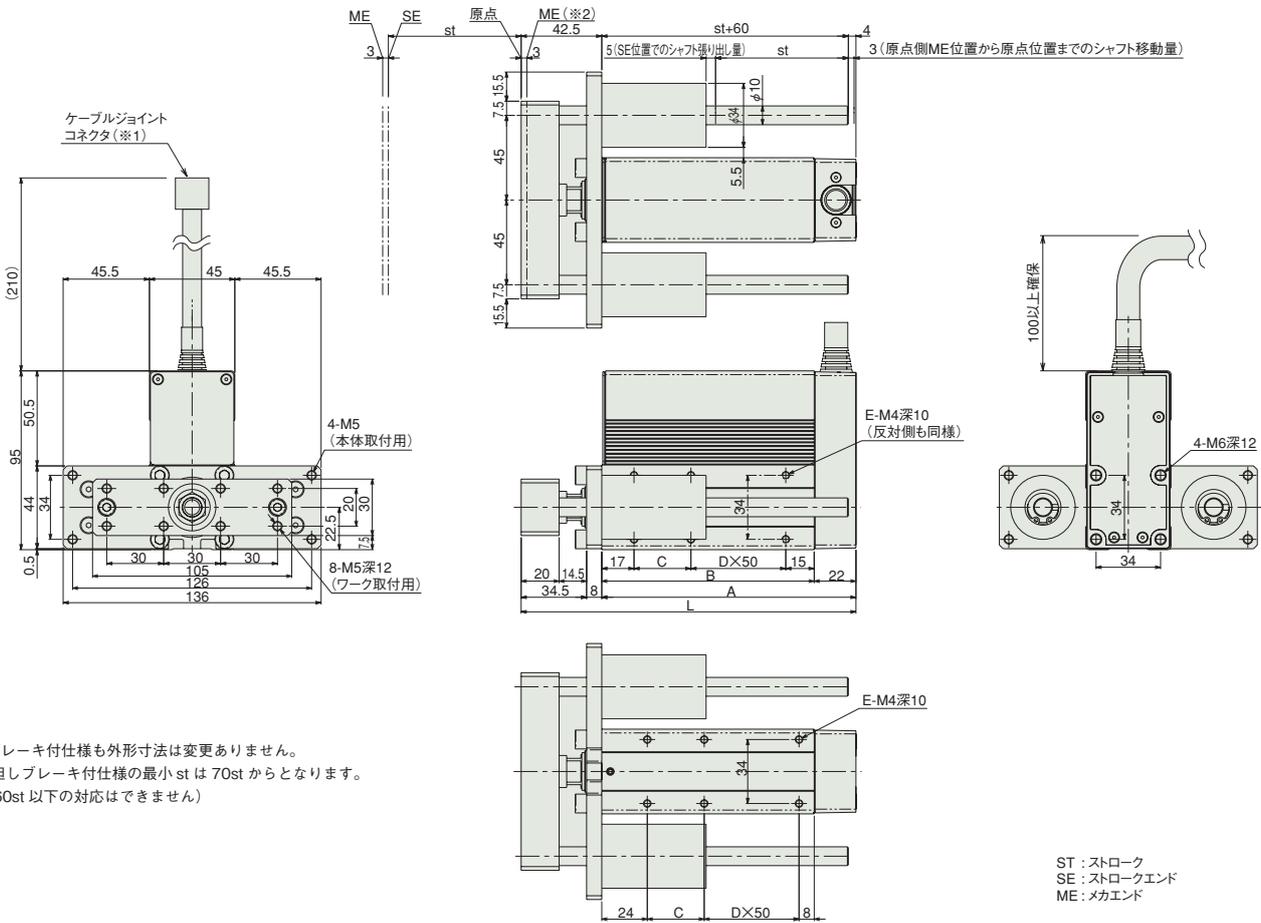
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

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。

ST: ストローク  
SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド

■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。

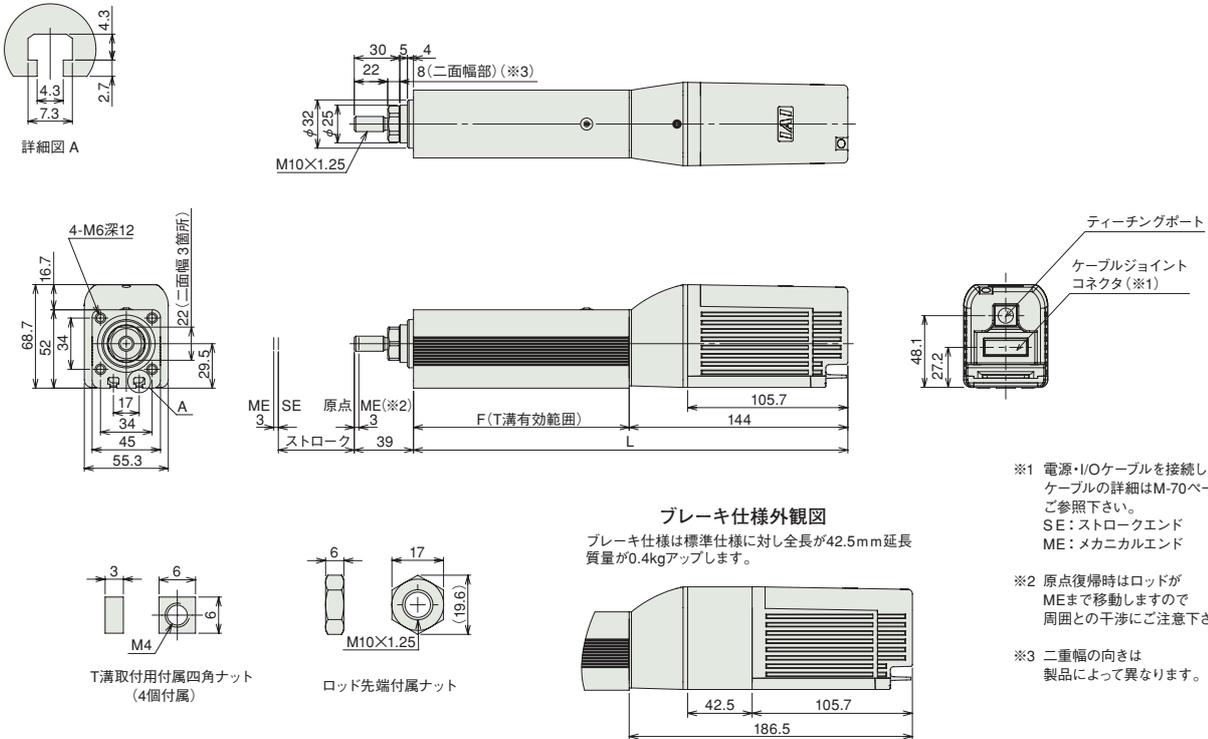
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
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



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	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-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

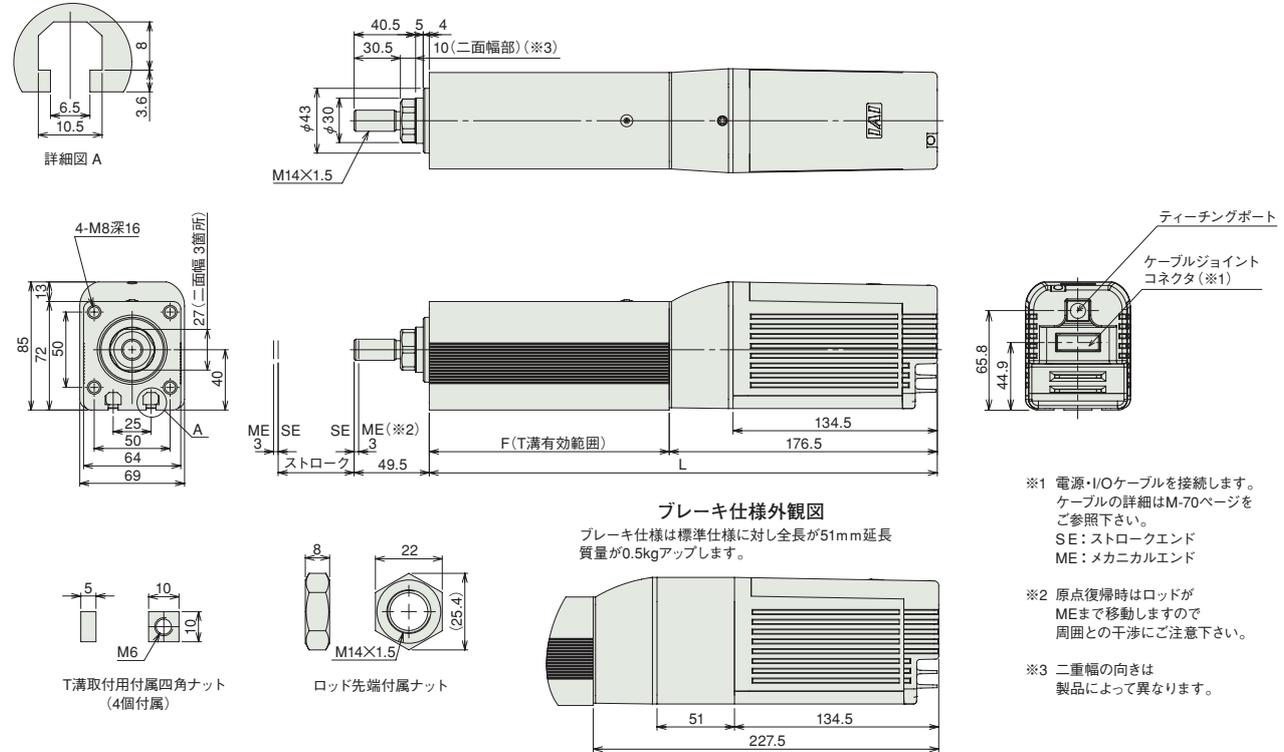
RCS3

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
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-PWBIO□□□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  
 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。

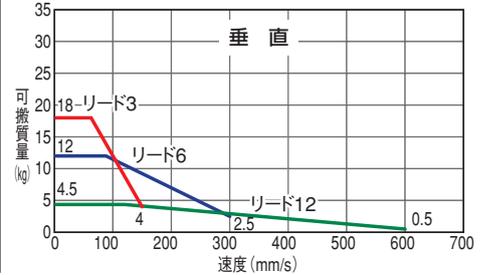
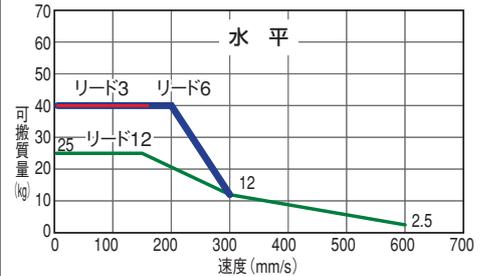


技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

- 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。

■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-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)

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)	-
両端コネクタ	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

( )内はSEタイプの場合です。  
 ※保守用のケーブルは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

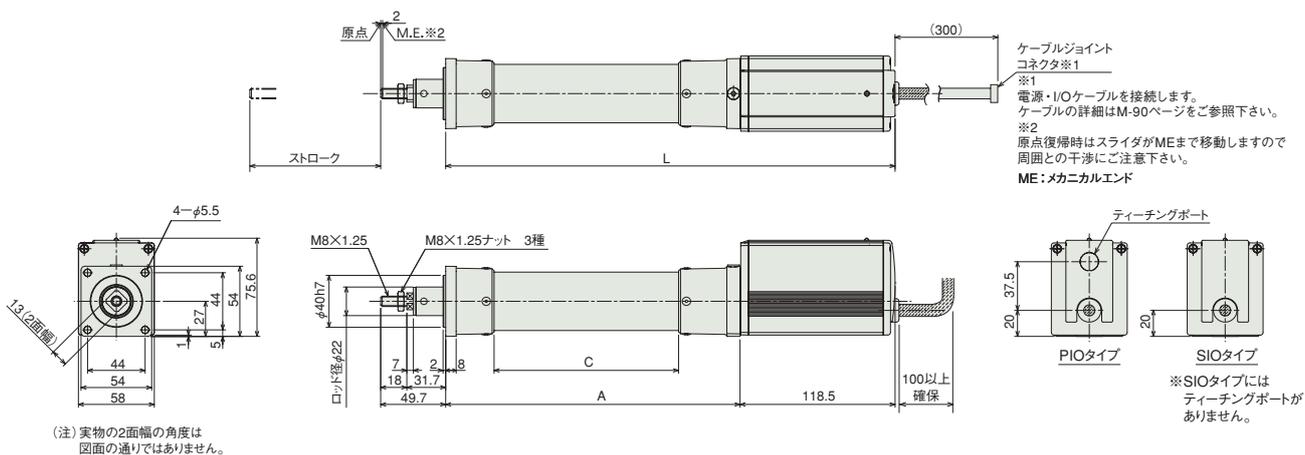
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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



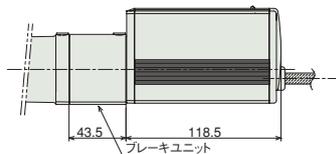
**ご注意**  
 ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。  
 ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



(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-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    下記オプション価格表参照

8:8mm    300:300mm (50mmピッチ毎設定)    PN:PIO (PNP)タイプ    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

4:4mm    SE:SIOタイプ

※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。

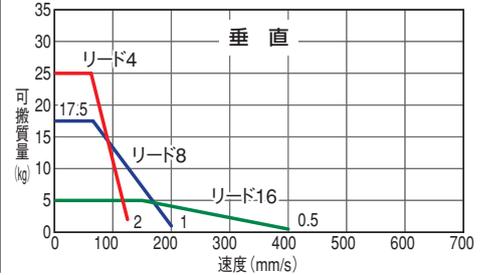
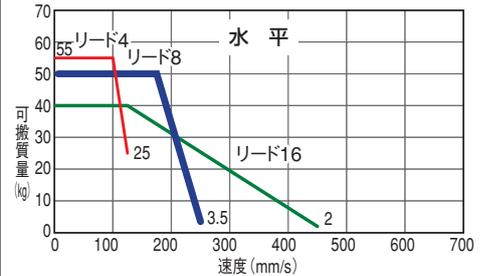


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

- 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

(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-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	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)

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)	-
両端コネクタ	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

〈 〉内はSEタイプの場合です。  
※保守用のケーブルは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

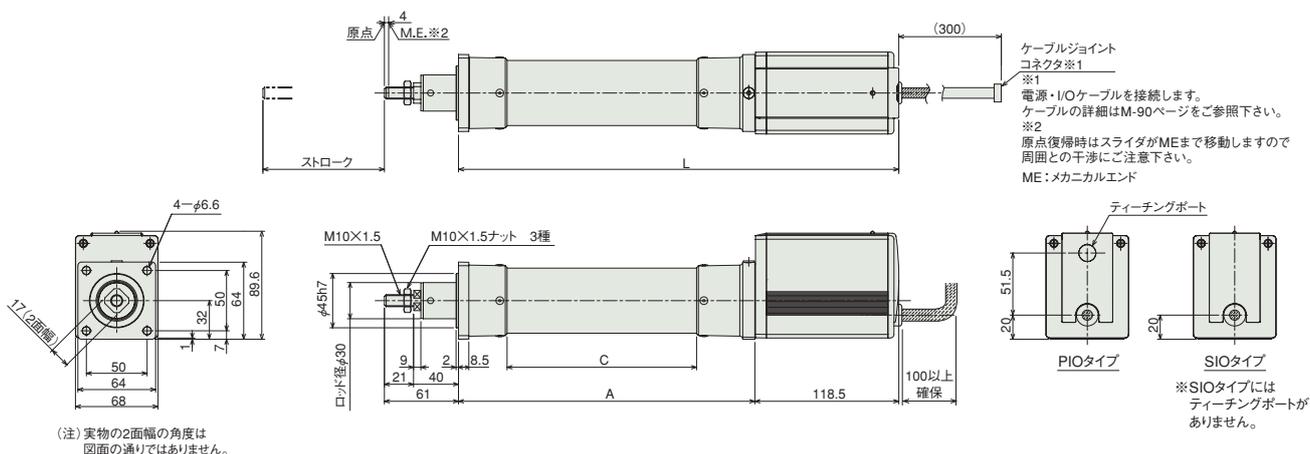
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



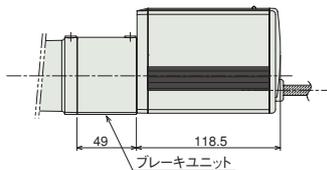
**ご注意**  
 ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。  
 ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



(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-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。



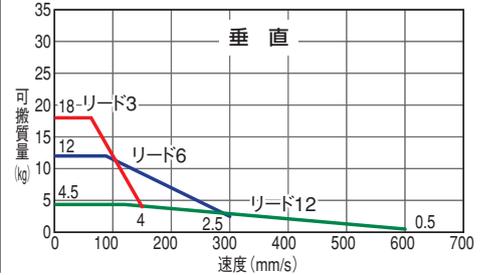
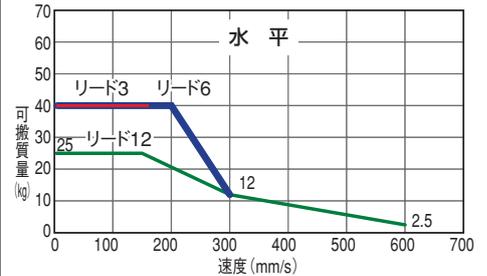
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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。



### ■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 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)

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)

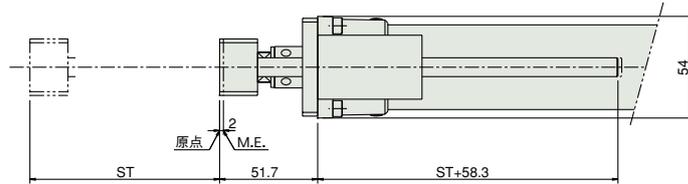
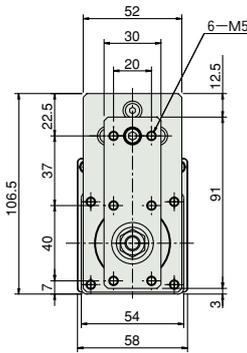
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
フート金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

#### ■アクチュエータ仕様

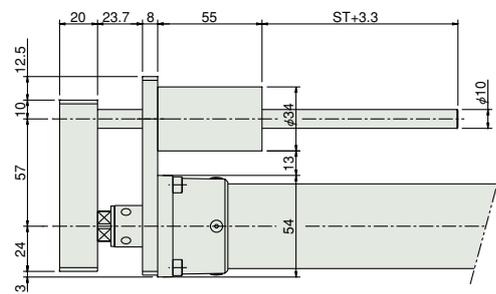
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



M.E.:メカエント



※本体寸法はB-122ページをご参照ください。

- 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

■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)	0.2	0.2	0.3	0.3	0.3	0.4
ガイド+本体質量 (kg)	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6

■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。

# 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

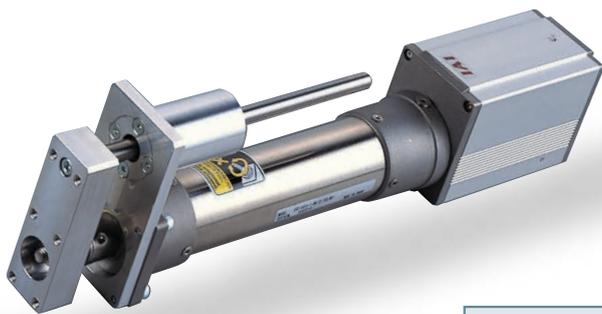
■型式項目 **ERC2-RGS7C-I-PM**

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。



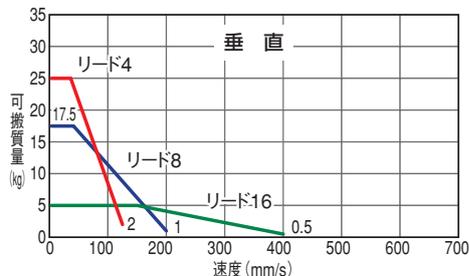
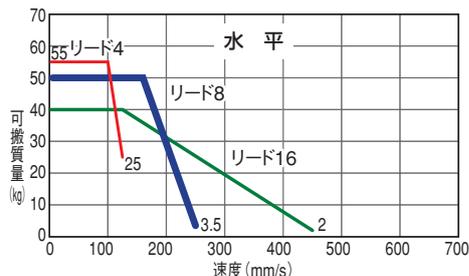
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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。



- 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

### ■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-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	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)

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)

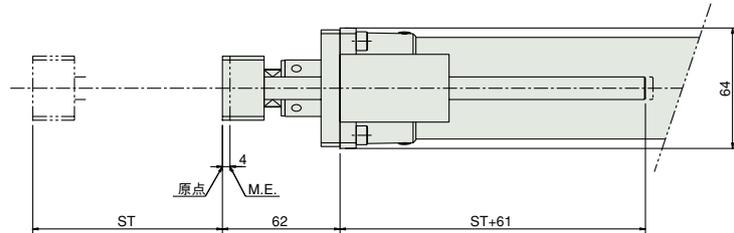
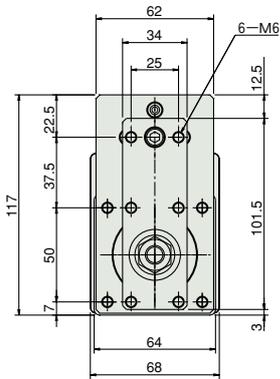
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

#### ■アクチュエータ仕様

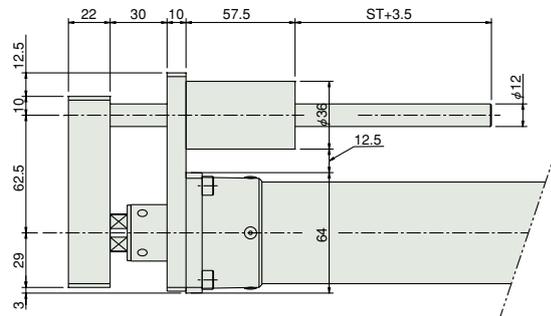
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm 専用 SUS パイプ
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



M.E.:メカエンド



※本体寸法は B-124 ページをご参照ください。

- 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

■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。

# 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

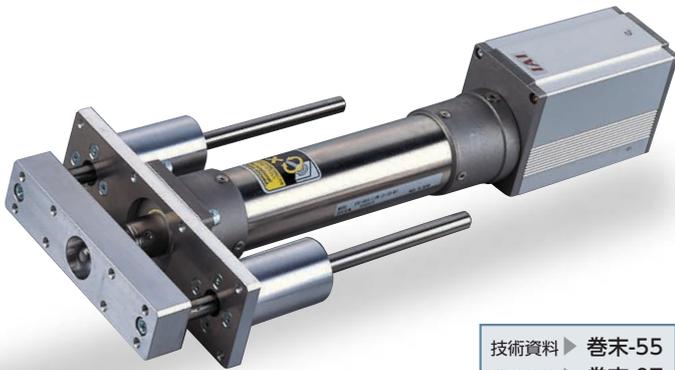
■型式項目 **ERC2-RGD6C-I-PM**

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。



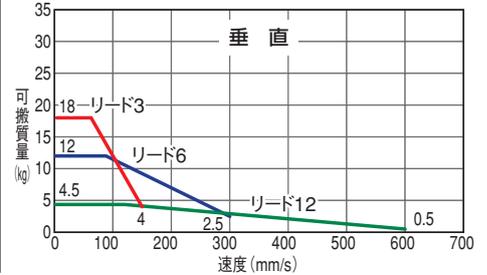
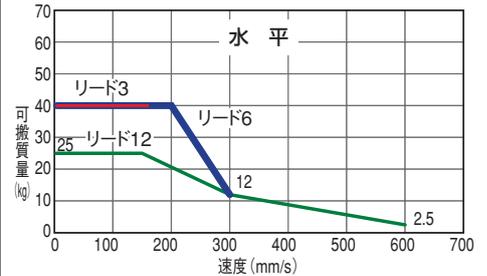
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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

#### ■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-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)

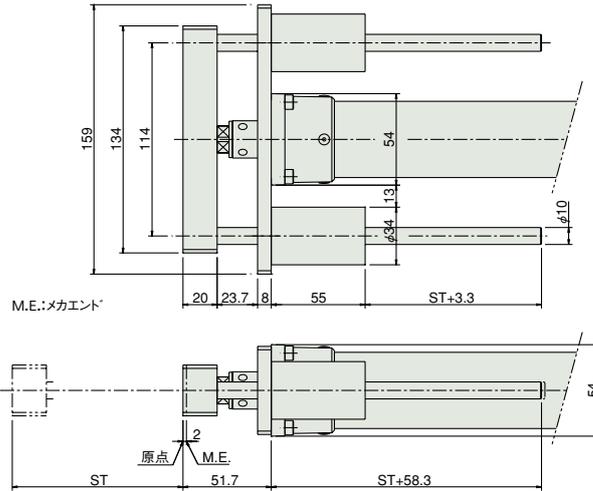
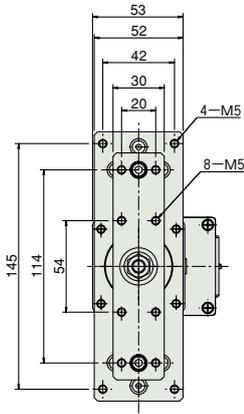
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

#### ■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。

- 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

■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。

# 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

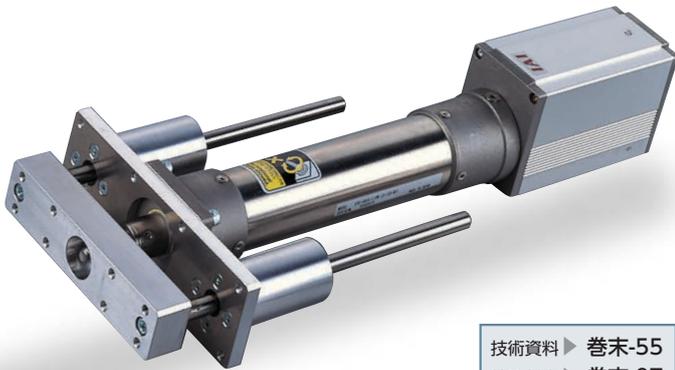
■型式項目 **ERC2-RGD7C-I-PM**

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。



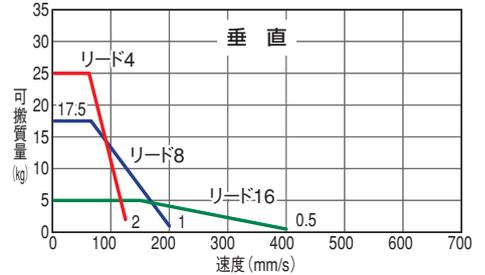
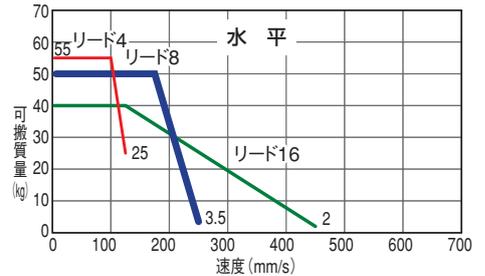
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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)		最大押し付け力 (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	最高速度 (mm/s)
50~300 (50mm毎)	450 (400)
16	250 (200)
8	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)

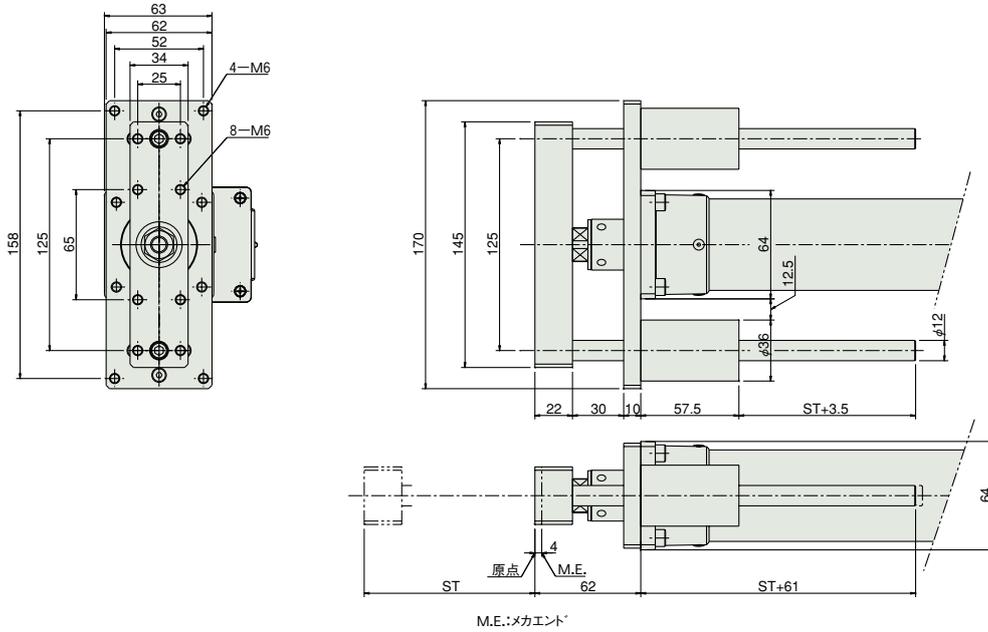
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
フート金具	FT	→ B-261	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

#### ■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 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



M.E.:メカエント

※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