

# RCD-RA1DA

モータ直結型  
モータストレート  
本体幅 12mm  
24V DCブラシレスモータ

■型式項目 RCD - RA1DA - I - 3 - 2 - □ - D5 - □  
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

I:インクリメンタル 3:DC ブラシレス モータ 3W 2:2mm 10:10mm 5 30:30mm (10mm 毎) D5:DSEP DCON MCON MSEP N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

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



※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。

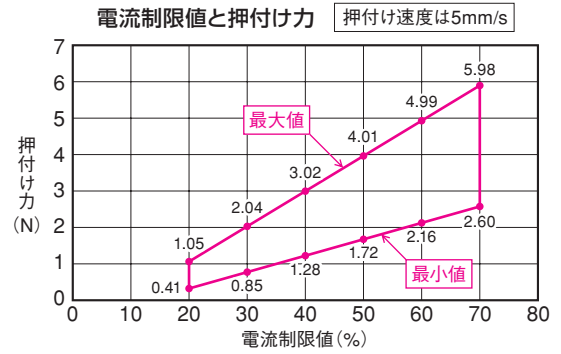


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度1G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) 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。
- (3) 押付動作は5mm/sで動作させた場合です。
- (4) 当機種はすべりネジを使用していますので、アクチュエータスペックは使用状況により変化する場合があります。
- (5) 当機種にはブレーキがありませんので、垂直で使用される場合は電源OFF時にロッドが下降しますのでご注意ください。
- (6) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

## ■電流制限値と押付力



※上記グラフは、すべりネジの経年変化による効率低下を考慮して幅を持たせています。最大値と最小値の範囲内でご使用ください。

## ■アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCD-RA1DA-I-3-2-①-D5-②	2.5	すべりネジ	2	0.7	0.3	4.2	10~30 (10mm毎)

### ■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	10~30 (10mm毎)
2	300

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ※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
10	—
20	—
30	—

### 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)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—

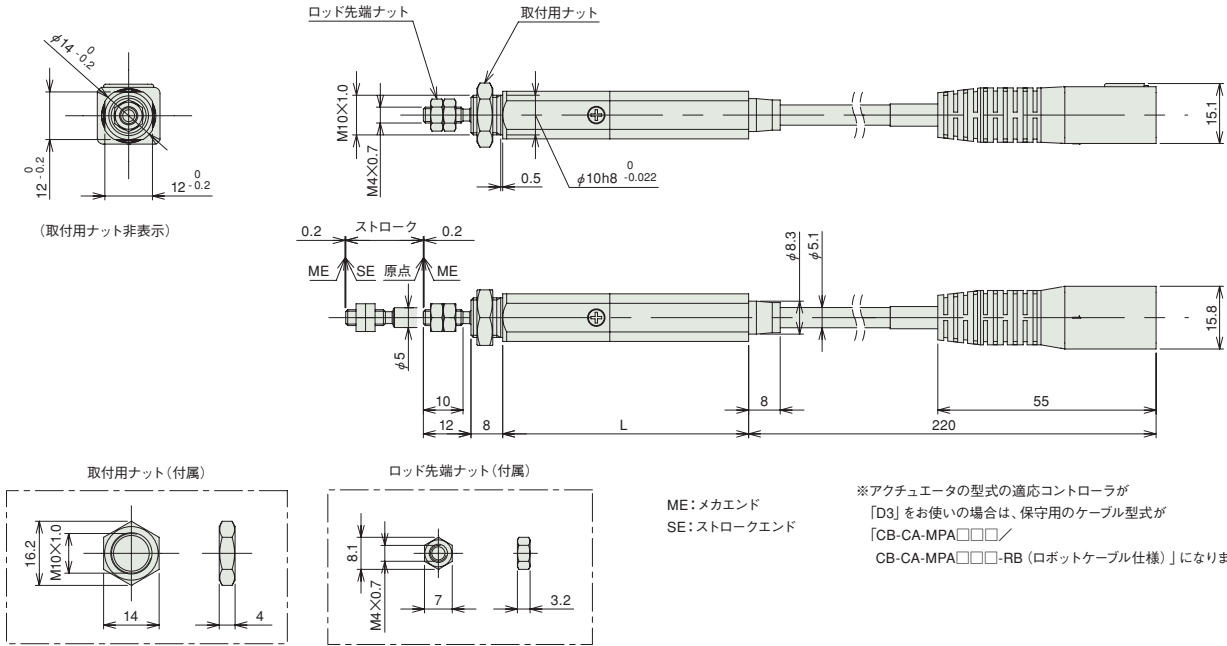
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ3mm
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.2mm以下
エンコーダ分解能	480パルス
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド静的許容回転モーメント	0.02N・m
ロッド不回転精度	±3度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万往復 (水平/垂直共通)

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



※アクチュエータの型式の適応コントローラが  
[D3] をお使いの場合は、保守用のケーブル型式が  
[CB-CA-MPA□□□/]  
CB-CA-MPA□□□-RB (ロボットケーブル仕様) になります。

ストローク	10	20	30
L	52	62	72
質量 (g)	47	51	55

適応コントローラ

RCD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			
DCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512	—	→M-139
DCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	注 DCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	64	—	→M-151
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
その他接続可能機種				DSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

※簡易アプユニットの対応はありません。

- 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

# RCA2-RA2AC

細小型    モータ ユニット 型    モータ ストレート    本体幅 18 mm    24V ACサーボ モータ    ボール ネジ 仕様

■型式項目 **RCA2- RA2AC - I - 5** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

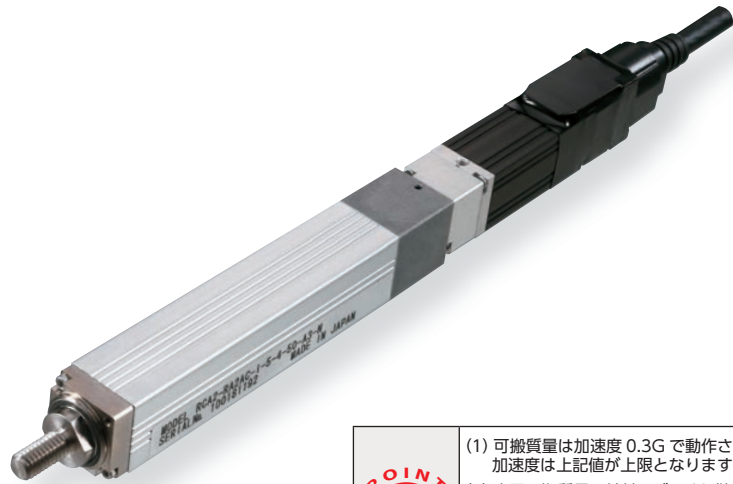
↑インクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合は型式は「1」になります。    5: サervoモータ SW    4: 4mm 2: 2mm 1: 1mm    25: 25mm S 100: 100mm (25mm 毎)    A3: ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5: ACON-CB/CGB    N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定    下記オプション 価格表参照

※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。

- 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



※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 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。
- ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降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。

- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RA2AC-I-5-4-①-②-③-④	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AC-I-5-2-①-②-③-④			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AC-I-5-1-①-②-③-④			1	2	1	85.5		

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

■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
リード 4	180	200
ボールネジ 2	100	
1	50	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	—
	—	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

アクチュエータ仕様

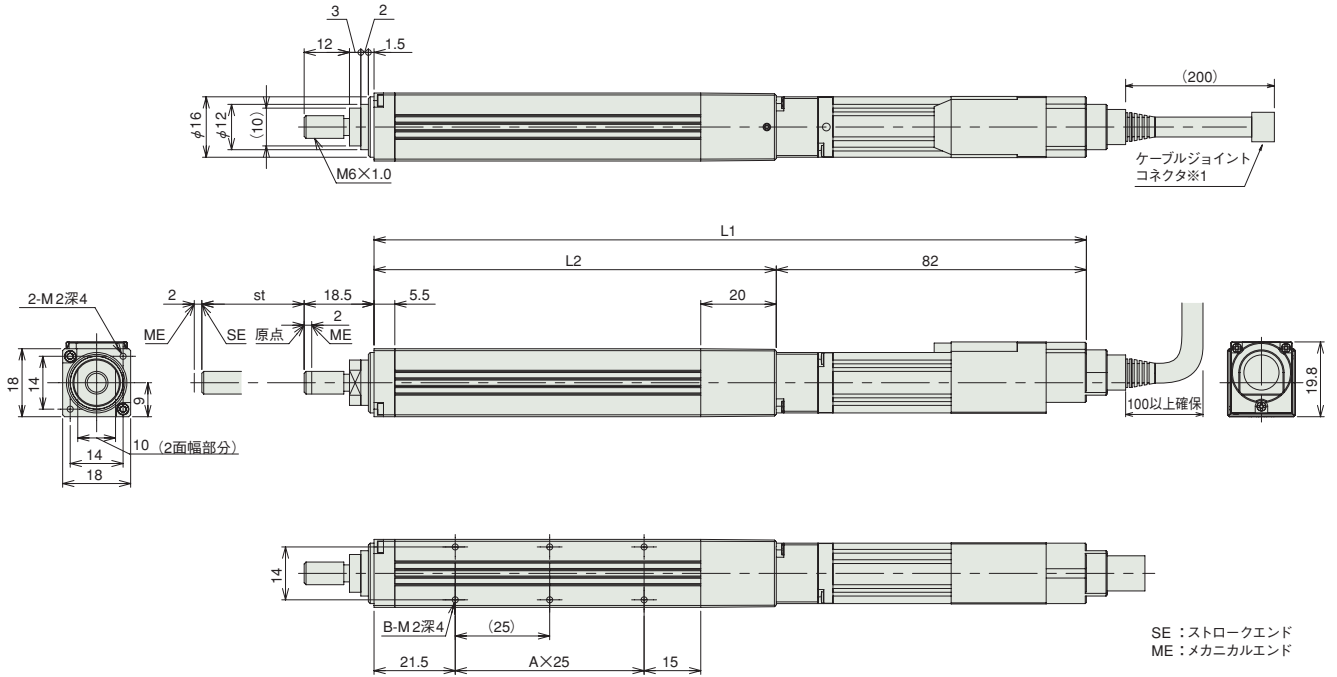
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

寸法図

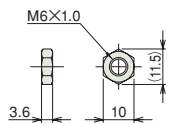
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



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
L1	163.5	188.5	213.5	238.5
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.17	0.19	0.2	0.22

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	注 ・ACON-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-151
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	
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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



# RCA2-RA2AR

細小型 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 18mm 24V ACサーボモーター ボールネジ仕様

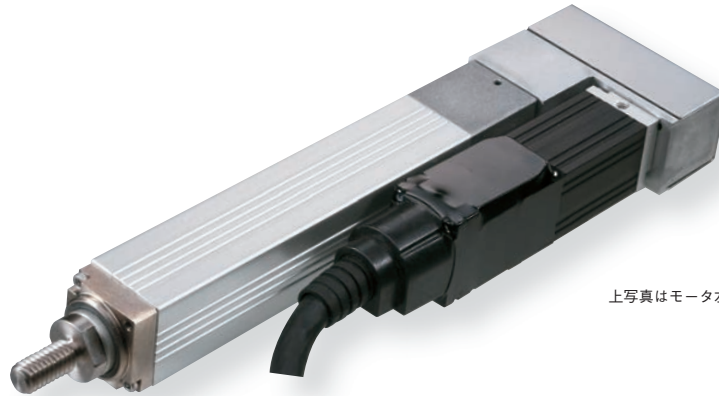
■型式項目 **RCA2-RA2AR-I-5**

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
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	5: サーマモーター 5W	4: 4mm 2: 2mm 1: 1mm	25: 25mm 5 100: 100mm (25mm 毎)	A3: ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5: ACON-CB/CGB	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 ※ モーター折返し方向は ML/MR/MTの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



- 可搬質量は加速度 0.3G 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。
- ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降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。

- A スライダタイプ
- 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	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RA2AR-I-5-4-①-②-③-④	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AR-I-5-2-①-②-③-④			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AR-I-5-1-①-②-③-④			1	2	1	85.5		

■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
リード		
ボールネジ		
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)

ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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
モーター左側折返し	ML	→ B-267	—
モーター右側折返し	MR	→ B-267	—
モーター上側折返し	MT	→ 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 φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

寸法図

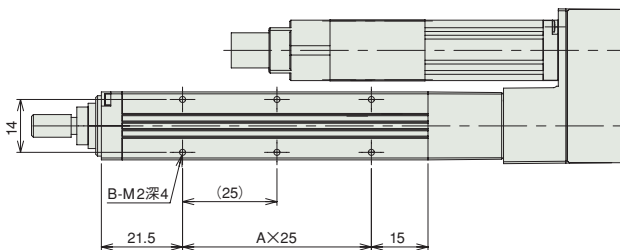
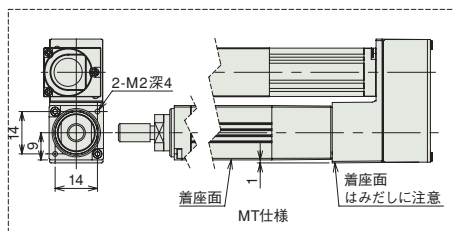
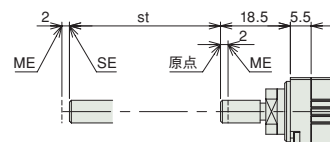
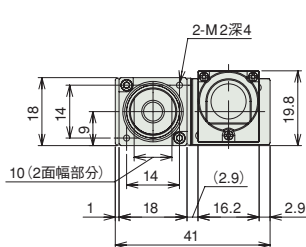
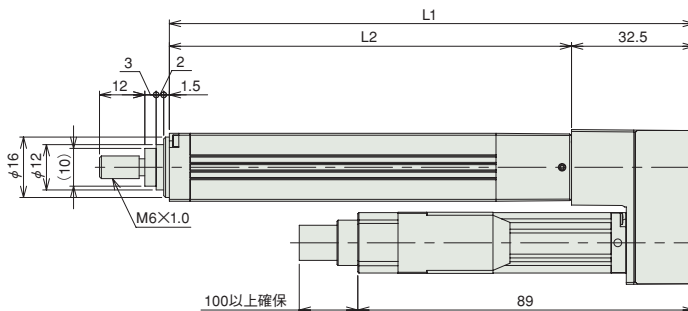
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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 2面幅の面の向きは、製品により異なります。
- ※下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。

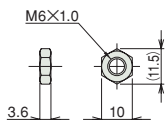
ご注意

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めが破損する場合があります。



SE : ストロークエンド  
ME : メカニカルエンド

ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	114	139	164	189
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.21	0.22	0.24	0.25

②適応コントローラ

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

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	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	注 ・ACON-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-151
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
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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  
スカル  
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

# RCA2-RN3NA

細小型 モータ ユニット型 モータ ストレート 本体幅 28mm 24V ACサーボモータ ボールネジ すべリネジ仕様

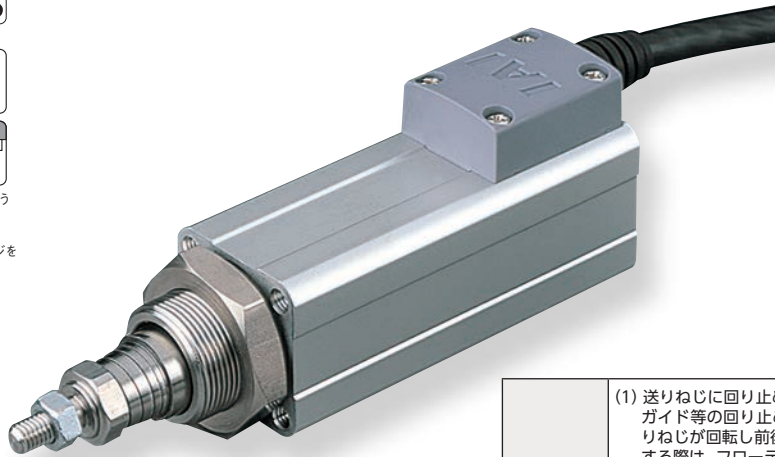
■型式項目 **RCA2-RN3NA-I-10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		1: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「1」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべリネジ 4mm 2S:すべリネジ 2mm 1S:すべリネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法は、条件等は巻末-83ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、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。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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
- RC
- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RN3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RN3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべリネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RN3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

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

(単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50
すべリネジ	4	200
	2	100
	1	50

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	ボールネジ	すべリネジ
30	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-
省電力対応	LA	→ B-267	-

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 φ4mm 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)	
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
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	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

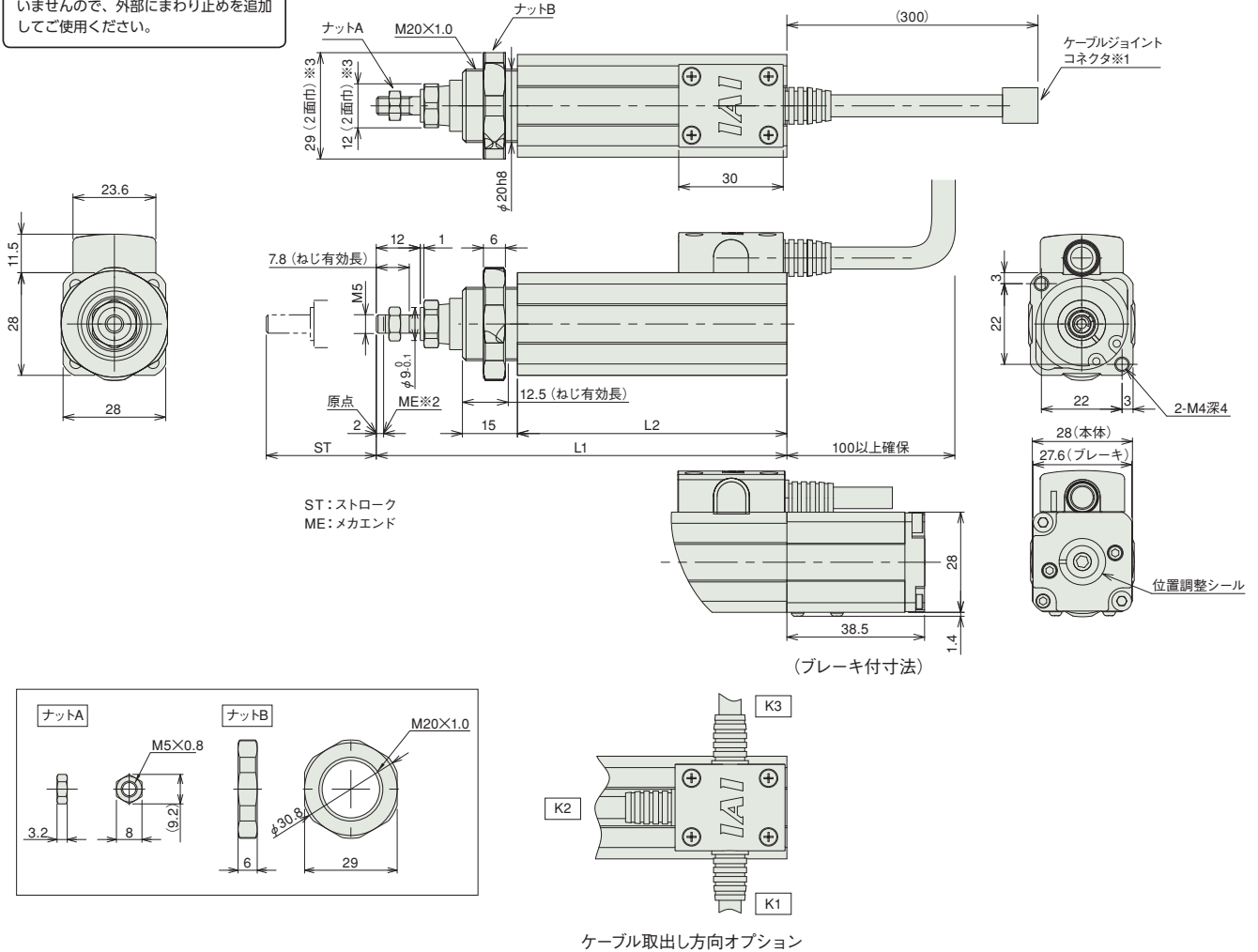
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意

本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	112	132
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.25	0.27

※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

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

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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

# RCA2-RN4NA

細小型
モータ ユニット 型
モータ ストレート
本体幅 34 mm
24V ACサーボ モータ
ボールネジ すべりネジ 仕様

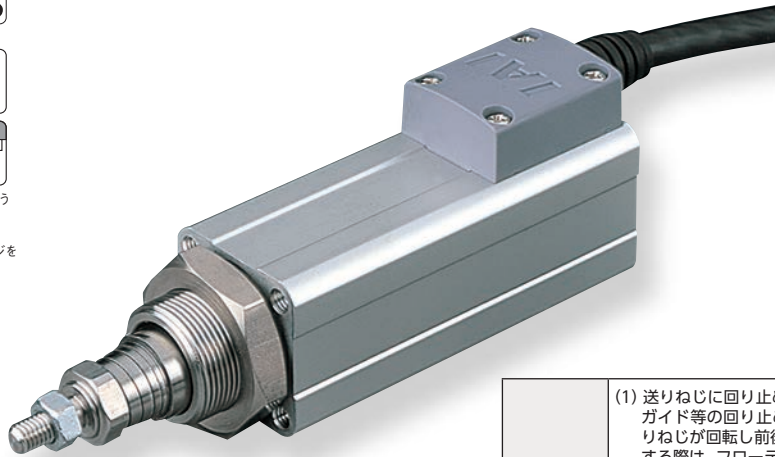
■型式項目 **RCA2-RN4NA-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを接続する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末-83ページをご確認ください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
  - 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	—
省電力対応	LA	→ B-267	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復 5000km もしくは 5000万往復



寸法図

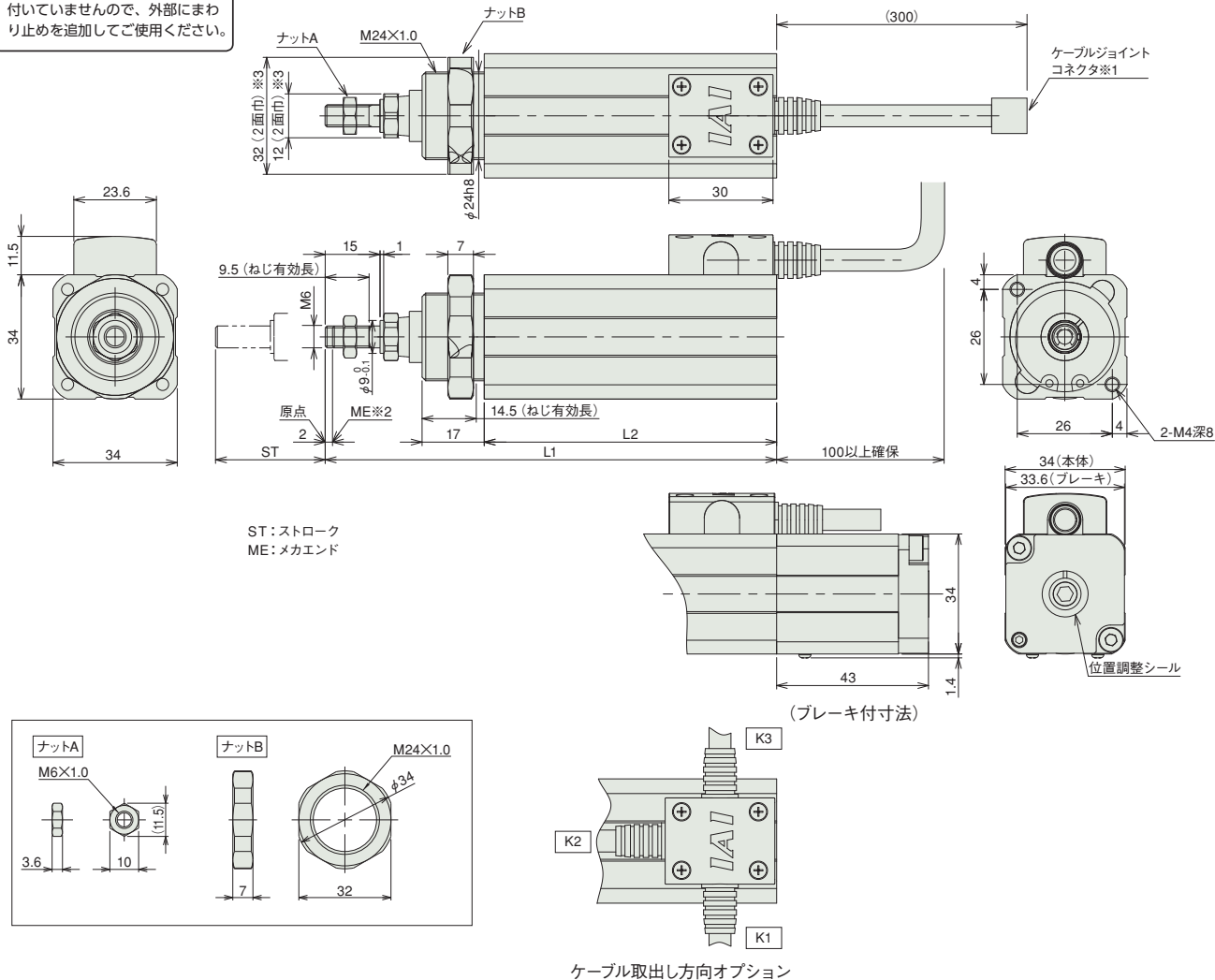
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意

本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	123.5	143.5
L2	80	100
質量 (kg)	0.4	0.44

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

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	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/G/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
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

# RCA2-RP3NA

細小型	モータ ユニット 型	モータ ストレート	本体幅 28 mm	24V ACサーボ モータ	ボールネジ すべりネジ 仕様
-----	------------------	--------------	-----------------	---------------------	----------------------

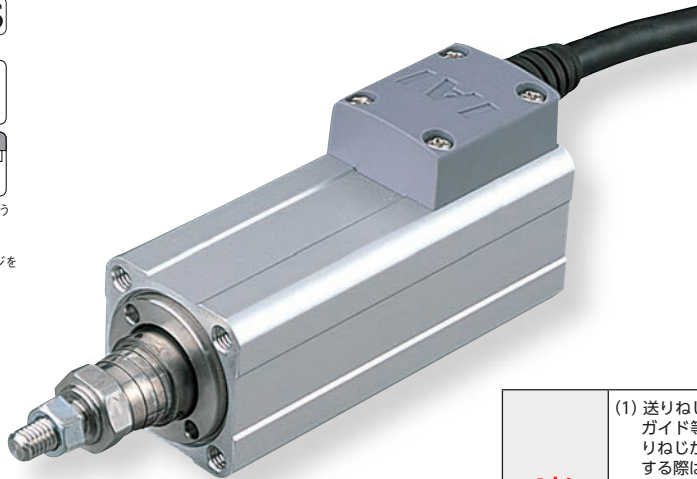
■型式項目 **RCA2-RP3NA-I-10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		1: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 「1」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法は、条件等は巻末-83ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RC

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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RP3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RP3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

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

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50
すべりネジ	4	200
	2	100
	1	50

### 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	
	ボールネジ	すべりネジ
30	-	-
50	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-
省電力対応	LA	→ B-267	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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
	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復 5000km もしくは 5000万往復



寸法図

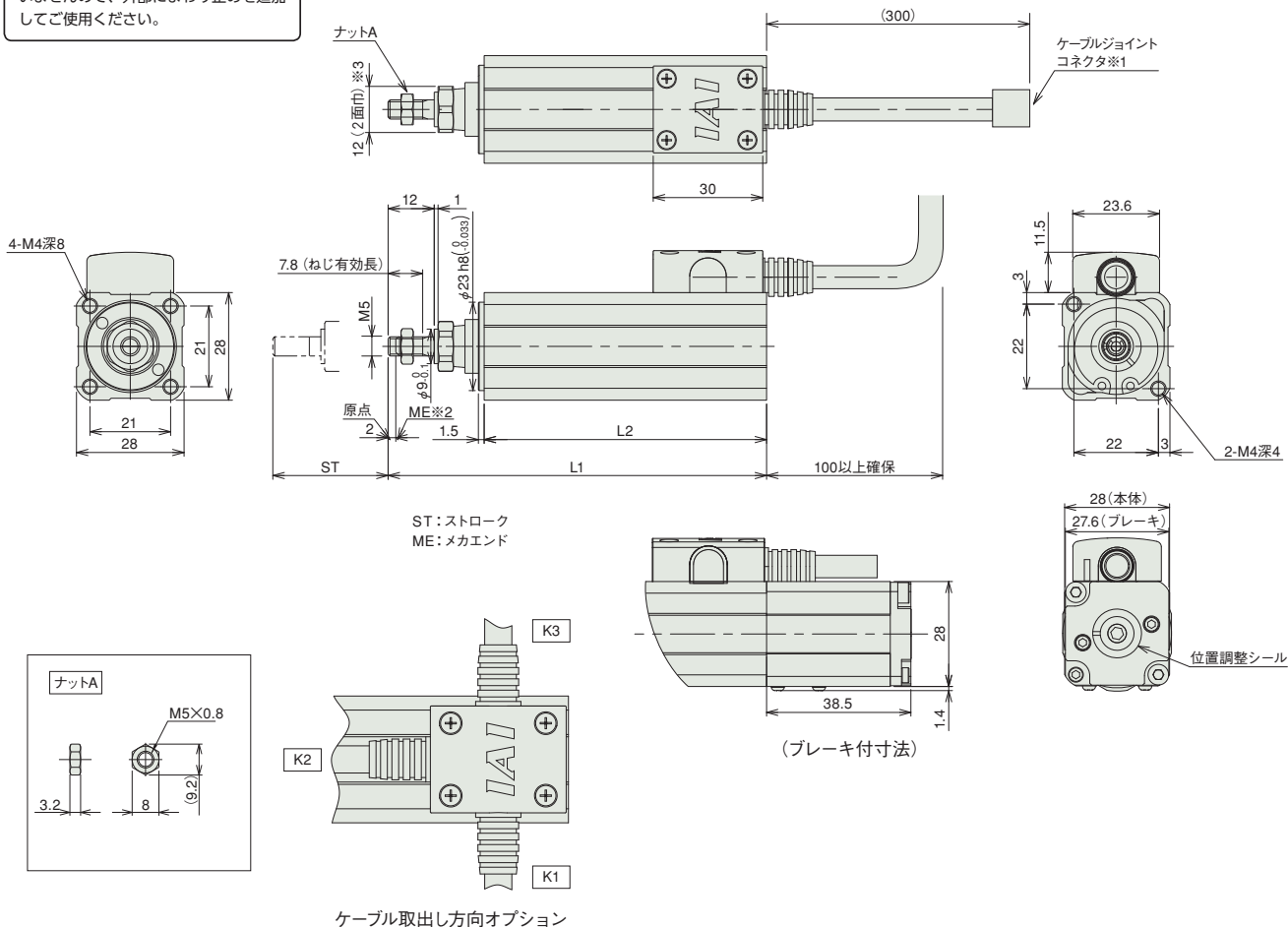
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意

本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98.5	118.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.2	0.22

※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

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

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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
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
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・7mm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

# RCA2-RP4NA

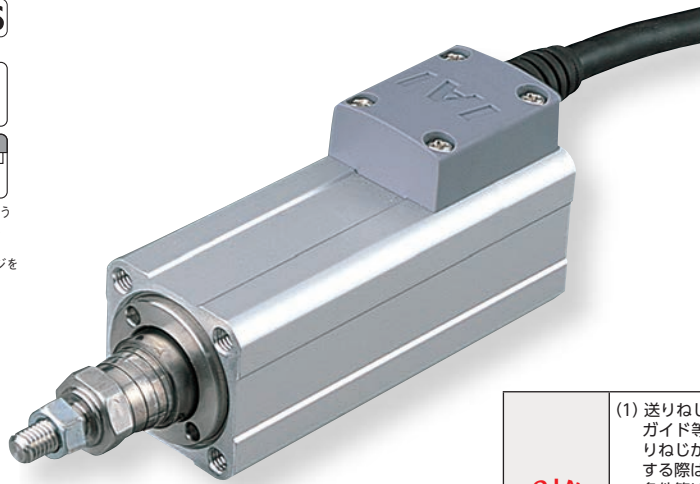
細小型
モータ ユニット 型
モータ ストレート
本体幅 34 mm
24V ACサーボ モータ
ボールネジ すべリネジ 仕様

■型式項目 **RCA2-RP4NA-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 65:すべリネジ 6mm 45:すべリネジ 4mm 25:すべリネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。

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



省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法は、条件等は巻末-83ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、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。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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
- RC
- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべリネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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。 ※〈 〉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	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6: 270 (220)	4: 200
すべリネジ	6: 220	4: 200

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 送りねじ	
	ボールネジ	すべリネジ
30	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-
省電力対応	LA	→ B-267	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべリネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべリネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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
	ボールネジ仕様

水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復  
 5000km もしくは 5000万往復

寸法図

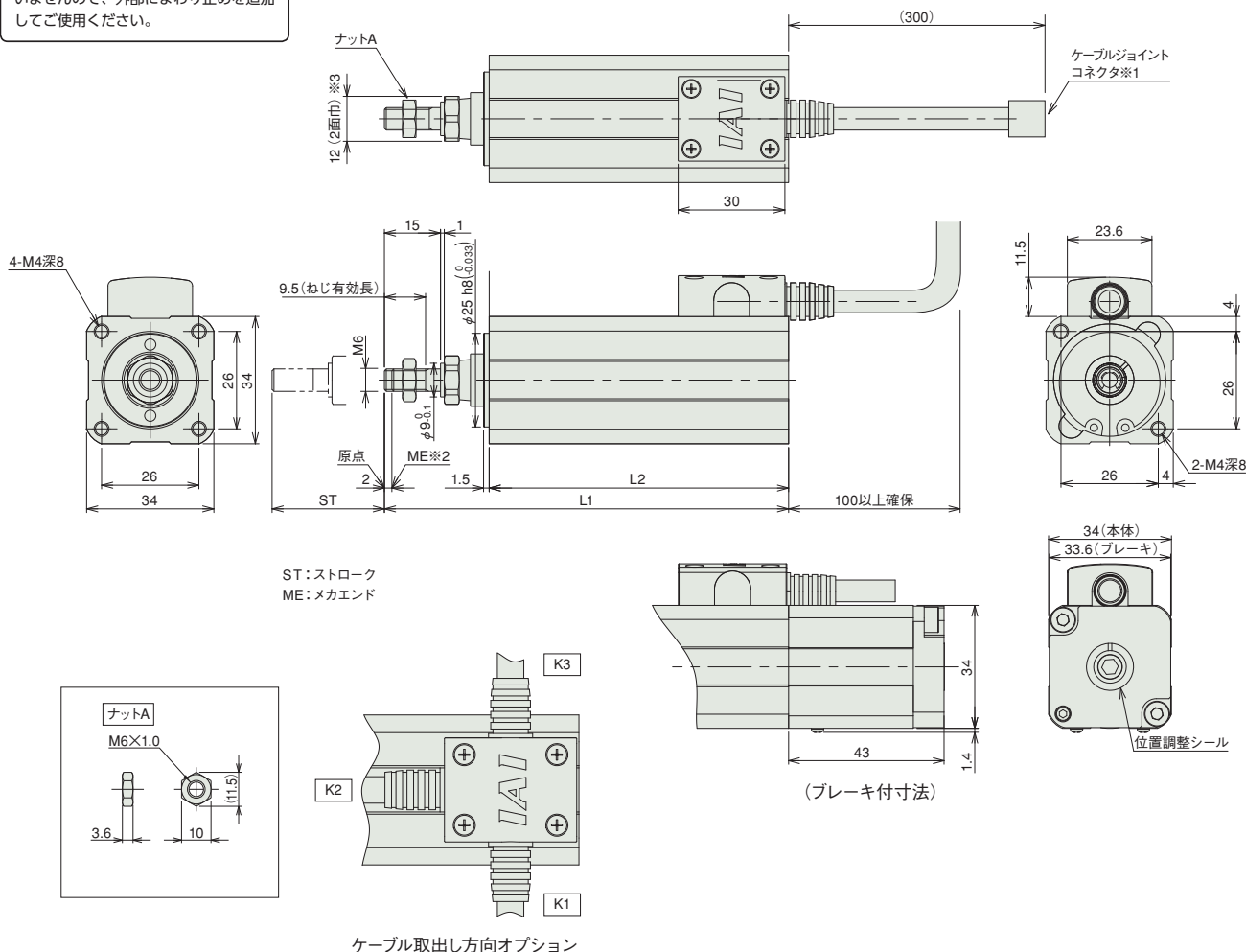
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意

本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	108	128
L2	80	100
質量 (kg)	0.32	0.36

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

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			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
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
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCO

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

# RCA2-GS3NA

細小型 シングルガイド付 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 28mm 24V ACサーボモーター ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2-GS3NA-I-10**

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
		1: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「1」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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

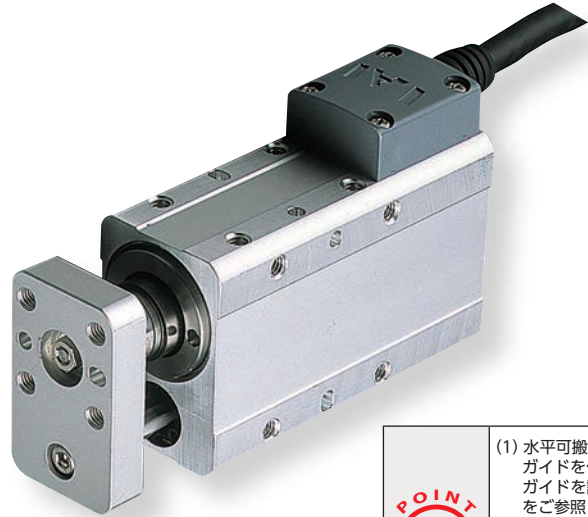
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- 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

**省電力対応**



※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
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-176ページ)をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RC
- 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	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GS3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GS3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

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

■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50
すべりネジ	4	200
	2	100
	1	50

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 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-
省電力対応	LA	→ B-267	-

アクチュエータ仕様

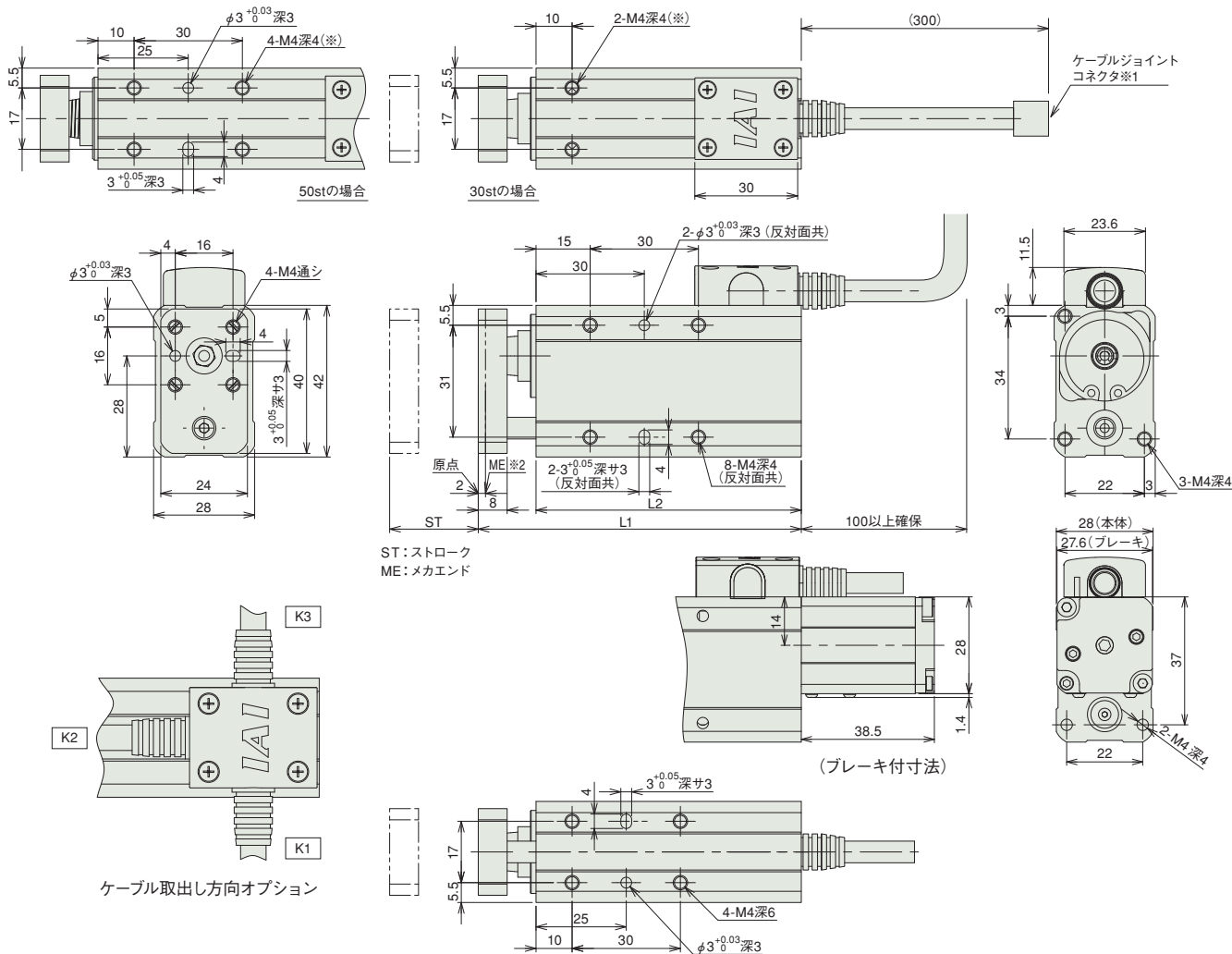
項目	内容	
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10	
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)	
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露無きこと)	
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

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。
- ※ ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.32	0.36

※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

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

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				
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	注 ・ACON-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-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
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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



# RCA2-GS4NA

細小型 シングルガイド付 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 34mm 24V ACサーボモーター ボールネジすべりネジ仕様

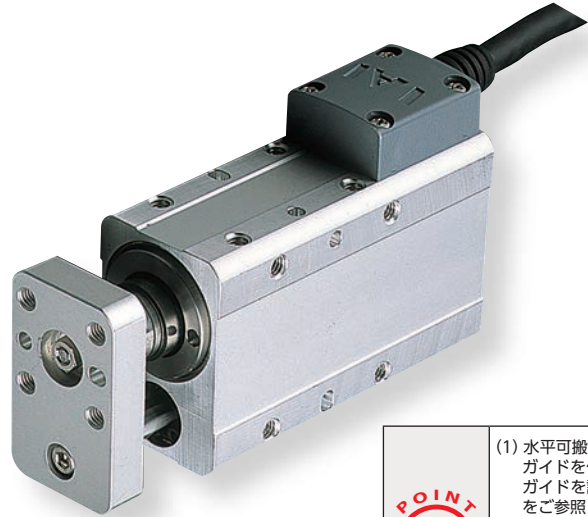
■型式項目 **RCA2-GS4NA-I-20**

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
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**  
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-176ページ)をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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
- RC
- 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	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GS4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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。 ※ ( ) 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

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

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 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	—
省電力対応	LA	→ B-267	—

アクチュエータ仕様

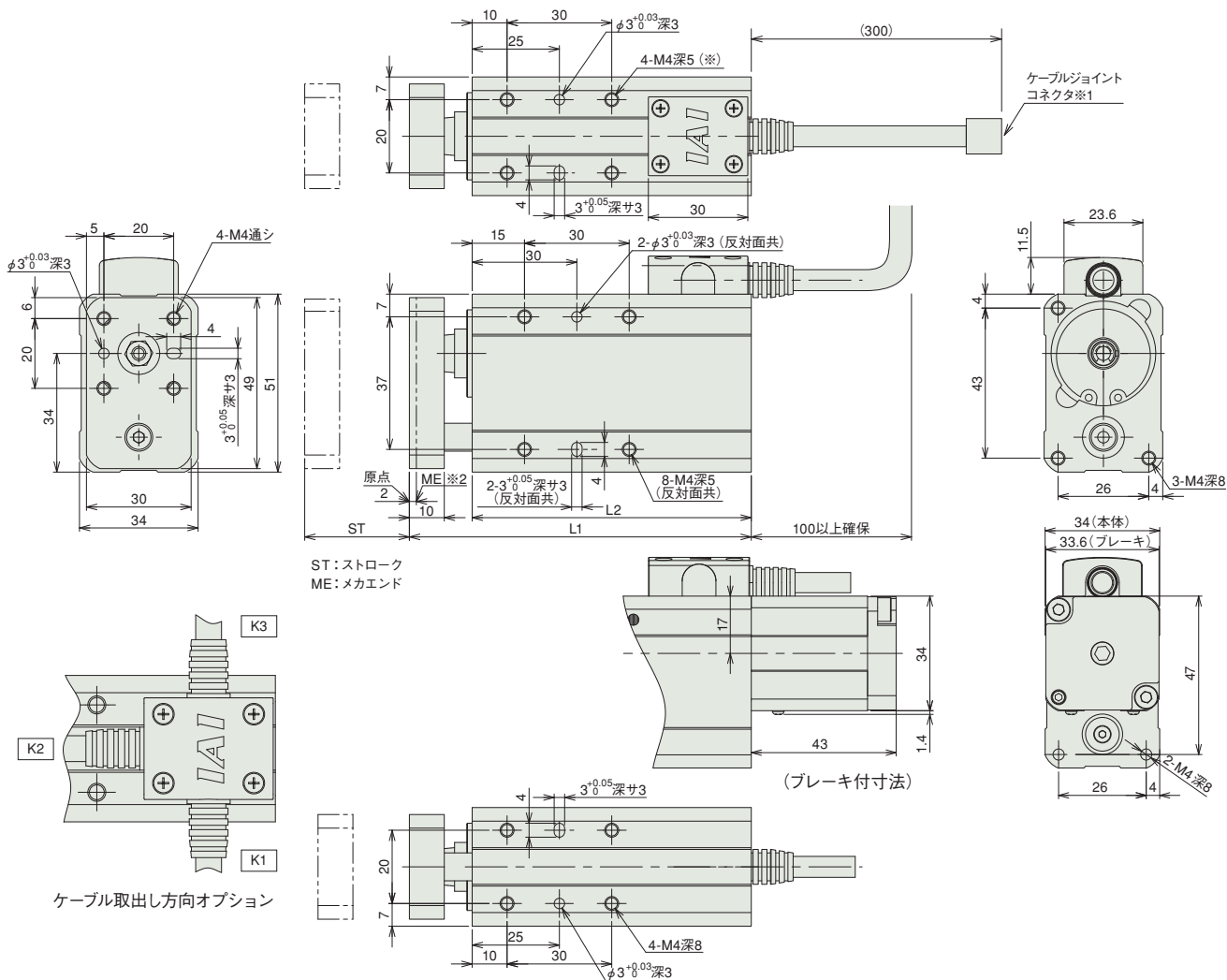
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復 5000km もしくは 5000万往復

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。
- ※ ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量 (kg)	0.55	0.63

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-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			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

A  
スライダ  
タイプ

B  
ロッド  
タイプ

C  
テーブル・  
7mm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

RCB

RCA2

RCA

RCS3

RCS2



# RCA2-GD3NA

細小型
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 28mm
24V ACサーボモータ
ボールネジすべりネジ仕様

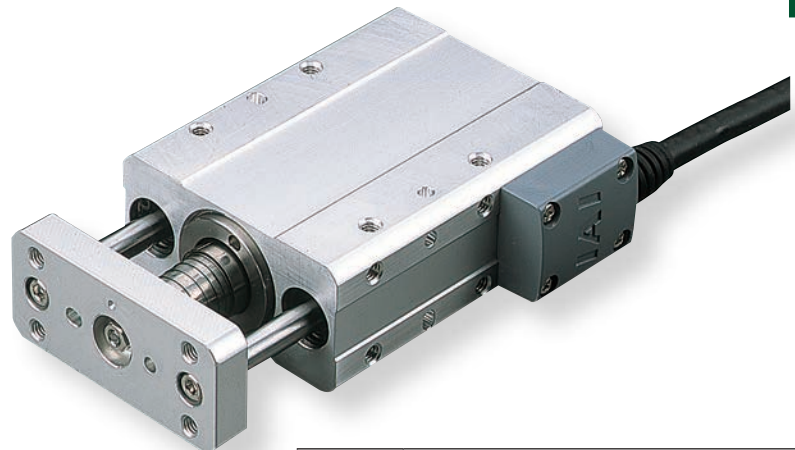
■型式項目 **RCA2-GD3NA-I-10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		1: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「1」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 45:すべりネジ 4mm 25:すべりネジ 2mm 15:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-177ページ)をご参照ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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
- RCB
- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GD3NA-I-10-45-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-25-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GD3NA-I-10-15-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50
すべりネジ	4	200
	2	100
	1	50

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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	
	ボールネジ	すべりネジ
30	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末 -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	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-
省電力対応	LA	→ B-267	-

アクチュエータ仕様

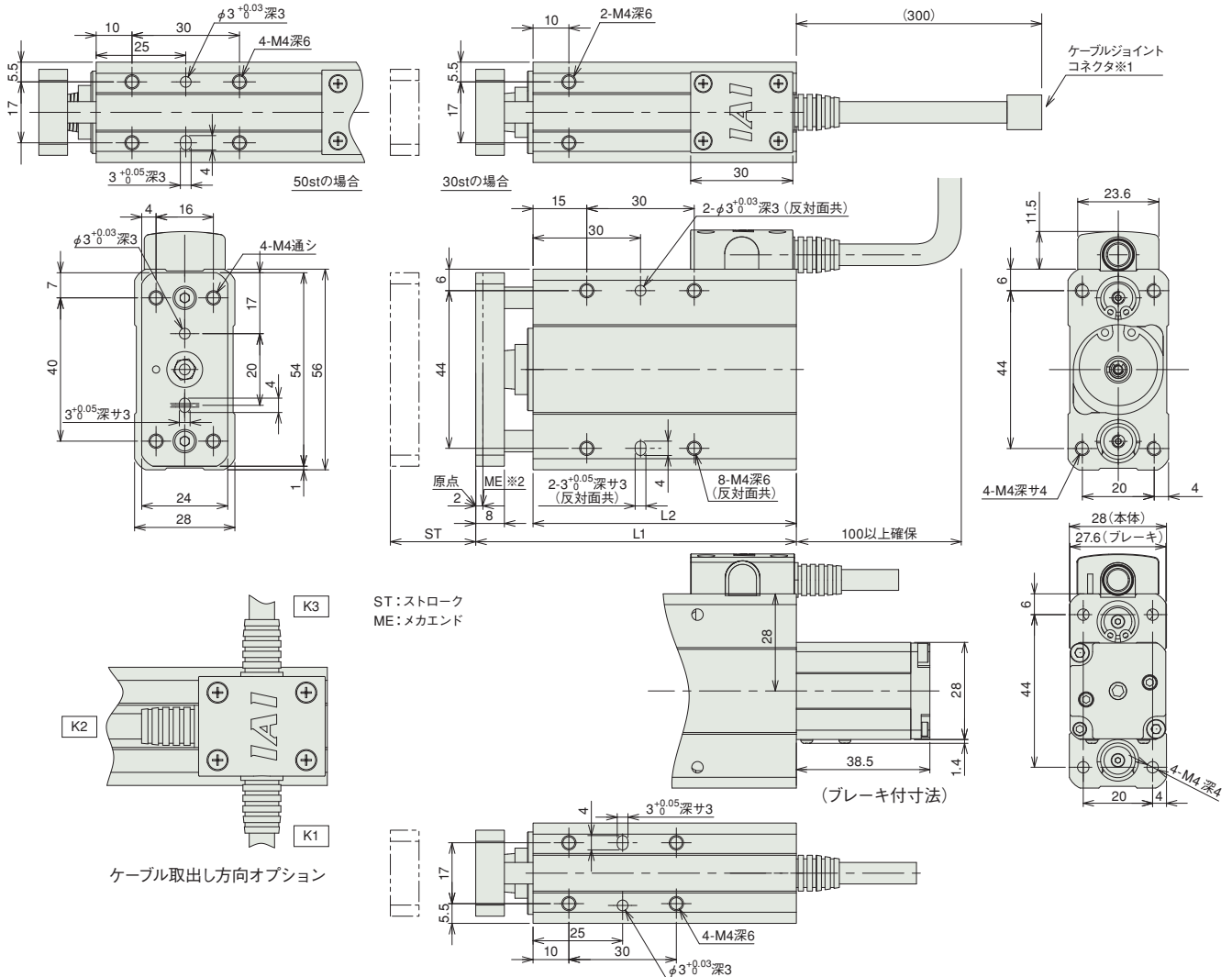
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復 5000km もしくは 5000万往復

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。



ST: ストローク  
ME: メカエンド

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	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.41	0.48

※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

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

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				
ACON-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-139
ACON-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			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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

# RCA2-GD4NA

細小型    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 34mm    24V ACサーボモータ    ボールネジすべりネジ仕様

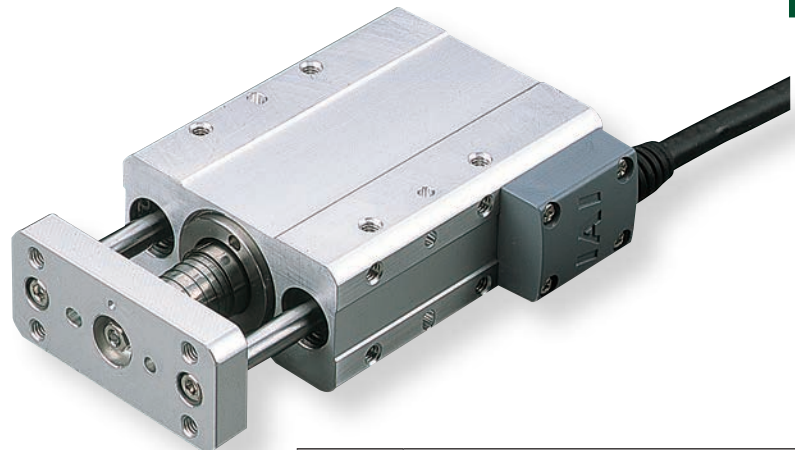
■型式項目 **RCA2-GD4NA-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-177ページ)をご参照ください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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
- RC
- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-GD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

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

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 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	—
省電力対応	LA	→ B-267	—

アクチュエータ仕様

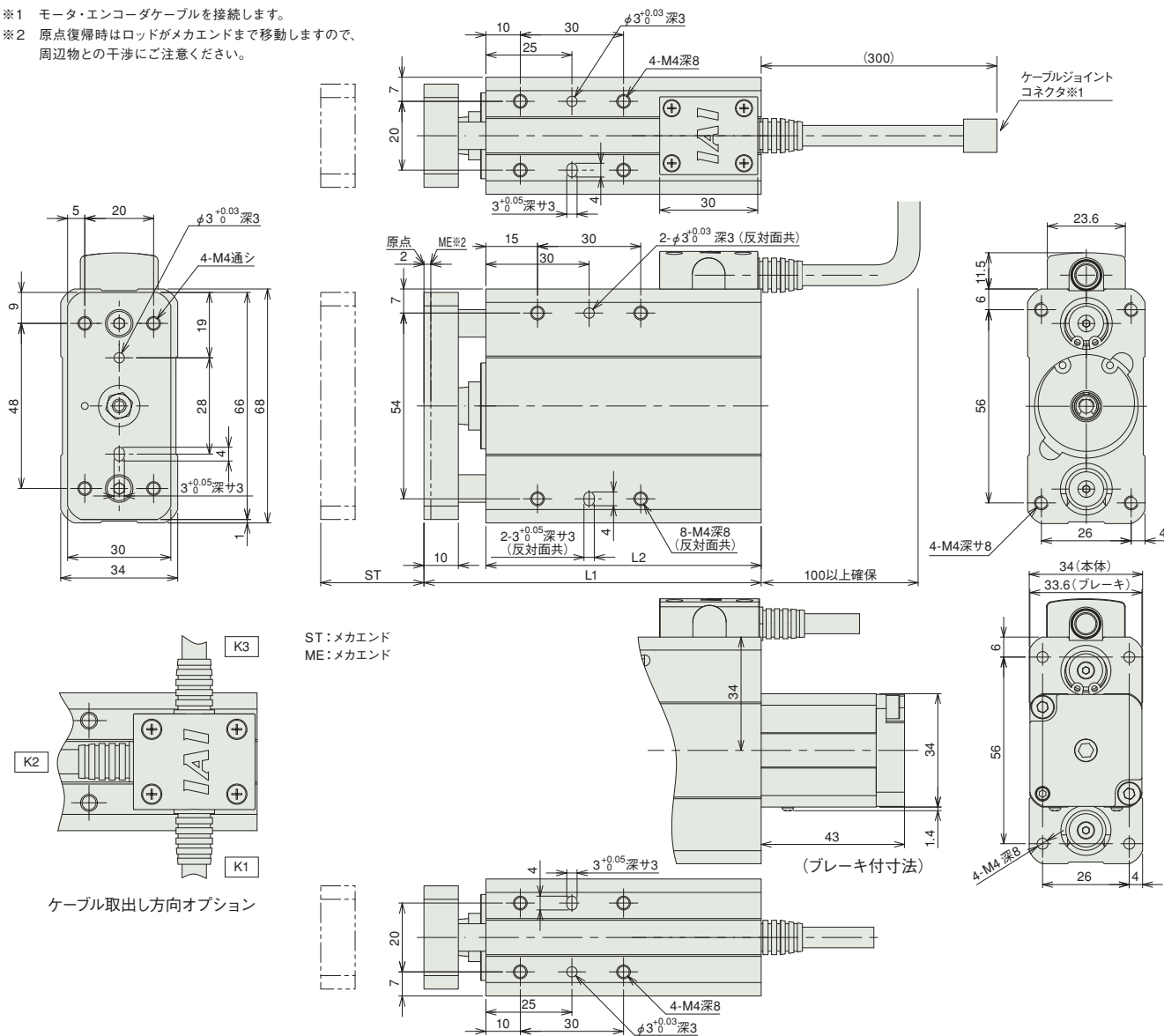
項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復 5000km もしくは 5000万往復

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。



ST:メカエンド  
ME:メカエンド

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	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量 (kg)	0.64	0.76

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-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			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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

# RCA2-SD3NA

細小型
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 60mm
24V ACサーボモータ
ボールネジすべりネジ仕様

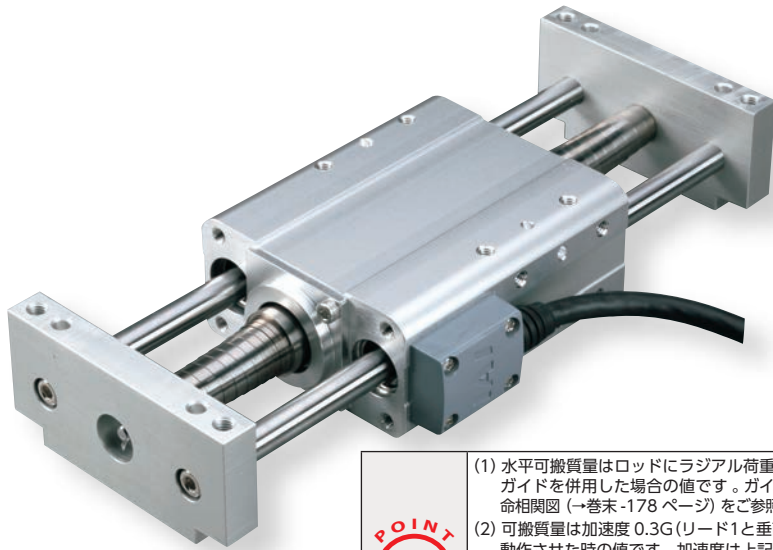
■型式項目 **RCA2-SD3NA-I-10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 觸見アップで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**  
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-178ページ)をご参照ください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
  - 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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
- RCB
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2

■アクチュエータスペック

※(※1) 本体側固定の場合

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	■ストロークと最高速度		
				水平 (kg)	垂直 (kg)				ストローク	25 (mm)	50 (mm)
RCA2-SD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25 (※1)	42.7	±0.02	25 50	ボールネジ	4	200
RCA2-SD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5 (※1)	85.5				2	100
RCA2-SD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1 (※1)	170.9				1	50
RCA2-SD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125 (※1)	25.1	±0.05	25 50	すべりネジ	4	200
RCA2-SD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25 (※1)	50.3				2	100
RCA2-SD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (※1)	100.5				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 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
25	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-
省電力対応	LA	→ B-267	-

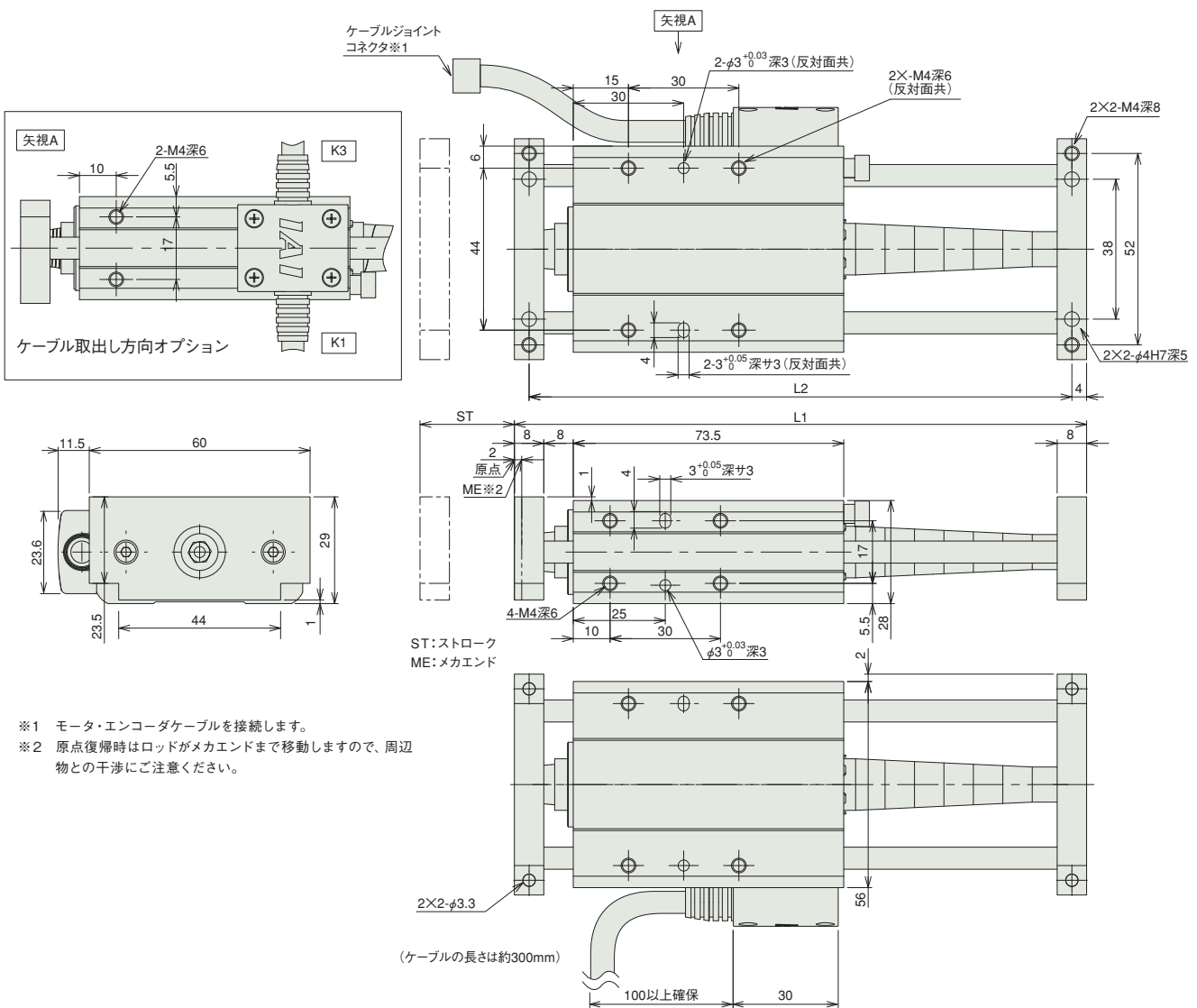
アクチュエータ仕様

項目	内容	
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10	
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)	
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
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	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50
L1	131	156
L2	123	148
質量 (kg)	0.48	0.5

②適応コントローラ

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

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	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
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
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・フォームフラット
- 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

# RCA2-SD4NA

細小型    ダブルガイド付    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 72mm    24V ACサーボモーター    ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2 SD4NA - I - 20**

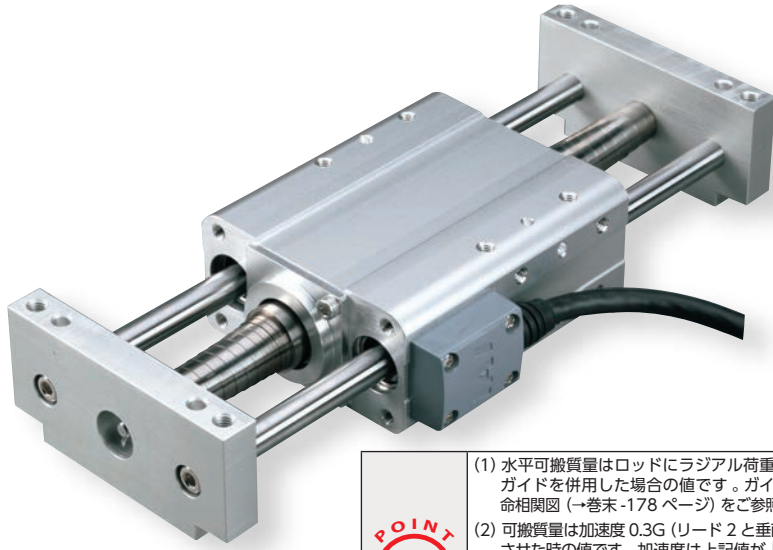
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 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。

- 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



※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。



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**  
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-178ページ)をご参照ください。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
  - 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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

■アクチュエータスペック

●リードと可搬質量 (※1) 本体側固定の場合

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	
				水平 (kg)	垂直 (kg)				
RCA2-SD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	± 0.02	25	
RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)				50.7
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)				101.5
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	± 0.05	25	
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)				29.8
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)				59.7

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。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	25 (mm)	50~75 (mm)
ボールネジ	6	240 (200)	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	200	300
	4	200	
	2	100	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—

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)	—
		—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-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
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	—
省電力対応	LA	→ B-267	—

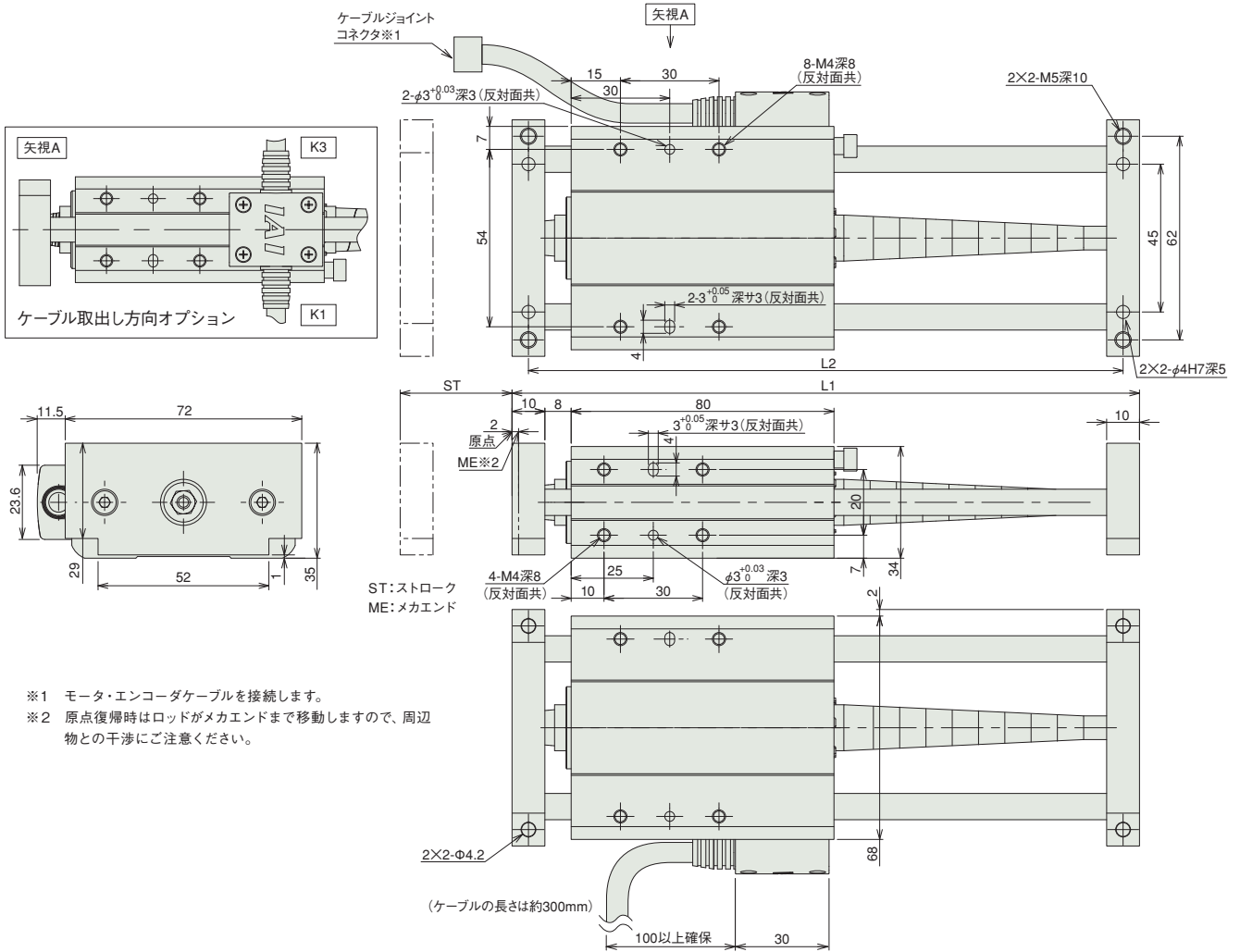
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復 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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75
L1	141	166	191
L2	131	156	181
質量 (kg)	0.73	0.75	0.77

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
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 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

RC

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

# RCA-RA3C

モーター  
ユニット  
型

モーター  
ストレート

本体径  
φ32  
mm

24V  
ACサーボ  
モーター

■型式項目 **RCA - RA3C - I - 20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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  
※ 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

20: サーボモーター  
20W

10: 10mm  
5: 5mm  
2.5: 2.5mm

50: 50mm  
↓  
200: 200mm  
(50mmピッチ毎設定)

A1: ASEL  
A3: ACON-CYB/PLB/POB  
ASEP  
MCON  
MSEP  
A5: ACON-CB/CGB

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。

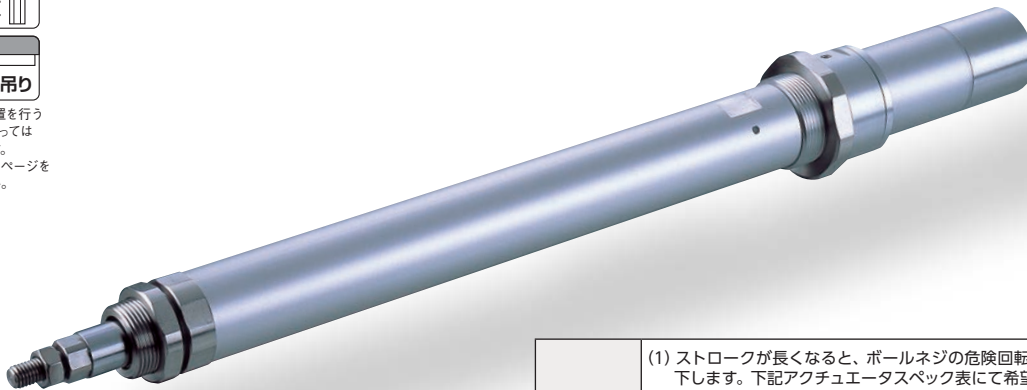


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

高加減速対応

省電力対応

(リード 2.5 は除く)



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。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①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
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)	-

※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	-
フット金具	FT	→ B-261	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	-
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	-
省電力対応 (※3)	LA	→ B-267	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

(※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。  
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

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
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

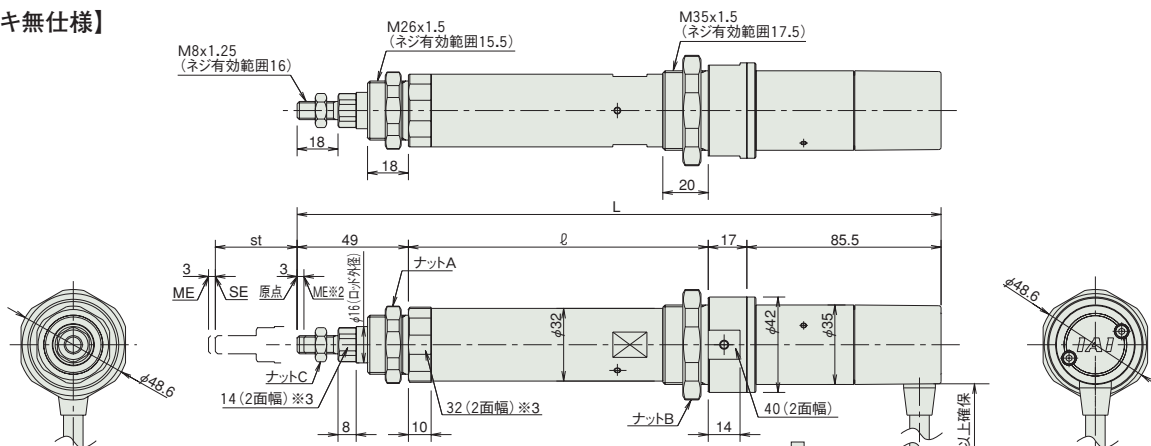
寸法図

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

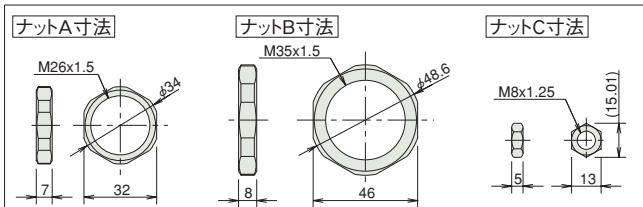
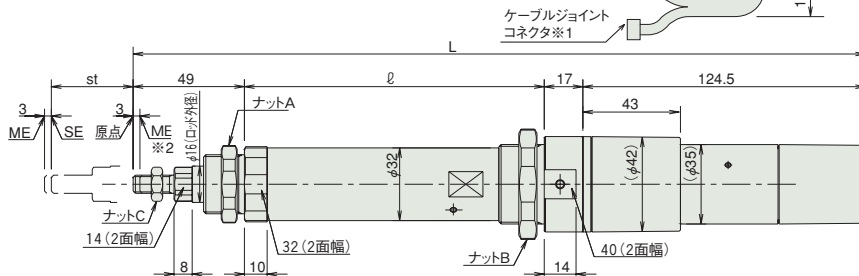


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



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

■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3C (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	283.5	333.5	383.5	433.5
φ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0
RCA-RA3C (ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
φ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.9	1.0	1.1	1.2

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-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			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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

# RCA-RA4C

モータ  
ユニット  
型

モータ  
ストレート

本体径  
φ37  
mm

24V  
ACサーボ  
モータ

■型式項目 **RCA - RA4C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

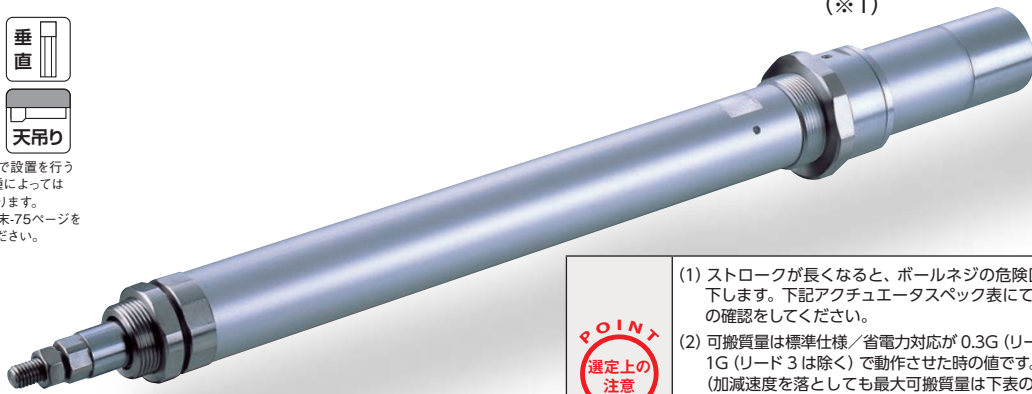
I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション  
A:アブソリュート 20W 6:6mm 50:50mm P:1m 価格表参照  
30:サーボモータ 3:3mm 300:300mm S:3m  
30W M:5m  
※アブソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。 X□□:長さ指定  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 巻末アプで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。 MSEP R□□:ロボットケーブル  
A5:ACON-CB/CGB



※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。

高加減速対応 省電力対応

(※1)



(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

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。
  - 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
  - 押付け動作については巻末-109 ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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)	-
	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。

⑤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	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	-
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	-
省電力対応 (※3)	LA	→ B-267	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。  
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

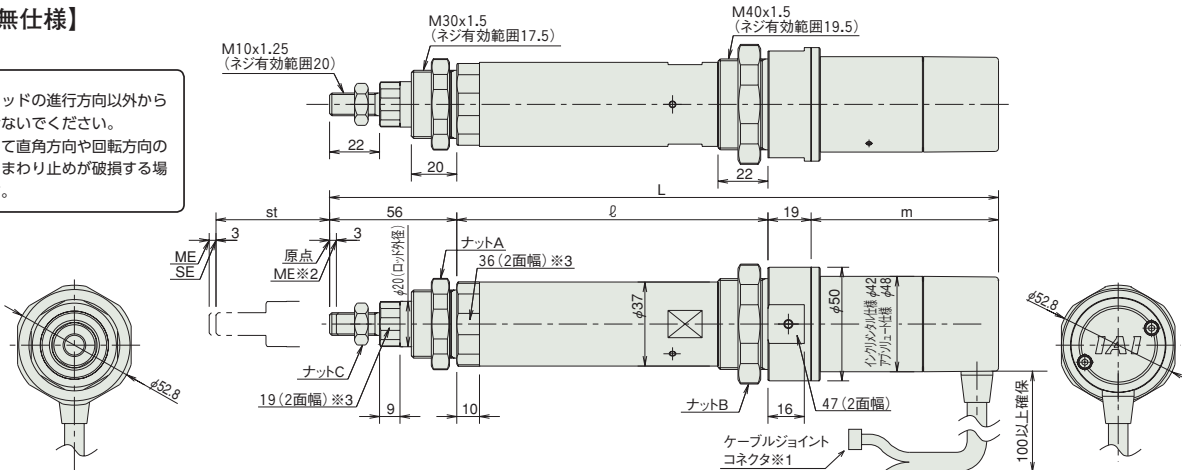
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



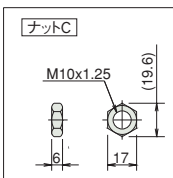
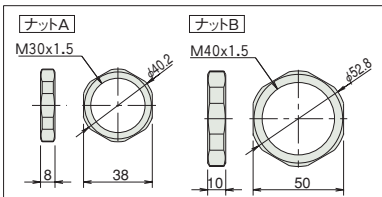
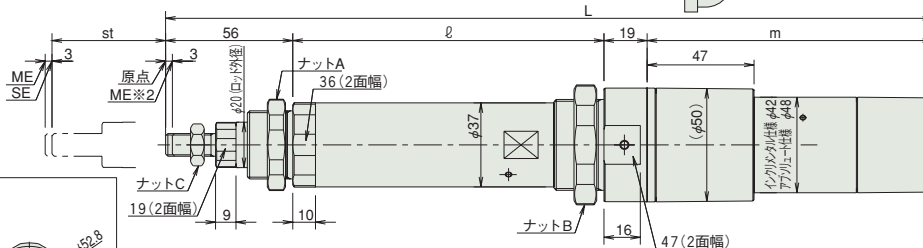
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

**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。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
	アプソ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
30W	インクリ	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
	アプソ	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
φ	137	187	237	287	337	387	
20W	インクリ				67.5		
	アプソ				80.5		
30W	インクリ				82.5		
	アプソ				95.5		
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	

RCA-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5
	アプソ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
30W	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5
	アプソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
φ	137	187	237	287	337	387	
20W	インクリ				110.5		
	アプソ				123.5		
30W	インクリ				125.5		
	アプソ				138.5		
質量 (kg)	1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	

③適応コントローラ

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

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					
ACON-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-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-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。
ASEL-CS		2		●	-	●					
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

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



# RCA-RA3D

モータ 直結型  
モータ ストレート  
本体径  $\phi 32$  mm  
24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA - RA3D - I - 20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

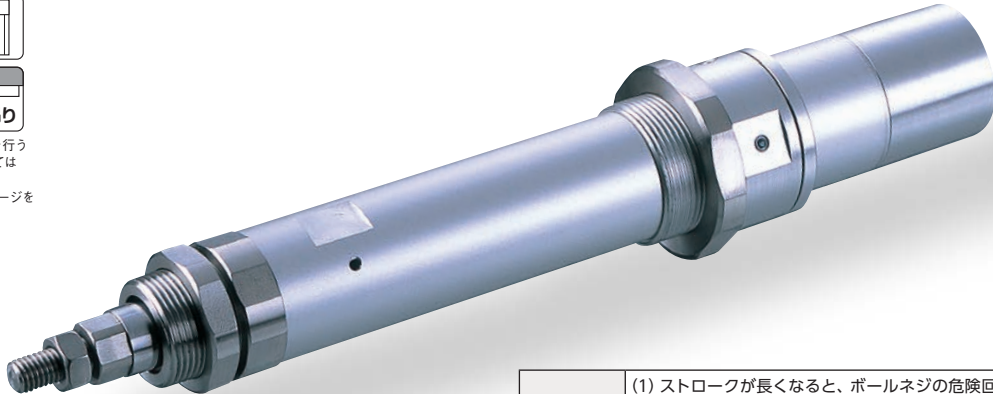
I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10: 10mm 50: 50mm A1: ASEL N: 無し 下記オプション  
 ※ 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。 20W 5: 5mm 200: 200mm (50mmピッチ毎設定) A3: ACON-CYB/PLB/POB P: 1m 下記オプション  
 ASEP MCON MSEP A5: ACON-CB/CGB S: 3m 価格表参照  
 M: 5m X□□: 長さ指定  
 R□□: ロボットケーブル

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

省電力対応



※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
- 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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
  - モータビルドイン仕様にはブレーキの設定がありませんのでご注意ください。
  - 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。

- 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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末-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)	-

※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
フット金具	FT	→ B-261	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 8$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	$\phi 16$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 1.0$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

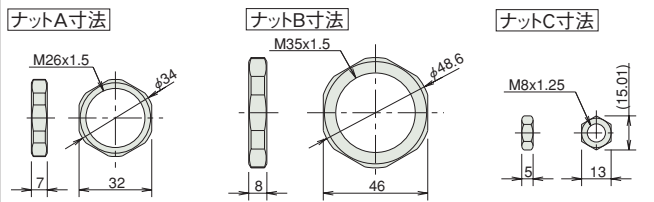
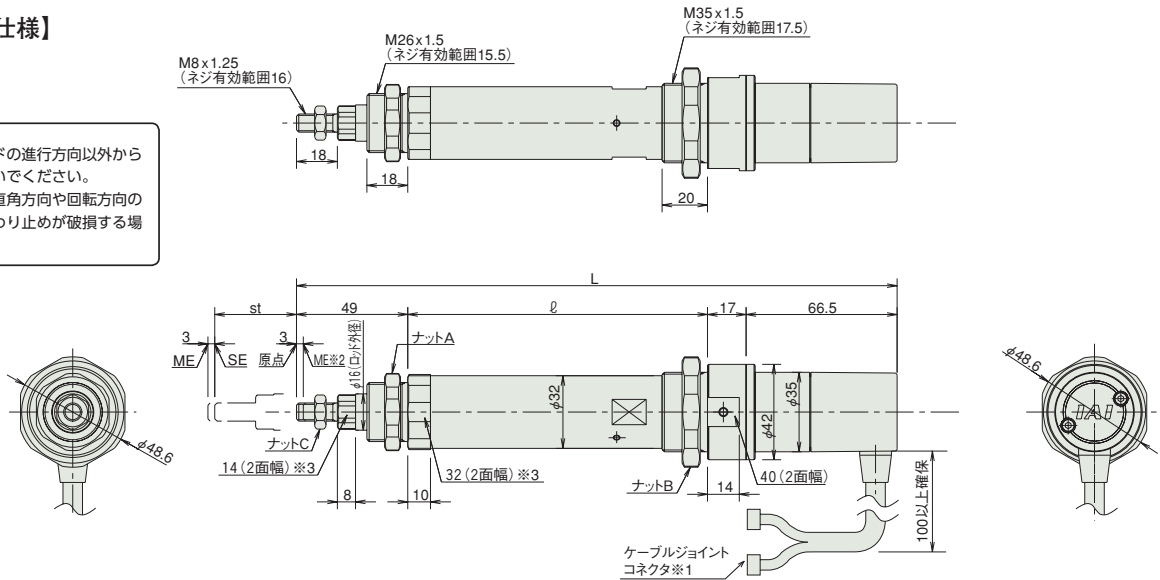
2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-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
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

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

RCA-RA3D (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	264.5	314.5	364.5	414.5
φ	132	182	232	282
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3D タイプには  
ブレーキの設定がありません。

②適応コントローラ

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

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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
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
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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  
スカル  
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



# RCA-RA4D

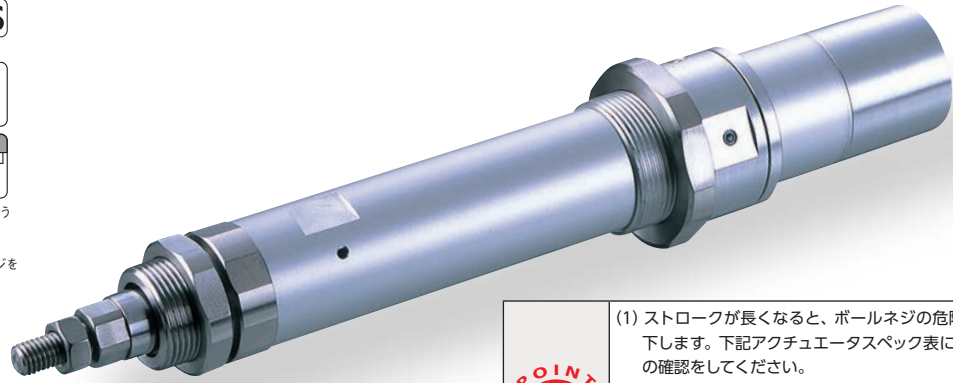
モータ直結型  
モータストレート  
本体径  $\phi 37$  mm  
24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-RA4D**

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 A:アブソリュート	20:サーボモータ 30:サーボモータ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	20W 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。  
※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
※アブソリュート仕様はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



技術資料 ▶ 巻末-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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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。

⑤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
フット金具	FT	→ B-261	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 1.0$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

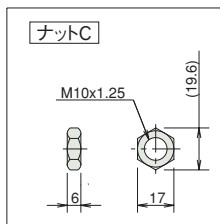
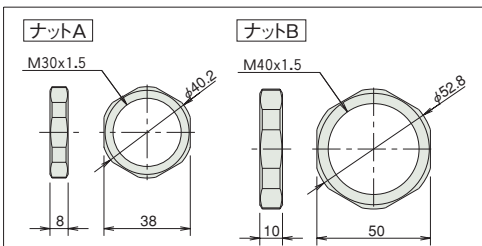
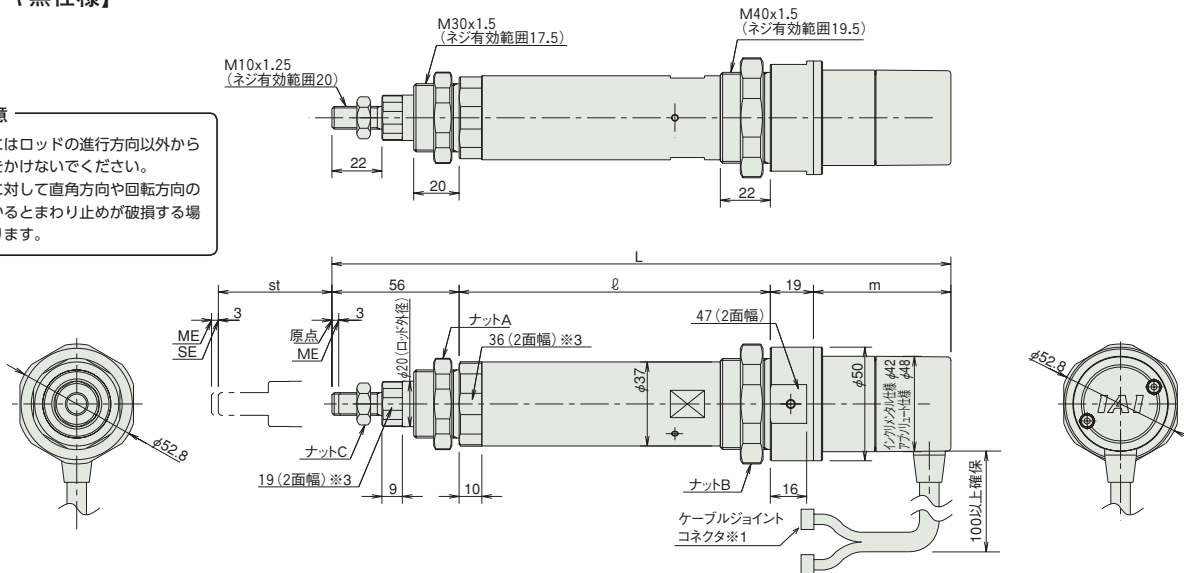
2次元  
CAD

- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-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
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

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

RCA-RA4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W インクリアブソ	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5
	20W インクリアブソ	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5
	30W インクリアブソ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5
	30W インクリアブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
φ	137	187	237	287	337	387
m	20W インクリアブソ	45.5				
	20W インクリアブソ	58.5				
	30W インクリアブソ	60.5				
質量 (kg)	1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCA-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

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	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-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			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

# RCA-RA3R

モーター  
ユニット  
型

モーター  
ストレート

本体径  
φ32  
mm

24V  
ACサーボ  
モーター

■型式項目 **RCA - RA3R - I - 20** - □ - □ - □ - □ - □

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  
※ 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

20: サーボモーター  
20W

10: 10mm  
5: 5mm  
2.5: 2.5mm

50: 50mm  
↓  
200: 200mm  
(50mmピッチ毎設定)

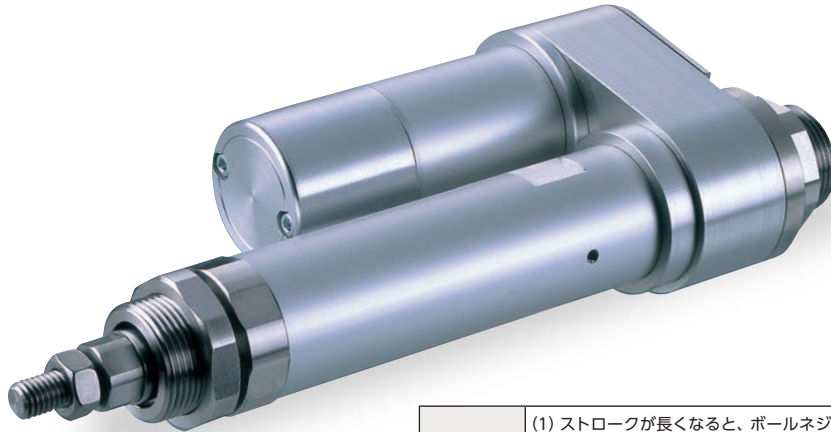
A1: ASEL  
A3: ACON-CYB/PLB/POB  
ASEP  
MCON  
MSEP  
A5: ACON-CB/CGB

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。

省電力対応



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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①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
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)	-

※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	-
フート金具	FT	→ B-261	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス金具	QR	→ B-272	-
背面取付用プレート	RP	→ B-273	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

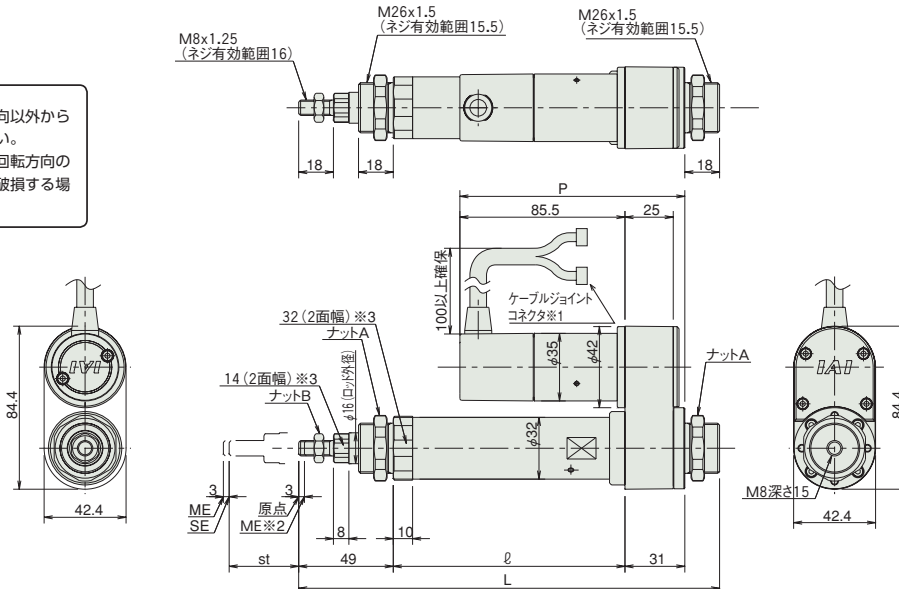


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

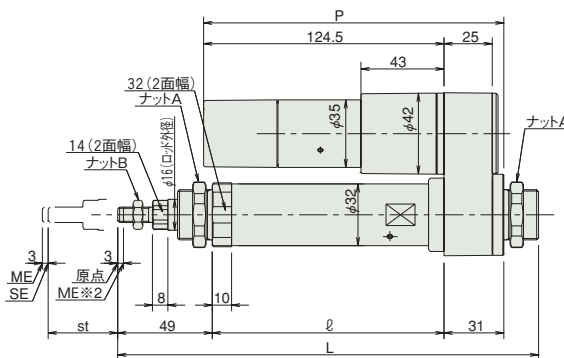
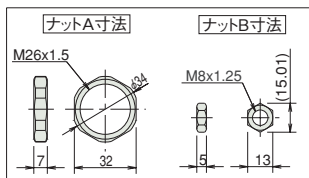
【ブレーキ無仕様】

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。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3R (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1

RCA-RA3R (ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	155.5			
質量 (kg)	1.0	1.1	1.2	1.3

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

# RCA-RA4R

モータ  
ユニット  
型

モータ  
ストレート

本体径  
φ37  
mm

24V  
ACサーボ  
モータ

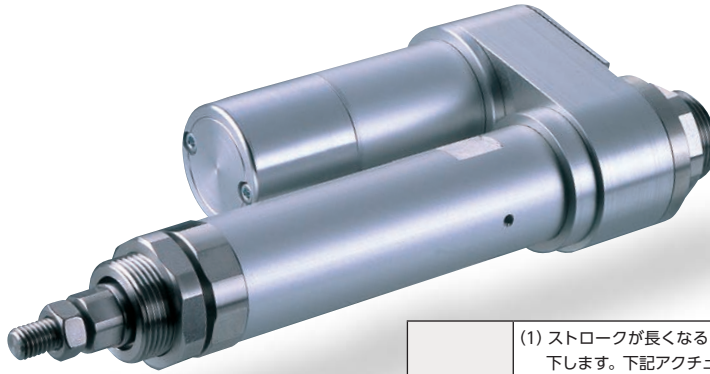
■型式項目 **RCA - RA4R -**  -  -  -  -  -  -  -  -  -

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 20: サーボモータ 12: 12mm 50: 50mm A1: ASEL A3: ACON-CYB/PLB/POB N: 無し 下記オプション  
A: アブソリュート 20W 6: 6mm 300: 300mm (50mmピッチ毎設定) ASEP 価格表参照  
30: サーボモータ 3: 3mm MCON MSEP P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定  
※コンローラは付属しません。 ※アブソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。 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。 駆動アブソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。 A5: ACON-CB/CGB



※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。



省電力対応

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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 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。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤	3	12.0	4.0	75.4		
RCA-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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。

### ⑤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	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレービス金具	QR	→ B-272	-
背面取付用プレート	RP	→ B-273	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### 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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)



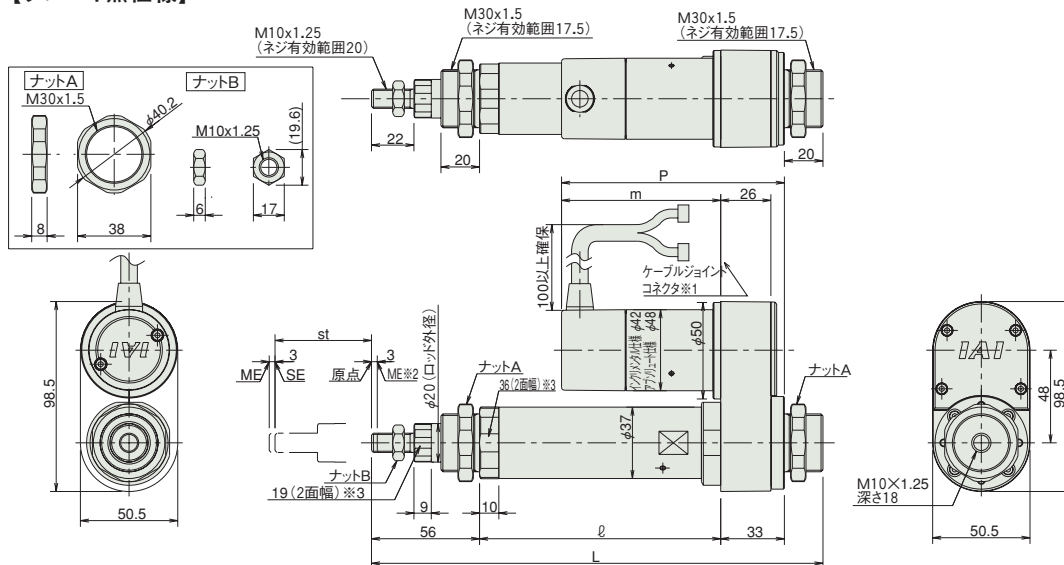
寸法図

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

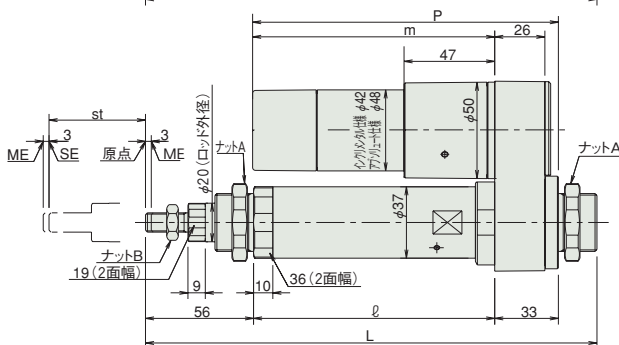


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	234	284	334	384	434	484
	アプソ	234	284	334	384	434	484
	インクリ	234	284	334	384	434	484
	アプソ	234	284	334	384	434	484
ℓ	125	175	225	275	325	375	
m	インクリ			67.5			
	アプソ			80.5			
	インクリ			82.5			
	アプソ			95.5			
P	インクリ			100.5			
	アプソ			113.5			
	インクリ			115.5			
	アプソ			128.5			
質量 (kg)	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	

RCA-RA4R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	234	284	334	384	434	484
	アプソ	234	284	334	384	434	484
	インクリ	234	284	334	384	434	484
	アプソ	234	284	334	384	434	484
ℓ	125	175	225	275	325	375	
m	インクリ			110.5			
	アプソ			123.5			
	インクリ			125.5			
	アプソ			138.5			
P	インクリ			143.5			
	アプソ			156.5			
	インクリ			158.5			
	アプソ			171.5			
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	-	-	→M-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-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。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- 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

# RCA-SRA4R

モータユニット型  
モータ折返し  
本体幅 45mm  
24V ACサーボモータ

型式項目 **RCA - SRA4R - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	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	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。

省電力対応



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

(注1) 100mm以上は50mm毎となります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SRA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	3	41	20~200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18 (注1)	6.5	81	

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20 ~ 200 (10mm毎)	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 (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	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
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。

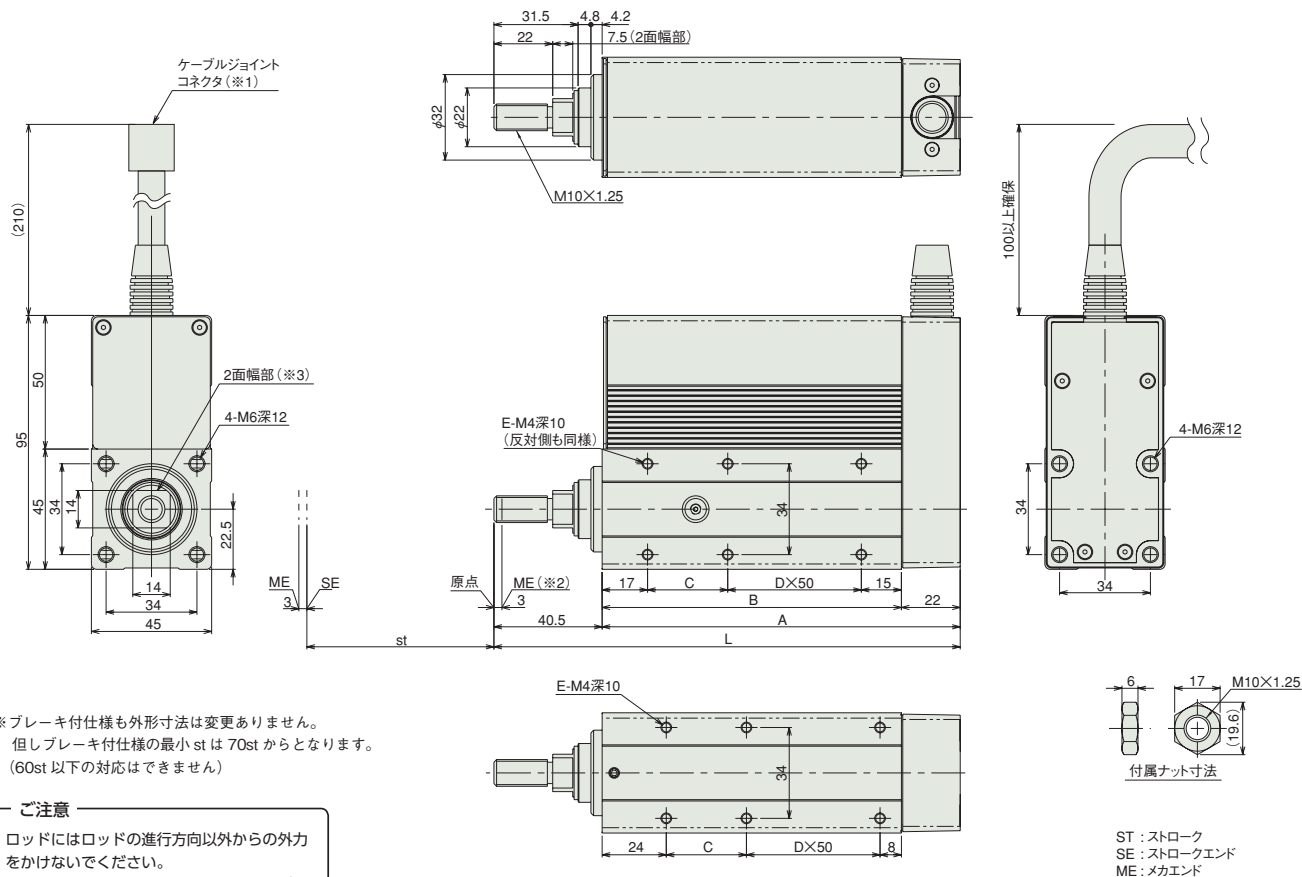
### アクチュエータ仕様

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

2次元  
CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。  
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。  
(60st以下の対応はできません)

ご注意

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

- (※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照  
ください。
- (※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉に  
ご注意ください。
- (※3) 2面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+ 0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	0.78	0.84	0.9	0.96	1.03	1.09	1.15	1.21	1.27	1.59	1.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

# RCA-RGS3C

シングルガイド付    モーターユニット型    モーターストレート    本体径  $\phi 32$  mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-RGS3C-I-20**

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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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

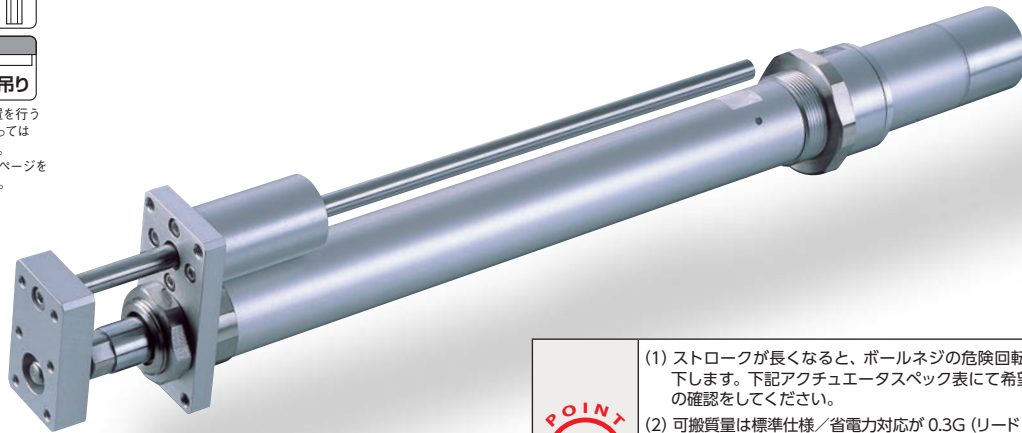
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※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。

高加減速対応    省電力対応

(リード 2.5 は除く)



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。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数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。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-177)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。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①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
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)	—
	—	—

※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	—
フット金具	FT	→ B-261	—
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	—
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	—
省電力対応 (※3)	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	—

(※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。  
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 8$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 16$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

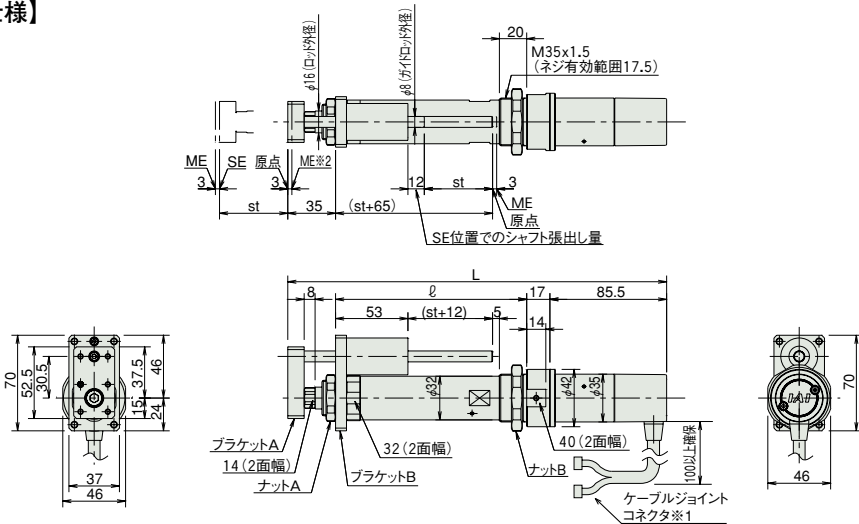
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



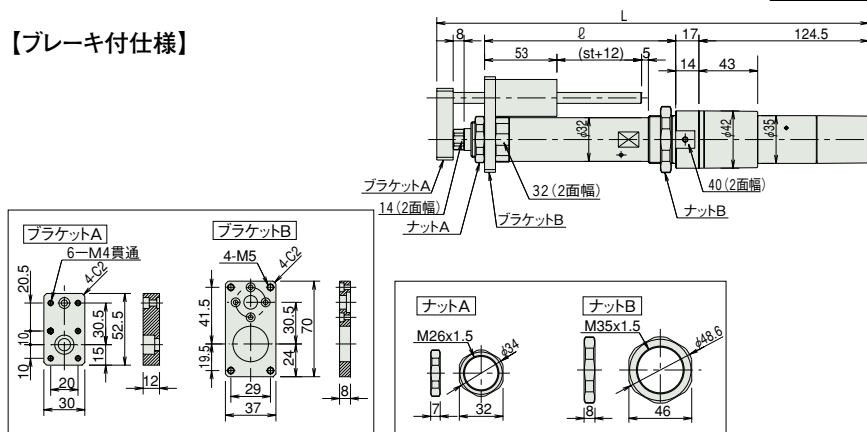
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.1	1.3	1.4	1.5

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-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			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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



# RCA-RGS4C

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    本体径  $\phi 37$  mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-RGS4C**

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 A:アブソリュート	20:サーボモーター 30:サーボモーター	12:12mm 6:6mm 3:3mm	20W 30W	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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	

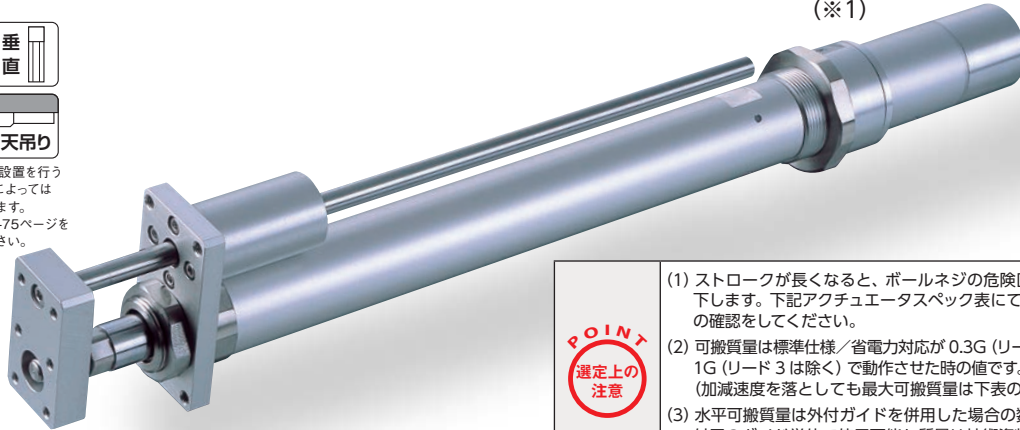
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。  
※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
    懸吊アプで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。



※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。

高加減速対応    省電力対応

(※1)



(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

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。
  - 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数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。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-177)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。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モーター W 数		モーター W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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)	-
	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。

### ⑤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	-
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	-
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	-
省電力対応 (※3)	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トランシオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。  
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

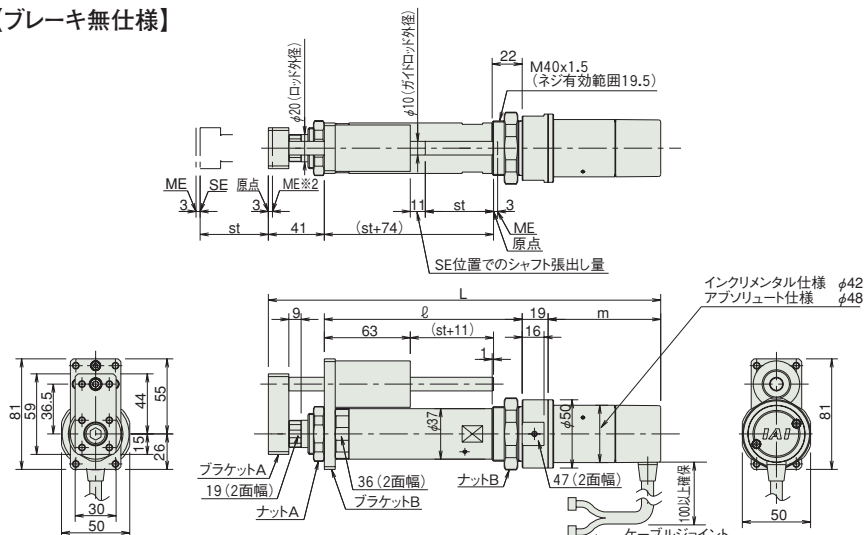
寸法図

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

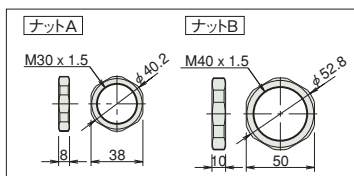
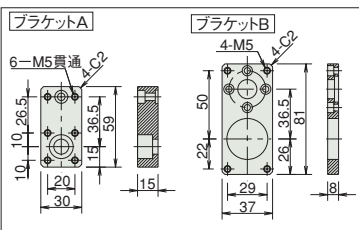
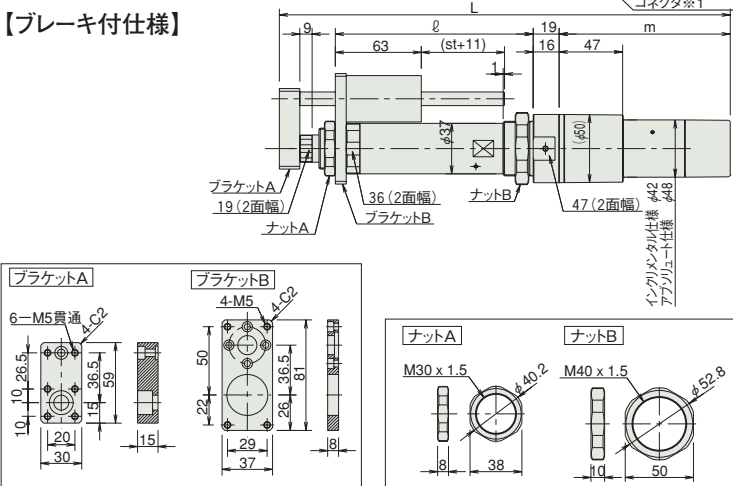


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5
	アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5
	アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
φ	145	195	245	295	345	395
m	インクリ	67.5				
	アブソ	80.5				
	インクリ	82.5				
30W	アブソ					95.5
質量 (kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
	アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
φ	145	195	245	295	345	395
m	インクリ	110.5				
	アブソ	123.5				
	インクリ	125.5				
30W	アブソ					138.5
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

③適応コントローラ

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

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					
ACON-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-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-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。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- 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

# RCA-RGS3D

シングルガイド付    モータ直結型    モータストレート    本体径  $\phi 32$  mm    24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-RGS3D-I-20**

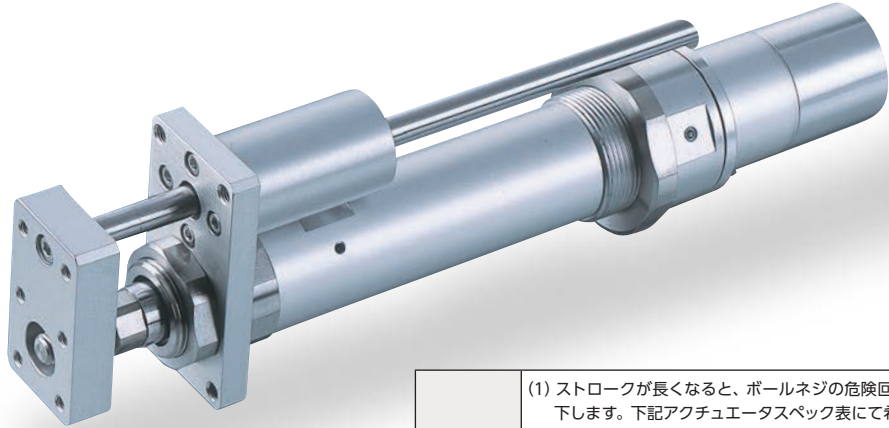
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※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。

省電力対応



※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
- 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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-177)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。

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

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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①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
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
フット金具	FT	→ B-261	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 8$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 16$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

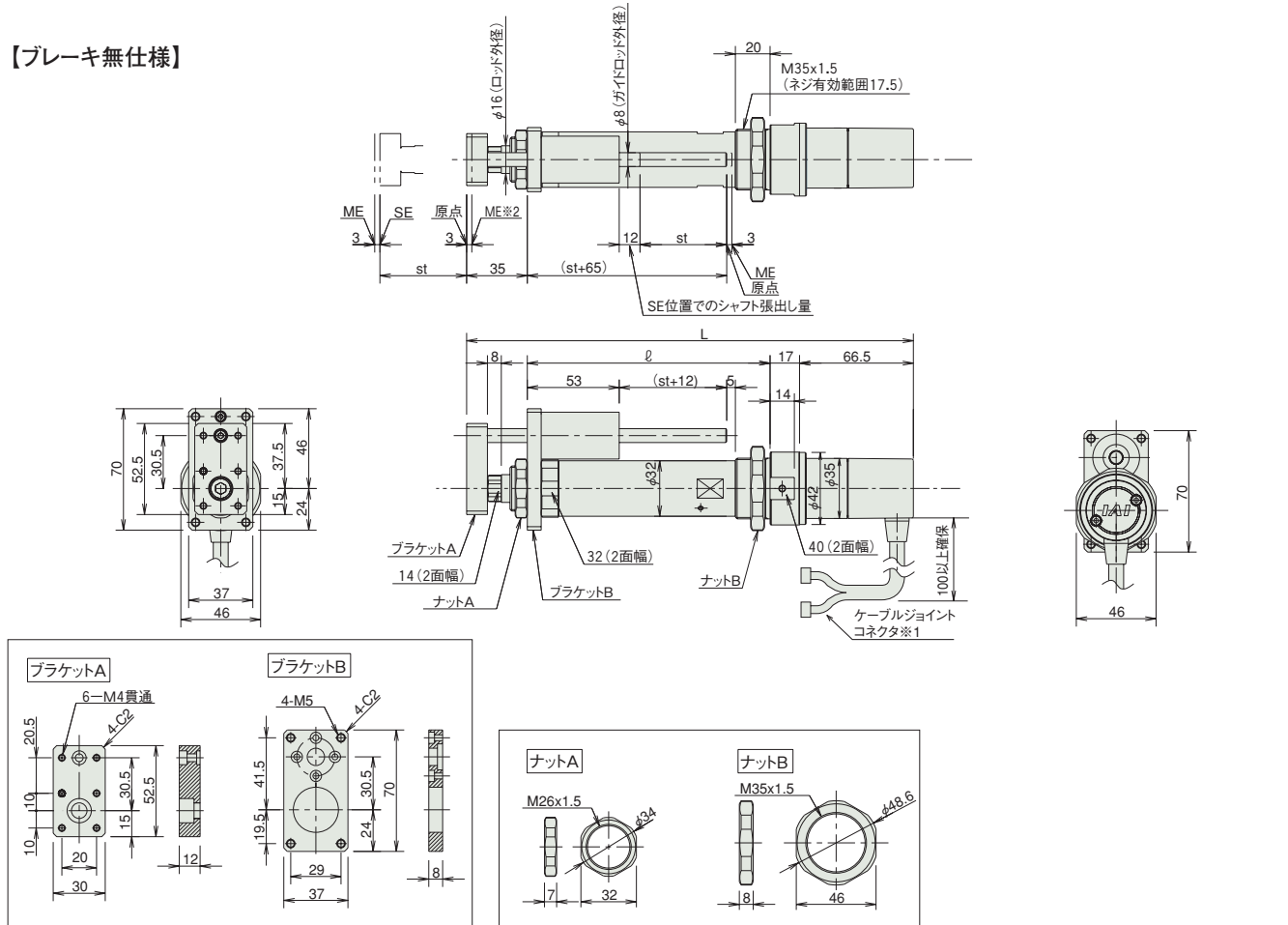
寸法図

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

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-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

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3D にはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

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					
ACON-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-139	
ACON-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							注 ・ACON-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。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・7mm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

# RCA-RGS4D

シングルガイド付    モータ直結型    モータストレート    本体径  $\phi 37$  mm    24V ACサーボモータ

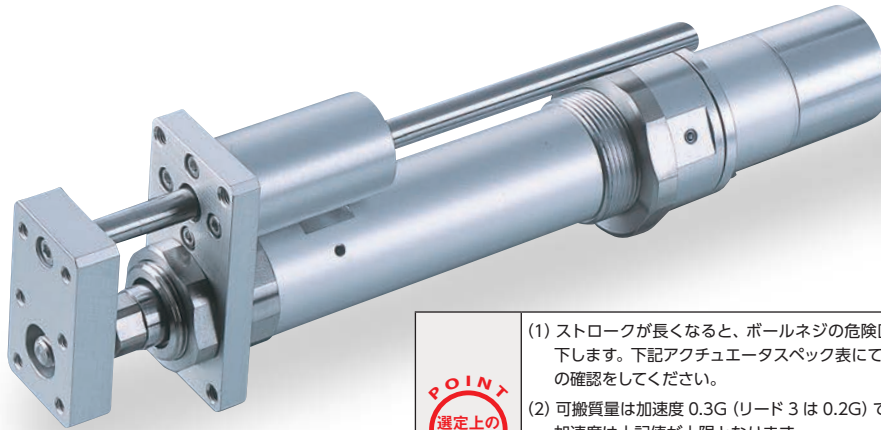
型式項目 **RCA-RGS4D**

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 A:アブソリュート	20:サーボモータ 30:サーボモータ	20W 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。  
※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
    簡易アブで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。



※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。



省電力対応

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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-177)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。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

### ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
50	20W	30W	20W	30W
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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。

### ⑤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
フット金具	FT	→ B-261	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)



寸法図

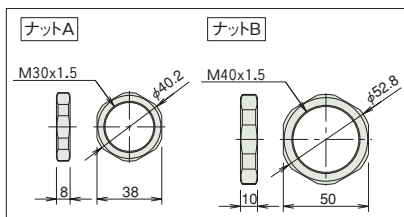
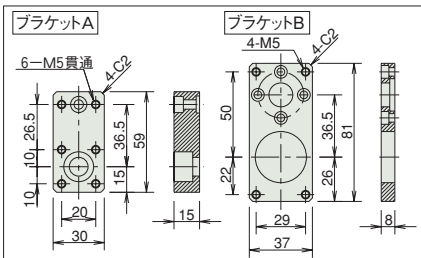
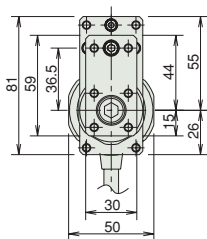
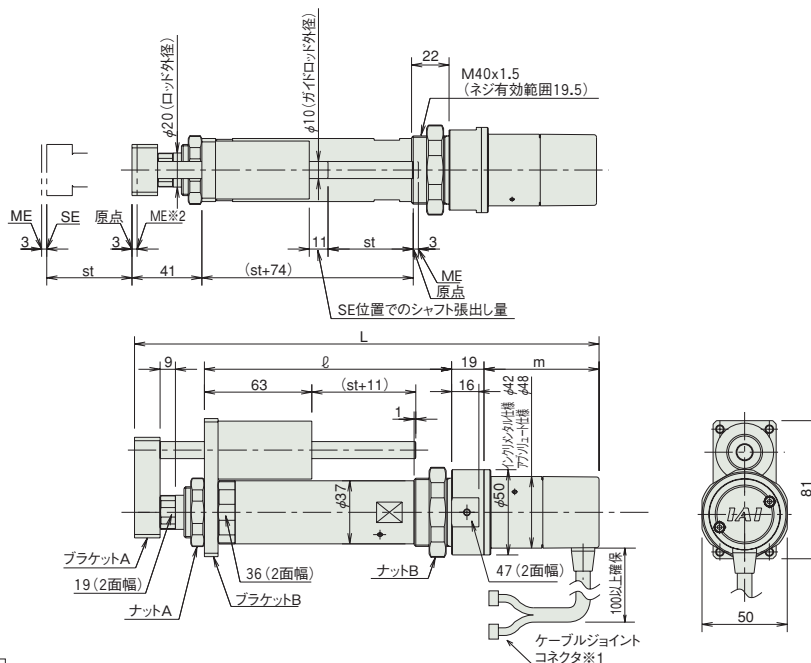
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-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

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリアプン	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
	30W インクリアプン	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	20W インクリアプン	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	30W インクリアプン	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ	145	195	245	295	345	395	
m	20W インクリアプン						45.5
	30W インクリアプン						58.5
	20W インクリアプン						60.5
	30W インクリアプン						73.5
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	

RCA-RGS4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

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					
ACON-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-139	
ACON-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							注 ・ACON-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。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- 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

# RCA-SRGS4R

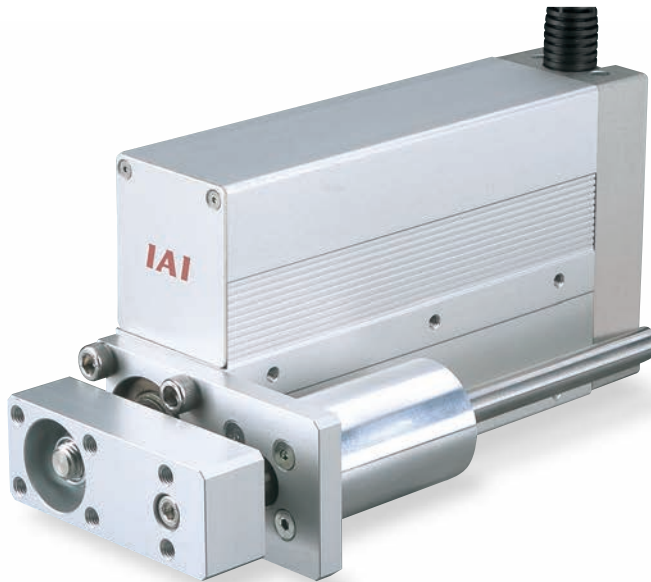
シンプルガイド付    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 45mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA - SRGS4R - I - 20**

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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	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	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。

省電力対応



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 (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-177)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。

アクチュエータスペック

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
RCA-SRGS4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	2	41	20~200 (10mm 毎)	5	250
RCA-SRGS4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18 (注1)	5.5	81	(注1)	2.5	125

(注1) 100mm以上は50mm 毎となります。

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)	—
		—

※ケーブルはモーター・エンコーダ一体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	—
フット金具	FT	→ B-261	—
フット金具 2 (右/左側面取付)	FT2 / FT4	→ B-265	—
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→ B-265	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

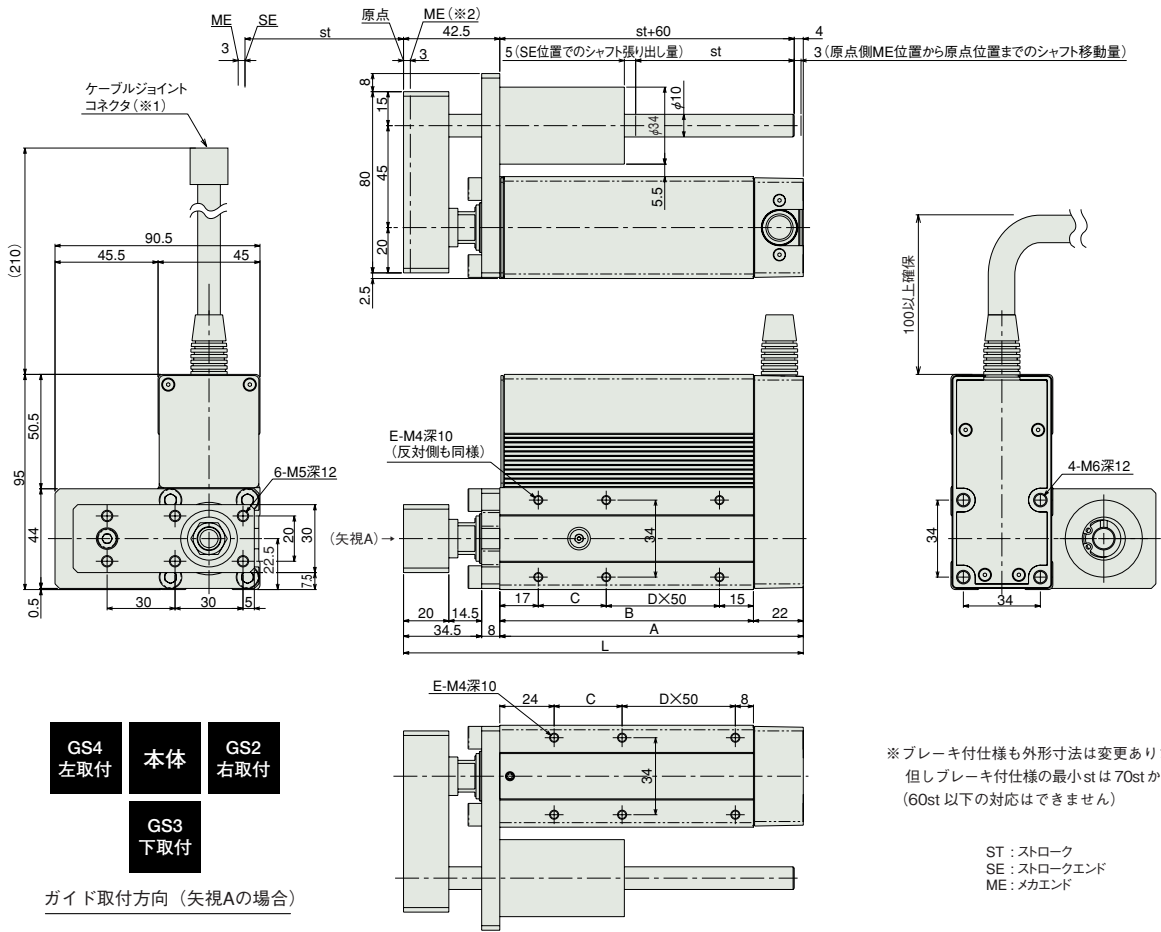
※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。  
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入ください。  
※ガイドとフット金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2とFT4、GS4とFT2の組合せが使用可能です。GS3はフット金具が使用出来ません。)

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
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)

- (※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)	1.15	1.21	1.28	1.35	1.42	1.49	1.56	1.62	1.69	2.03	2.38

②適応コントローラ

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

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	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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

# RCA-RGD3C

ダブルガイド付    モーターユニット型    モーターストレート    本体径  $\phi 32$  mm    24V ACサーボモーター

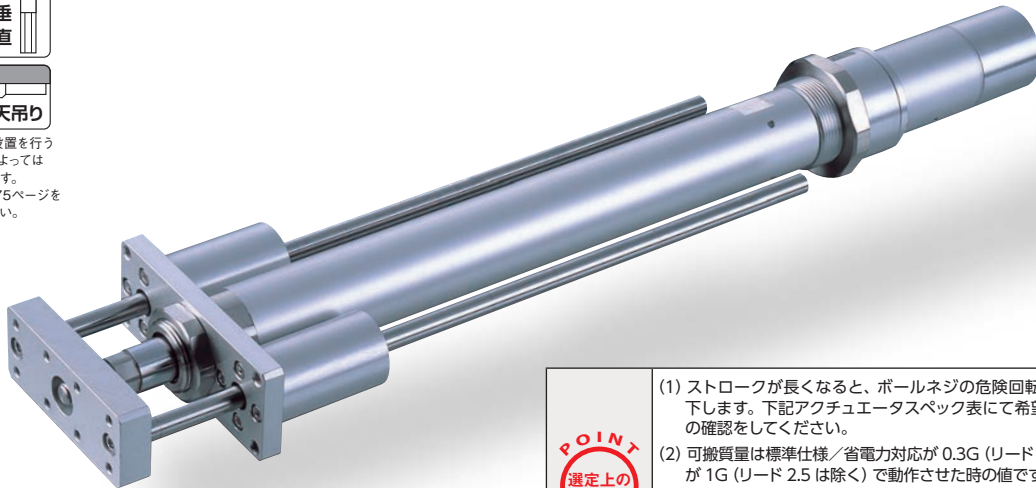
■型式項目 **RCA-RGD3C-I-20**

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 ※ 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



高加減速対応    省電力対応

(リード 2.5 は除く)

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。
- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数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。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-178)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。

- A スライダタイプ
- 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	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①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
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)	—
	—	—

※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	—
フット金具	FT	→ B-261	—
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	—
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	—
省電力対応 (※3)	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	—

- (※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。  
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 8$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 16$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

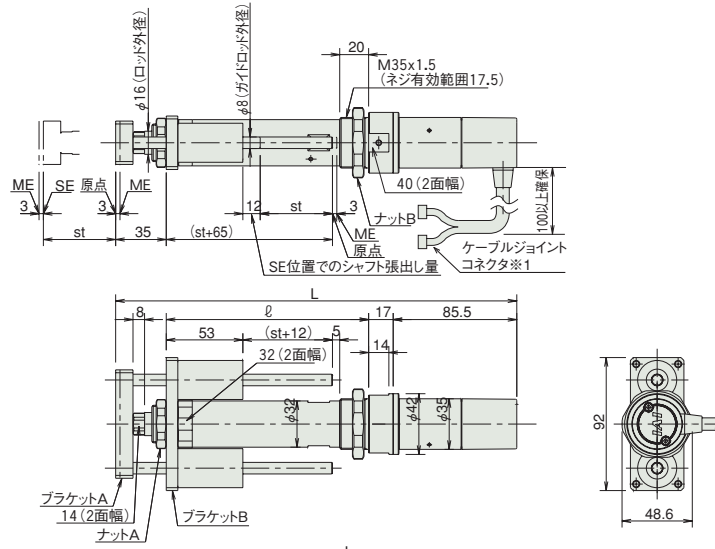
寸法図

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

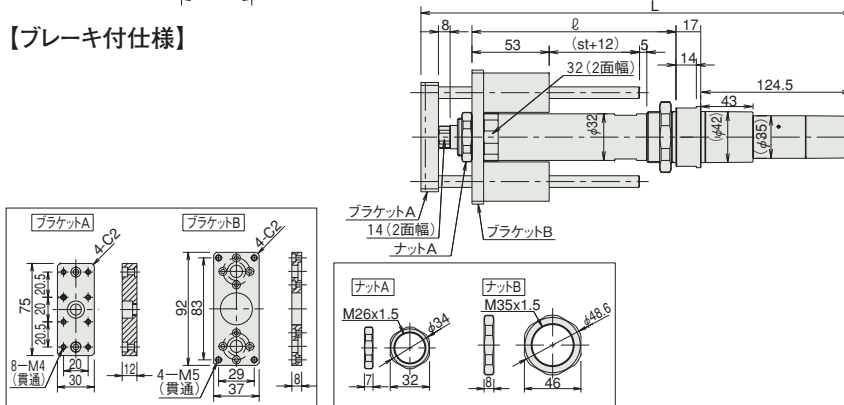


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
  - ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3C (ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
φ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5
RCA-RGD3C (ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
φ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.3	1.4	1.6	1.7

②適応コントローラ

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

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				
ACON-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-139
ACON-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			注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラック
- 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
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2



# RCA-RGD4C

ダブルガイド付    モーターユニット型    モーターストレート    本体径  $\phi 37$  mm    24V ACサーボモーター

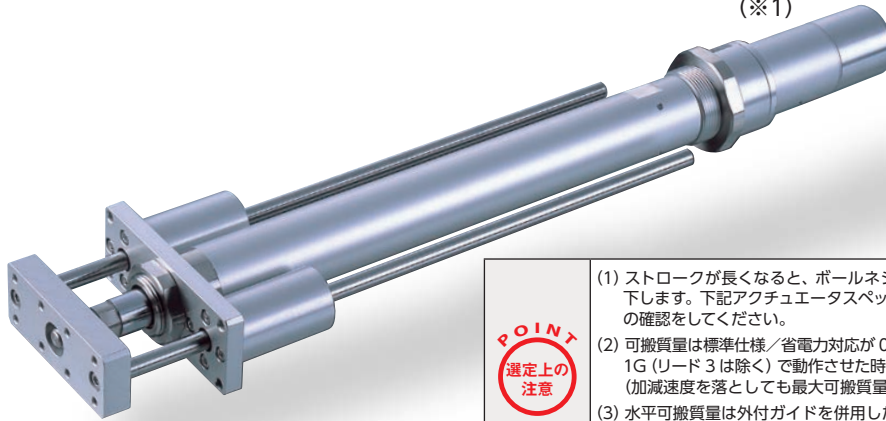
■型式項目 **RCA-RGD4C**

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 A:アブソリュート	20:サーボモーター 30:サーボモーター	12:12mm 6:6mm 3:3mm	20W 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。  
※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
※簡易アブソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。



※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。



高加減速対応    省電力対応

(※1)

(※1) 20W 全機種と 30W リード3 は除く

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。
  - 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数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。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-178)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。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤	3	12.0	3.5	75.4		
RCA-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モーター W 数		モーター W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

### ⑤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	—
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	—
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	—
省電力対応 (※3)	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
トランニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	—

(※1) 20W 全機種と 30W リード3 は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。  
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

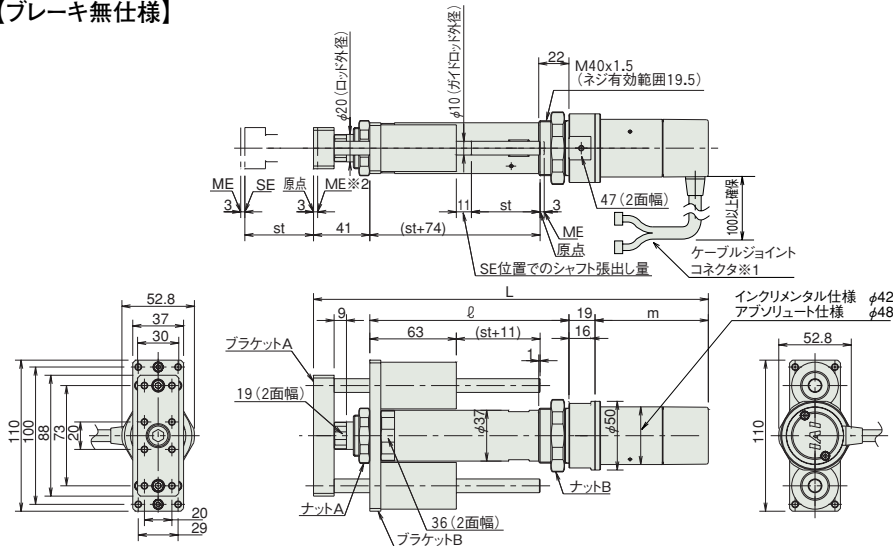
寸法図

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

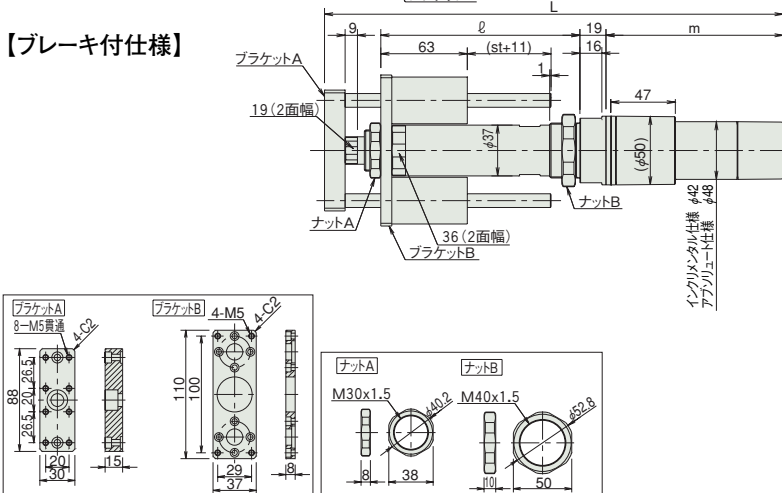


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
	アブ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
	アブ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
φ	145	195	245	295	345	395	
m	インクリ				67.5		
	アブ				80.5		
	インクリ				82.5		
	アブ				95.5		
質量 (kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	

RCA-RGD4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
	アブ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
	アブ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
φ	145	195	245	295	345	395	
m	インクリ				110.5		
	アブ				123.5		
	インクリ				125.5		
	アブ				138.5		
質量 (kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	

③適応コントローラ

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

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								
ACON-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-139				
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-								
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです							注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●					1500	-	→M-223	
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)										

- 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

# RCA-RGD3D

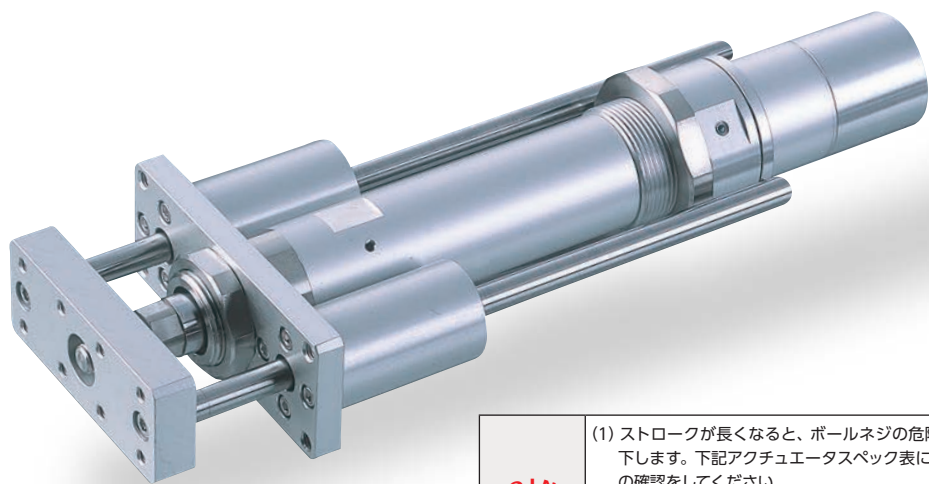
ダブルガイド付    モータ直結型    モータストレート    本体径  $\phi 32$  mm    24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-RGD3D-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。

省電力対応



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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-178)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。

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

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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

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

■ストロークと最高速度

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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)	-

※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
フット金具	FT	→ B-261	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 8$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 16$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

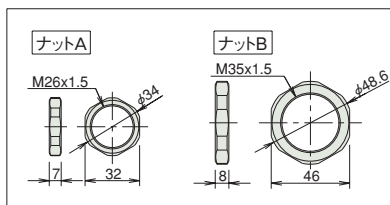
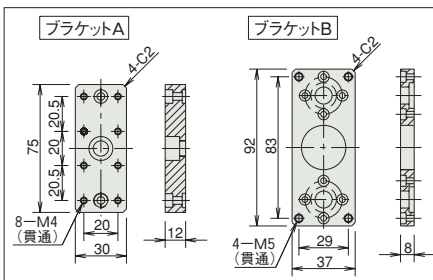
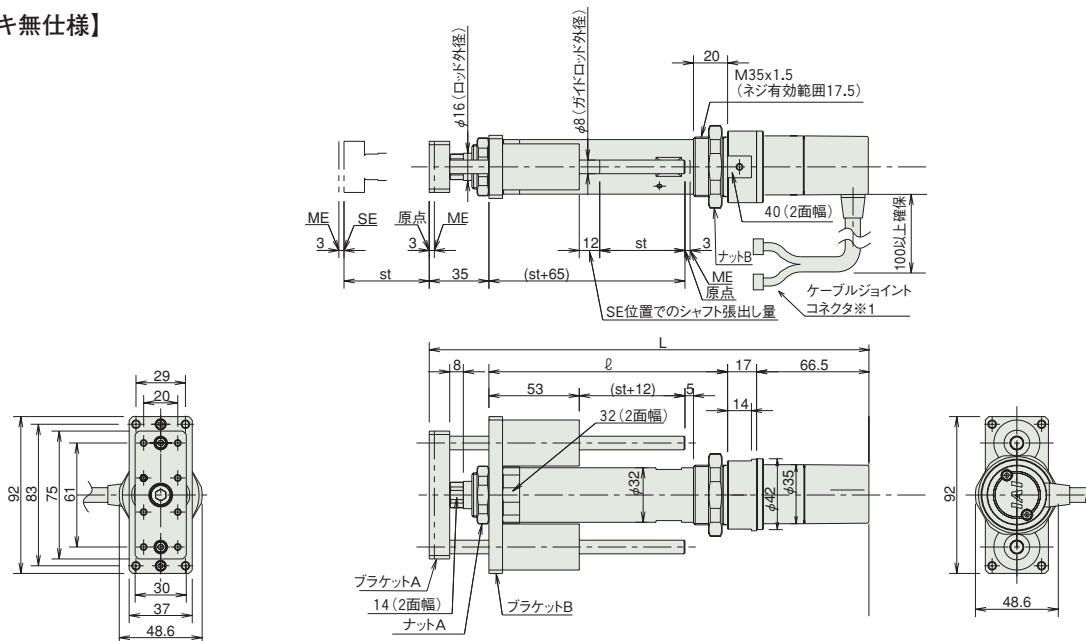
寸法図

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

2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-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

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3D にはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

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								
ACON-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-139				
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-								
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです							注 ・ACON-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
ASEL-CS		2		●	-	●								
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)										

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・7mm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

# RCA-RGD4D

ダブルガイド付    モータ直結型    モータストレート    本体径  $\phi 37$  mm    24V ACサーボモータ

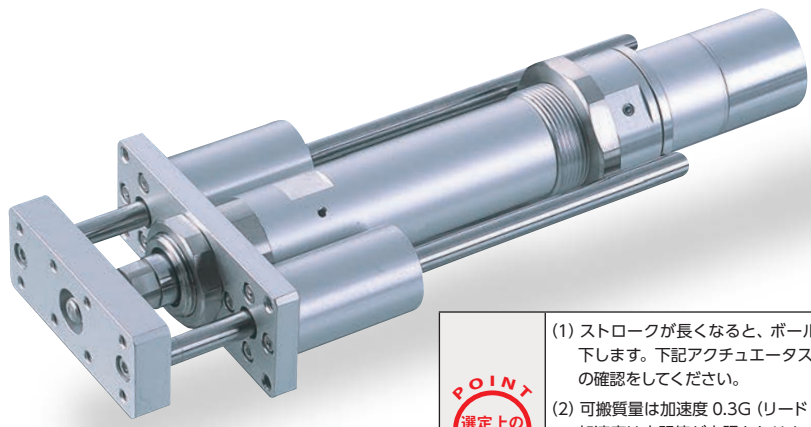
型式項目 **RCA-RGD4D**

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 A:アブソリュート	20:サーボモータ 30:サーボモータ	20W 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。  
※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
    簡易アブで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-178)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。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤	3	12.0	3.5	75.4		
RCA-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

⑤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
フット金具	FT	→ B-261	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)



寸法図

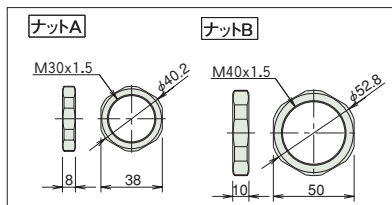
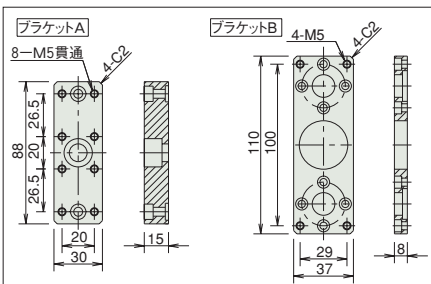
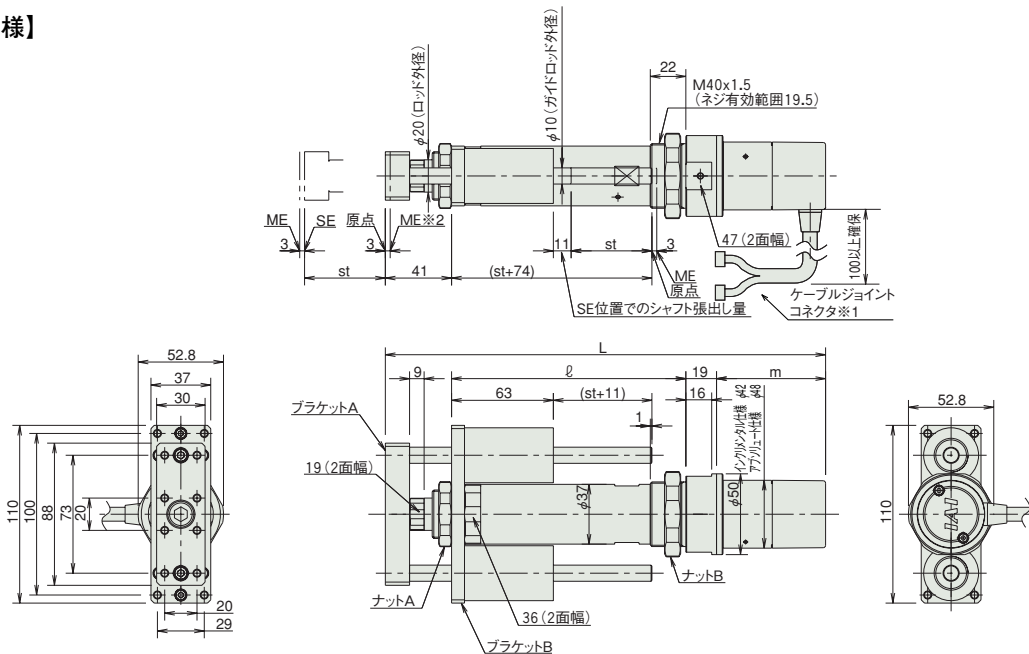
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-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

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W インクリアプン	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5
	20W インクリアプン	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5
	30W インクリアプン	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
	30W インクリアプン	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5
φ	145	195	245	295	345	395
m	20W インクリアプン	45.5				
	30W インクリアプン	58.5				
	30W インクリアプン	60.5				
質量 (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCA-RGD4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

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	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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

# RCA-RGD3R

ダブルガイド付  
モーターユニット型  
モーター折返し  
本体径  $\phi 32$  mm  
24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA - RGD3R - I - 20**

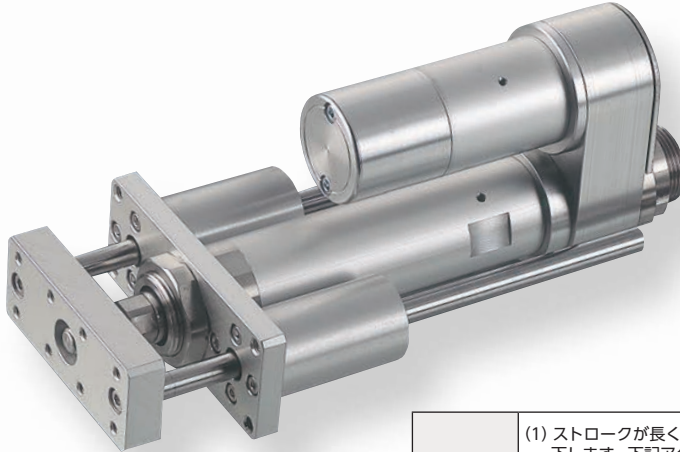
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※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。

省電力対応



※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



- 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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-178)をご参照ください。
- 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。

- 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	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

### ■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押し付け動作については巻末-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
ブレーキ	B	→ B-253	—
フット金具	FT	→ B-261	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
クレビス金具	QR	→ B-272	—
背面取付用プレート	RP	→ B-273	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 8$ mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	$\phi 16$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



# RCA-RGD4R

ダブルガイド付    モーターユニット型    モーター折返し    本体径  $\phi 37$  mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-RGD4R**

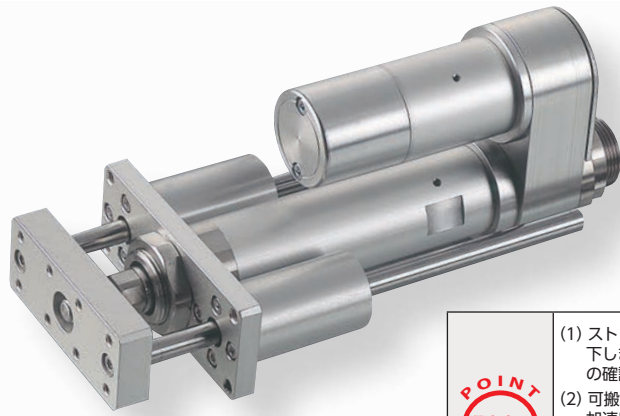
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル A:アブソリュート	20:サーボモーター 30:サーボモーター	12:12mm 6:6mm 3:3mm	20W 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※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。  
※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。  
※簡易アブソで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

省電力対応



※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
- 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。
  - 可搬質量は加速度0.3G（リード3は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-178)をご参照ください。
  - 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。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量						■ストロークと最高速度		
型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)	
RCA-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (50mm 毎)	12	600
RCA-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7		6	300
RCA-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4		3	150
RCA-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3		(単位は mm/s)	
RCA-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6			
RCA-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1			

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押し付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モーター W 数		モーター W 数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

⑤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	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス金具	QR	→ B-272	-
背面取付用プレート	RP	→ B-273	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

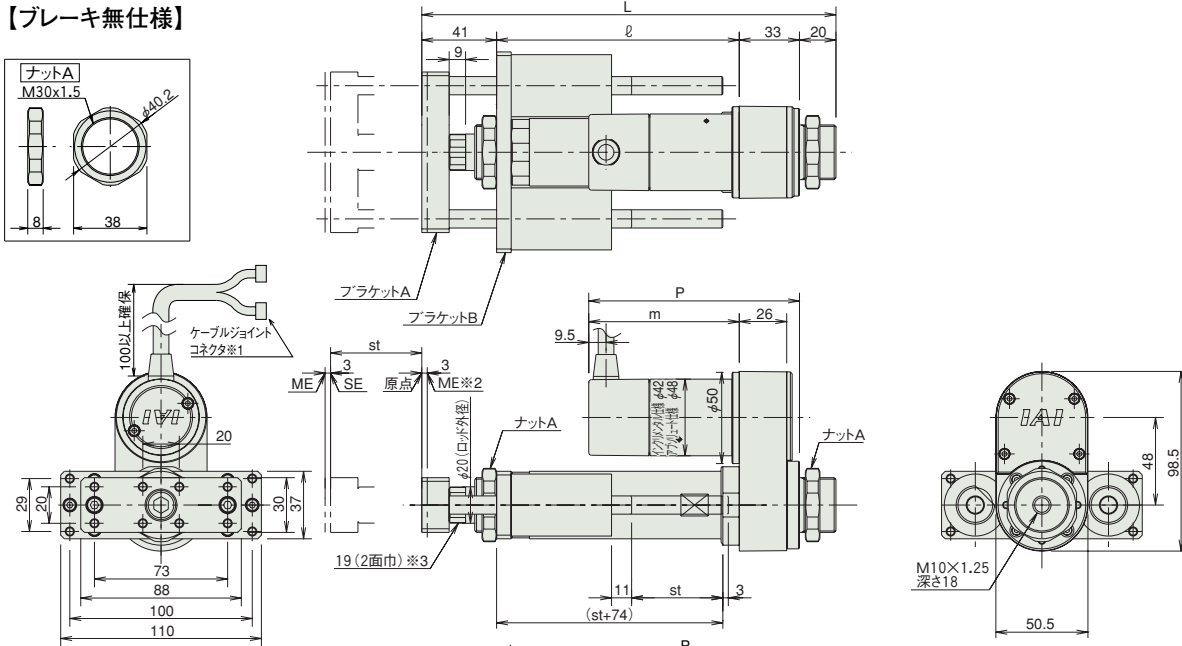
寸法図

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

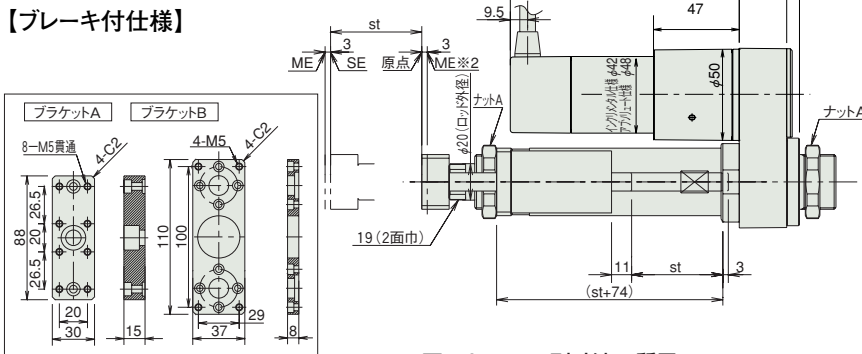


- \*1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- \*2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- \*3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリ	227	277	327	377	427	477
	20W アプソ	227	277	327	377	427	477
	30W インクリ	227	277	327	377	427	477
	30W アプソ	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	183	233	283	333	383	
m	20W インクリ			67.5			
	20W アプソ			80.5			
	30W インクリ			82.5			
	30W アプソ			95.5			
P	20W インクリ			100.5			
	20W アプソ			113.5			
	30W インクリ			115.5			
	30W アプソ			128.5			
質量 (kg)	1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0	

RCA-RGD4R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W インクリ	227	277	327	377	427	477
	20W アプソ	227	277	327	377	427	477
	30W インクリ	227	277	327	377	427	477
	30W アプソ	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	183	233	283	333	383	
m	20W インクリ			110.5			
	20W アプソ			123.5			
	30W インクリ			125.5			
	30W アプソ			138.5			
P	20W インクリ			143.5			
	20W アプソ			156.5			
	30W インクリ			158.5			
	30W アプソ			171.5			
質量 (kg)	2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2	

③適応コントローラ

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

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					
ACON-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-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-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。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- 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



# RCA-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 ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-SRGD4R-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		1: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「1」になります。	20:サーボモータ 20W	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	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。

省電力対応



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 (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-179)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。

- 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 (注1) 100mm以上は50mm毎となります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SRGD4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	2	41	20~200 (10mm毎)
RCA-SRGD4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18 (注1)	5.5	81	(注1)

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

■ストロークと最高速度

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

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)	—
		—

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	—
フット金具	FT	→ B-261	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
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。

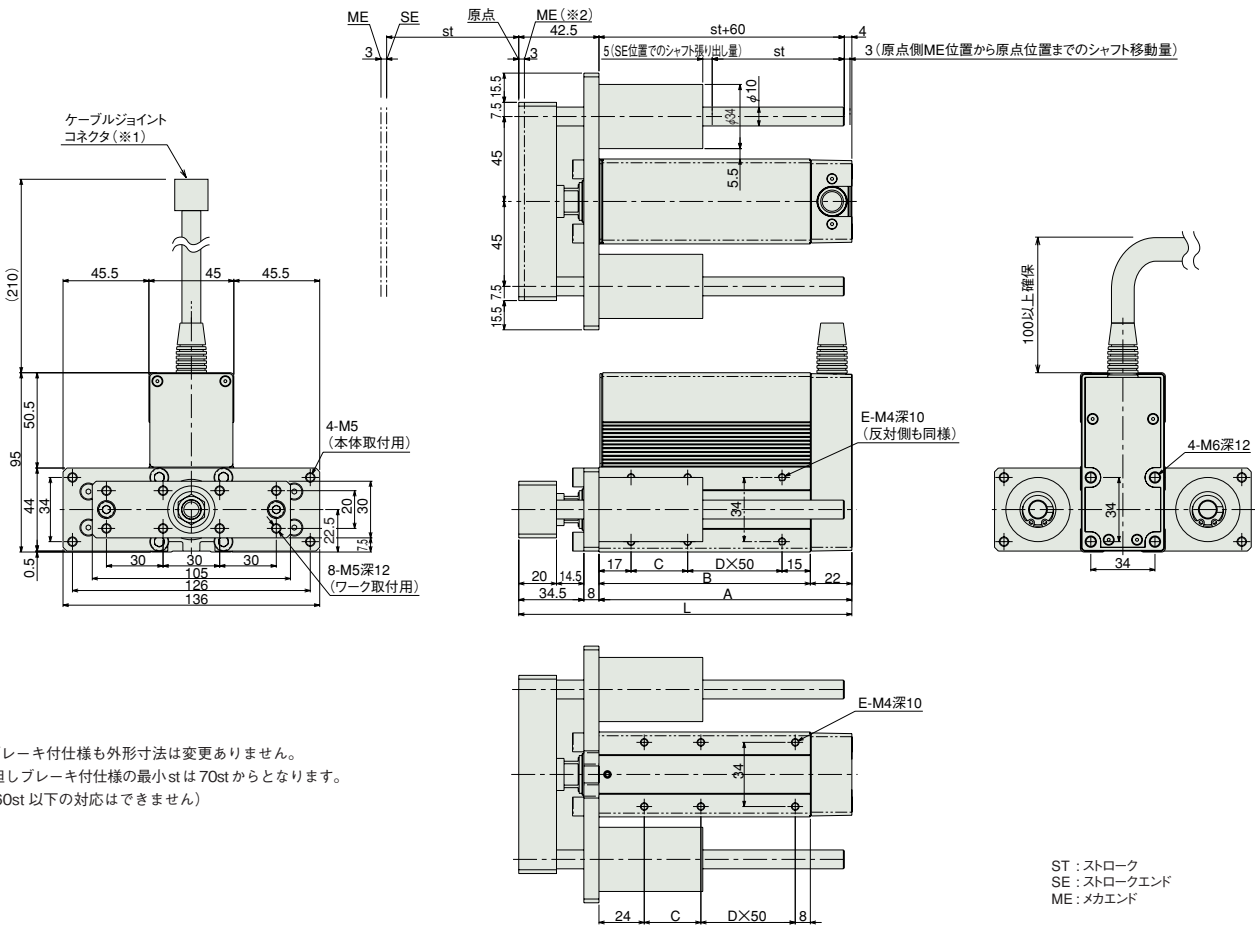
アクチュエータ仕様

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	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

※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。

寸法図

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



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。  
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。  
(60st以下の対応はできません)

- (※1) モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- (※2) 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+ 0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.42	1.49	1.56	1.64	1.71	1.79	1.86	1.94	2.01	2.38	2.75

②適応コントローラ

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

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	ネットワーク ※選択			
ACON-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-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-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。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- 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

# RCS3-RA4R

モータユニット型  
モータ折返し  
本体幅 40mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS3** - **RA4R** -  - **30** -  -  - **T2** -  -

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

2.5:リード2.5mm

110:110mm

T2:SCON-CB  
(サーボプレス専用)

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、  
ケーブル取だし方向は  
いずれかの記号を必ず  
選択してください。

※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はオプションになります。

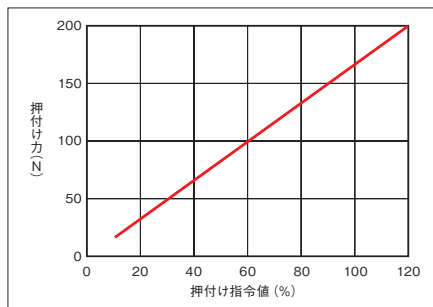


※垂直姿勢で設置を行う  
場合、機種によっては  
制約があります。  
詳細は巻末-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

## ■押付け力と電流制限値の相関図



注意:

●押付け力と押付け指令値との  
関係は目安の数字ですので、  
実際の数字とは多少の誤差が  
生じます。

●押付け指令値が低いと押付け  
力がばらつく場合があります  
ので、12%以上でご使用くだ  
さい。

**POINT**  
選定上の  
注意

- お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- 水平設置の正面取付時および背面取付時、150st以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(巻末-78ページ「ロッドタイプ取付時の注意点」参照)
- 力制御は押付け専用となります。引っ張り方向での力制御はできません。

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	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)
RCS3-RA4R-①-30-2.5-②-T2-③-④	30	2.5	125	0.5	3	3	126	200

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
110~410	125

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類 インクリメンタル/アブソリュート	
110	-	-
160	-	-
210	-	-
260	-	-
310	-	-
360	-	-
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
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-5 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	-
前フランジ	FL	→ B-256	-
フット金具 (※1)	FT	→ B-261	-
ケーブル取だし方向 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ折返し方向 (左側)	ML	→ B-267	-
モータ折返し方向 (右側)	MR	→ B-267	-
ロードセル付 (標準装備) (※2)	LCT	→ B-266	-
CE 対応	CE	→ B-254	-

(※1) 付属する金具の数量については、B-264ページをご参照ください。

(※2) ロードセル付オプション(LCT)は必ず記入してください。

## ■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
ロードセル定格容量	200N
ロードセル総合精度	±1% R.C (※4)
繰返し荷重精度 (※3)	±0.5% F.S (※5)
使用周囲温度・湿度	0°C~40°C

(※3) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。

(※4) R.C: Rated Capacity 定格荷重のこと。ロードセルが、その仕様を保って測定できる最大荷重です。

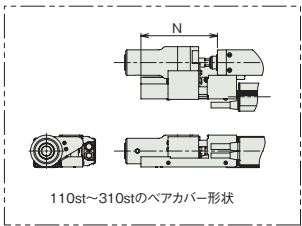
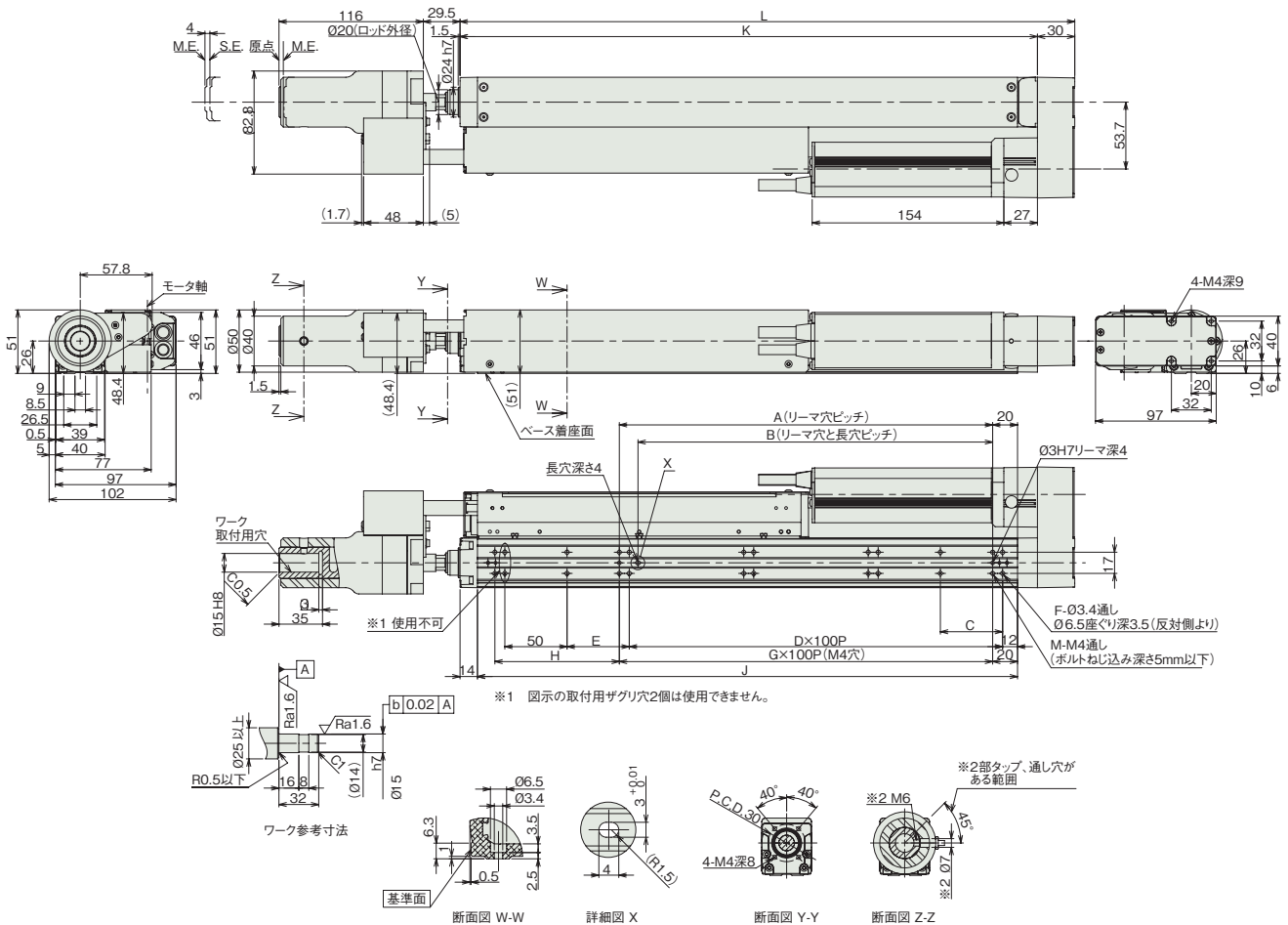
(※5) F.S: Full Scale 測定可能な最大値です。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
L	244	294	344	394	444	494	544
A	100	100	200	200	300	300	400
B	85	85	185	185	285	285	385
C	50	50	50	50	50	50	50
D	0	1	1	2	2	3	3
E	100	50	100	50	100	50	100
F	8	10	10	12	12	14	14
G	1	1	2	2	3	3	4
H	50	100	50	100	50	100	50
J	184	234	284	334	384	434	484
K	214	264	314	364	414	464	514
M	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	ブレーキ無し 3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1
	ブレーキ有り 3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4

■適応コントローラ

RCS3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	プレスプログラム				
SCON-CB/CGB (サーボプレス専用)		1	单相 AC100V /200V	-	-	-	●		-	-	→M-177

- 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

# RCS3-RA6R

モーターユニット型  
モーター折返し  
本体幅 58mm  
200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS3** — **RA6R** —  — **60** —  —  — **T2** —  —

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:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

1.5:リード1.5mm  
115:115mm  
415:415mm (50mm毎)

T2:SCON-CB (サーボプレス専用)

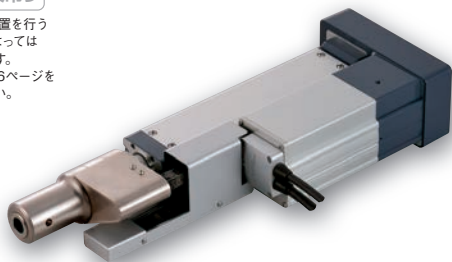
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

下記オプション価格表参照  
※モーター折返し方向、ケーブル取出し方向はいずれかの記号を必ず選択してください。

※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。

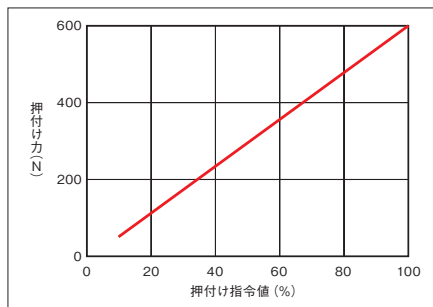


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

## ■押付け力と電流制限値の相関図



注意:

●押付け力と押付け指令値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。

●押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、10%以上でご使用ください。

**POINT**  
選定上の注意

- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は、巻末-126ページをご参照ください。
- お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- 水平設置の正面取付時および背面取付時、150st以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(巻末-78ページ「ロッドタイプ取付時の注意点」参照)
- 力制御は押付け専用となります。引っ張り方向での力制御はできません。

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	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)
RCS3-RA6R-①-60-1.5-②-T2-③-④	60	1.5	75	0.3	10	10	566	600

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
115~415	75

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類 インクリメンタル/アブソリュート	
115	-	-
165	-	-
215	-	-
265	-	-
315	-	-
365	-	-
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
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-5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	-
前フランジ	FL	→ B-256	-
フット金具 (※1)	FT	→ B-261	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (下側) (※2)	CJB	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	→ B-254	-
モーター折返し方向 (左側)	ML	→ B-267	-
モーター折返し方向 (右側)	MR	→ B-267	-
ロードセル付 (標準装備) (※3)	LCT	→ B-266	-

(※1) 付属する金具の数量については、B-264ページをご参照ください。

(※2) ストローク365mm以下の場合、フット金具と一緒に選択できません。

(※3) ロードセル付オプション(LCT)は必ず記入してください。

## ■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
ロードセル定格容量	600N
ロードセル総合精度	±1% R.C (※5)
繰返し荷重精度 (※4)	±0.5% F.S (※6)
使用周囲温度・湿度	0℃~40℃

(※4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。

(※5) R.C: Rated Capacity 定格荷重のこと。ロードセルが、その仕様を保って測定できる最大荷重です。

(※6) F.S: Full Scale 測定可能な最大値です。

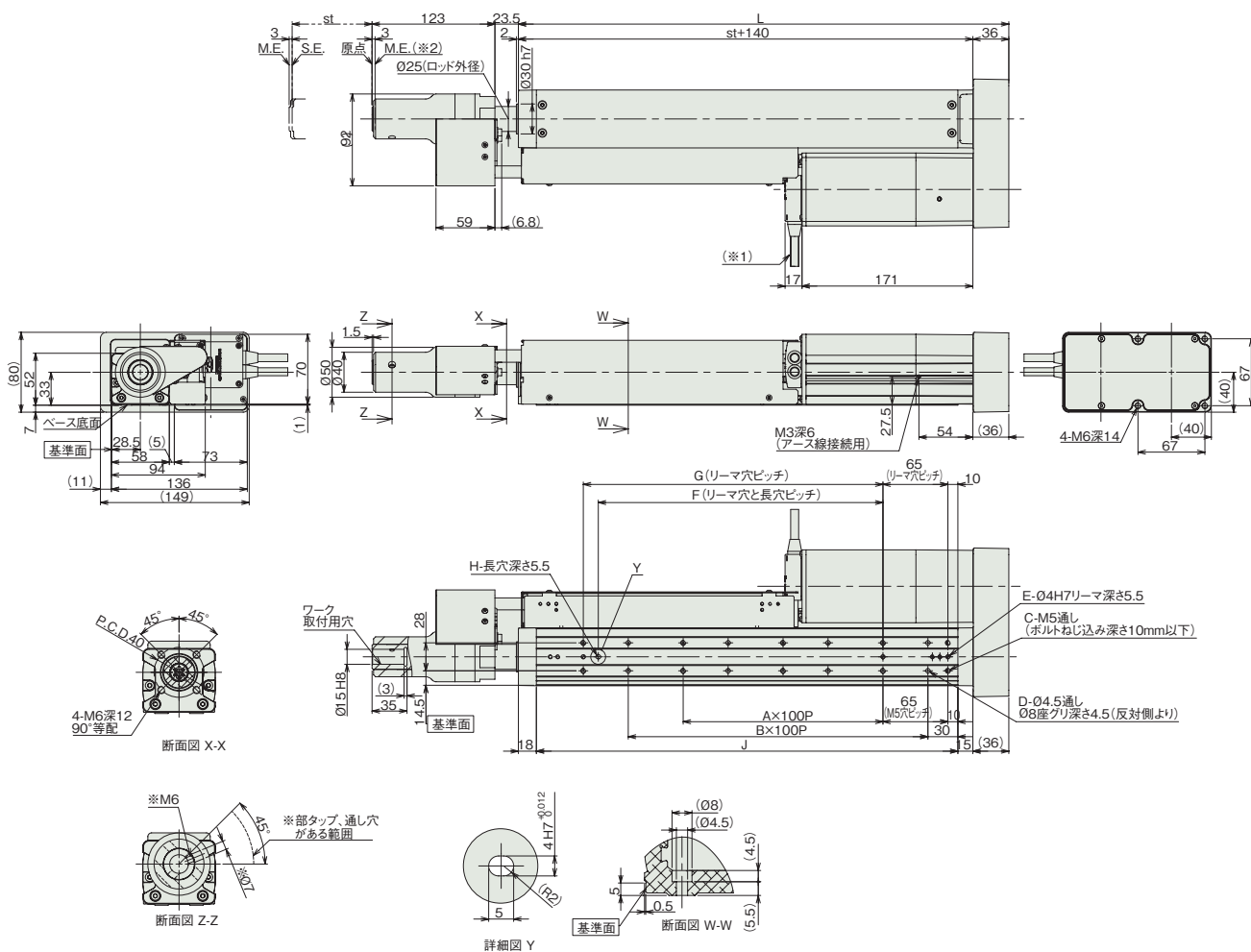


寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	115	165	215	265	315	365	415
L	291	341	391	441	491	541	591
A	1	1	2	2	3	3	4
B	1	2	2	3	3	4	4
C	6	6	8	8	10	10	12
D	4	6	6	8	8	10	10
E	3	3	3	3	3	3	3
F	85	85	185	185	285	285	385
G	100	100	200	200	300	300	400
H	1	1	1	1	1	1	1
J	222	272	322	372	422	472	522
K	93	70	49	27	-	-	-
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1
質量 (kg)	ブレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3

■適応コントローラ

RCS3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	外形	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	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB (サーボプレス専用)		1	单相 AC100V /200V	-	-	-	●	-	-	→M-177

- 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

# RCS3-RA7R

モータ  
ユニット  
型

モータ  
折返し

本体幅  
73  
mm

200V  
ACサーボ  
モータ

■型式項目 **RCS3** — **RA7R** —  — **100** —  —  — **T2** —  —

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

2:リード2mm

120:120mm  
? }  
520:520mm  
(50mm毎)

T2:SCON-CB  
(サーボプレス専用)

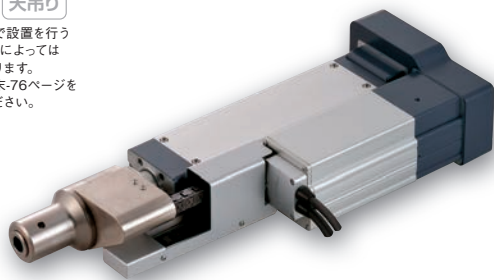
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

下記オプション  
価格表参照  
※モータ折返し方向、  
ケーブル取出し方向は  
いずれかの記号を必ず  
選択してください。

※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。

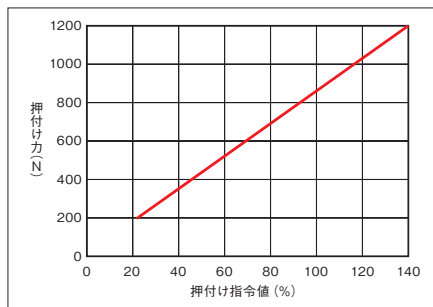


※垂直姿勢で設置を行う  
場合、機種によっては  
制約があります。  
詳細は巻末-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

## ■押付け力と電流制限値の相関図



注意:

- 押付け力と押付け指令値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- 押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、24%以上でご使用ください。

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は、巻末-126ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付時および背面取付時、150st以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(巻末-78ページ「ロッドタイプ取付時の注意点」参照)
- (4) 力制御は押付け専用となります。引っ張り方向での力制御はできません。

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	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)
RCS3-RA7R-①-100-2-②-T2-③-④	100	2	100	0.3	10	10	849	1200

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
120~520	100

## ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類 インクリメンタル/アブソリュート	
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-
370	-	-
420	-	-
470	-	-
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
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-5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	-
前フランジ	FL	→ B-256	-
フット金具 (※1)	FT	→ B-261	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (下側)	CJB	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ折返し方向 (左側)	ML	→ B-267	-
モータ折返し方向 (右側)	MR	→ B-267	-
ロードセル付 (標準装備) (※2)	LCT	→ B-266	-

(※1) 付属する金具の数量については、B-264ページをご参照ください。

(※2) ロードセル付オプション(LCT)は必ず記入してください。

## ■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
ロードセル定格容量	2000N
ロードセル総合精度	±1% R.C (※4)
繰返し荷重精度 (※3)	±0.5% F.S (※5)
使用周囲温度・湿度	0℃~40℃

(※3) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。

(※4) R.C: Rated Capacity 定格荷重のこと。ロードセルが、その仕様を保って測定できる最大荷重です。

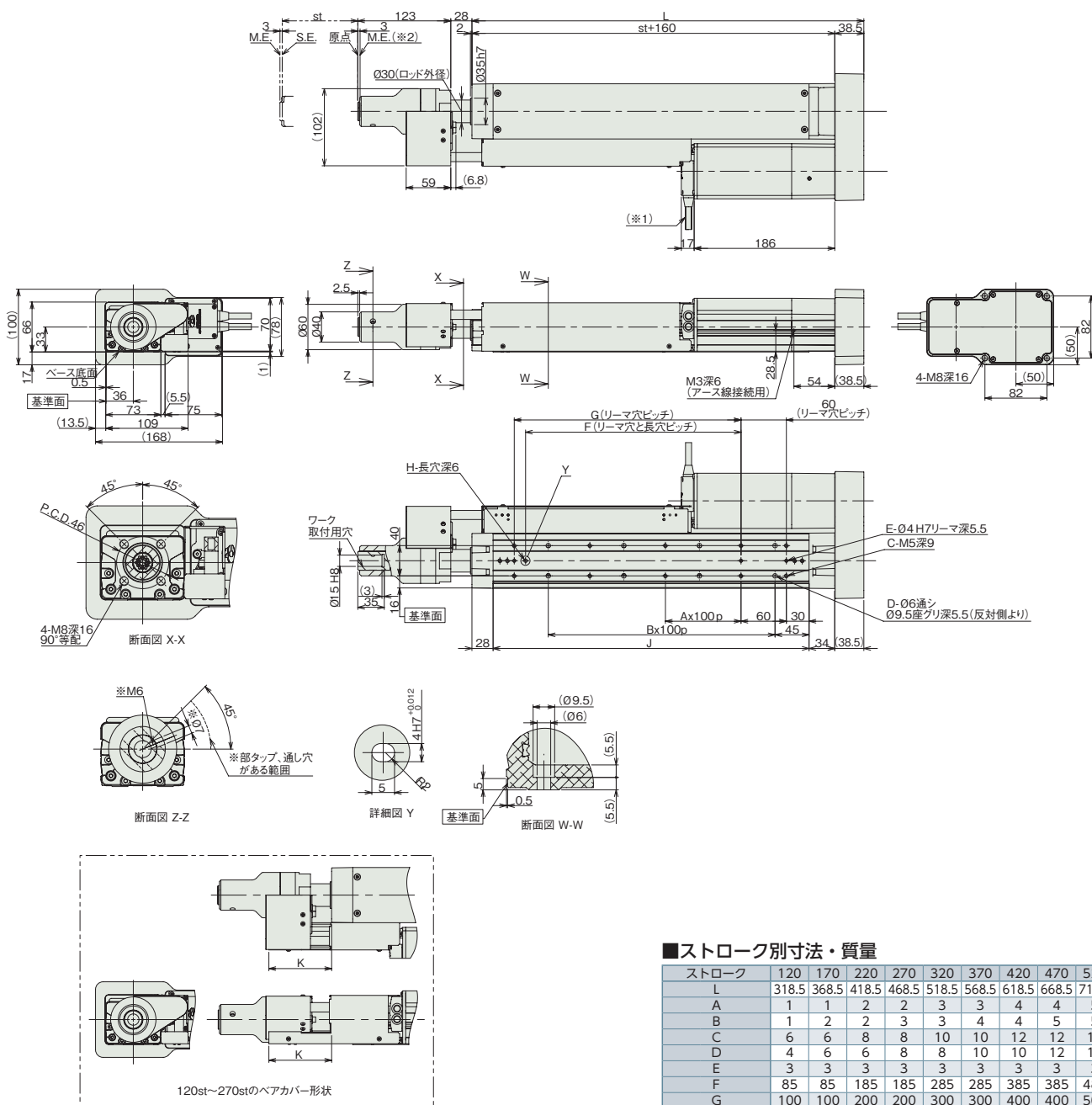
(※5) F.S: Full Scale 測定可能な最大値です。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
C	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
E	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
F	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
G	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
H	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	218	268	318	368	418	468	518	568	618	
K	83	59	38	17	-	-	-	-	-	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9
	ブレーキ有り	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

■適応コントローラ

RCS3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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	プレスプログラム				
SCON-CB/CGB (サーボプレス専用)		1	単相 AC100V /200V	-	-	-	●		-	-	→M-177

- 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

# RCS3-RA8R

モータユニット型  
モータ折返し  
本体幅 88mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS3** — **RA8R** —  — **200** —  —  — **T2** —  —

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

2.5:リード2.5mm

100:100mm  
? :  
500:500mm  
(50mm毎)

T2:SCON-CB  
(サーボプレス専用)

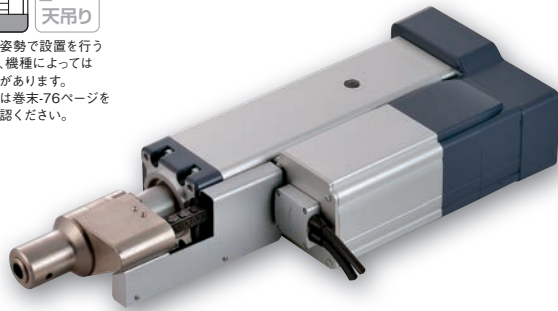
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m

下記オプション  
価格表参照  
※モータ折返し方向、  
ケーブル取出し方向は  
いずれかの記号を必ず  
選択してください。

※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。

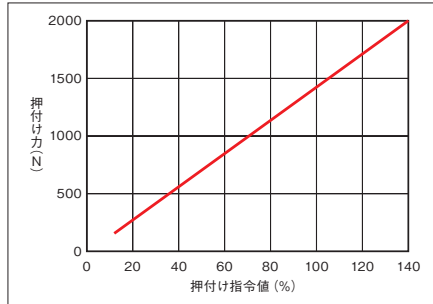


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

## ■押付け力と電流制限値の相関図



注意：  
●押付け力と押付け指令値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。  
●押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、14%以上でご使用ください。

**POINT**  
選定上の注意

- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は、巻末-126ページをご参照ください。
- お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- 水平設置の正面取付時および背面取付時、150st以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(巻末-78ページ「ロッドタイプ取付時の注意点」参照)
- 力制御は押付け専用となります。引っ張り方向での力制御はできません。

- 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	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)
RCS3-RA8R-①-200-2.5-②-T2-③-④	200	2.5	125	0.2	10	10	1367	2000

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
100~500	125

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類 インクリメンタル/アブソリュート	
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
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
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-5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	-
前フランジ	FL	→ B-256	-
フット金具 (※1)	FT	→ B-261	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (下側) (※2)	CJB	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ折返し方向 (左側)	ML	→ B-267	-
モータ折返し方向 (右側)	MR	→ B-267	-
ロードセル付 (標準装備) (※3)	LCT	→ B-266	-

(※1) 付属する金具の数量については、B-264ページをご参照ください。  
(※2) ストローク100mmの場合は、フット金具と一緒に選択できません。  
(※3) ロードセル付オプション(LCT)は必ず記入してください。

## ■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
ロードセル定格容量	2000N
ロードセル総合精度	±1% R.C (※5)
繰返し荷重精度 (※4)	±0.5% F.S (※6)
使用周囲温度・湿度	0℃~40℃

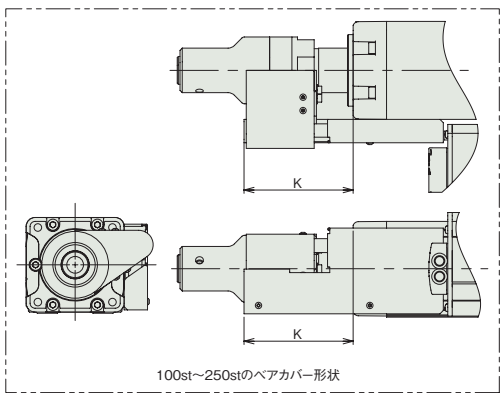
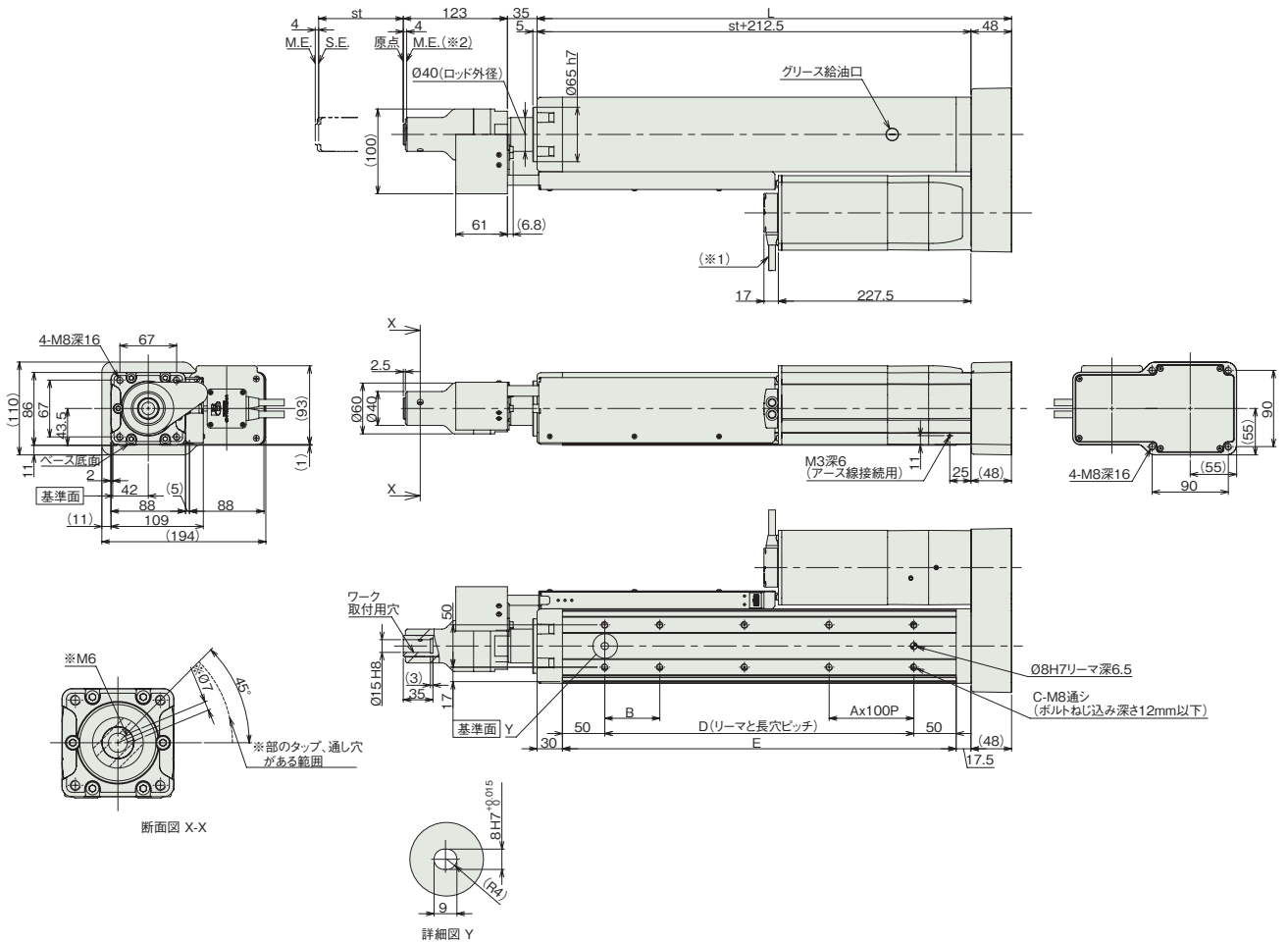
(※4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
(※5) R.C: Rated Capacity 定格荷重のこと。ロードセルが、その仕様を保って測定できる最大荷重です。  
(※6) F.S: Full Scale 測定可能な最大値です。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
B	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
C	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
D	165	215	265	315	365	415	465	515	565	
E	265	315	365	415	465	515	565	615	665	
K	98	63	42	21	-	-	-	-	-	
質量 (kg)	プレーキ無し	10.2	10.8	11.3	11.9	12.5	13	13.6	14.1	14.7
	プレーキ有り	10.7	11.3	11.8	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2

■適応コントローラ

RCS3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	プレスプログラム				
SCON-CB/CGB (サーボプレス専用)		1	単相 AC100V /200V	-	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	-	-	→M-177

- 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



# RCS3-RA10R

モータユニット型  
モータ折返し  
本体幅 108mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS3** — **RA10R** — **400** — **T2** —  
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

2.5:リード2.5mm  
100:100mm  
500:500mm (50mm毎)

T2:SCON-CB (サーボプレス専用)

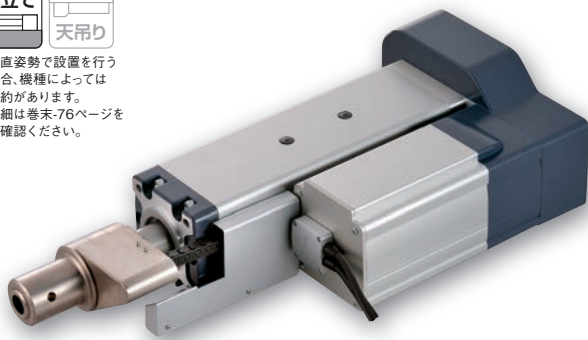
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

下記オプション価格表参照  
\*モータ折返し方向、ケーブル取出し方向はいずれかの記号を必ず選択してください。

\*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。

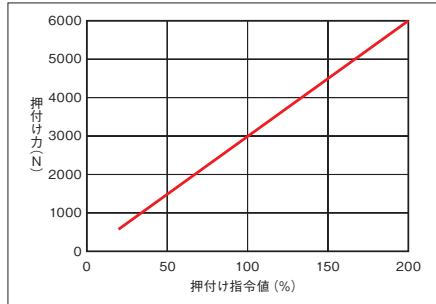


\*垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

## ■押付け力と電流制限値の相関図



注意：  
●押付け力と押付け指令値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。  
●押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

- POINT**  
選定上の注意
- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は、巻末-126ページをご参照ください。
  - お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
  - 水平設置の正面取付時および背面取付時、150st以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(巻末-78ページ「ロッドタイプ取付時の注意点」参照)
  - 力制御は押付け専用となります。引っ張り方向での力制御はできません。

## ■アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)
RCS3-RA10R-①-400-2.5-②-T2-③-④	400	2.5	125	0.2	15	15	2713	6000

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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 (mm)	最高速度 (mm/s)
100~500	125

## ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類 インクリメンタル/アブソリュート	
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
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
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-5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	-
前フランジ	FL	→ B-256	-
フット金具 (※1)	FT	→ B-261	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (下側) (※2)	CJB	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ折返し方向 (左側)	ML	→ B-267	-
モータ折返し方向 (右側)	MR	→ B-267	-
ロードセル付 (標準装備) (※3)	LCT	→ B-266	-

(※1) 付属する金具の数量については、B-264ページをご参照ください。  
(※2) ストローク100mmの場合は、フット金具と一緒に選択できません。  
(※3) ロードセル付オプション(LCT)は必ず記入してください。

## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジφ20mm 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
ロードセル定格容量	6000N
ロードセル総合精度	±1% R.C (※5)
繰返し荷重精度 (※4)	±0.5% F.S (※6)
使用周囲温度・湿度	0℃~40℃

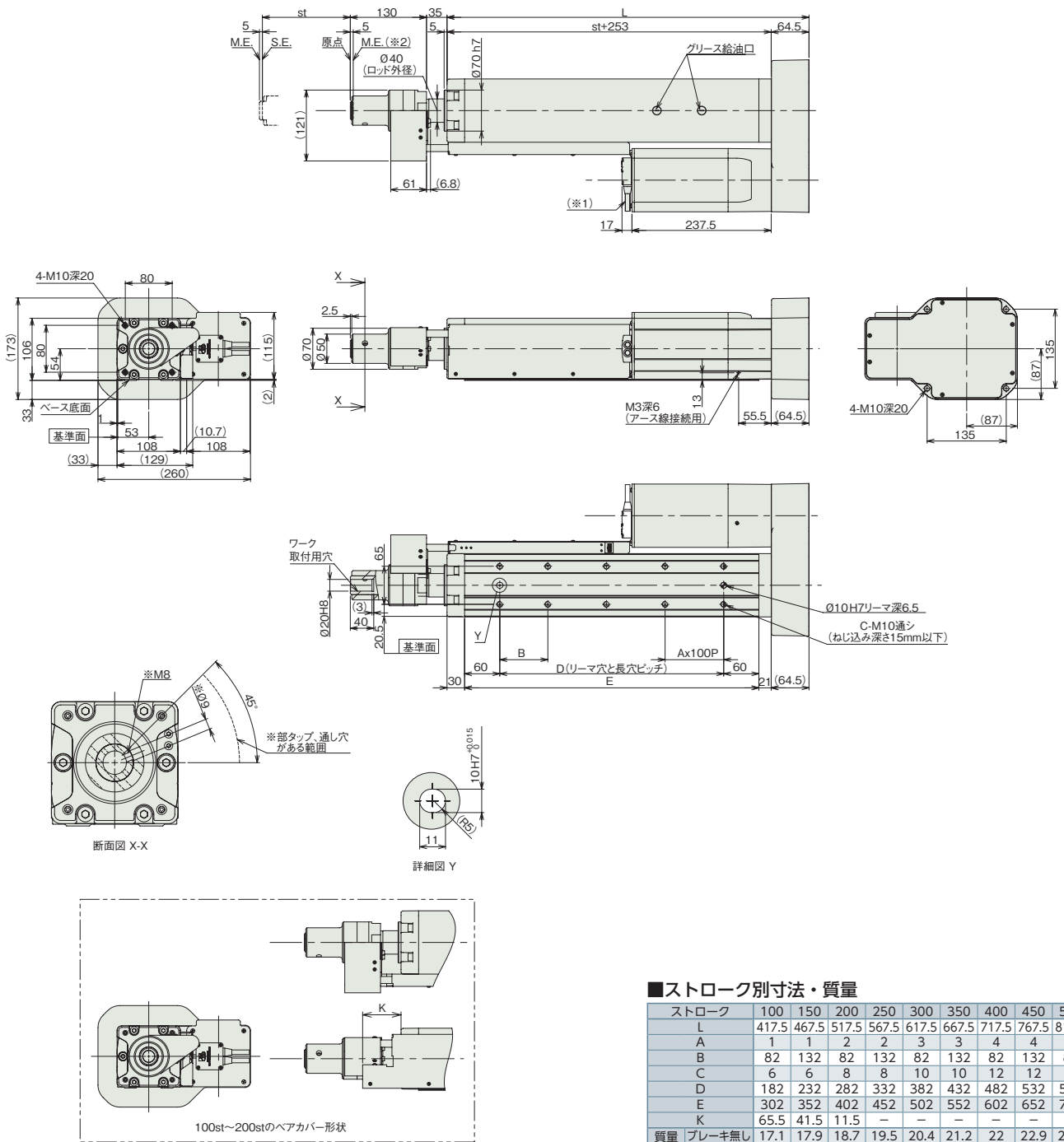
(※4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
(※5) R.C: Rated Capacity 定格荷重のこと。ロードセルが、その仕様を保って測定できる最大荷重です。  
(※6) F.S: Full Scale 測定可能な最大値です。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5
B	82	132	82	132	82	132	82	132	82
C	6	6	8	8	10	10	12	12	14
D	182	232	282	332	382	432	482	532	582
E	302	352	402	452	502	552	602	652	702
K	65.5	41.5	11.5	-	-	-	-	-	-
質量 (kg)	ブレーキ無し	17.1	17.9	18.7	19.5	20.4	21.2	22	22.9
	ブレーキ有り	17.6	18.4	19.2	20	20.9	21.7	22.5	23.4

■適応コントローラ

RCS3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	プレスプログラム				
SCON-CB/CGB (サーボプレス専用)		1	単相 AC100V /200V	-	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	-	-	→M-177

- 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

# RCS3-RA15R

モータユニット型  
モータ折返し  
本体幅 150mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS3** — **RA15R** —  — **3300** —  —  — **T2** —  —

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

3.6:リード3.6mm  
100:100mm  
500:500mm (50mm毎)

T2:SCON-CB (サーボプレス専用)

N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

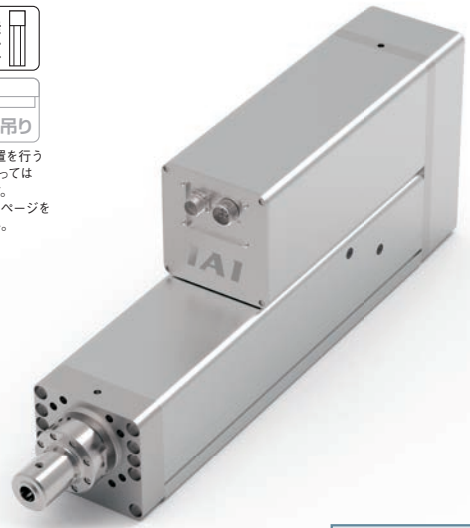
下記オプション価格表参照  
※モータ折返し方向、ケーブル取出し方向はいずれかの記号を必ず選択してください。

※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。

- 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

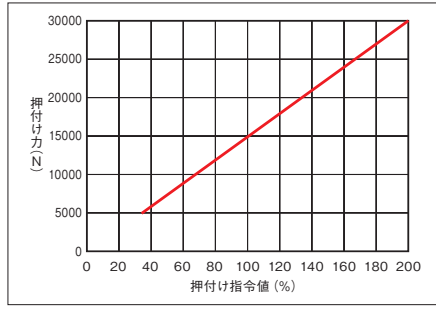


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

### ■押付け力と電流制限値の相関図



注意：  
● 押付け力と押付け指令値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。  
● 押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、34%以上でご使用ください。

- POINT**  
選定上の注意
- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は、巻末-126ページをご参照ください。
  - (2) お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
  - (3) 水平設置の正面取付時は、支持台を設けてください。(巻末-78ページ「ロッドタイプ取付時の注意点」参照)
  - (4) 力制御は押付け専用となります。引っ張り方向での力制御はできません。

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

■アクチュエータスペック									■ストロークと最高速度	
■リードと可搬質量									100~500	
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
RCS3-RA15R-①-3300-3.6-②-T2-③-④	3300	3.6	240	0.1	10	10	15577	30000	3.6	240

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
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
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)	-
	-	-

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。  
※標準でロボットケーブル仕様となります。

#### 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 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	→ B-254	-
モータ折返し方向 (上側)	MT	→ B-267	-
ロードセル付 (標準装備) (※1)	LCT	→ B-266	-

(※1) ロードセル付オプション(LCT)は必ず記入してください。

#### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジφ36mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.2mm以下
ロードセル定格容量	50000N
ロードセル総合精度	±1% R.C (※3)
繰返し荷重精度 (※2)	±0.5% F.S (※4)
使用周囲温度・湿度	0℃~40℃

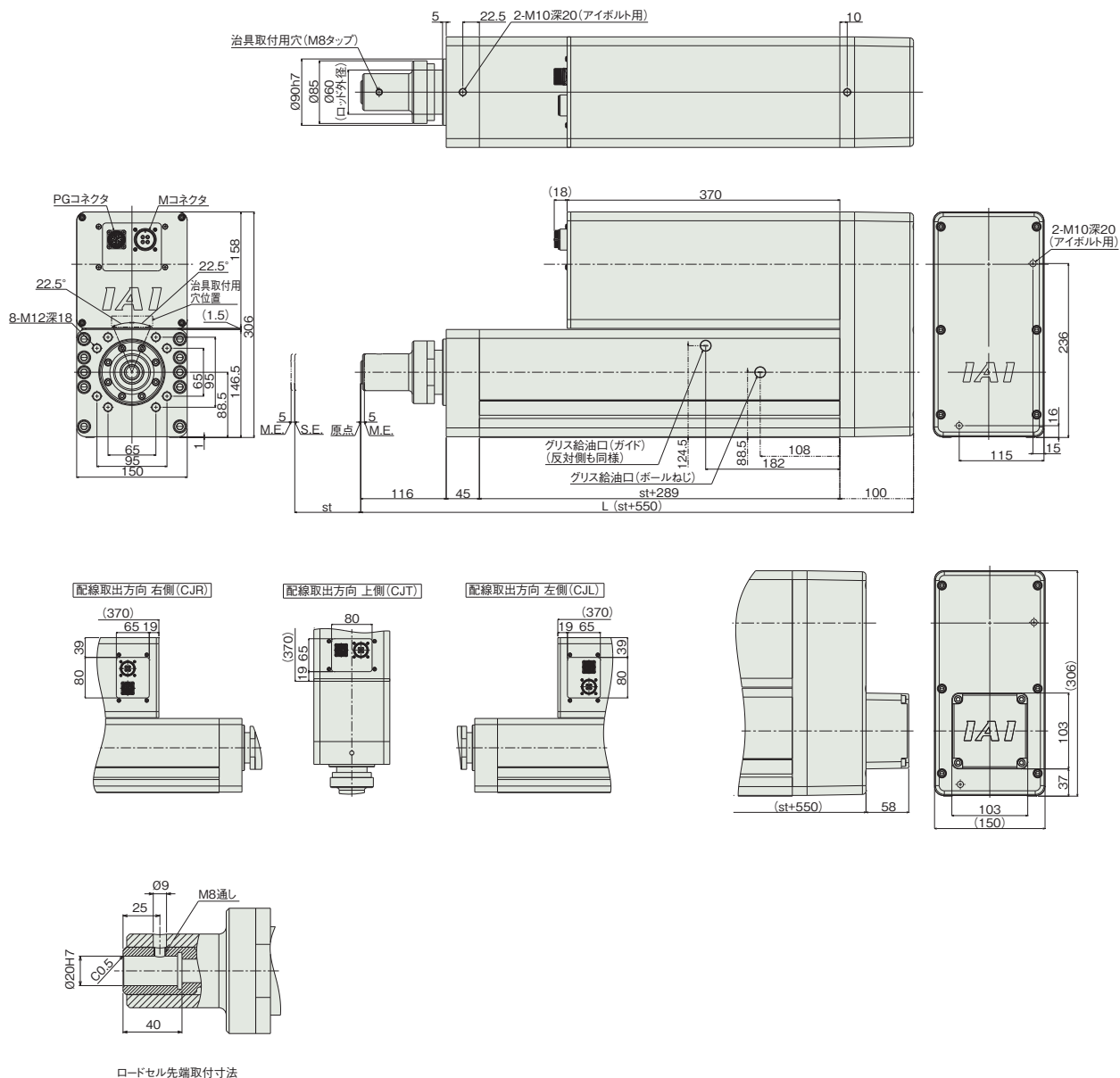
(※2) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
(※3) R.C: Rated Capacity 定格荷重のこと。ロードセルが、その仕様を保って測定できる最大荷重です。  
(※4) F.S: Full Scale 測定可能な最大値です。

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500
L	650	750	850	950	1050
質量 (kg)					
ブレーキ無し	61	64.9	68.7	72.6	76.5
ブレーキ有り	63	66.9	70.7	74.6	78.5

■適応コントローラ

RCS3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	プレスプログラム				
SCON-CGB (サーボプレス専用)		1	三相 AC100V /200V	-	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	-	-	→M-177

- 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

# RCS3-RA20R

モータ  
ユニット  
型

モータ  
折返し

本体幅  
200  
mm

200V  
ACサーボ  
モータ

■型式項目 **RCS3** — **RA20R** —    — **3000** —    —    — **T2** —    —   

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

I:インクリメンタル仕様  
A:アブソリュート仕様

4:リード4mm

100:100mm  
1  
500:500mm  
(50mm毎)

T2:SCON-CB  
(サーボプレス専用)

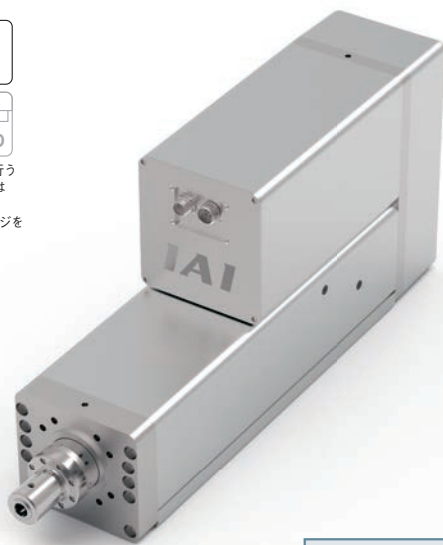
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション  
価格表参照  
※モータ折返し方向、  
ケーブル取出し方向は  
いずれかの記号を必ず  
選択してください。

※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。

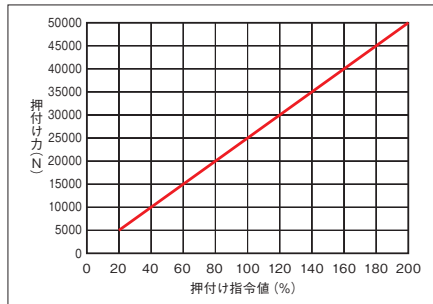


※垂直姿勢で設置を行う  
場合、機種によっては  
制約があります。  
詳細は巻末-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

## ■押付け力と電流制限値の相関図



注意:

- 押付け力と押付け指令値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- 押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

**POINT**  
選定上の注意

- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時にも負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は、巻末-126ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重及びモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付時は、支持台を設けてください。(巻末-78ページ「ロードタイプ取付時の注意点」参照)
- (4) 力制御は押付け専用となります。引っ張り方向での力制御はできません。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCD

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

■アクチュエータスペック									■ストロークと最高速度	
■リードと可搬質量									ストローク (mm)	100~500
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	リード (mm)	220
RCS3-RA20R-①-3000-4-②-T2-③-④	3000	4	220	0.1	10	10	25902	50000	4	220

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押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エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
100	-	-
200	-	-
300	-	-
400	-	-
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
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)	-
	-	-

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。  
※標準でロボットケーブル仕様となります。

### 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 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	→ B-254	-
モータ折返し方向 (上側)	MT	→ B-267	-
ロードセル付 (標準装備) (※1)	LCT	→ B-266	-

(※1) ロードセル付オプション(LCT)は必ず記入してください。

### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジφ40mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.2mm以下
ロードセル定格容量	50000N
ロードセル総合精度	±1% R.C (※3)
繰返し荷重精度 (※2)	±0.5% F.S (※4)
使用周囲温度・湿度	0℃~40℃

(※2) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
(※3) R.C: Rated Capacity 定格荷重のこと。ロードセルが、その仕様を保って測定できる最大荷重です。  
(※4) F.S: Full Scale 測定可能な最大値です。

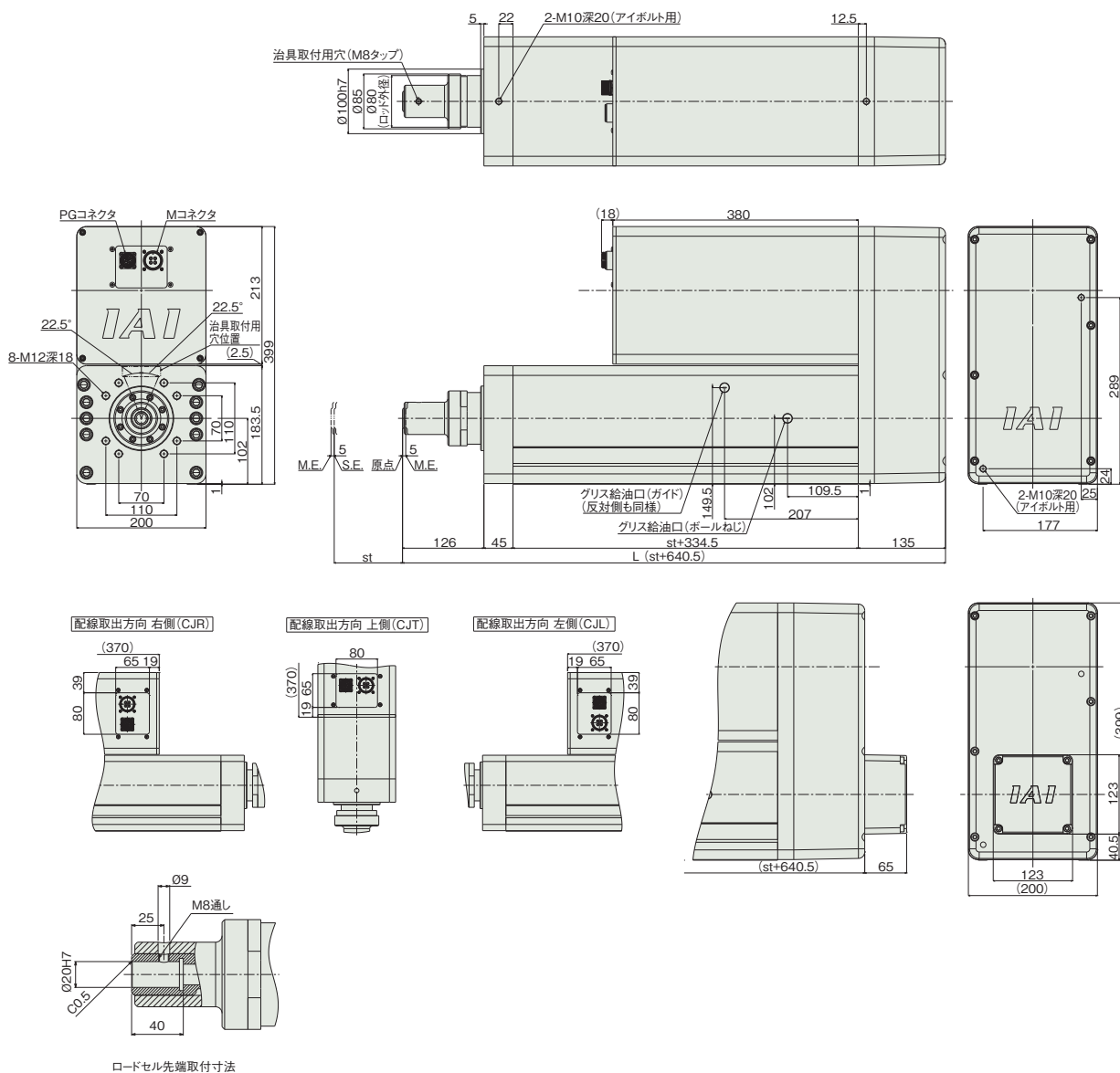


寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500
L	740.5	840.5	940.5	1040.5	1140.5
質量 (kg)					
ブレーキ無し	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
ブレーキ有り	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

■適応コントローラ

RCS3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	プレスプログラム				
SCON-CGB (サーボプレス専用)		1	三相 AC100V /200V	-	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	-	-	→M-177

- 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

# RCS2-RN5N

細小型	モータ ユニット 型	モータ ストレート	本体幅 46 mm	200V ACサーボ モータ	ボール ネジ 仕様
-----	------------------	--------------	-----------------	----------------------	-----------------

■型式項目 **RCS2 - RN5N -**  - **60** -  -  - **T2** -  -

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

I:インクリメンタル 60:サーボモータ 10:10mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
A:アブソリュート 60W 5:5mm 75:75mm MSCON P:1m 価格表参照  
SSEL S:3m  
XSEL-P/Q M:5m  
XSEL-R/S X:長さ指定  
R:ロボットケーブル

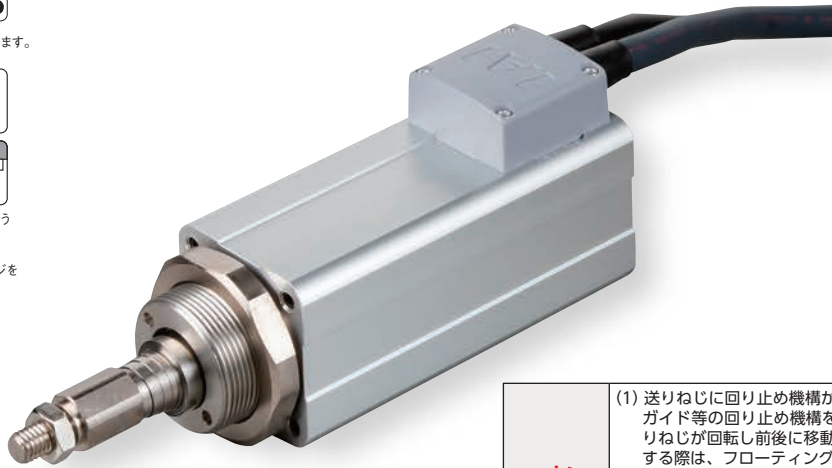
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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



- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末-83ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-RN5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RN5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-RN5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230)	250
2.5	125	

## ①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	-	-
75	-	-

## 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)	-
	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-5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	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-

## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図

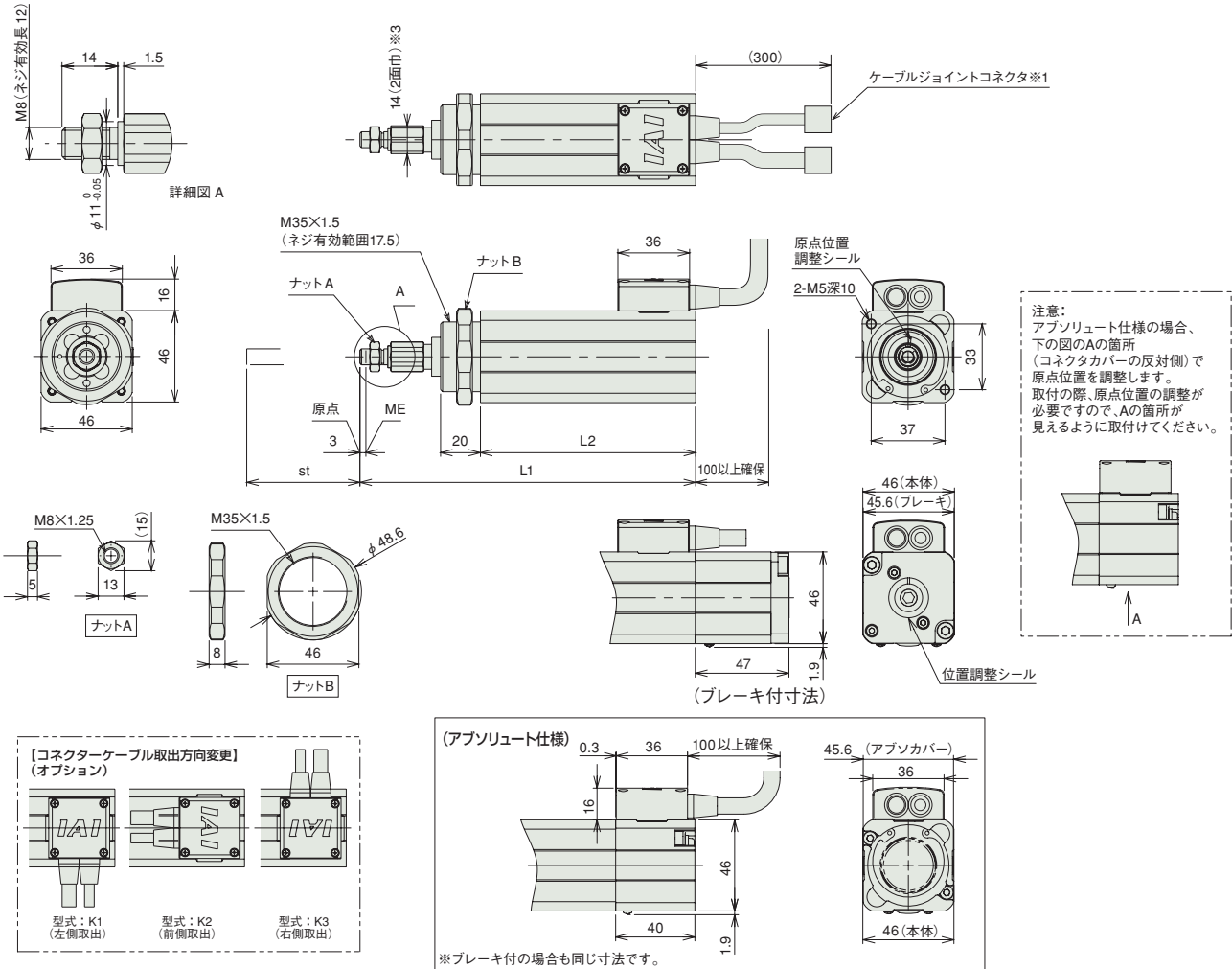
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・5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
- ※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

本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	168.5	193.5
L2	108	133
質量 (kg)	1.0	1.1

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■適応コントローラ

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

名称	外観	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	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		—	—	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP		512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→M-203
SSEL-CS		2		●	—	●	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。	20000	—	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	—	53332 (タイプにより異なります)	—	→M-255

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

- 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

# RCS2-RP5N

細小型    モータ ユニット 型    モータ ストレート    本体幅 46 mm    200V ACサーボ モータ    ボール ネジ 仕様

■型式項目 **RCS2 - RP5N -**  **- 60 -**  **-**  **- T2 -**

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

I:インクリメンタル    60:サーボモータ    10:10mm    50:50mm    T2:SCON    N:無し    下記オプション  
A:アブソリュート    60W    5:5mm    75:75mm    M:SCON    P:1m    価格表参照  
XSEL-P/Q    M:5m    S:3m    R:無し  
XSEL-R/S    X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

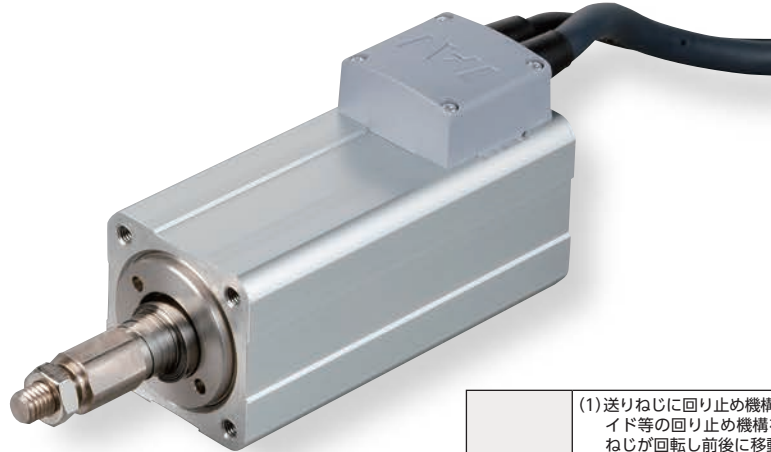
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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) 送りねじに回り止め機構が付いていないので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末-83ページをご確認ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- (3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- (5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (6) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-RP5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RP5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-RP5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押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エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	-	-
75	-	-

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)	-
	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-5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	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-

■アクチュエータ仕様

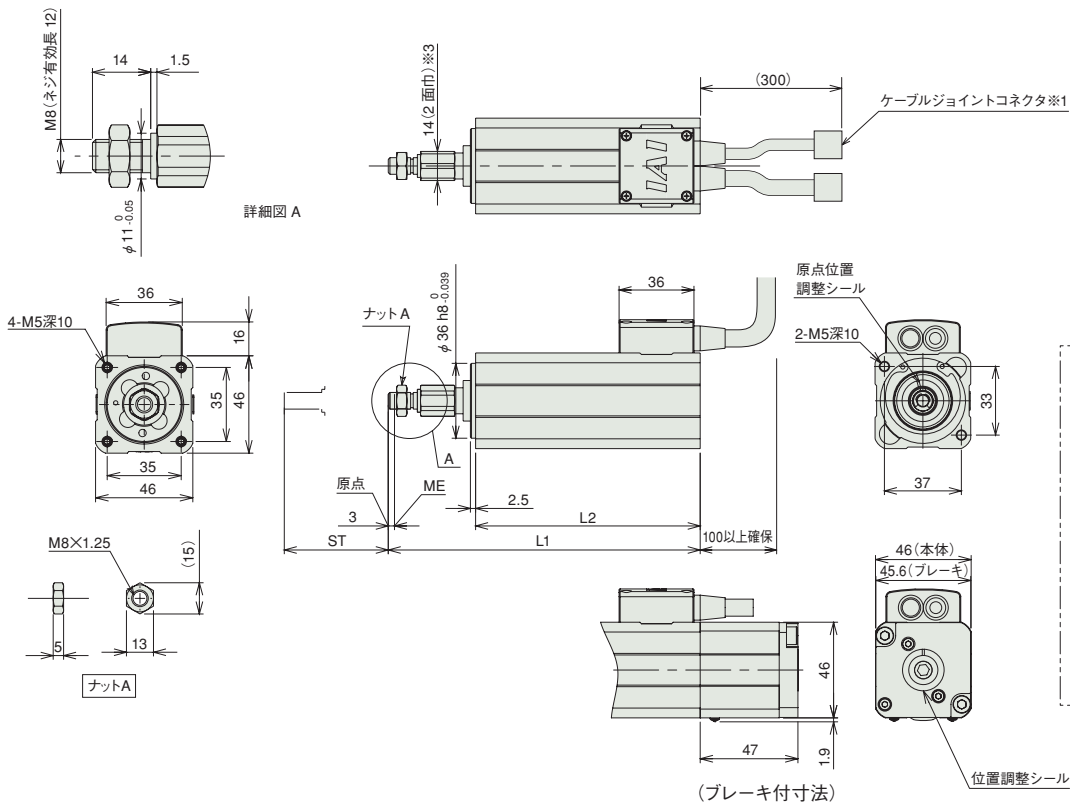
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図

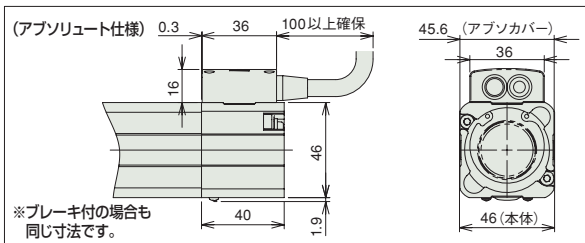
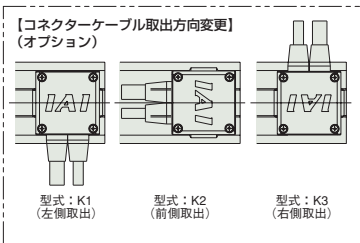
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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
- ※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。



注意:  
アブソリュート仕様の場合、  
下の図のAの箇所  
(コネクタカバーの反対側)で  
原点位置を調整します。  
取付の際、原点位置の調整が  
必要ですので、Aの箇所が  
見えるように取付けてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	150	175
L2	108	133
質量 (kg)	0.85	1.0

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■適応コントローラ

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

名称	外観	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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

- 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



# RCS2-GS5N

細小型	シングルガイド付	モータユニット型	モータストレート	本体幅 46mm	200V ACサーボモータ	ボールネジ仕様
-----	----------	----------	----------	----------	---------------	---------

■型式項目 **RCS2-GS5N** - [ ] - **60** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル 60:サーボモータ 10:10mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
 A:アブソリュート 60W 5:5mm 75:75mm M:1m P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定  
 R□□:ロボットケーブル

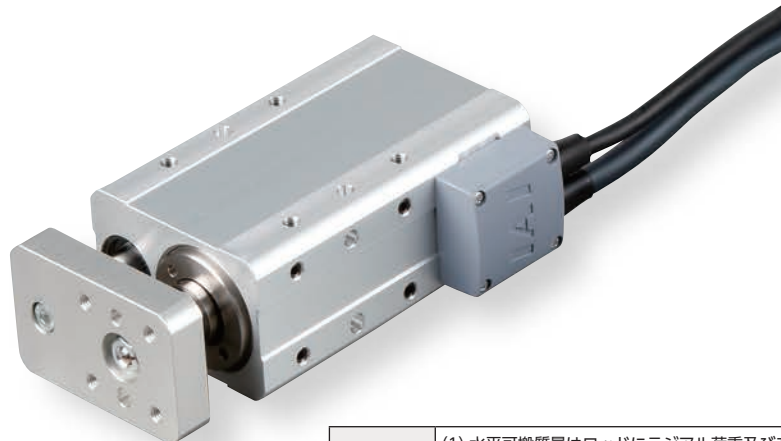
※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-176)をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライダタイプ
- 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					■ストロークと最高速度						
型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)		最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)		
			水平 (kg)	垂直 (kg)	水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCS2-GS5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75	ストローク 50 (mm)		
RCS2-GS5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178			リード 10 (mm)	280 (230)	380 (330)
RCS2-GS5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356			リード 5 (mm)	250 (230)	250
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押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 2.5 (mm)	125	

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	-	-
75	-	-

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)	-
	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-5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	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	-

アクチュエータ仕様

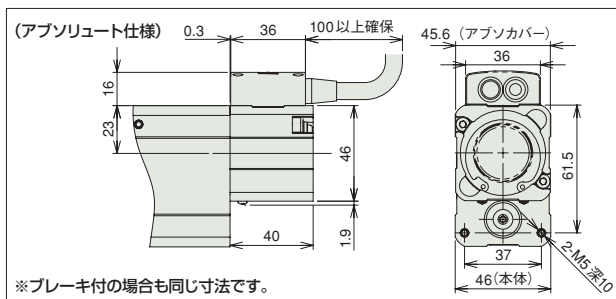
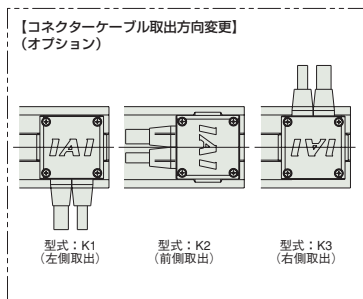
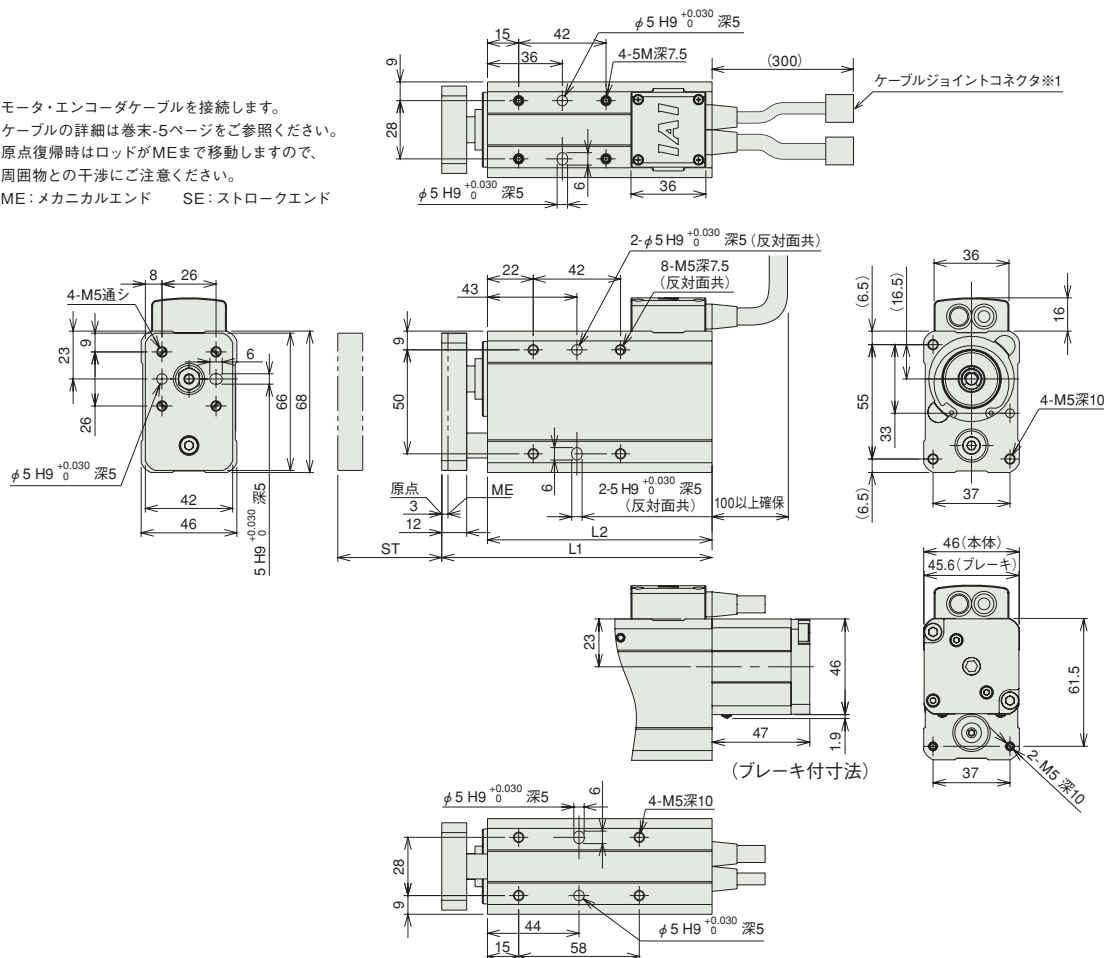
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロスモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量 (kg)	1.3	1.4

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ 対応コントローラ

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

名称	外観	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	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

- 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

# RCS2-GD5N

細小型
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 46mm
200V ACサーボモータ
ボールネジ仕様

**型式項目** RCS2 - GD5N -    - **60** -    -    - **T2** -    -   

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション  
 I:インクリメンタル 60:サーボモータ 10:10mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
 A:アブソリュート 60W 5:5mm 75:75mm M:1m P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定  
 XSEL-P/Q XSEL-R/S R□□:ロボットケーブル

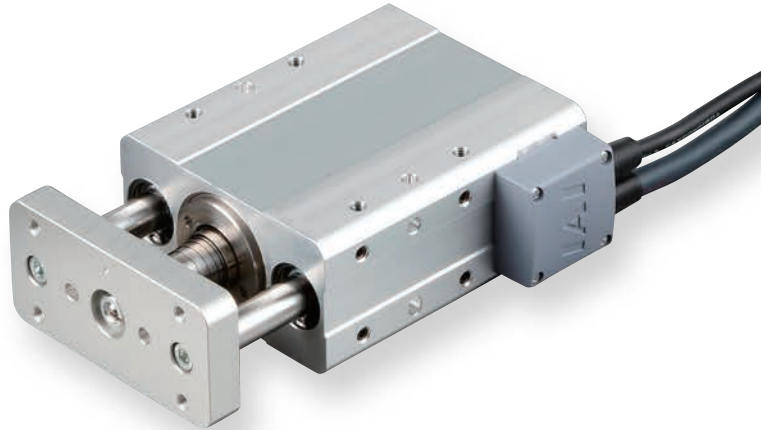
※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-178)をご参照ください。
- (2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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。

- A スライダタイプ
- 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	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-GD5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-GD5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-GD5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押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	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230)	250
2.5	125	

### ①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

### 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-5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	—
CE対応仕様	CE	→ B-253	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-266	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロスモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復



# RCS2-SD5N

細小型
シングルガイド付
モータユニット型
モータストレート
本体幅 94mm
200V ACサーボモータ
ボールネジ仕様

■型式項目 **RCS2 - SD5N - I - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

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

I:インクリメンタル 60:サーボモータ 10:10mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
60W 5:5mm 75:75mm SSEL P:1m 価格表参照  
XSEL-P/Q M:5m S:3m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

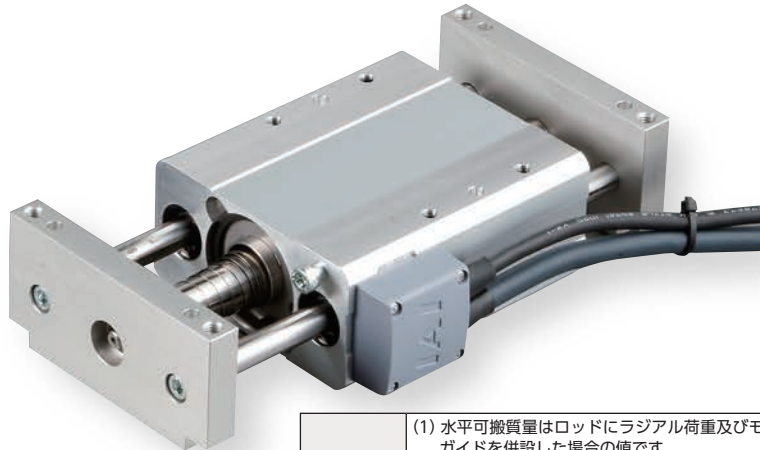
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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



- 選定上の注意**
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図(→巻末-178)をご参照ください。
  - 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意ください。
  - 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### ① リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-SD5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-SD5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-SD5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

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。

### ② ストロークと最高速度

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

※ 〈 〉 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	—
75	—

### ② ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-5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
CE対応仕様	CE	→ B-253	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-266	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-266	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロスモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復



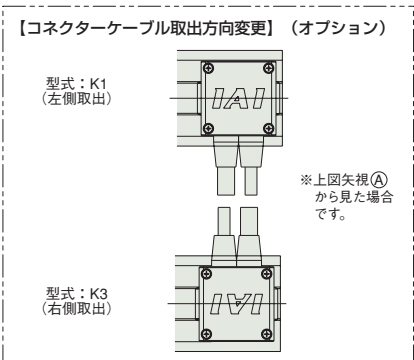
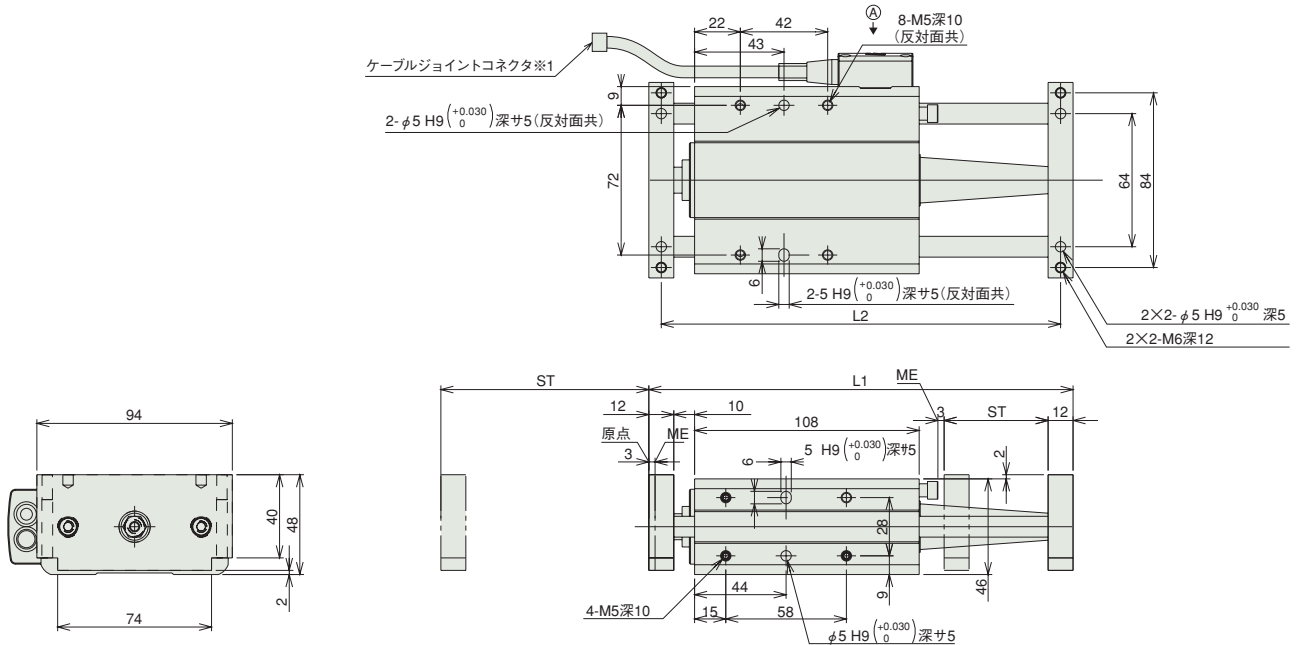
寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・5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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	204	229
L2	192	217
質量 (kg)	1.9	1.94

■適応コントローラ

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

名称	外観	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			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CANopen CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	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。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

- 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

# RCS2-RA4C

モーターユニット型  
モータストレート  
本体径  $\phi 37$  mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2 - RA4C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

20: サーボモータ 20W  
30: サーボモータ 30W

12:12mm  
6: 6mm  
3: 3mm

50:50mm  
300:300mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション  
価格表参照

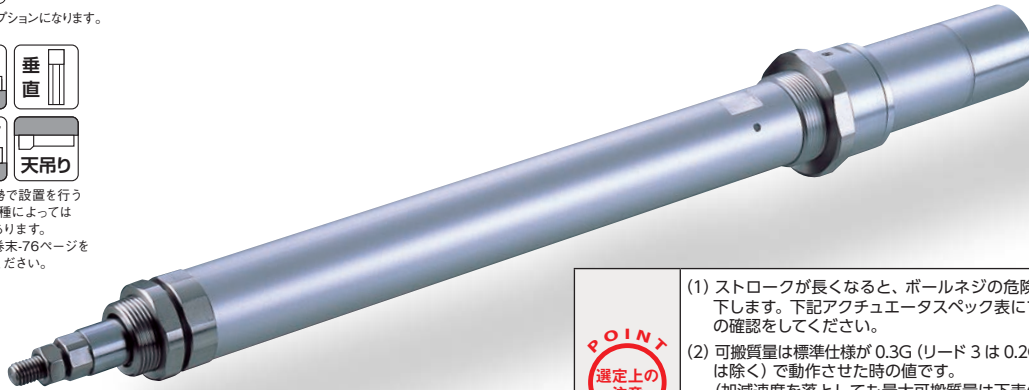
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

## 高加減速対応

(※1)

(※1) 20W 全機種と  
30W リード 3  
は除く

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。
- 可搬質量は標準仕様が0.3G (リード3は0.2G)、高加減速対応が1G (リード3は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### アクチュエータ仕様

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RA4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

#### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
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-5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	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	-
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。

(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 1.0$ 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 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

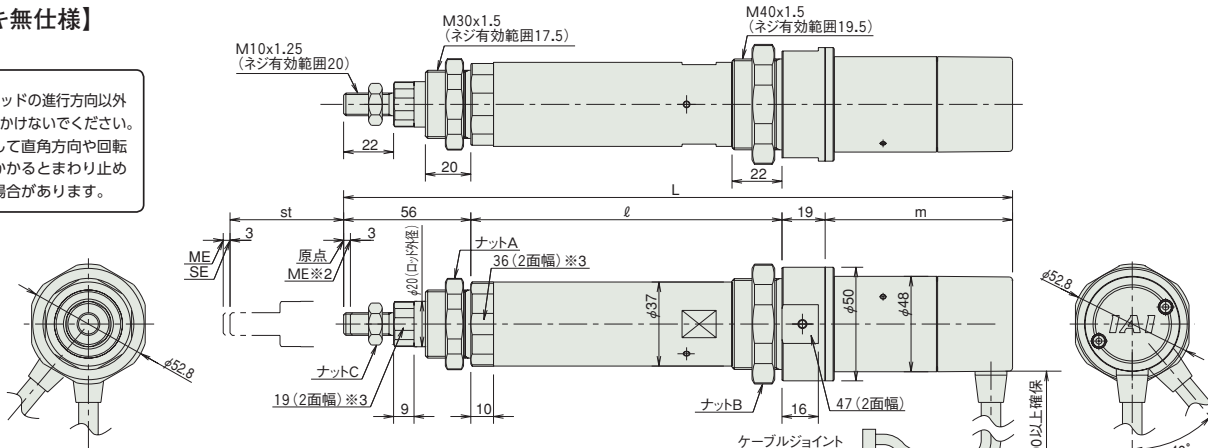
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



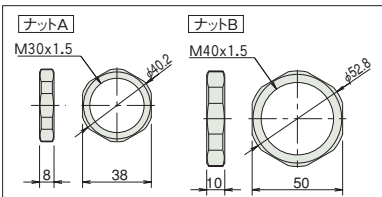
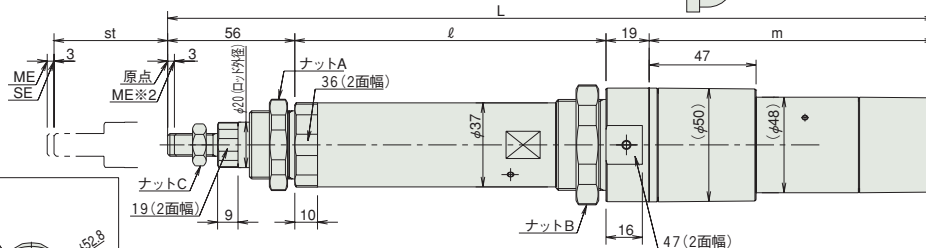
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外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。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ	137	187	237	287	337	487	
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	

RCS2-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ	137	187	237	287	337	487	
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)	1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	

■適応コントローラ

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

名称	外観	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	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

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。

# RCS2-RA5C

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 55mm 200V ACサーボモーター

型式項目	RCS2	RA5C	WA				T2		
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	60: サーボモーター 60W 100: サーボモーター 100W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

※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。

**高加減速対応**  
(※1)

(※1) 60W 全機種と 100W リード 4 は除く

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ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。
- (2) 可搬質量は標準仕様が0.3G (リード4は0.2G)、高加減速仕様は1G (リード4は0.2G) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- (4) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RA5C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12.0	2.0	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA5C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	50.0	11.5	255.1	
RCS2-RA5C-WA-100-16-①-T2-②-③	100	16	15.0	3.5	105.8	
RCS2-RA5C-WA-100-8-①-T2-②-③		8	30.0	9.0	212.7	
RCS2-RA5C-WA-100-4-①-T2-②-③		4	60.0	18.0	424.3	

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

ストローク リード	50 ~ 250 (50mm毎)	300 (mm)
	16	800
8	400	377
4	200	188

(単位は mm/s)

### エンコーダ種類/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 モーター W 数	
	60W	100W
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-5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	A2	→ B-253	-
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
フランジ	FL	→ B-256	-
フット金具	FT	→ B-261	-
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	-

(※1) 60W 全機種と 100W リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

### 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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7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

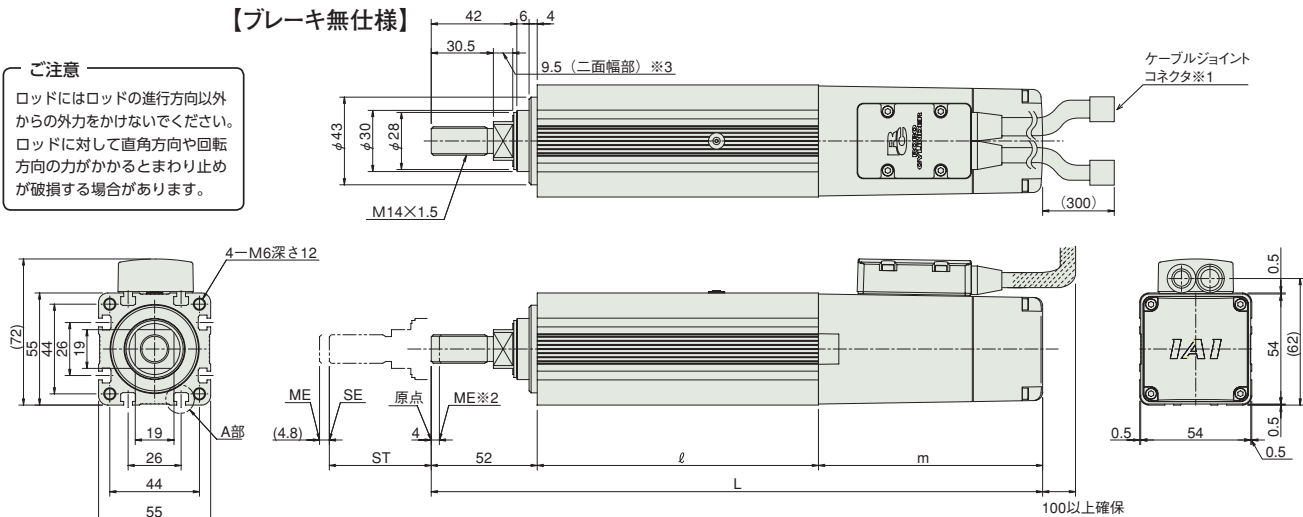


※RA5C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので  
ご注意ください。

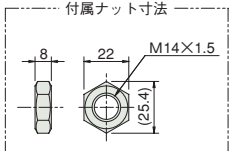
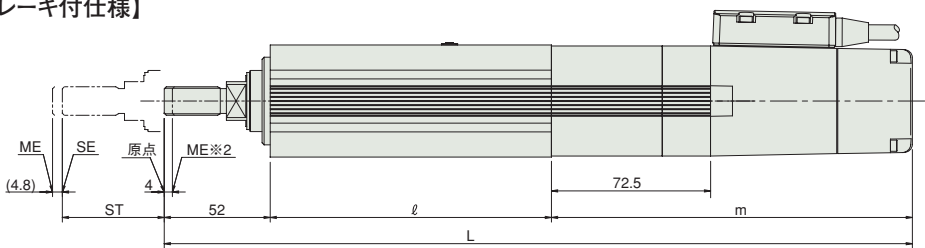
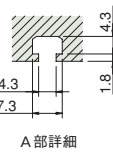
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド  
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

**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。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	282	332	382	432	482	532
	100W	300	350	400	450	500	550
	ℓ	138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量 (kg)	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	

RCS2-RA5C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
	ℓ	138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	

■適応コントローラ

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

名称	外観	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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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。



# RCS2-RA4D

モータ直結型  
モータストレート  
本体径  $\phi 37$  mm  
200V ACサーボモータ

型式項目 RCS2 - RA4D - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

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

I: インクリメンタル  
A: アブソリュート

20: サーボモータ 20W  
30: サーボモータ 30W

12: 12mm  
6: 6mm  
3: 3mm

50: 50mm  
300: 300mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション  
価格表参照

※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はオプションになります。



※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-76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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

## アクチュエータ仕様

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RA4D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4D-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4D-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

### ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
50	20W	30W	20W	30W
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-5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
CE対応仕様	CE	→ B-253	—
フット金具	FT	→ B-261	—
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 1.0$ 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

- 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

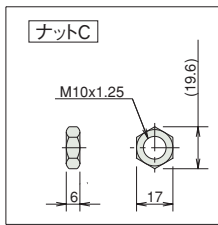
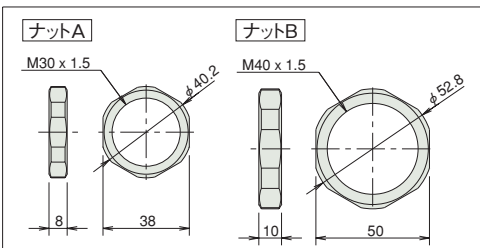
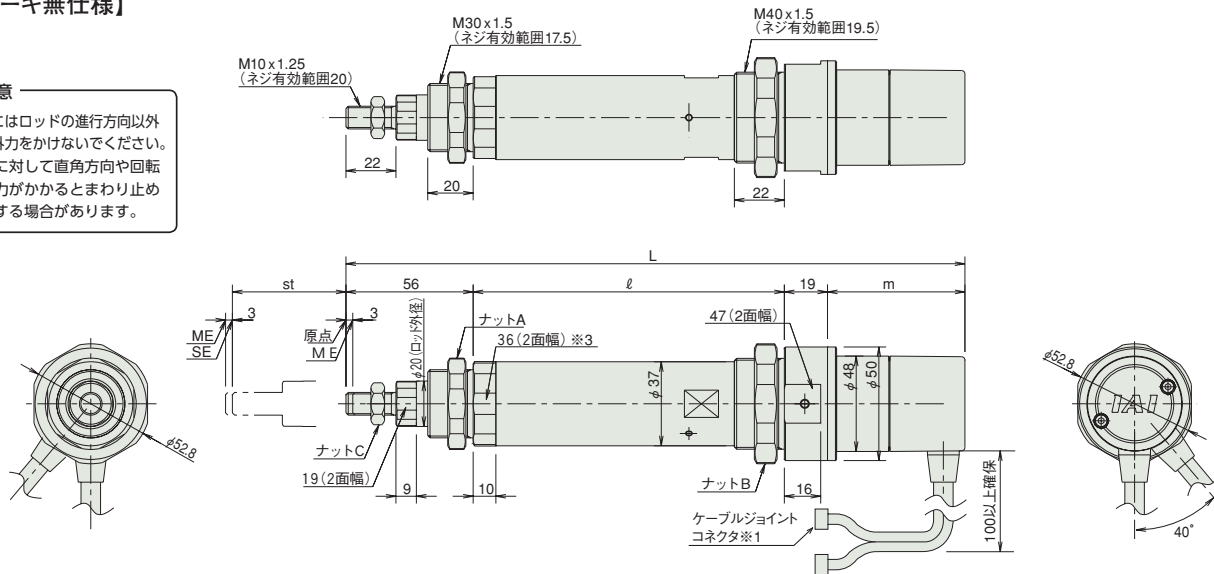
2次元  
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

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

RCS2-RA4D (ブレーキなし)		50	100	150	200	250	300
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
φ		137	187	237	287	337	487
		58.5					
m	20W	73.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)		1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCS2-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

■適応コントローラ

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

名称	外観	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	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	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。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-

# RCS2-SRA7BD

モータ直結型  
モータストレート  
本体幅 75mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-SRA7BD-I** - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

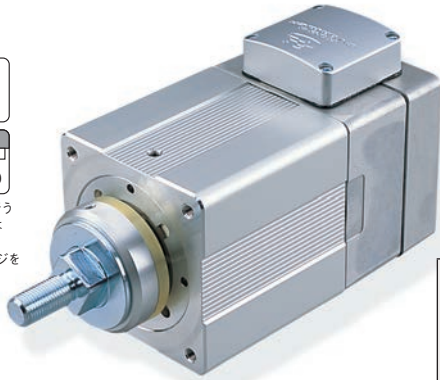
①:インクリメンタル 60:サーボモータ 16:16mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
100:サーボモータ 8:8mm 100W SSEL P:1m 価格表参照  
150:サーボモータ 4:4mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q M:5m X□□:長さ指定  
150W R□□:ロボットケーブル

※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。

RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76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

- 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- 繰返し位置決め精度、ロストモーションを必要とする場合は、ロッドの回転を規制する必要があります。よってガイド付きタイプを選定するか、お客様にてガイドを追加してください。
- 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量		最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SRA7BD-I-60-16-①-T2-②-③	60	16	0.25	5	2	0.35	2.5	1	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRA7BD-I-60-8-①-T2-②-③		8	0.15	10	5	0.25	5	2.5	127	
RCS2-SRA7BD-I-60-4-①-T2-②-③		4	0.05	20	10	0.15	10	5	254	
RCS2-SRA7BD-I-100-16-①-T2-②-③	100	16	0.3	10	3.5	0.4	5	1.5	103	
RCS2-SRA7BD-I-100-8-①-T2-②-③		8	0.2	22	9	0.3	10	4.5	207	
RCS2-SRA7BD-I-100-4-①-T2-②-③		4	0.1	40	19.5	0.2	20	9	414	
RCS2-SRA7BD-I-150-16-①-T2-②-③	150	16	0.3	15	6.5	0.4	7.5	3	157	
RCS2-SRA7BD-I-150-8-①-T2-②-③		8	0.2	35	14.5	0.3	17.5	7	314	
RCS2-SRA7BD-I-150-4-①-T2-②-③		4	0.1	55	22.5	0.2	27.5	11	628	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※ 水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。※ 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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		
	モータ W 数		
	60W	100W	150W
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)	-
	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-5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	-
フット金具	FT	→ B-261	-
ロッド先端延長仕様	RE	→ 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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ35mm
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

2次元  
CAD

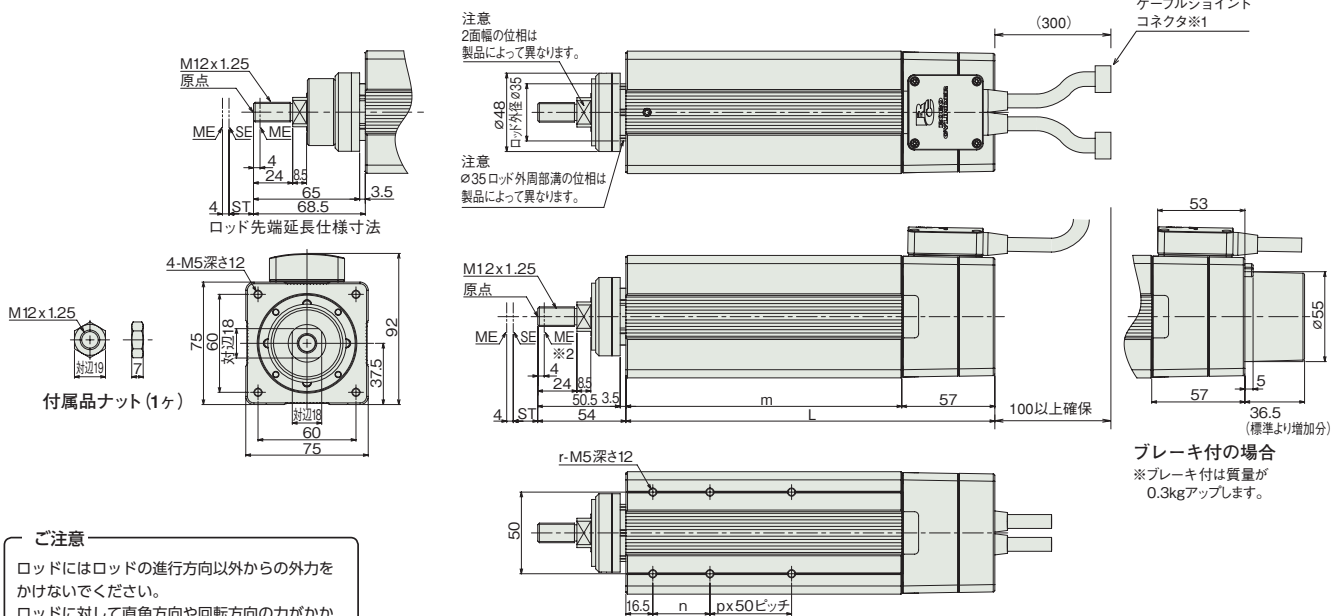
※SRA7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・5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

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。



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めが破損する場合があります。

ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。  
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326
	100W	133	176	226	276	326
	150W	145	176	226	276	326
m	60W	69	119	169	219	269
	100W	76	119	169	219	269
	150W	88	119	169	219	269
n	25	35	35	35	35	35
p	0	0	1	2	3	4
r	4	4	6	8	10	12
質量 (kg)	60W	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6
	100W	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8
	150W	2.9	3.3	3.9	4.4	5

■適応コントローラ

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

名称	外観	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			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	CompoNet MECHATROLINK			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	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。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

- 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

# RCS2-RA4R

モーター  
ユニット  
型

モーター  
折返し

本体径  
φ37  
mm

200V  
ACサーボ  
モーター

■型式項目 **RCS2 - RA4R -**  -  -  -  - **T2** -  -

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  
A:アブソリュート

20: サーボモーター 20W  
30: サーボモーター 30W

12:12mm  
6: 6mm  
3: 3mm

50:50mm  
300:300mm  
(50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション  
価格表参照

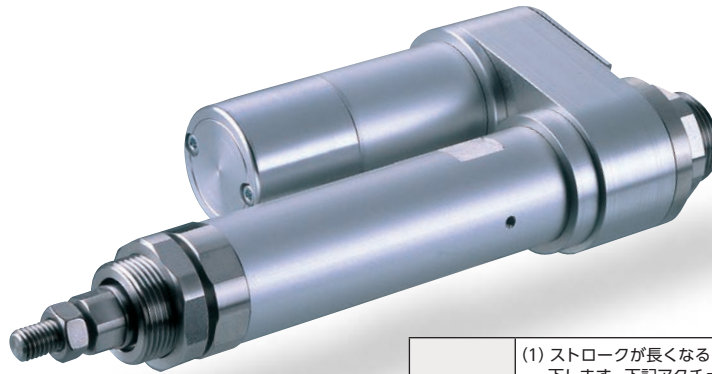
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RA4R-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA4R-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4R-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4R-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4R-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル モーター W 数		アブソリュート モーター W 数	
	20W	30W	20W	30W
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-5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	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
フランジ金具 (前)	FL	→ B-256	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
ナックルジョイント	NJ	→ B-270	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス金具	QR	→ B-272	-
背面取付用プレート	RP	→ B-273	-
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### 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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下 (結露無きこと)



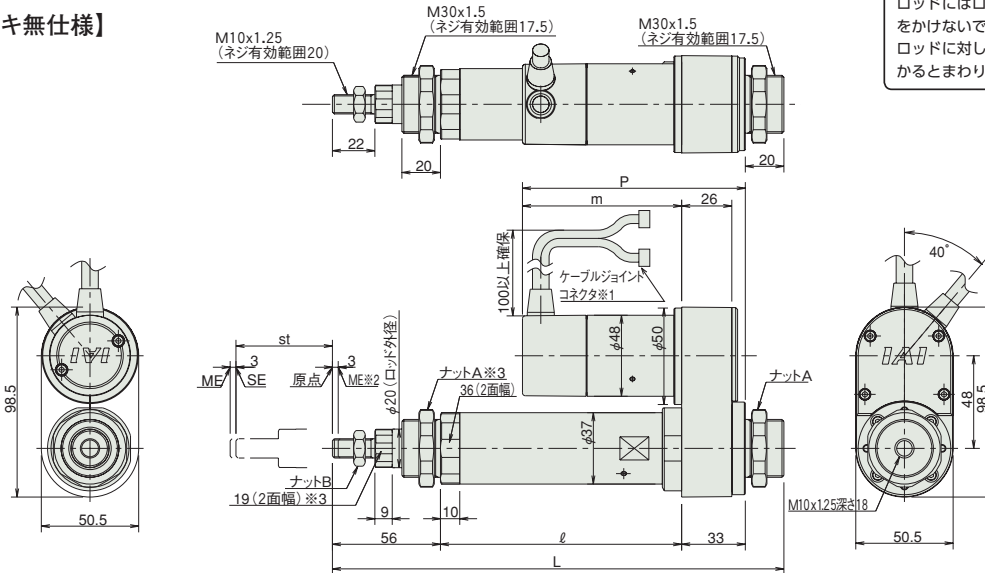
寸法図

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



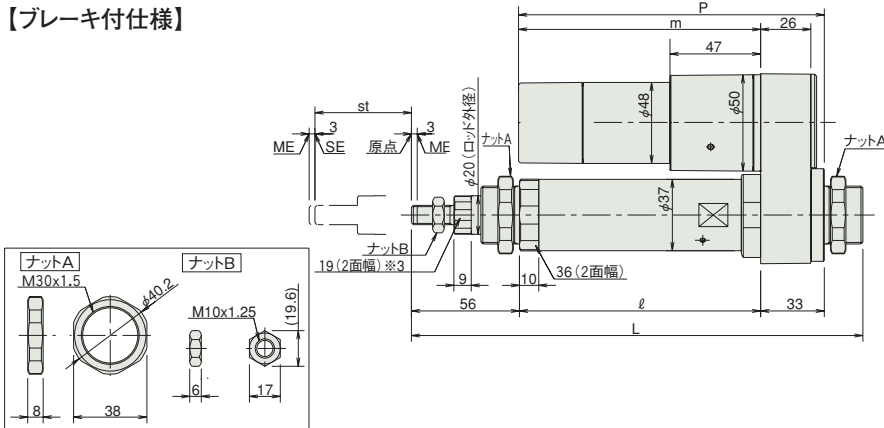
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



**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。

【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4R (ブレーキなし)		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量 (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0
RCS2-RA4R (ブレーキ付き)		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量 (kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

■適応コントローラ

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

名称	外観	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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

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

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



寸法図

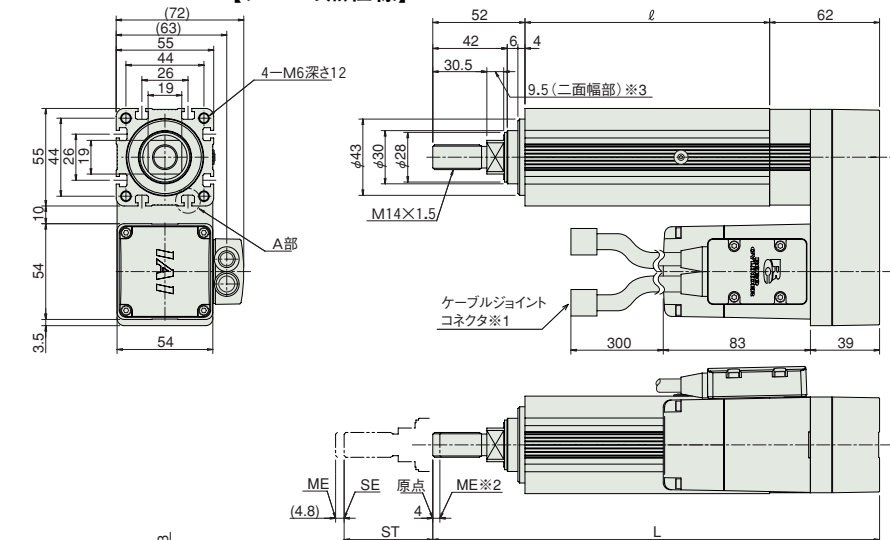
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

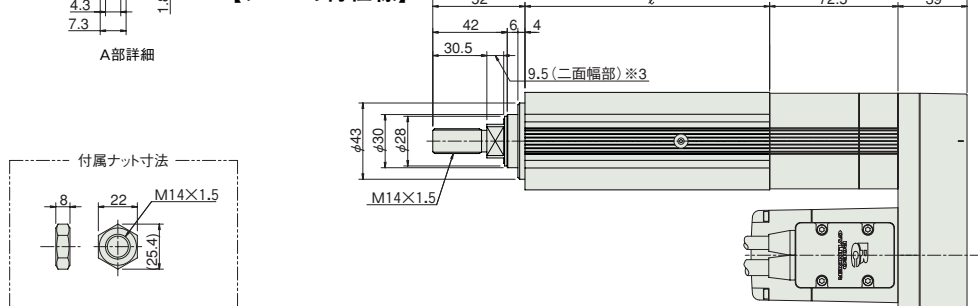
※RASRタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので  
ご注意ください。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 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。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



**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

RCS2-RA5R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
φ	138	188	238	288	338	388
質量 (kg)	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8

RCS2-RA5R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
φ	138	188	238	288	338	388
質量 (kg)	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	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	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- 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

# RCS2-RA13R

超高推力タイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 130mm
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-RA13R- [ ] - 750 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

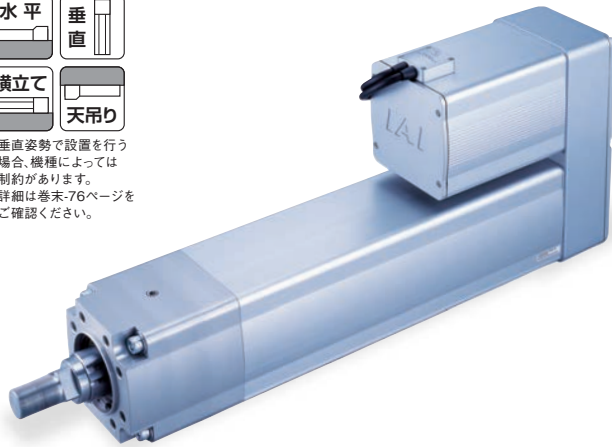
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル 750:サーボモータ 2.5:2.5mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
 A:アブソリュート 750W 1.25:1.25mm 100:100mm S: SSEL P:1m 価格表参照  
 200:200mm XSEL-P/Q M:5m ※モータ折返し方向、  
 (50mm 毎設定) XSEL-R/S R□□:長さ指定 ケーブル取出位置は、  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 R□□:ロボットケーブル をご記入ください。

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

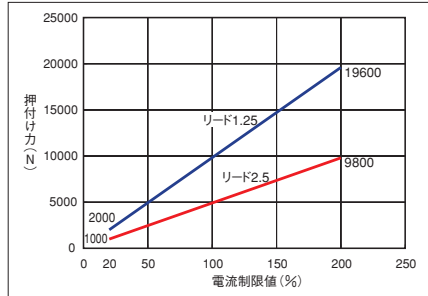


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

## ■押付け力と電流制限値の相関図



**注意:**  
 ●押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。  
 ●電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。  
 ●押付け動作時の移動速度は 10 mm/s 固定となります。グラフは 10 mm/s で押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。  
 ●動作条件によっては、モータの温度上昇により押付け力が低下する場合があります

※押付け時の電流制限値が70%以下の場合には連続押付けが可能ですが、71%以上は押付け時間の制限があります。詳細は巻末-127ページの選定の目安をご参照ください。



- 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、定格推力より小さい必要があります。詳細は選定資料(→巻末-127ページ)をご参照ください。
- 可搬質量はリード 2.5 が加速度 0.02G、リード 1.25 が加速度 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。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- ブレーキ付(オプション)の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキボックス(B-234ページ参照)が必要になります。

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	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大加速度 (G)	最大可搬質量		定格推力 (N)	連続押付け力 (N)	最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)				
RCS2-RA13R-①-750-2.5-②-T2-③-④	750	2.5	0.02	400	200	5106	3567	9800	50~200 (50mm 毎)
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④		1.25	0.01	500	300	10211	7141	19600	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション

※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ■ストロークと最高速度

リード (mm)	ストローク (mm)			
	50	100	150	200
2.5	85	120	125	
1.25	62			

(単位は mm/s)

## ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	1tタイプ(リード2.5)	2tタイプ(リード1.25)	1tタイプ(リード2.5)	2tタイプ(リード1.25)
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)	—
	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-5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(ブレーキボックス付)	B	→ B-253	—
ブレーキ(ブレーキボックス無)	BN ※	→ B-253	—
モータ上側折り返し	MT1/MT2/MT3	→ B-268	—
モータ右側折り返し	MR1/MR2	→ B-268	—
モータ左側折り返し	ML1/ML3	→ B-268	—
フランジ	FL	→ B-256	—
フット金具	FT	→ B-261	—
ロードセル付(配線用ケーブル付)	LCT	→ B-266	—
ロードセル付(配線用ケーブル無)	LCN	→ B-266	—

(注)ロードセル付オプションは、コントローラがSCON-CBの場合のみ使用可能です。ロードセル付オプション(配線用ケーブル付)とフランジオプションを同時に選択することは出来ません。

※オプション:ブレーキ(ブレーキボックス無)[BN]を選択し、ブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途ケーブルの購入が必要となります。詳細はM-171ページをご参照ください。

## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ32mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	0.2mm 以下
ロッド径	φ50mm (ボールスプライン)
ロッド許容負荷モーメント	120N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
押付け動作寿命	1000 万回 (※1)

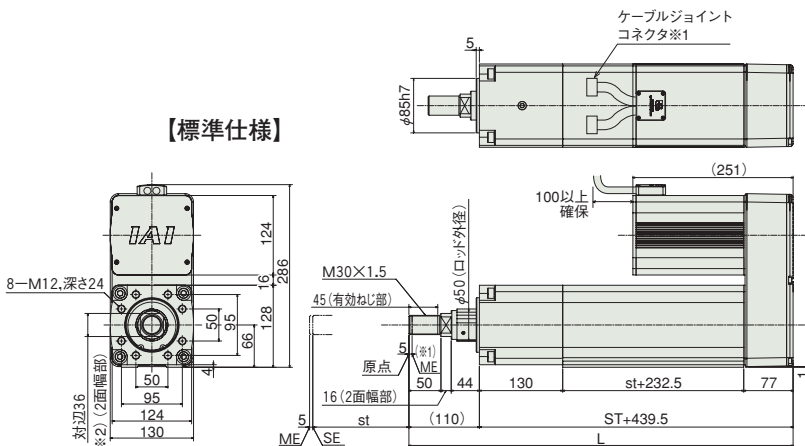
(※1) 押付け回数は最大押付け力・押付け移動量 1mm で動作させた場合です。

寸法図

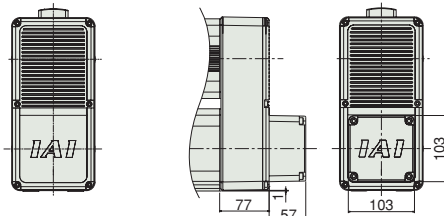
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



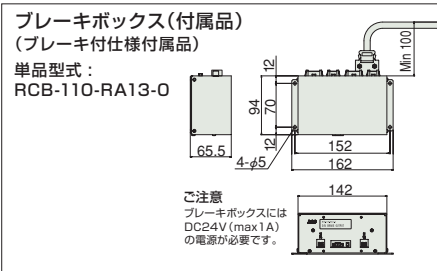
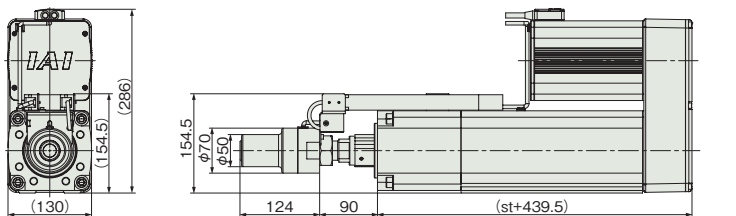
【標準仕様】



【ブレーキ付仕様】



【ロードセル付仕様】



ブレーキボックス(付属品)  
(ブレーキ付仕様付属品)  
単品型式:  
RCB-110-RA13-0

ご注意  
ブレーキボックスには  
DC24V(max1A)  
の電源が必要です。

SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド

- ※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-5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. 2面幅の向きは製品によって異なります。

ご注意

ブレーキ付仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ付仕様のアクチュエータ本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA13R

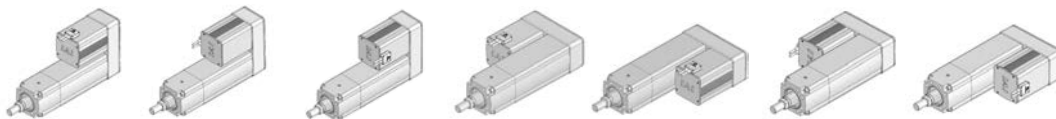
※ブレーキ付は、全長が57mm、質量が2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200
L	599.5	649.5	699.5	749.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
質量 (kg)	33	34	35	36

モータ折返し方向/ケーブル取出位置 (オプション)

ご注意

モータ折返し方向/ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入下さい。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モータ折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

■ 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	三相 AC200V	-	-	●	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。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※アクチュエータのロードセル付オプションを使用する場合は、コントローラはSCON-CB/CGB(ロードセル仕様)のみ対応となります。

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



# RCS2-RGS4C

シンプルガイド付  
モータユニット型  
モータストレート  
本体径  $\phi 37$  mm  
200V ACサーボモータ

型式項目 **RCS2-RGS4C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

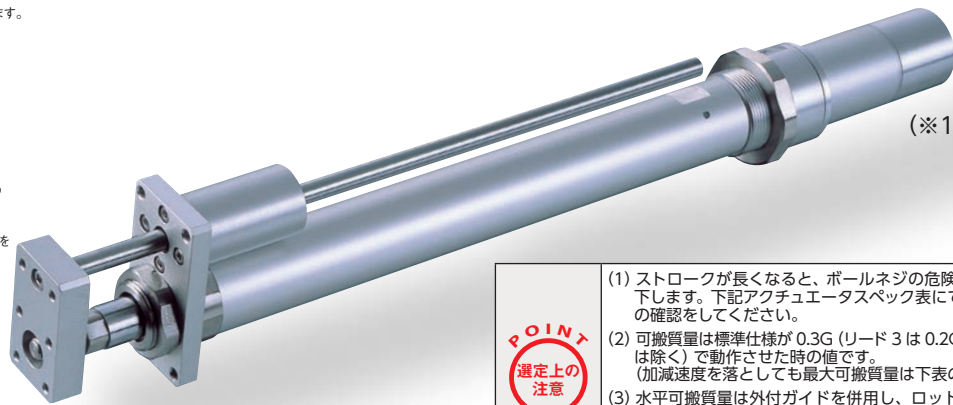
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I: インクリメンタル  
A: アブソリュート

20: サーボモータ 12: 12mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション  
20W 6: 6mm 50: 50mm M: 1m P: 1m 価格表参照  
30: サーボモータ 3: 3mm 300: 300mm S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定  
30W (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S 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。

**高加減速対応**  
(※1)



(※1) 20W 全機種と  
30W リード3は除く

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。
  - 可搬質量は標準仕様が0.3G（リード3は0.2G）、高加減速対応が1G（リード3は除く）で動作させた時の値です。（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-180)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。

- 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

**アクチュエータ仕様**

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
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)	-
	R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-5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	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	-
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

(※1) 20W 全機種と 30W リード3は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

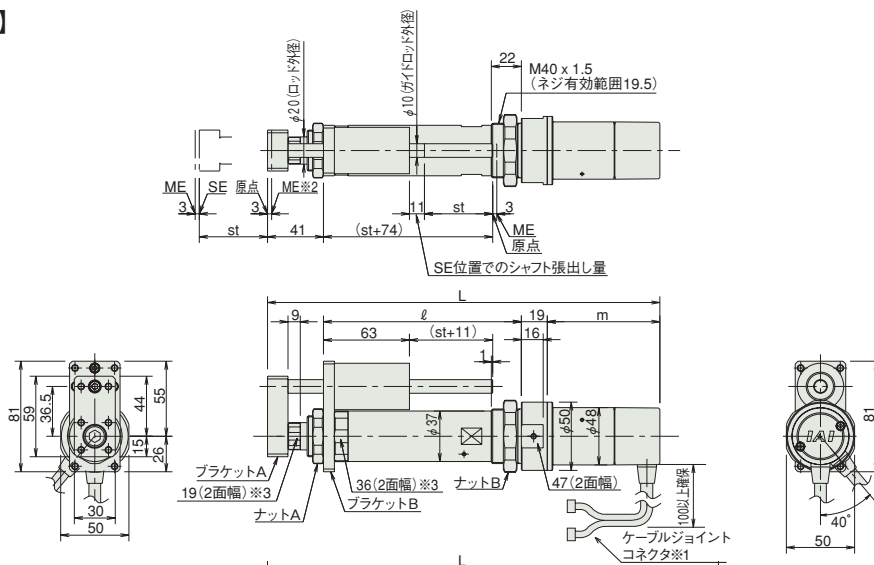
寸法図

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

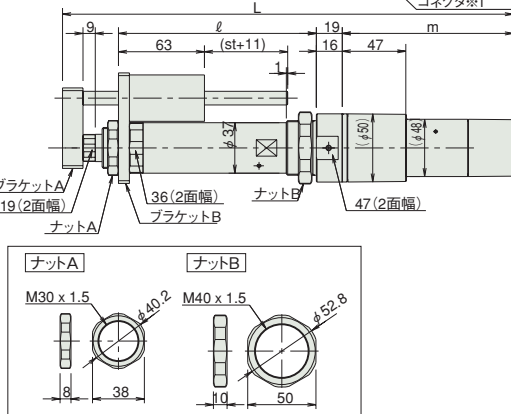
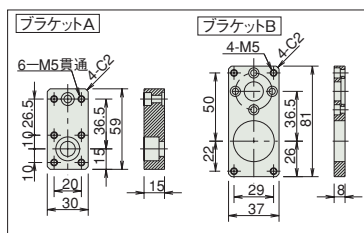


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ	145	195	245	295	345	395	
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	

RCS2-RGS4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ	145	195	245	295	345	395	
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	

■適応コントローラ

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

名称	外観	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					
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163		
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-					512 (ネットワーク仕様は768)	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです							256	→M-203
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	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。	20000	-	→M-233		
XSEL-P/Q/R/S		8		-	-	●					53332 (タイプにより異なります)	→M-255

- 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

# RCS2-RGS5C

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 55mm  
200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-RGS5C-WA** - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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: バッテリレスアプソ    60: サーボモーター    16: 16mm    50: 50mm    T2: SCON    N: 無し    下記オプション  
 60W    8: 8mm    300: 300mm    M: 5m    P: 1m    価格表参照  
 100: サーボモーター    4: 4mm    (50mmピッチ毎設定)    M: 5m    S: 3m    価格表参照  
 100W    X□□: 長さ指定  
 R□□: ロボットケーブル

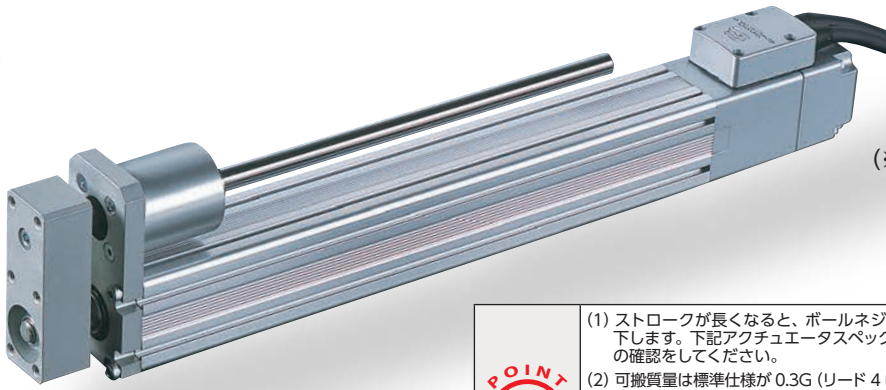
※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76ページをご確認ください。



高加減速対応

(※1)

(※1) 60W全機種と100Wリード4は除く

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。
- 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速仕様は1G(リード4は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-180)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。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGS5C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12.0	1.3	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS5C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-WA-60-4-①-T2-②-③	4	50.0	10.8	255.1		
RCS2-RGS5C-WA-100-16-①-T2-②-③	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGS5C-WA-100-8-①-T2-②-③		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGS5C-WA-100-4-①-T2-②-③		4	60.0	17.3	424.3	

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

ストローク リード	50 ~ 250 (50mm毎)	300 (mm)
	16	800
8	400	377
4	200	188

(単位は mm/s)

### エンコーダ種類/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	
	モーター W 数	
	60W	100W
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-5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	A2	→ B-253	-
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→ B-265	-
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	-

(※1) 60W全機種と100Wリード4は高加減速対応で使用出来ません。

### 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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

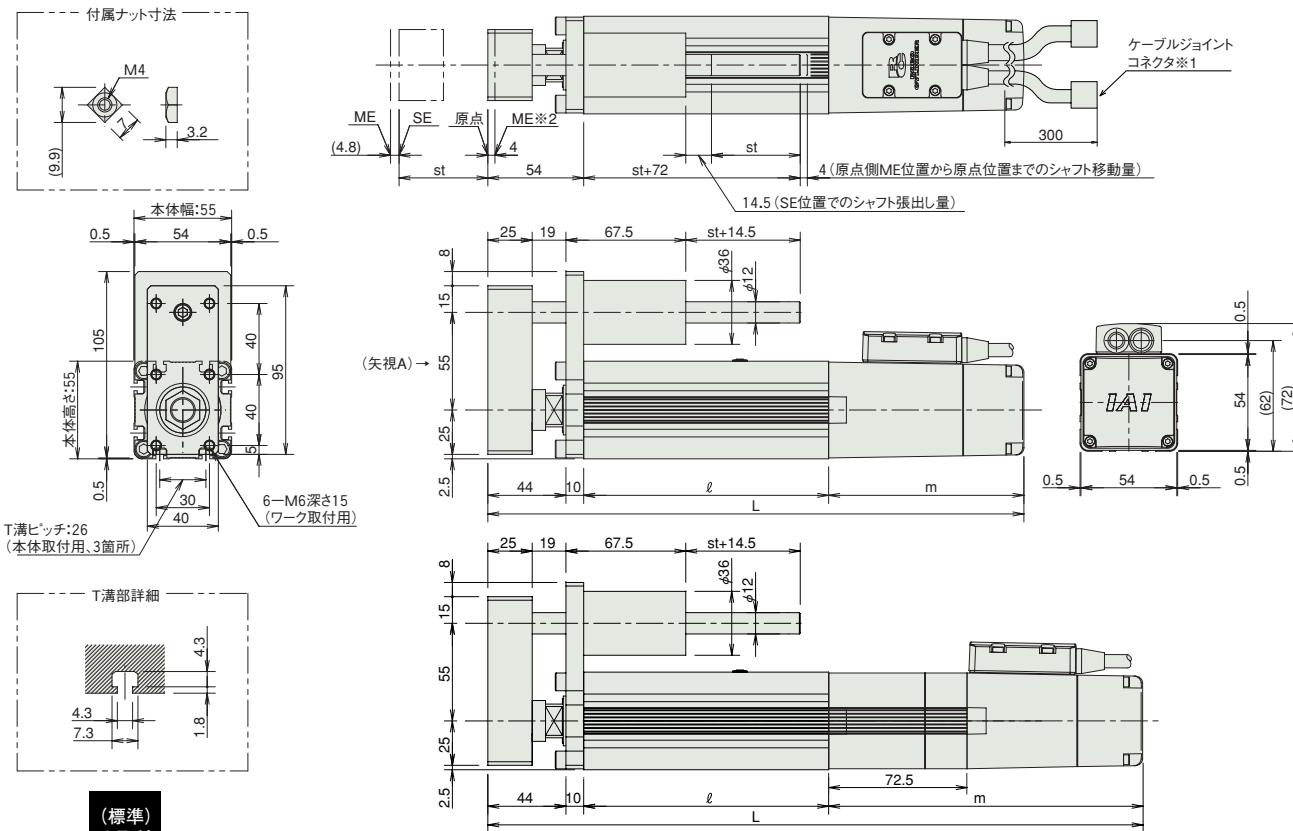
寸法図

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



※RGS5C 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。ケーブルの詳細は巻末-5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



(標準)  
上取付

GS4 左取付    本体    GS2 右取付

GS3  
下取付

ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS5C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484
	100W	302	352	402	452	502
	φ	138	188	238	288	338
m	60W	92				
	100W	110				
質量 (kg)	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3

RCS2-RGS5C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5
	φ	138	188	238	288	338
m	60W	164.5				
	100W	182.5				
質量 (kg)	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

■適応コントローラ

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

名称	外観	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	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

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

# RCS2-RGS4D

シンプルガイド付    モータ直結型    モータストレート    本体径  $\phi 37$  mm    200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-RGS4D** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

I: インクリメンタル    20: サーボモータ 20W    12: 12mm    50: 50mm    T2: SCON    N: 無し    下記オプション  
A: アブソリュート    30: サーボモータ 30W    6: 6mm    300: 300mm (50mmピッチ毎設定)    M: SCON    P: 1m    価格表参照  
S: SSEL    S: 3m    M: 5m    X□□: 長さ指定  
R□□: ロボットケーブル

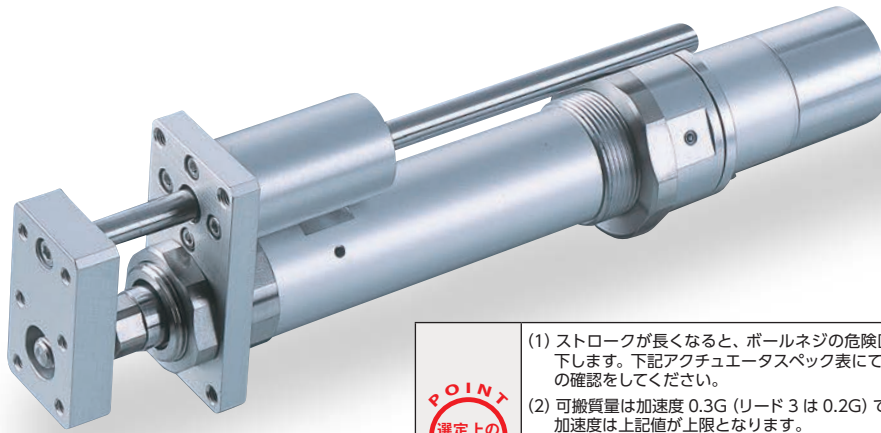
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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) 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。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-180)をご参照ください。
- (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。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
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)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-5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
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

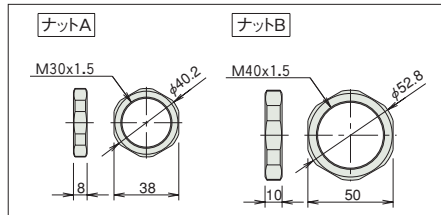
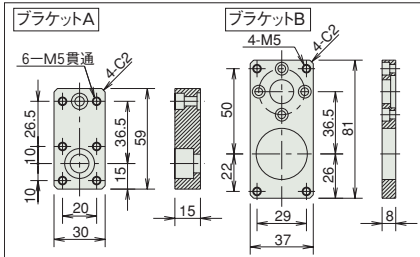
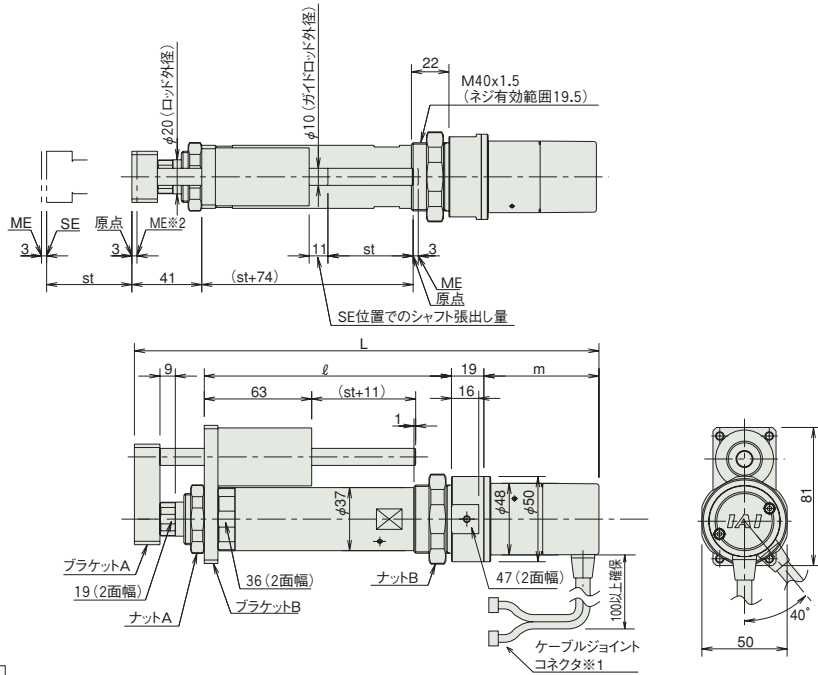


寸法図

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

2次元  
CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
φ	145	195	245	295	345	395	
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	

RCS2-RGS4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

■適応コントローラ

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

名称	外観	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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです					256	-
SSEL-CS		2		●	-	●	自由伝送 自由伝送	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	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。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- 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

# RCS2-SRGS7BD

シングルガイド付    モータ直結型    モータストレート    本体幅 75mm    200V ACサーボモータ

■型式項目	RCS2 - SRGS7BD -	I	-	-	-	-	T2	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		I:インクリメンタル	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		

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

RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76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) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-180)をご参照ください。
- (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。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量		最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SRGS7BD-I-60-16-①-T2-②-③	60	16	0.25	5	1.5	0.35	2.5	0.5	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRGS7BD-I-60-8-①-T2-②-③		8	0.15	10	4.5	0.25	5	2	127	
RCS2-SRGS7BD-I-60-4-①-T2-②-③		4	0.05	20	9.5	0.15	10	4.5	254	
RCS2-SRGS7BD-I-100-16-①-T2-②-③	100	16	0.3	10	3	0.4	5	1	103	
RCS2-SRGS7BD-I-100-8-①-T2-②-③		8	0.2	22	8.5	0.3	10	4	207	
RCS2-SRGS7BD-I-100-4-①-T2-②-③		4	0.1	40	19	0.2	20	8.5	414	
RCS2-SRGS7BD-I-150-16-①-T2-②-③	150	16	0.3	15	6	0.4	7.5	2.5	157	
RCS2-SRGS7BD-I-150-8-①-T2-②-③		8	0.2	35	14	0.3	17.5	6.5	314	
RCS2-SRGS7BD-I-150-4-①-T2-②-③		4	0.1	55	22	0.2	27.5	10.5	628	

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50	300
16	800	
8	400	
4	200	

(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		
	モータ W 数		
	60W	100W	150W
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)	-
	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-5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	-
フット金具	FT	→ B-261	-
ガイド取付方向変更	GS2 ~ GS4	→ B-265	-
ロッド先端延長仕様	RE	→ 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	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

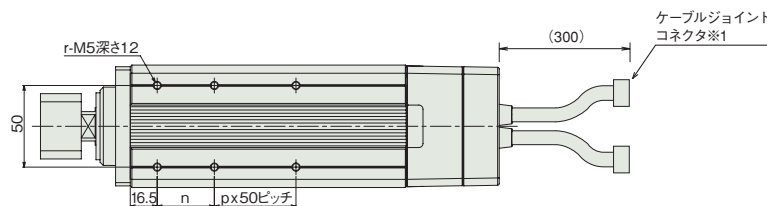
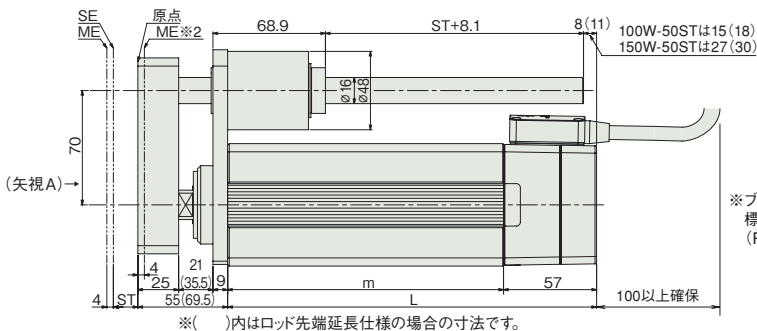
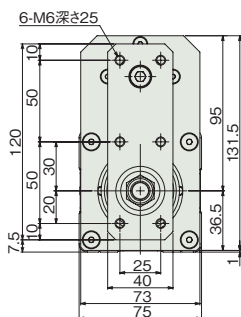
2次元  
CAD

※SRGS7BD 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。

ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。  
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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



ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n	25	35	35	35	35	35	
p	0	0	1	2	3	4	
r	4	4	6	8	10	12	
質量 (kg)	60W	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	100W	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	150W	4	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	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			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	CompoNet MECHATROLINK			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	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。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

- 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

# RCS2-RGD4C

ダブルガイド付  
モータユニット型  
モータストレート  
本体径  $\phi 37$  mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-RGD4C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

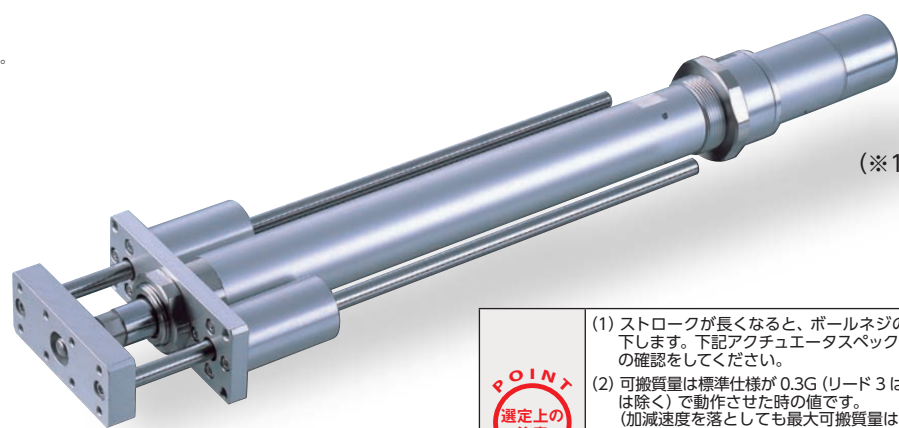
I: インクリメンタル  
A: アブソリュート

20: サーボモータ 12: 12mm 50: 50mm T2: SCON  
20W 6: 6mm 30: 300mm M: 5m  
30: サーボモータ 3: 3mm (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S

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

※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。

**高加減速対応**  
(※1)



(※1) 20W 全機種と 30W リード3 は除く

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。
  - 可搬質量は標準仕様が0.3G（リード3は0.2G）、高加減速対応が1G（リード3は除く）で動作させた時の値です。（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-182)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。

- 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

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
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)	—
	R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-5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	—
CE対応仕様	CE	→ B-253	—
フット金具	FT	→ B-261	—
高加減速対応 (※1)	HA	→ B-265	—
原点確認センサ (※2)	HS	→ B-265	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→ B-276	—

(※1) 20W 全機種と 30W リード3 は高加減速対応で使用出来ません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

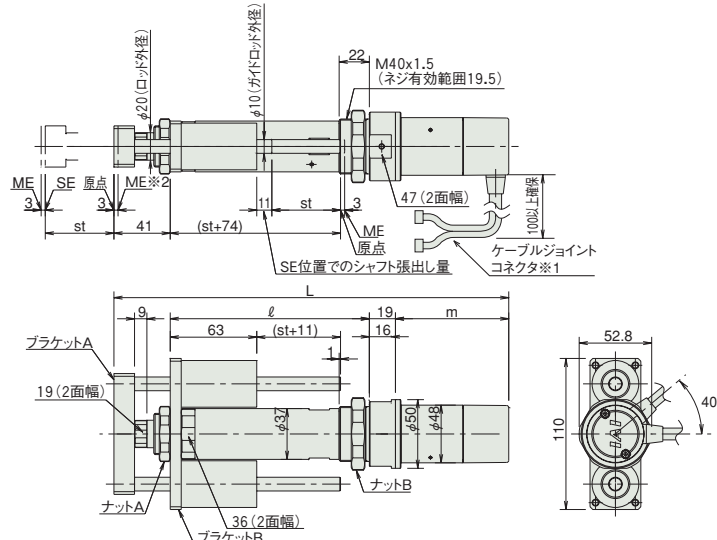
寸法図

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

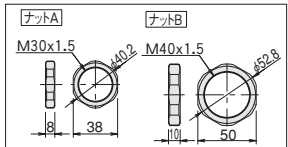
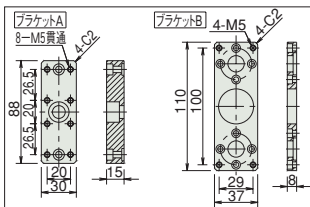
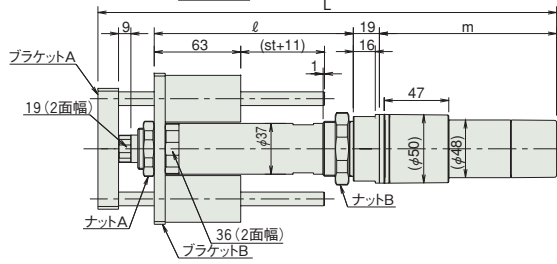


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ	145	195	245	295	345	395	
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	

RCS2-RGD4C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ	145	195	245	295	345	395	
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	

■適応コントローラ

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

名称	外観	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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

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

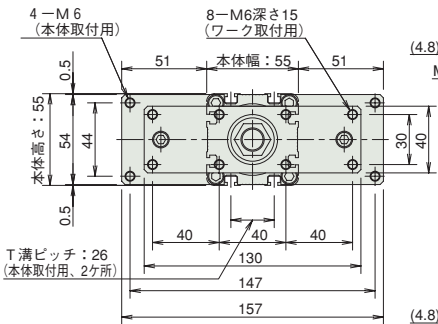
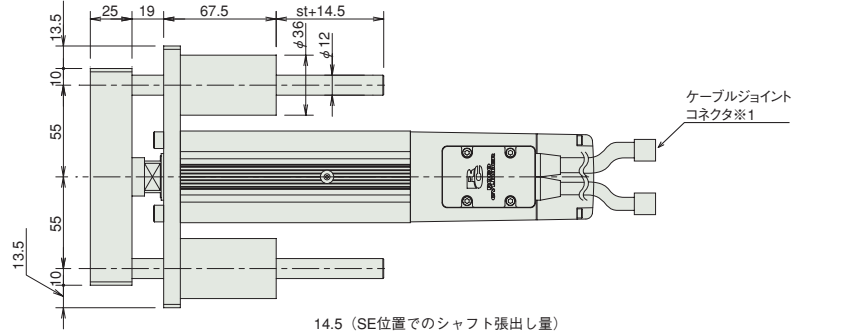
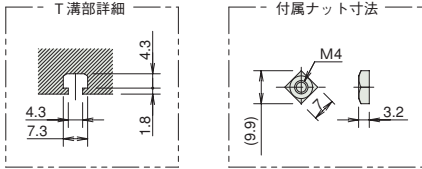
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



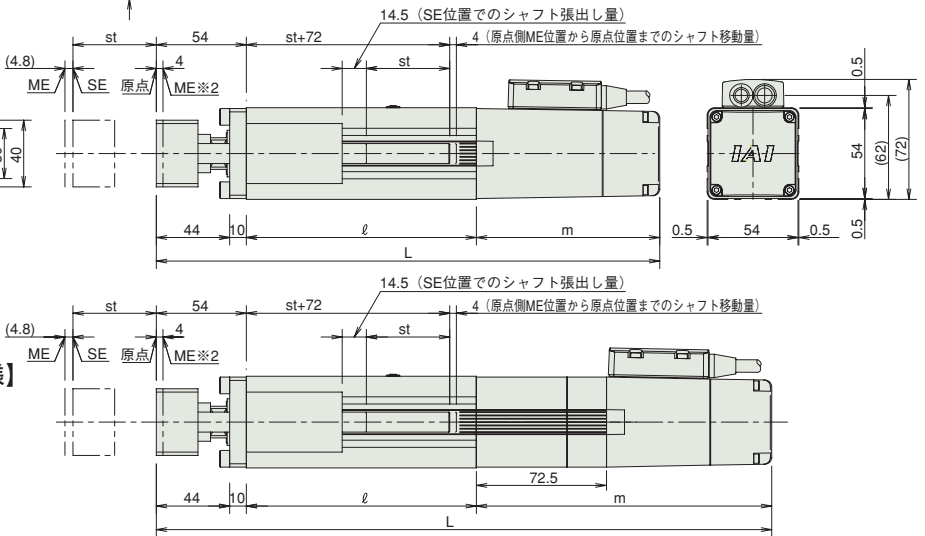
※RGD5Cタイプは構造上原点逆点逆仕様は出来ません  
のでご注意ください。

※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-5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

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD5C (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	284	334	384	434	484	524
	100W	302	352	402	452	502	552
φ	138	188	238	288	338	388	
m	60W	92					
	100W	110					
質量 (kg)	2.7	3.0	3.4	3.8	4.2	5.5	

RCS2-RGD5C (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
φ	138	188	238	288	338	388	
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)	3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8	

■適応コントローラ

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

名称	外観	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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		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。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- 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



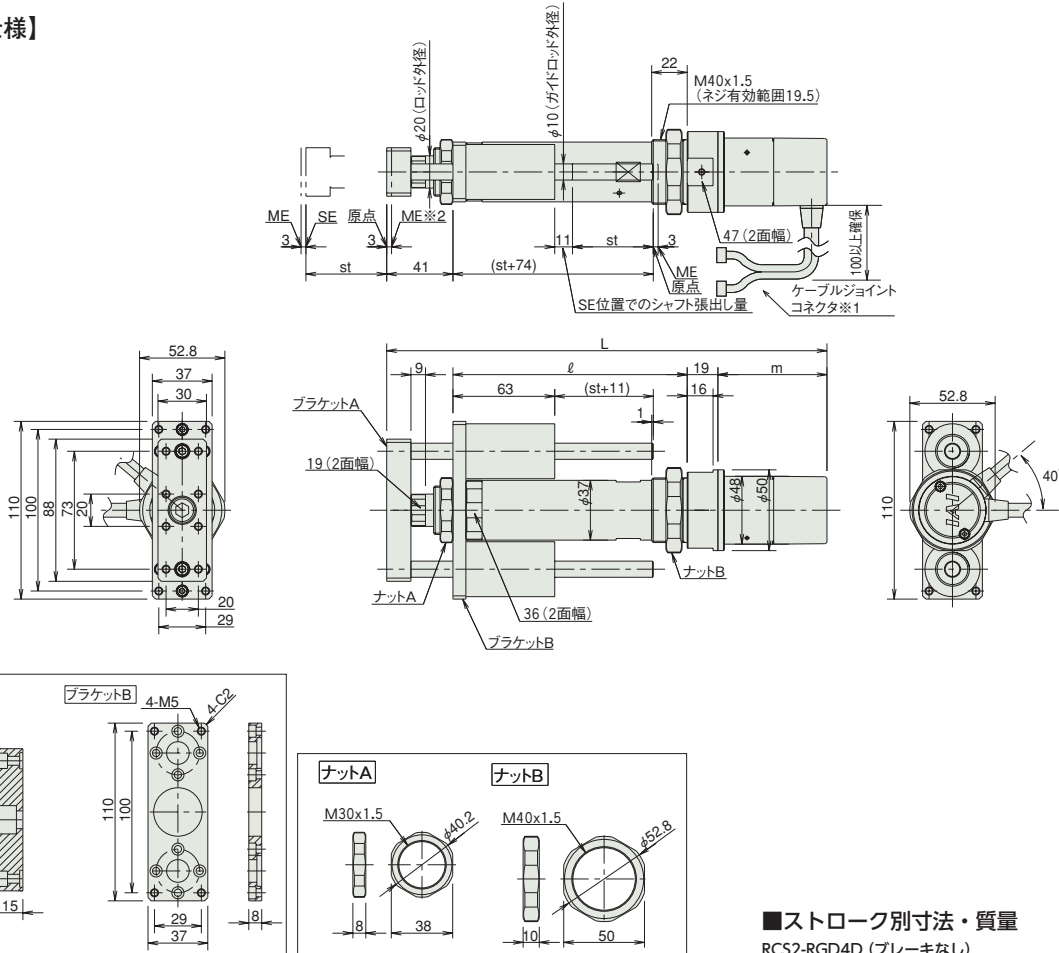
寸法図

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

2次元  
CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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

【ブレーキ無仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4D (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
φ	145	195	245	295	345	395	
	20W	58.5					
m	30W	73.5					
	質量 (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCS2-RGD4D にはブレーキ付きの設定がありません。

■適応コントローラ

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

名称	外観	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	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

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

# RCS2-SRGD7BD

ダブルガイド付    モータ直結型    モータストレート    本体幅 75mm    200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-SRGD7BD-I** - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

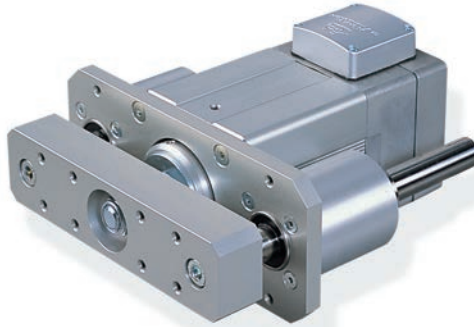
①:インクリメンタル    60:サーボモータ 60W    16:16mm    50:50mm    T2:SCON    N:無し    下記オプション  
 100:サーボモータ 100W    8:8mm    ↓    SSEL    P:1m    価格表参照  
 150:サーボモータ 150W    4:4mm    300:300mm (50mmピッチ毎設定)    XSEL-P/Q    M:5m    S:3m  
 X□□:長さ指定    R□□:ロボットケーブル

※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。

RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-76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) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。  
 (2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。  
 (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-183)をご参照ください。  
 (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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量		最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SRGD7BD-I-60-16-①-T2-②-③	60	16	0.25	5	1	0.35	2.5	(不可)	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRGD7BD-I-60-8-①-T2-②-③		8	0.15	10	4	0.25	5	1.5	127	
RCS2-SRGD7BD-I-60-4-①-T2-②-③		4	0.05	20	9	0.15	10	4	254	
RCS2-SRGD7BD-I-100-16-①-T2-②-③	100	16	0.3	10	2.5	0.4	5	0.5	103	
RCS2-SRGD7BD-I-100-8-①-T2-②-③		8	0.2	22	8	0.3	10	3.5	207	
RCS2-SRGD7BD-I-100-4-①-T2-②-③		4	0.1	40	18.5	0.2	20	8	414	
RCS2-SRGD7BD-I-150-16-①-T2-②-③	150	16	0.3	15	5.5	0.4	7.5	2	157	
RCS2-SRGD7BD-I-150-8-①-T2-②-③		8	0.2	35	13.5	0.3	17.5	6	314	
RCS2-SRGD7BD-I-150-4-①-T2-②-③		4	0.1	55	21.5	0.2	27.5	10	628	

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50	300
16	800	
8	400	
4	200	

(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		
	モータ W 数		
	60W	100W	150W
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-5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	-
フット金具	FT	→ B-261	-
ロッド先端延長仕様	RE	→ 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	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.08 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

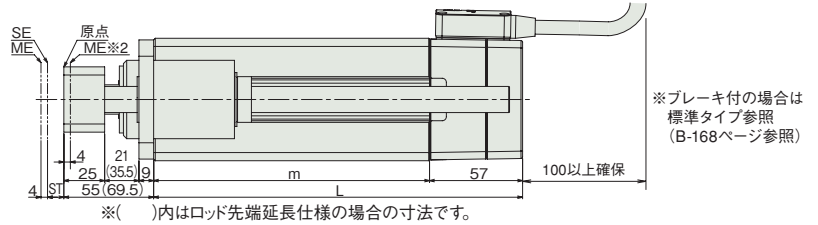
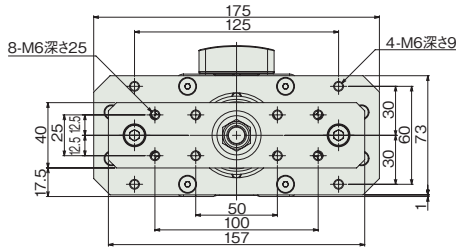


寸法図

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

2次元  
CAD

※SRGD7BD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。



※ブレーキ付の場合は標準タイプ参照 (B-168ページ参照)

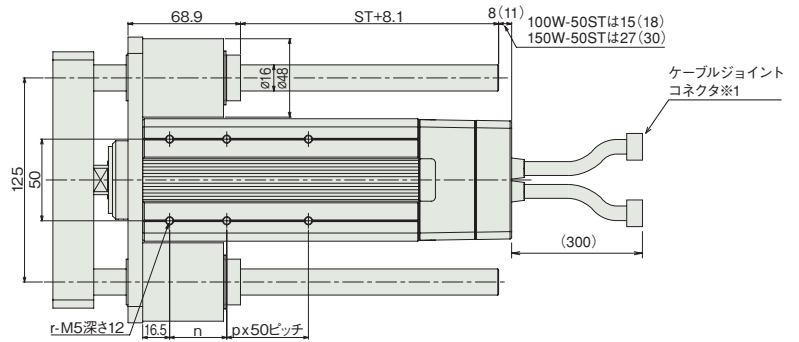
ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5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



- 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
L	60W	126	176	226	276	326
	100W	133	176	226	276	326
	150W	145	176	226	276	326
m	60W	69	119	169	219	269
	100W	76	119	169	219	269
	150W	88	119	169	219	269
n	25	35	35	35	35	35
p	0	0	1	2	3	4
r	4	4	6	8	10	12
質量 (kg)	60W	4.3	5	5.7	6.4	7.2
	100W	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3
	150W	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5

■ 対応コントローラ

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

名称	外観	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			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP			
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	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。	20000	-	→M-255

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

# RCS2-RGD4R

ダブルガイド付  
モータユニット型  
モータ折返し  
本体径  $\phi 37$  mm  
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-RGD4R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル A:アブソリュート	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

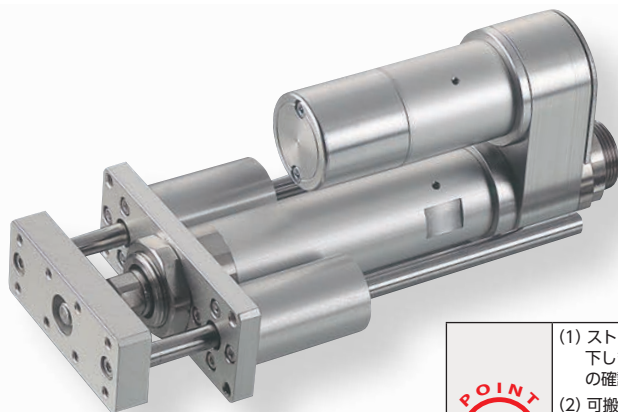
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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-76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



- 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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-182)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。

## アクチュエータ仕様

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-RGD4R-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD4R-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4R-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4R-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4R-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4R-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

### ■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W
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)	-
	R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-5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	-
CE対応仕様	CE	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-260	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
クレビス金具	QR	→ B-272	-
背面取付用プレート	RP	→ B-273	-

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ $\phi 10$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	$\pm 0.05$ 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

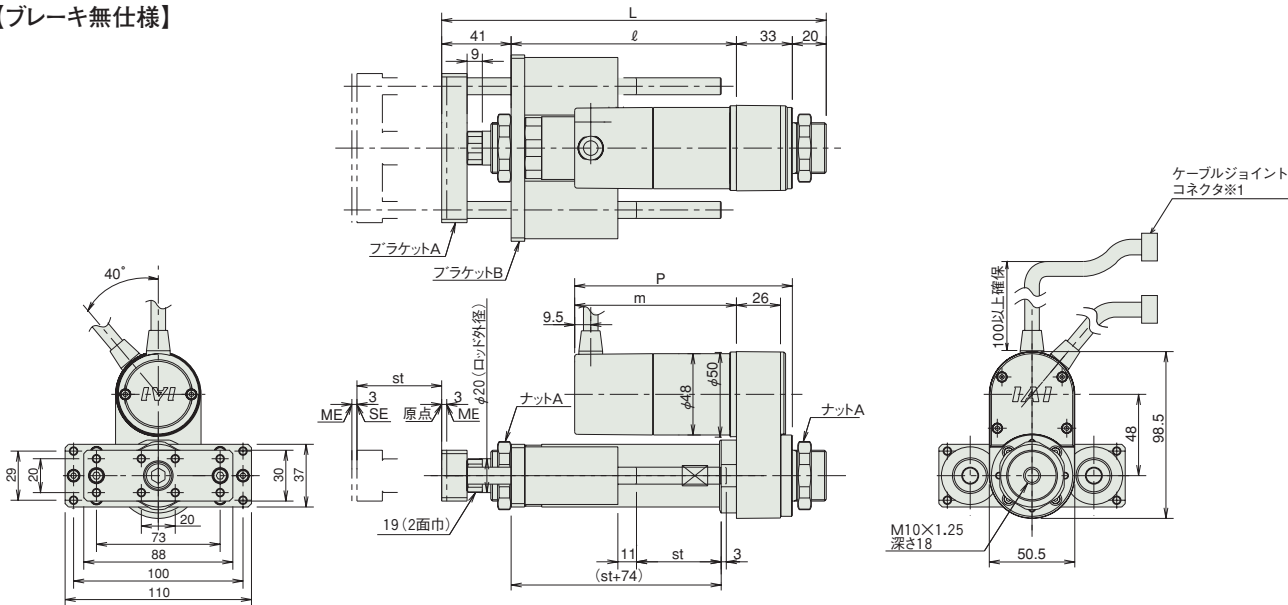
寸法図

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

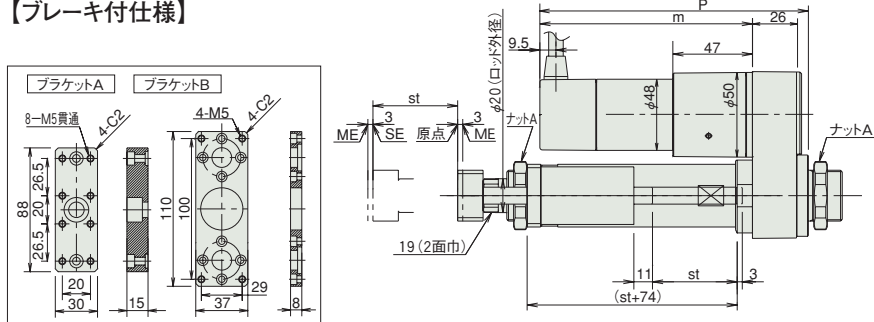


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4R (ブレーキなし)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	183	233	283	333	383	
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量 (kg)	1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0	

RCS2-RGD4R (ブレーキ付き)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ	133	183	233	283	333	383	
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量 (kg)	2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2	

■適応コントローラ

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

名称	外観	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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

- 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