



4

ロッド

ラジアルシリンダー®

テーブル

# TOTAL CATALOG 2022

# IAI 総合カタログ2022 / ラインナップ

## 1 製品紹介 保守部品 技術資料

- 会社紹介
- アイエイアイの技術
- アイエイアイ製品の機能
- アプリケーション事例
- 保守部品
- 注意事項
- 技術資料
- 総合カタログ 2022 非掲載機種
- 生産中止機種と後継機種
- 旧型式変換表

## 2 エレシリンダー® (2点位置決め)

スライダー



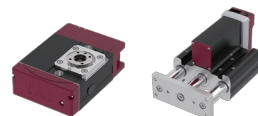
ロッド  
ラジアルシリンダー®



テーブル グリッパー



ロータリー ストッパー



クリーン/防塵防滴仕様

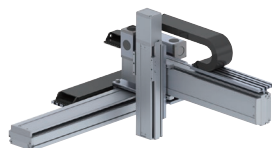


制御関連機器

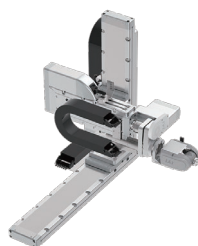


## 5 直交 テーブルトップ 直交型6軸 スカラ

直交



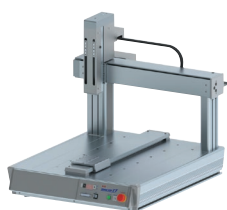
直交型6軸



スカラ



テーブルトップ

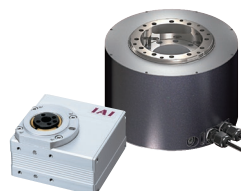


## 6 パルスプレス サーボプレス グリッパー ロータリー 特殊用途

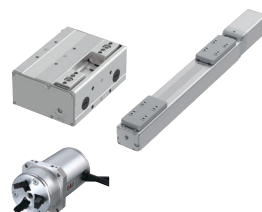
パルスプレス  
サーボプレス



ロータリー



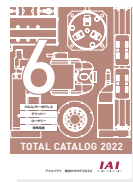
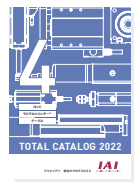
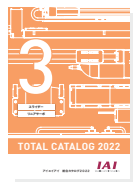
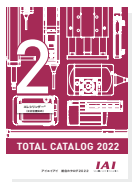
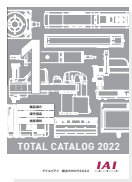
グリッパー



【特殊用途】  
手首ユニット  
ロータリーチャック



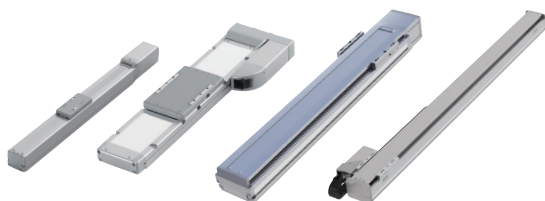




# 3

## スライダー リニアサーボ

スライダー



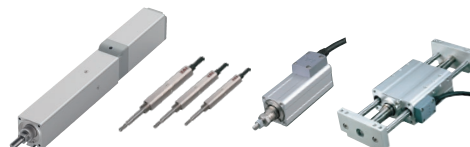
リニアサーボ



# 4

## ロッド ラジアルシリンダー® テーブル

ロッド



ラジアルシリンダー®



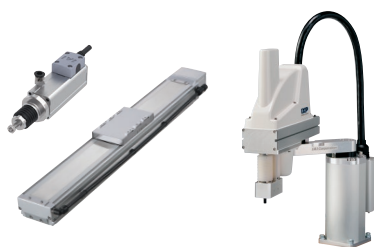
テーブル



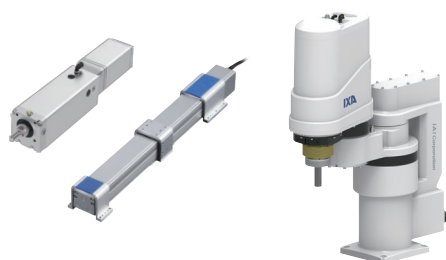
# 7

## クリーン・防塵防滴

クリーン仕様



防塵防滴仕様



# 8

## コントローラー

単軸コントローラー



多軸コントローラー



DC24V電源

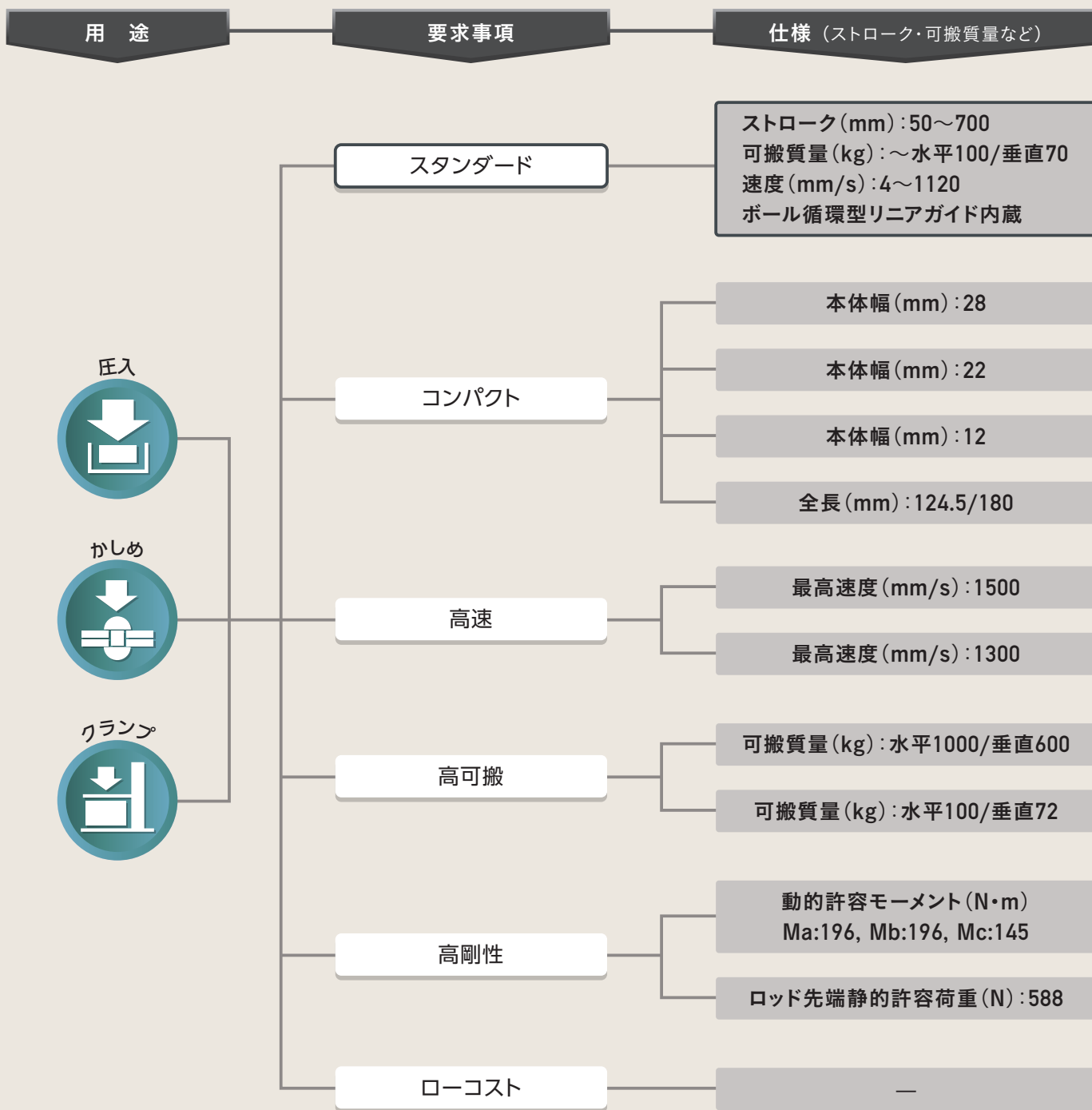


パソコン専用ソフト  
ティーチングボックス



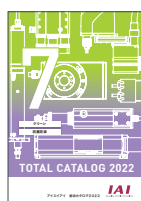
# IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

## ～ロッド/ラジアルシリンダー®/テーブル～



### 2巻 | エレシリンダー®

2点間位置決めの場合、  
コントローラー内蔵で低価格な  
『エレシリンダー®』がおすすめです。

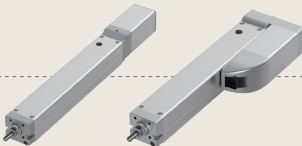


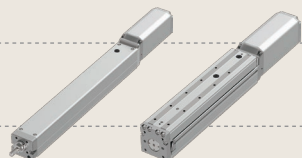
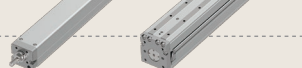
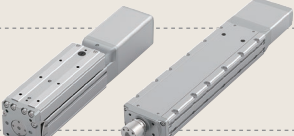

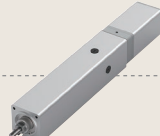


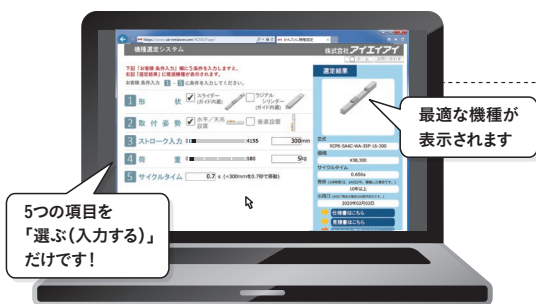
### 7巻 | クリーン・防塵防滴

クリーンルーム、防塵防滴仕様の  
ロッドタイプ・ラジアルシリンダー®を  
お探しの方は、7巻をご覧ください。

お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。

# お客様の「あったらいいな」を形にします。

シリーズ・タイプ		詳細ページ	
RCP6-RRR		4 11	
RCA2/RCS2 細小型シリーズ		4 19	4 31
RCP3-RA		4 17	4 43
RCD-RA		4 19	
RCP2-SRA/RCS2-SRA		4 17	4 33
RCS4-RRR		4 25	
RCS4-TA		4 41	
RCS3-RA		4 29	
RCS4-RRR		4 25	
RCP6-TA/RCS4-TA		4 35	4 41
RCP6-WRA/RCS4-WRA		4 13	4 27
RCP6-RA		4 9	



機種選定ソフトを是非ご利用ください!

アイエイアイの全シリーズ約100万アイテムから  
最適機種を10秒で一発選定します。

アイエイアイホームページ ▶ 機種選定ソフト

アイエイアイ 選定 検索 <https://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



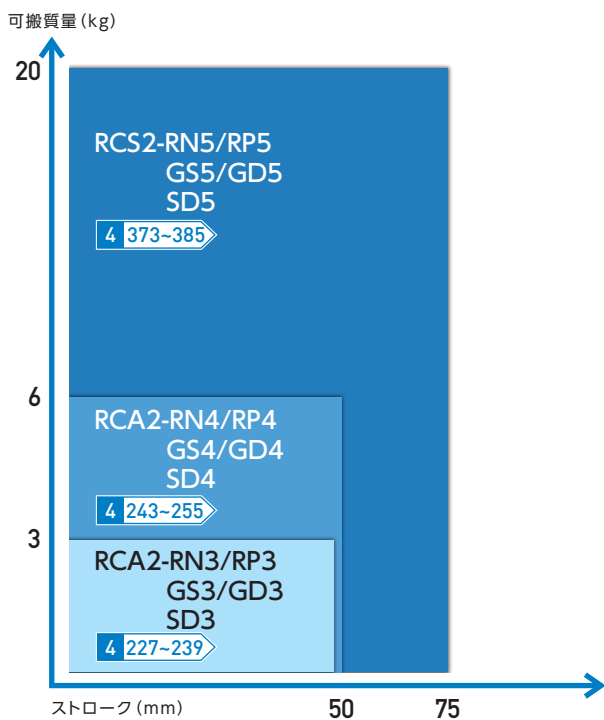
# “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

ロッドタイプ  
ラジアルシリンダー

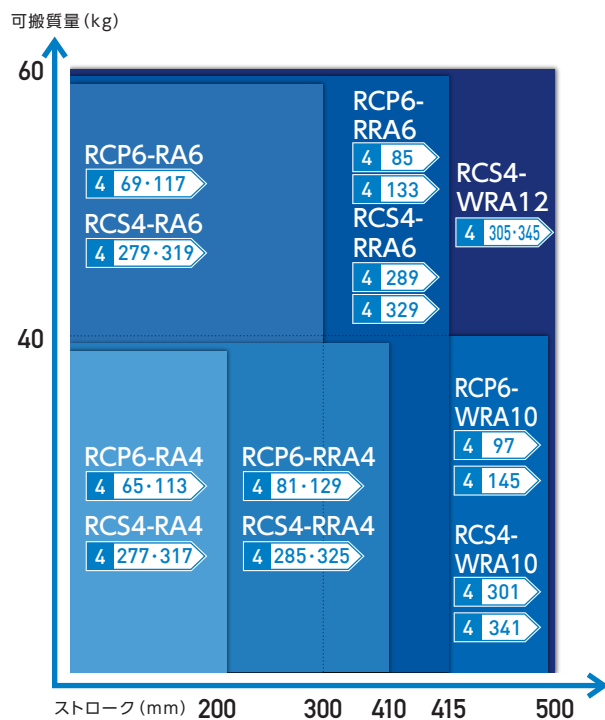


水平搬送時

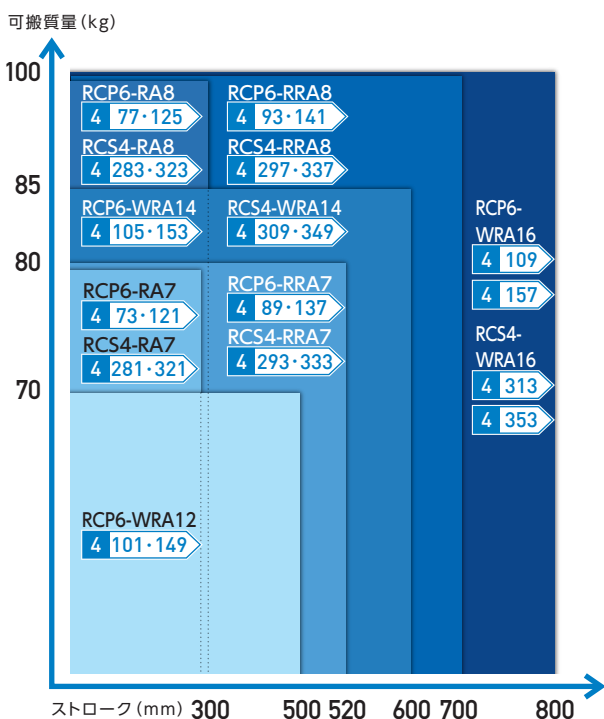
## 水平 可搬質量 20kg以下



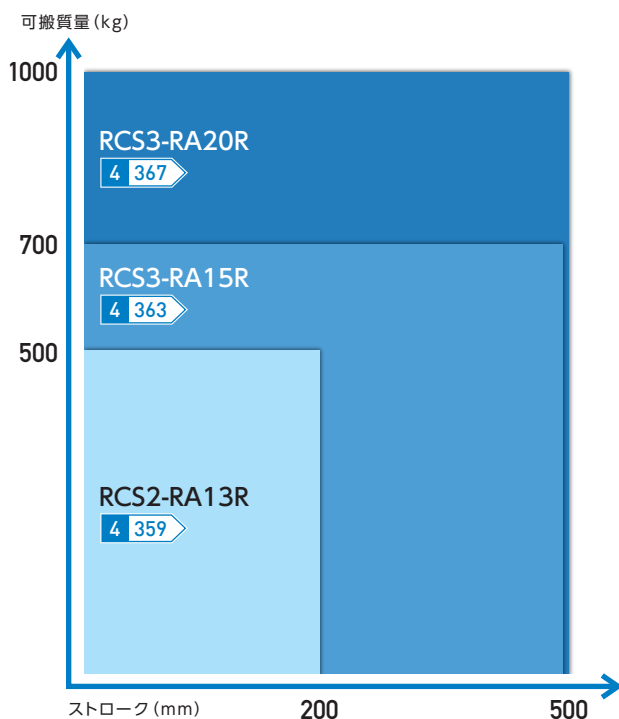
## 水平 可搬質量 60kg以下



## 水平 可搬質量 100kg以下



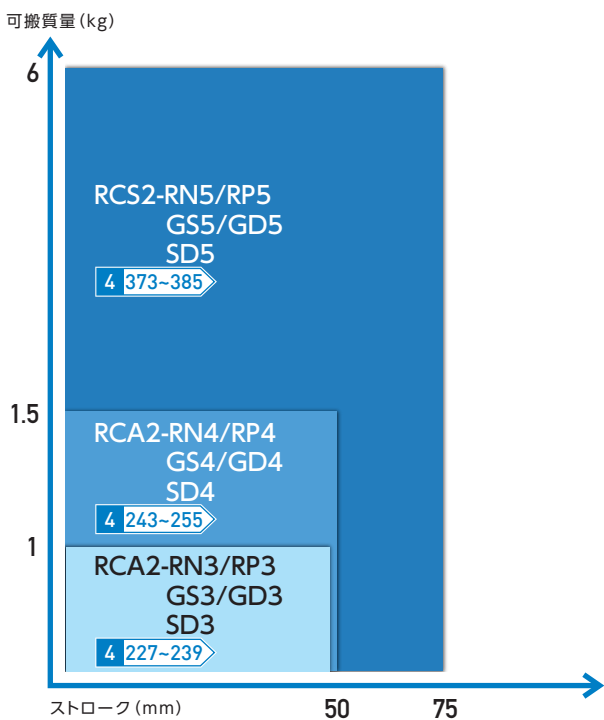
## 水平 可搬質量 1000kg以下



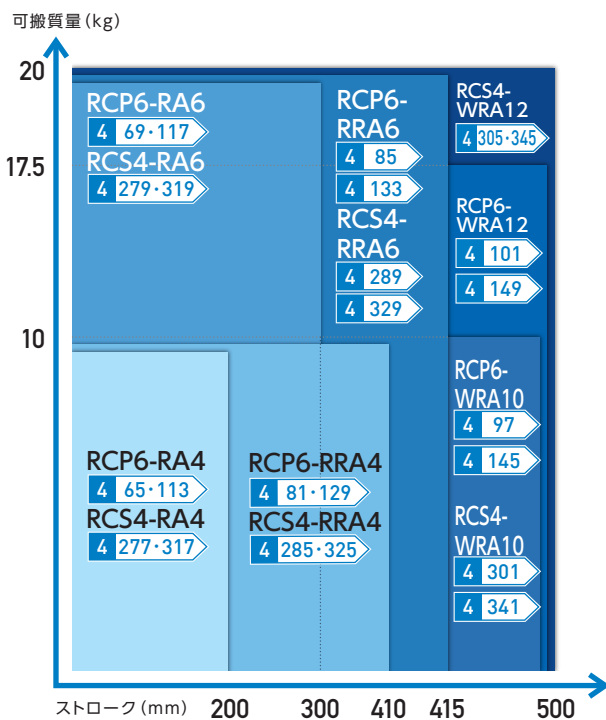


## 垂直搬送時

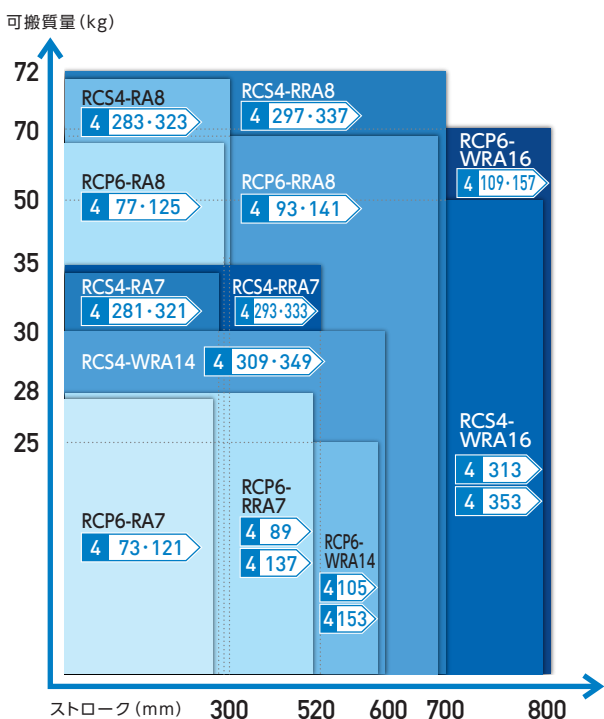
### 可搬質量 6kg以下



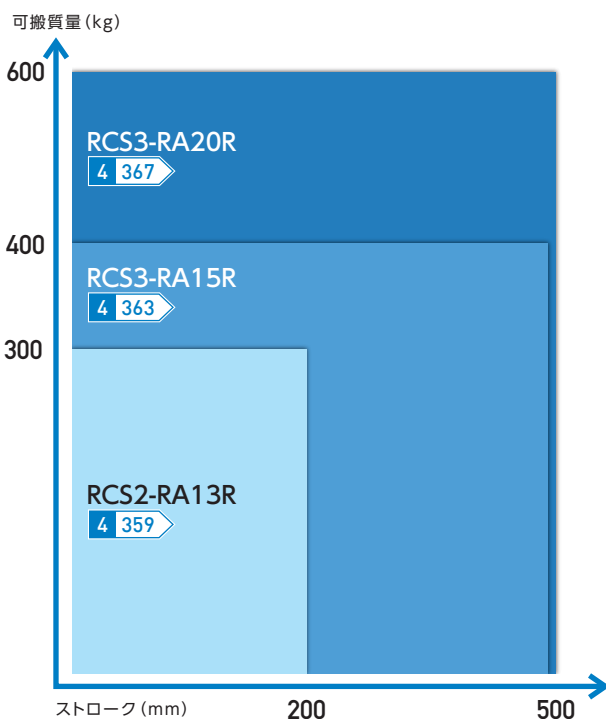
### 可搬質量 20kg以下



### 可搬質量 72kg以下



### 可搬質量 600kg以下



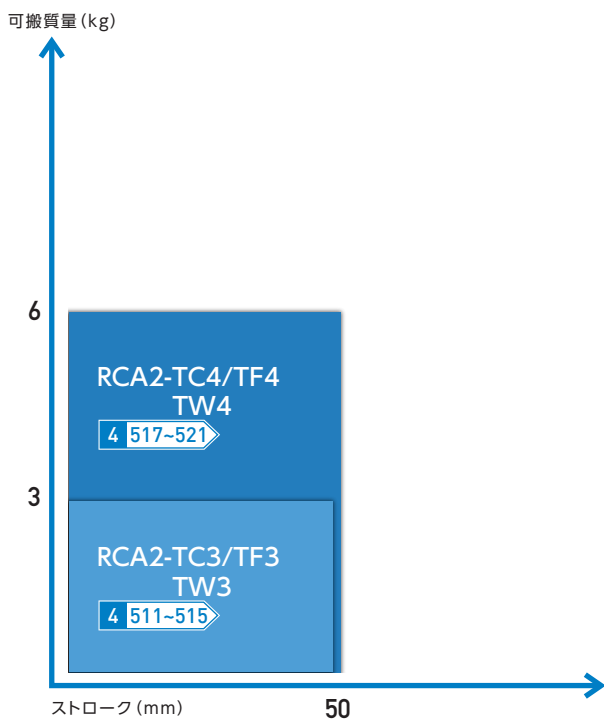
## “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

テーブルタイプ

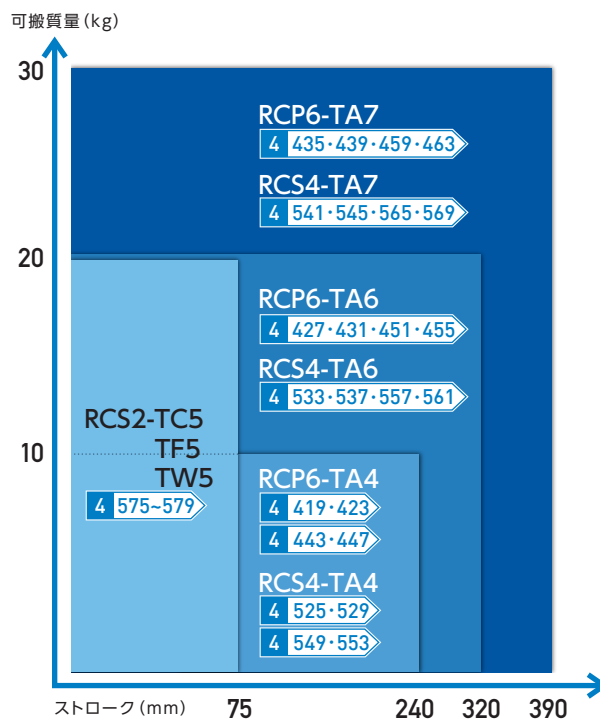
水平

水平搬送時

## 水平 可搬質量 6kg以下

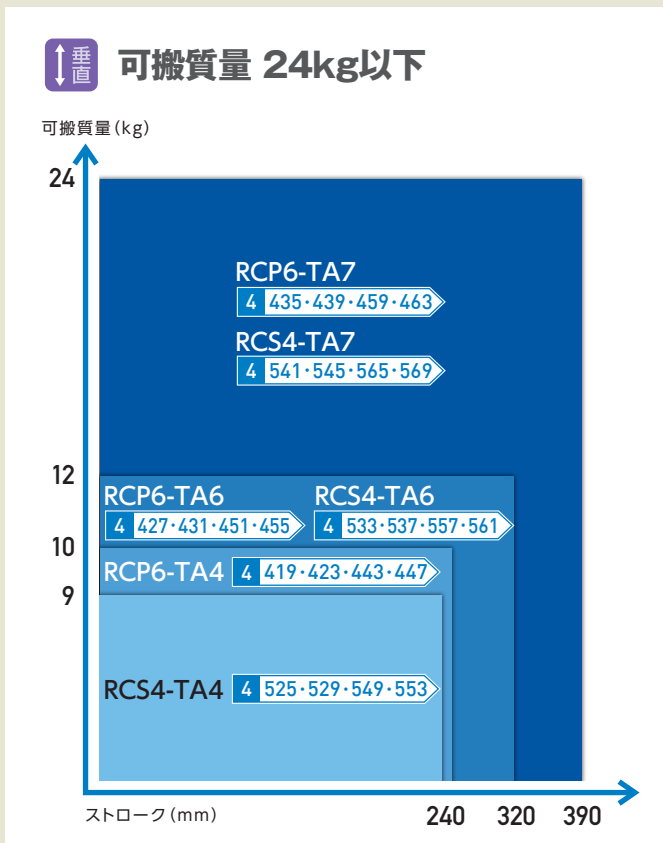
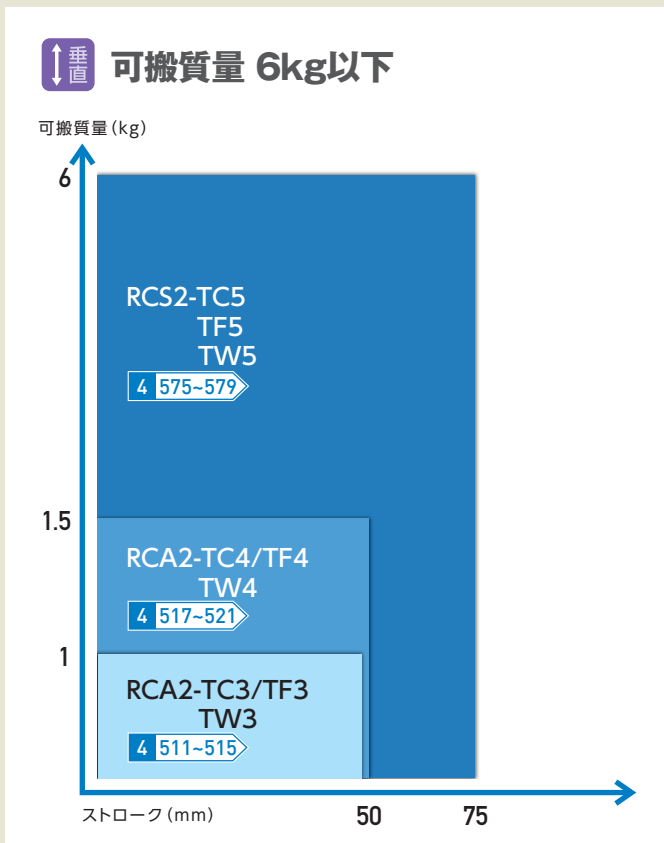


## 水平 可搬質量 30kg以下





## 垂直搬送時



# ロッドタイプ

## RCP6-RA シリーズ

- ±10μm 標準
- バッテリーレスアプソ
- モーター ストレート
- モーター 折返し
- 24v パルスモーター



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



### 適応コントローラー

1軸

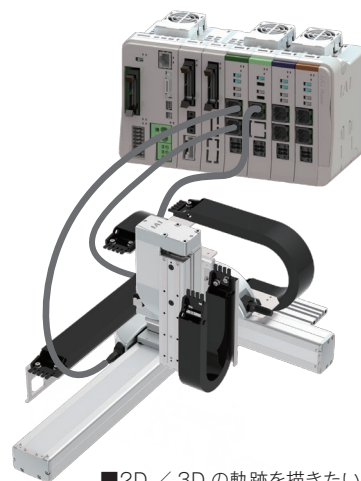
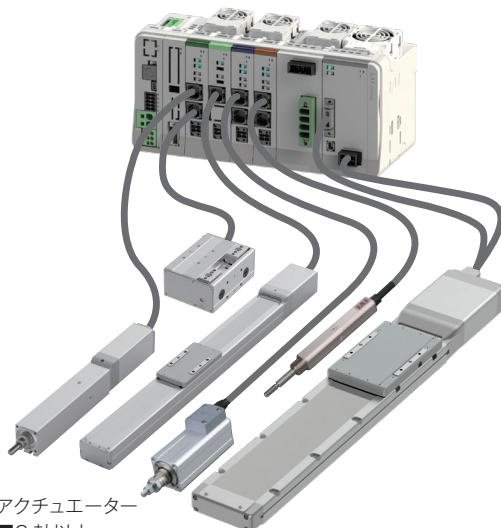
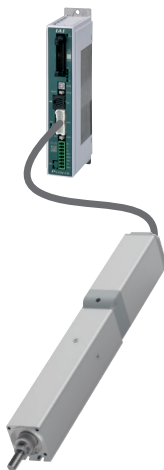
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1 軸

アクチュエーター  
■ 2 軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA4Cは50~200mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)						リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合									水平 ↔	垂直 ↑		
	50	100	150	200	250	300							
RA4C	840						16	-	48	6	1.5	-	4 65
	700						10	-	77	15	2.5		
	350						5	-	155	28	5		
	175						2.5	-	310	40	10		
RA4R	840						16	-	48	5	1	-	4 113
	610						10	-	77	12	2.5		
	350						5	-	155	25	5		
	175						2.5	-	310	40	10		
RA6C	800						20	-	56	6	1.5	-	4 69
	700						12	-	93	25	4		
	450						6	-	185	40	10		
	225						3	-	370	60	20		
RA6R	800						20	-	56	6	1.5	-	4 117
	700						12	-	93	25	4		
	450						6	-	185	40	10		
	225						3	-	370	60	20		
RA7C	860(640)						24	-	182	20	3	-	4 73
	700(560)						16	-	273	50	8		
	420(350)						8	-	547	60	18		
	210(175)						4	-	1094	80	28		
RA7R	800(640)						24	-	182	20	3	-	4 121
	560						16	-	273	50	8		
	420(350)						8	-	547	60	18		
	175						4	-	1094	80	28		
RA8C	600(450)						20	-	500	30	5	-	4 77
	300(250)						10	-	1000	60	40		
	150						5	-	2000	100	70		
RA8R	400						20	-	500	30	5	-	4 125
	200						10	-	1000	60	40		
	100						5	-	2000	100	70		

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

# ラジアルシリンダー

## RCP6-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- ±10μm 標準
- バッテリーレスアプソ
- モーター ストレート
- モーター 折返し
- 24v パルスモーター



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



### 適応コントローラー

1軸

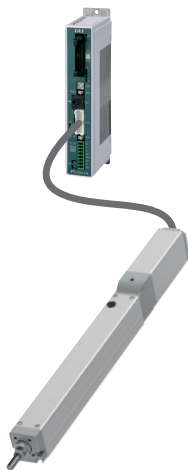
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

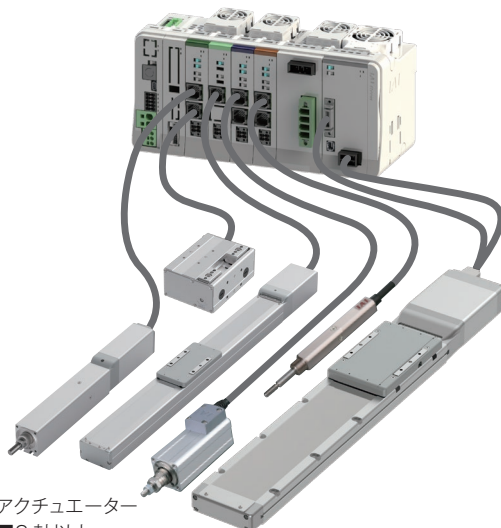
PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

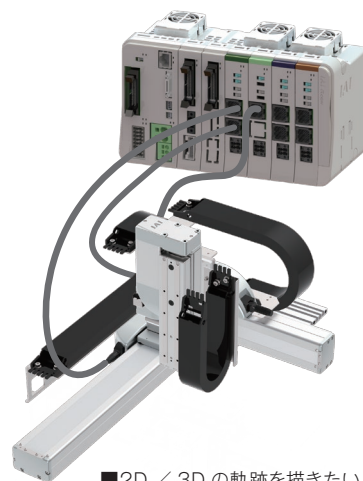
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1 軸



アクチュエーター  
■ 2 軸以上



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RRA4Cは60~410mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RRA4Cのリード16mm、ストローク410mmの場合、最高速度は1080mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)													リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ				
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																水平 ↔	垂直 ↑↓						
	50	100	150	200	250	300	400	450	500	550	600	650	700											
RRA4C	1120		1080															16	-	48	7	1.5	-	4 81
	700		685															10	-	77	18	3		
	350		340															5	-	155	28	6		
	175		170															2.5	-	310	40	10		
RRA4R	840															16	-	48	5	1	-	4 129		
	610															10	-	77	13	2.5				
	350		340															5	-	155			28	5
	175		170															2.5	-	310			40	10
RRA6C	800															20	-	56	6	1.5	-	4 85		
	700															12	-	93	25	4				
	450															6	-	185	40	10				
	225		220															3	-	370			60	20
RRA6R	800															20	-	56	6	1.5	-	4 133		
	700															12	-	93	25	4				
	450															6	-	185	40	10				
	225		220															3	-	370			60	20
RRA7C	860(640)															24	-	182	20	3	-	4 89		
	700(560)															16	-	273	50	8				
	420															8	-	547	60	18				
	210															4	-	1094	80	28				
RRA7R	860(640)															24	-	182	20	3	-	4 137		
	560															16	-	273	50	8				
	420(350)															8	-	547	60	18				
	175															4	-	1094	80	28				
RRA8C	280	405	505(450)	585(450)	600(450)	520(450)	440	360	320	280	240	220	20	-	500	30	5	-	4 93					
	280(250)	300(250)		260(250)		220	180	160	140	120	110	10	-	1000	60	40								
	150		130		110	90	80	70	60	55	5	-	2000	100	70									
RRA8R	280	400		360		320	280	240	220	20	-	500	30	5	-	4 141								
	200		180		160	140	120	110	10	-	1000	60	40											
	100		90		80	70	60	55	5	-	2000	100	70											

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

# ラジアルシリンダー

## RCP6-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

±10μm 標準
バッテリーレスアップ
モーターストレート
モーター折返し
24v パルスモーター


**バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー**



### 適応コントローラー

1軸

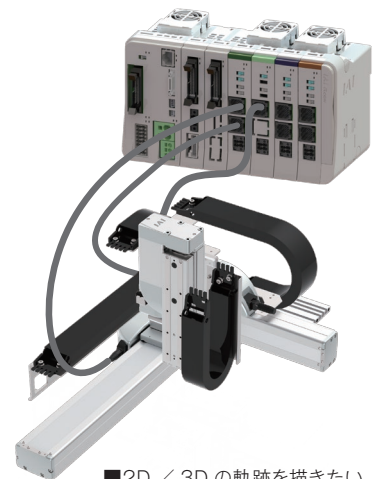
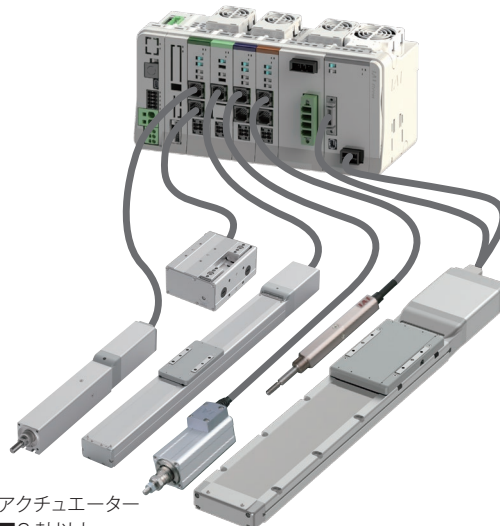
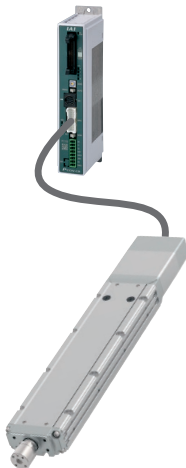
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー **8 191**

RCON コントローラー **8 57**

RSEL コントローラー **8 103**



アクチュエーター  
■ 1 軸

アクチュエーター  
■ 2 軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) WRA10Cは50~500mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) WRA10Cのリード10mm、ストローク500mmの場合、最高速度は490mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

水平 垂直

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)												リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合															水平 →	垂直 ↑		
	50	100	150~300	350	400	450	500	550	600	650	700	750							
WRA10C	700												16	-	48	4	-	-	4 97
	525												10	-	77	14.5	-		
	350(260)												5	-	155	28	5		
	175												2.5	-	310	40	10		
WRA10R	700												16	-	48	4	-	-	4 145
	525												10	-	77	11.5	-		
	350(260)												5	-	155	28	5		
	175(150)												2.5	-	310	40	10		
WRA12C	800												20	-	56	7.5	-	-	4 101
	560												12	-	93	30	-		
	400(340)												6	-	185	55	7.5		
	225(200)												3	-	370	70	17.5		
WRA12R	800												20	-	56	7.5	-	-	4 149
	560												12	-	93	30	-		
	400(280)												6	-	185	55	7.5		
	225(200)												3	-	370	70	17.5		
WRA14C	630												24	-	182	25	-	-	4 105
	560												16	-	273	50	-		
	420(210)												8	-	547	65	15		
	210(130)												4	-	1094	85	25		
WRA14R	630												24	-	182	25	-	-	4 153
	560												16	-	273	50	-		
	350(210)												8	-	547	65	15		
	175(130)												4	-	1094	85	25		
WRA16C	280	405	450		400	340	295	260	225	200	180	20	-	500	30	-	-	4 109	
	240(200)												10	-	1000	60			36.5
	130(100)												5	-	2000	100			70
WRA16R	280	405	420		400	340	295	260	225	200	180	20	-	500	30	-	-	4 157	
	240(180)												10	-	1000	60			34.5
	120(100)												5	-	2000	100			63

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合



# ラジアルシリンダー

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

## RCP5-RA シリーズ

## RCP4-RA シリーズ

- バッテリーレスアプソリュートエンコーダー
- 24Vパルスモーター
- モーターストレート
- 24Vパルスモーター

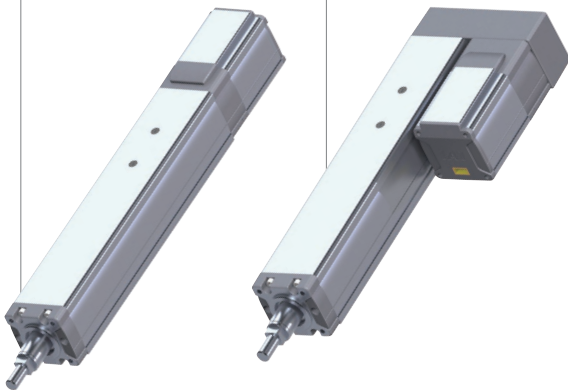


バッテリーレス  
アプソリュートエンコーダー

- モーターストレート
- モーター折返し
- 24Vパルスモーター

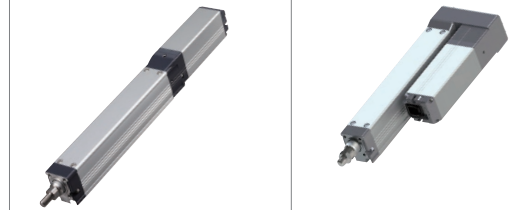
RCP5-RA10C  
4 163

RCP5-RA10R  
4 167



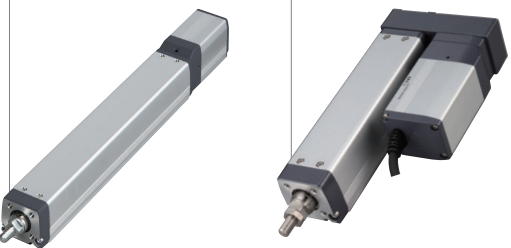
RCP4-RA3C  
4 173

RCP4-RA3R  
4 181



RCP4-RA5C  
4 177

RCP4-RA5R  
4 185



### 適応コントローラー

1軸

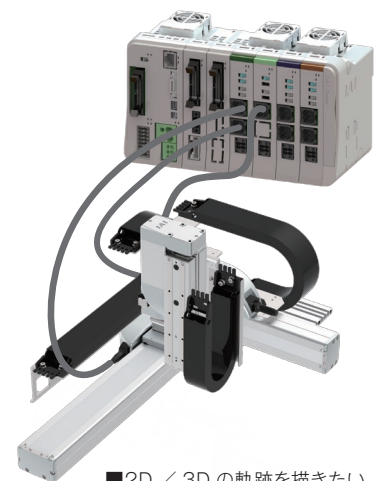
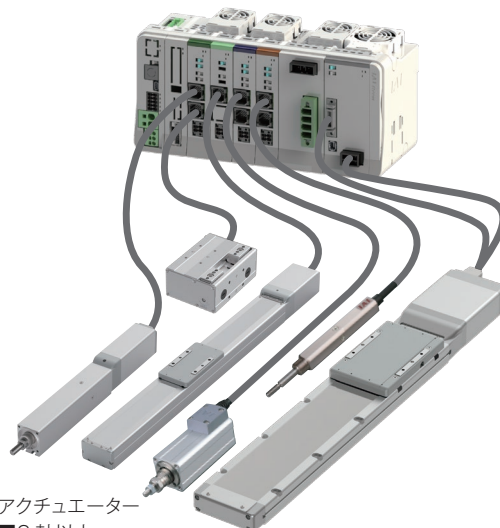
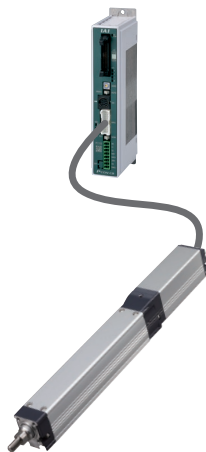
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1軸

アクチュエーター  
■ 2軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA10Cは50~800mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RA10Cのリード10mm、ストローク800mmの場合、最高速度は120mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)										リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直			
		50	100	150	200~400	450	500	550	600	650	700	750	800						
RCP5	RA10C	117	167	200 (167)	250	167	220 (167)	200 (167)	180 (167)	160	140	120	10	-	1500	80	80	-	4 163
		83	125		110	90	80	70	60	55	50	45	5	-	3000	150	100	-	
		63				55	50	45	40	35	30	2.5	-	6000	300	150	-		
RCP5	RA10R	117	167 (140)	200				140	180 (140)	160 (140)	140	120	10	-	1500	80	80	-	4 167
		83	100		90	80	70	60	55	50	45	5	-	3000	150	100	-		
		50				45	40	35	30	2.5	-	6000	300	150	-				

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)									リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合												水平	垂直		
		25	50	100	150	200	250	300	350	400							
RCP4	RA3C	1120									16	-	36	6	1.5	-	
		700									10	-	57	12	2.5	-	4 173
		350									5	-	114	24	5	-	
		175									2.5	-	229	36	10	-	
	RA3R	1120									16	-	36	5	1	-	
		700									10	-	57	12	2.5	-	4 181
		350									5	-	114	24	5	-	
		175									2.5	-	229	36	10	-	
	RA5C	800									20	-	56	6	1.5	-	
		700									12	-	93	25	4	-	4 177
		450									6	-	185	40	10	-	
		225									3	-	370	60	20	-	
RA5R	800									20	-	56	6	1.5	-		
	700									12	-	93	25	4	-	4 185	
	450									6	-	185	40	10	-		
	225									3	-	370	60	20	-		
	RA5C (高推力)	〈80〉									3	-	750	-	35	-	4 177

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

# ロッドタイプ

## RCP3/RCP2-RA シリーズ



ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

ストローク  
と可搬質量  
から選ぶ

スペック  
一覧

選定の  
ポイント

RCP3-RA2AC 4 191  
RCP3-RA2BC 4 195



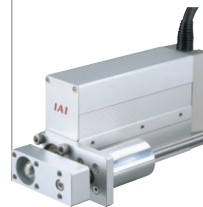
RCP3-RA2AR 4 199  
RCP3-RA2BR 4 203



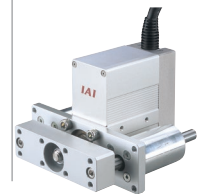
RCP2-SRA4R 4 209



RCP2-SRGS4R 4 213



RCP2-SRGD4R 4 217



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

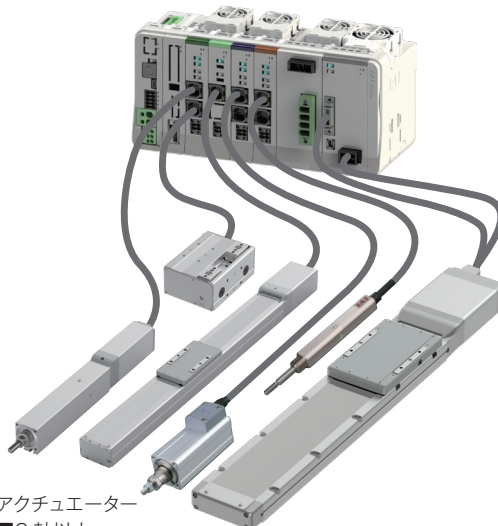
複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 191



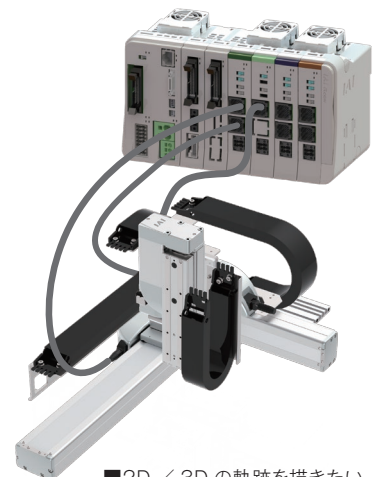
アクチュエーター  
■ 1 軸

RCON コントローラー 8 57



アクチュエーター  
■ 2 軸以上

RSEL コントローラー 8 103



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) RA2ACは25~100mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) RA2ACのリード4mm、ストローク100mmの場合、最高速度は200mm/s

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。  
詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)				リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度							水平	垂直		
		25	50	100	150							
RCP3	RA2AC RA2AR (高推力/ ボールねじ)	180	200			4	-	23.1~35.7	1	0.32	-	4 191 4 199
			100			2	-	46.2~70.6	2	0.62		
			50			1	-	92.4~142.9	4	1.25		
	RA2AC RA2AR (標準/ ボールねじ)	180	200			4	-	12.6~20.9	0.5	0.2	-	-
			100			2	-	25.2~42.0	1	0.37		
			50			1	-	50.4~82.8	2	0.75		
	RA2BC RA2BR (高推力/ ボールねじ)	180	280	300		6	-	15.4~24.1	1	0.32	-	4 195 4 203
		180		200		4	-	23.1~35.7	2	0.62		
				100		2	-	46.2~70.6	4	1.25		
				50		1	-	92.4~142.9	8	2.5		
	RA2BC RA2BR (標準/ ボールねじ)	180	280	300		6	-	6.3~14.3	0.5	0.2	-	-
		180		200		4	-	12.6~20.9	1	0.37		
			100		2	-	25.2~42.0	2	0.75			
			50		1	-	50.4~82.8	4	1.5			

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)					リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度								水平	垂直			
		20	50	100	150	200								
RCP2	SRA4R			250			5	-	112	25	9	-	4 209	
				125			2.5	-	224	35	15			
	SRGS4R			250			5	-	112	24	8	-	4 213	
				125			2.5	-	224	35	15			
	SRGD4R				250			5	-	112	24	8	-	4 217
					125			2.5	-	224	35	15		

# ロッドタイプ

## RCD シリーズ

## RCA2/RCA シリーズ

24v  
DC  
ブラシレス  
モーター

モーター  
ストレート

モーター  
折返し

24v  
ACサーボ  
モーター

RCD-RA1DA

4 223



RCA2-RN3NA RCA2-RP3NA RCA2-GS3NA RCA2-GD3NA RCA2-SD3NA RCA-RA3C RCA-RA3R

4 227

4 229

4 231

4 235

4 239

4 261

4 269

RCA2-RN4NA RCA2-RP4NA RCA2-GS4NA RCA2-GD4NA RCA2-SD4NA RCA-RA4C RCA-RA4R

4 243

4 245

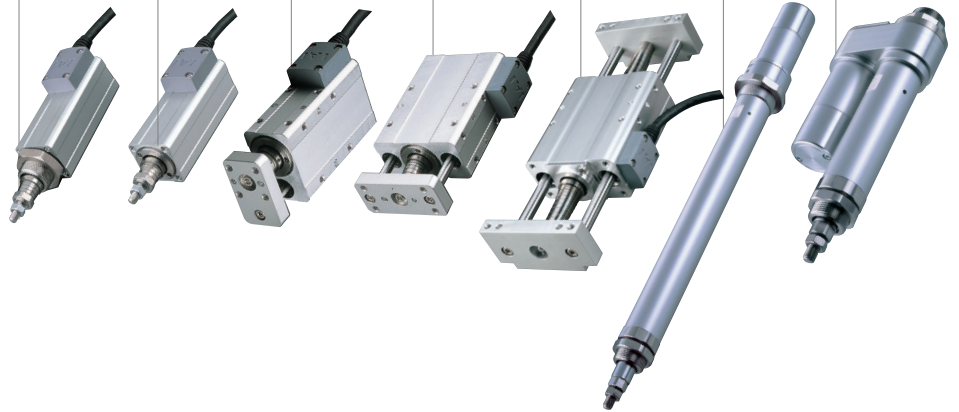
4 247

4 251

4 255

4 265

4 271



### 適応コントローラー

1軸

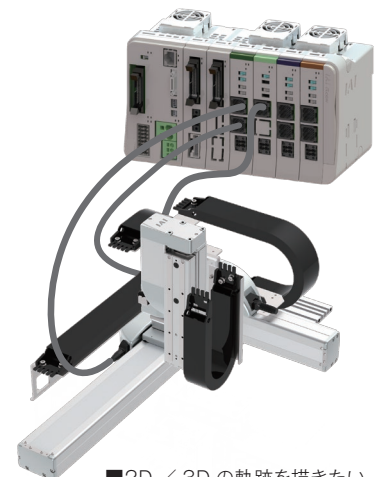
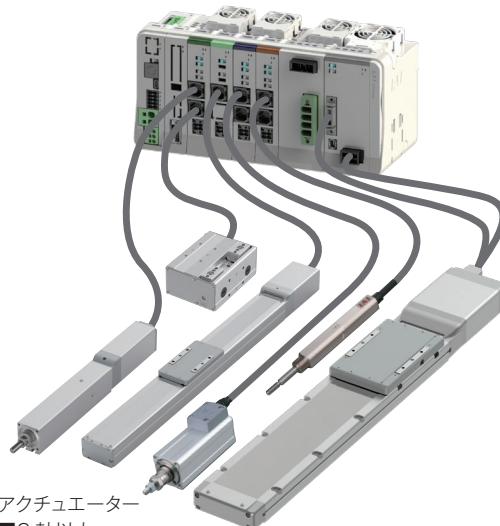
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

ACON コントローラー 8 229

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1軸

アクチュエーター  
■ 2軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA1DAは10～30mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※( )内は垂直使用の場合です。

**3 最大押付け力**

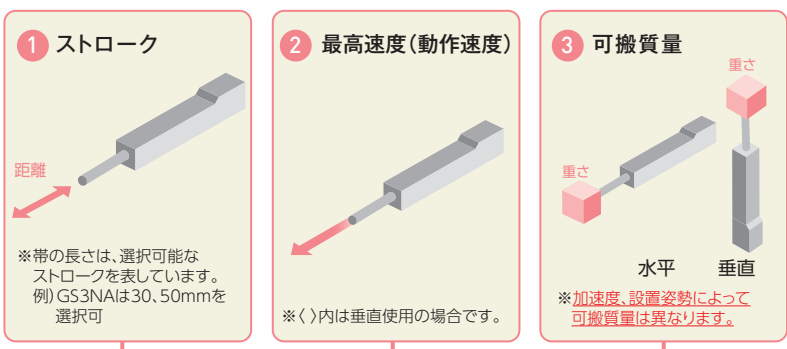
※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)				リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、( )は垂直使用の場合							水平 →	垂直 ↑		
		10	20	30	50							
RCD	RA1DA	300				2	4.2	2.6~5.98	0.7	0.3	-	4 223
RCA2	RN3NA (ボールねじ)	200				4	42.7	-	0.75	0.25	-	4 227
		100				2	85.5	-	1.5	0.5		
		50				1	170.9	-	3	1		
	RN3NA (すべりねじ)	200				4	25.1	-	0.25	0.125	-	-
		100				2	50.3	-	0.5	0.25		
		50				1	100.5	-	1	0.5		
	RN4NA (ボールねじ)	270 (220)		300		6	33.8	-	2	0.5	-	4 243
		200				4	50.7	-	3	0.75		
		100				2	101.5	-	6	1.5		
	RN4NA (すべりねじ)	220		300		6	19.9	-	0.25	0.125	-	-
		200				4	29.8	-	0.5	0.25		
		100				2	59.7	-	1	0.5		
	RP3NA (ボールねじ)	200				4	42.7	-	0.75	0.25	-	4 229
		100				2	85.5	-	1.5	0.5		
		50				1	170.9	-	3	1		
	RP3NA (すべりねじ)	200				4	25.1	-	0.25	0.125	-	-
100				2	50.3	-	0.5	0.25				
50				1	100.5	-	1	0.5				
RP4NA (ボールねじ)	270 (220)		300		6	33.8	-	2	0.5	-	4 245	
	200				4	50.7	-	3	0.75			
	100				2	101.5	-	6	1.5			
RP4NA (すべりねじ)	220		300		6	19.9	-	0.25	0.125	-	-	
	200				4	29.8	-	0.5	0.25			
	100				2	59.7	-	1	0.5			

※( )内は垂直使用の場合



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)

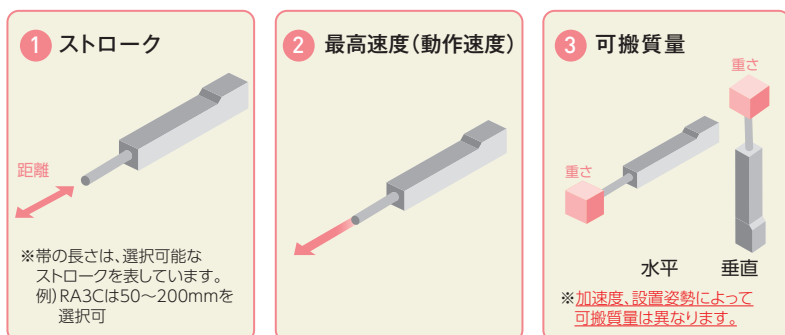


シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)				リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合							水平 ↔	垂直 ↑↓		
		25	30	50	75							
RCA2	GS3NA (ボールねじ)	200				4	42.7	-	0.75	0.25	-	4 231
		100				2	85.5	-	1.5	0.5	-	
		50				1	170.9	-	3	1	-	
	GS3NA (すべりねじ)	200				4	25.1	-	0.25	0.125	-	4 231
		100				2	50.3	-	0.5	0.25	-	
		50				1	100.5	-	1	0.5	-	
	GS4NA (ボールねじ)	270 (220)		300		6	33.8	-	2	0.5	-	4 247
		200				4	50.7	-	3	0.75	-	
		100				2	101.5	-	6	1.5	-	
	GS4NA (すべりねじ)	220		300		6	19.9	-	0.25	0.125	-	4 247
		200				4	29.8	-	0.5	0.25	-	
		100				2	59.7	-	1	0.5	-	
	GD3NA (ボールねじ)	200				4	42.7	-	0.75	0.25	-	4 235
		100				2	85.5	-	1.5	0.5	-	
		50				1	170.9	-	3	1	-	
	GD3NA (すべりねじ)	200				4	25.1	-	0.25	0.125	-	4 235
100				2	50.3	-	0.5	0.25	-			
50				1	100.5	-	1	0.5	-			
GD4NA (ボールねじ)	270 (220)		300		6	33.8	-	2	0.5	-	4 251	
	200				4	50.7	-	3	0.75	-		
	100				2	101.5	-	6	1.5	-		
GD4NA (すべりねじ)	220		300		6	19.9	-	0.25	0.125	-	4 251	
	200				4	29.8	-	0.5	0.25	-		
	100				2	59.7	-	1	0.5	-		
SD3NA (ボールねじ)	200				4	42.7	-	0.75	0.25	-	4 239	
	100				2	85.5	-	1.5	0.5	-		
	50				1	170.9	-	3	1	-		
SD3NA (すべりねじ)	200				4	25.1	-	0.25	0.125	-	4 239	
	100				2	50.3	-	0.5	0.25	-		
	50				1	100.5	-	1	0.5	-		
SD4NA (ボールねじ)	240 (200)		300		6	33.8	-	2	0.5	-	4 255	
	200				4	50.7	-	3	0.75	-		
	100				2	101.5	-	6	1.5	-		
SD4NA (すべりねじ)	200		300		6	19.9	-	0.25	0.125	-	4 255	
	200				4	29.8	-	0.5	0.25	-		
	100				2	59.7	-	1	0.5	-		

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認ください。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と 最高速度 (mm/s)					リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度								水平 ←→	垂直 ↑↓		
		50	100	150	200	250							
RCA	RA3C RA3R	500					10	36.2	-	4	1.5	-	4 261
		250					5	72.4	-	9	3	-	4 269
		125					2.5	144.8	-	18	6.5	-	
	RA4C RA4R (20W)	600					12	18.9	-	3	1	-	4 265
		300					6	37.7	-	6	2	-	4 271
		150					3	75.4	-	12	4	-	
RA4C RA4R (30W)	600					12	28.3	-	4	1.5	-	4 265	
	300					6	56.6	-	9	3	-	4 271	
	150					3	113.1	-	18	6.5	-		

## ロッドタイプ

## RCS4-RA シリーズ



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



## 適応コントローラー

1軸

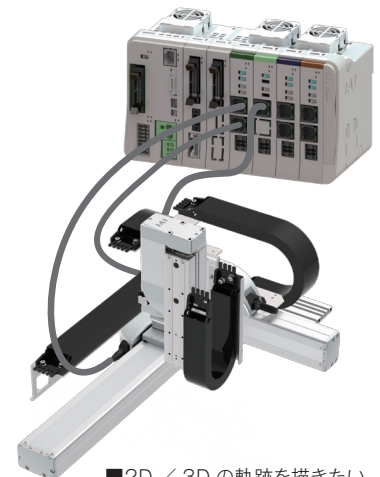
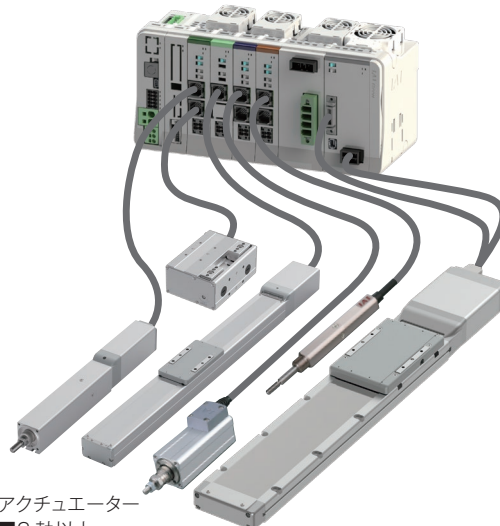
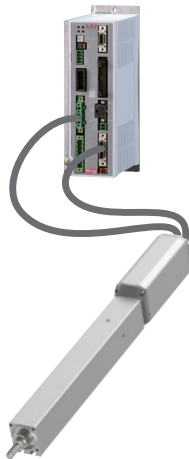
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■1軸

アクチュエーター  
■2軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) RA4Cは50~200mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

**3 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)						リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度									水平	垂直		
	50	100	150	200	250	300				←→	↑↓		
RA4C	800						16	53	-	8	2	-	4 277
	500						10	85	-	18	4		
	250						5	170	-	30	6		
	125						2.5	340	-	40	10		
RA4R	800						16	53	-	8	2	-	4 317
	500						10	85	-	18	4		
	250						5	170	-	30	6		
	125						2.5	340	-	40	10		
RA6C	1000						20	85	-	15	4	-	4 279
	600						12	142	-	25	10		
	300						6	283	-	50	20		
	150						3	566	-	60	20		
RA6R	1000						20	85	-	15	4	-	4 319
	600						12	142	-	25	9		
	300						6	283	-	50	19		
	150						3	566	-	60	20		
RA7C	1200						24	142	-	20	6	-	4 281
	800						16	214	-	45	12		
	400						8	427	-	60	25		
	200						4	855	-	80	35		
RA7R	1200						24	142	-	20	6	-	4 321
	800						16	214	-	45	12		
	400						8	427	-	60	25		
	200						4	855	-	80	35		
RA8C	1000						20	339	-	60	20	-	4 283
	500						10	678	-	80	40		
	250						5	1357	-	100	72		
RA8R	1000						20	339	-	60	20	-	4 323
	500						10	678	-	80	40		
	250						5	1357	-	100	72		



## ラジアルシリンダー

## RCS4-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®バッテリーレス  
アプソリュートエンコーダー

## 適応コントローラー

1軸

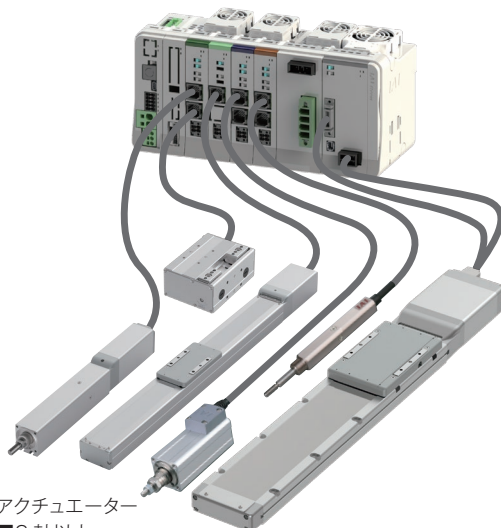
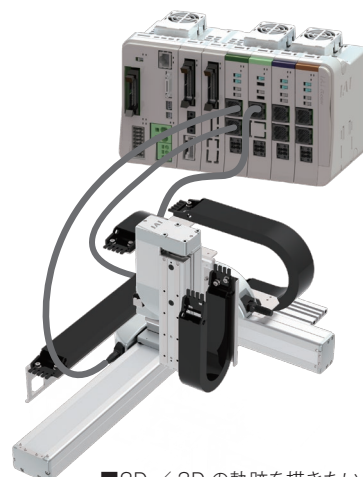
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

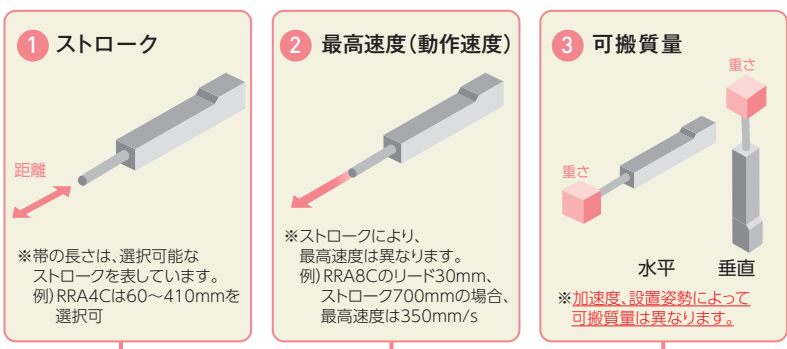
RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103

アクチュエーター  
■1軸アクチュエーター  
■2軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい





サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度														水平	垂直		
	50~200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700							
RRA4C	960											16	53	-	8	2	-	4 285
	600											10	85	-	18	4		
	300											5	170	-	30	6		
	150											2.5	340	-	40	10		
RRA4R	960											16	53	-	8	2	-	4 325
	600											10	85	-	18	4		
	300											5	170	-	30	6		
	150											2.5	340	-	40	10		
RRA6C	1200											20	85	-	15	4	-	4 289
	720											12	142	-	25	10		
	360											6	283	-	50	20		
	180											3	566	-	60	20		
RRA6R	1200											20	85	-	15	4	-	4 329
	720											12	142	-	25	9		
	360											6	283	-	50	19		
	180											3	566	-	60	20		
RRA7C	1440											24	142	-	20	6	-	4 293
	960											16	214	-	45	12		
	480											8	427	-	60	25		
	240											4	855	-	80	35		
RRA7R	1440											24	142	-	20	6	-	4 333
	960											16	214	-	45	12		
	480											8	427	-	60	25		
	240											4	855	-	80	35		
RRA8C	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350	30	226	-	30	8	-	4 297		
	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230	20	339	-	60			20	
	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110	10	678	-	80			40	
	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55	5	1357	-	100			72	
RRA8R	1300											30	226	-	30	8	-	4 337
	1000											20	339	-	60	17		
	550											10	678	-	80	34		
	275											5	1357	-	100	72		

# ラジアルシリンダー

## RCS4-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- ±10μm 標準
- バッテリーレスアプ
- モーター ストレート
- モーター 折返し
- 200V ACサーボモーター



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー



### 適応コントローラー

1軸

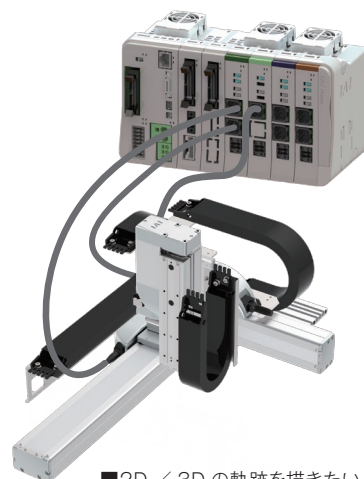
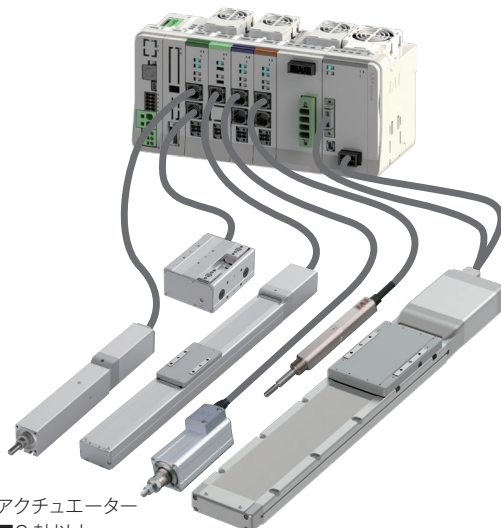
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

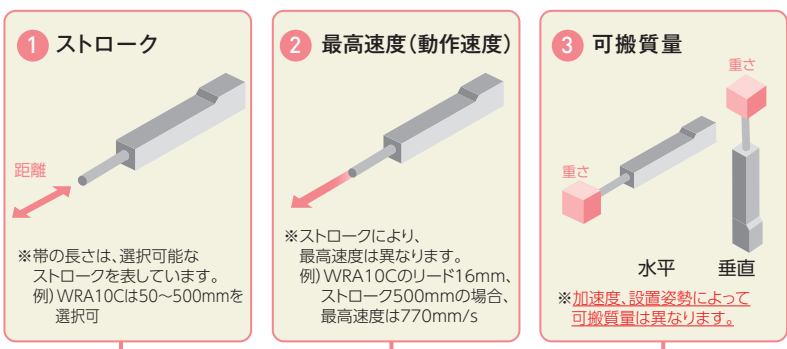
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1 軸

アクチュエーター  
■ 2 軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)												リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度															水平	垂直		
	50~250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800				←→	↑↓		
WRA10C	800			770		16	53	-	5	-	-	-	5	-	-	4 301			
	600		580		10	85	-	16	3	-	-	16	3						
	300		290		5	170	-	25	5	-	-	25	5						
	150		145		2.5	340	-	40	10	-	-	40	10						
WRA10R	800			770		16	53	-	5	-	-	-	5	-	-	4 341			
	600		580		10	85	-	13	2.5	-	-	13	2.5						
	300		290		5	170	-	25	5	-	-	25	5						
	150		145		2.5	340	-	40	10	-	-	40	10						
WRA12C	1000			770		20	85	-	12	2	-	-	12	2	-	4 305			
	720		580		12	142	-	25	6	-	-	25	6						
	360		290		6	283	-	40	15	-	-	40	15						
	180		145		3	566	-	60	20	-	-	60	20						
WRA12R	1000			770		20	85	-	12	2	-	-	12	2	-	4 345			
	720		580		12	142	-	25	6	-	-	25	6						
	360		290		6	283	-	40	15	-	-	40	15						
	180		145		3	566	-	60	20	-	-	60	20						
WRA14C	1200			770		24	142	-	25	3	-	-	25	3	-	4 309			
	800		580		16	214	-	50	8	-	-	50	8						
	480		450		8	427	-	65	20	-	-	65	20						
	240		220		4	855	-	85	30	-	-	85	30						
WRA14R	1200			770		24	142	-	25	3	-	-	25	3	-	4 349			
	800		580		16	214	-	50	8	-	-	50	8						
	480		450		8	427	-	65	20	-	-	65	20						
	240		220		4	855	-	85	30	-	-	85	30						
WRA16C	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	30	226	-	30	6	-	4 313	
	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	20	339	-	60	12			
	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	10	678	-	80	35			
	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	5	1357	-	100	50			
WRA16R	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	30	226	-	30	6	-	4 353	
	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	20	339	-	60	12			
	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	10	678	-	80	35			
	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	5	1357	-	100	50			

## ロッドタイプ

## RCS3/RCS2-RA シリーズ



RCS2-RA13R

4 359



RCS3-RA15R

4 363



RCS3-RA20R

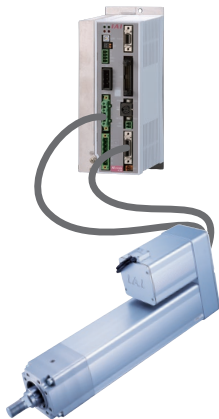
4 367



## 適応コントローラー

1軸

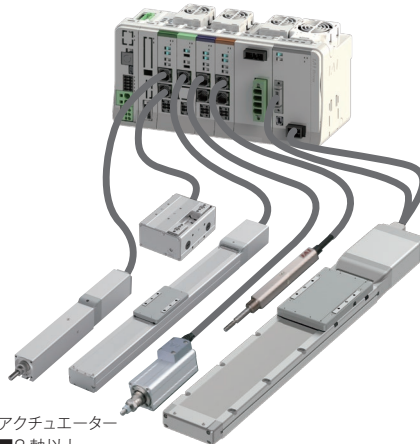
SCON コントローラー 8 253



アクチュエーター  
■1軸

2軸以上

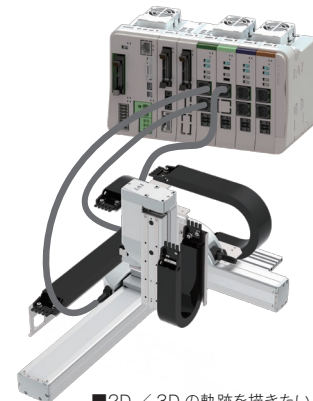
RCON コントローラー 8 57



RCS3-RA15R/RA20RをRユニット(RCON/RSEL)に接続するには、  
拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103



サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) RA13Rは50~200mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) RA13Rのリード2.5mm、ストローク200mmの場合、最高速度は125mm/s

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。  
詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)										リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度													水平	垂直		
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500							
RCS2	RA13R	85	120	125								2.5	5106	9800	400	200	-	4 359
		62										1.25	10211	19600	500	300	-	
RCS3	RA15R	400										7.2	7789	15000	700	400	-	4 363
	RA20R	400										10	10361	20000	1000	600	-	4 367

## ロッドタイプ

## RCS2-RA シリーズ

200V  
ACサーボ  
モーター

RCS2-RN5N

4 373



RCS2-RP5N

4 375



RCS2-GS5N

4 377



RCS2-GD5N

4 381



RCS2-SD5N

4 385



## 適応コントローラー

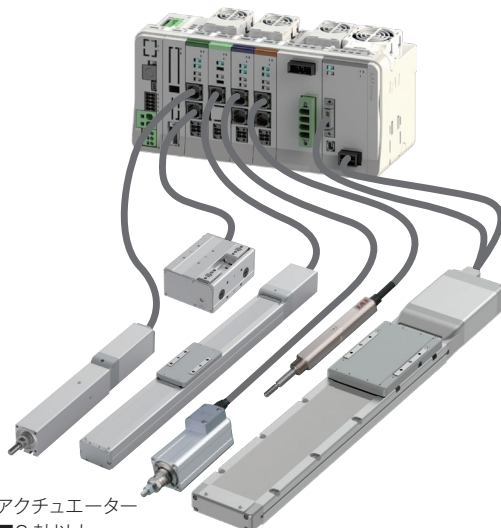
1軸

SCON コントローラー 8 253

アクチュエーター  
■ 1軸

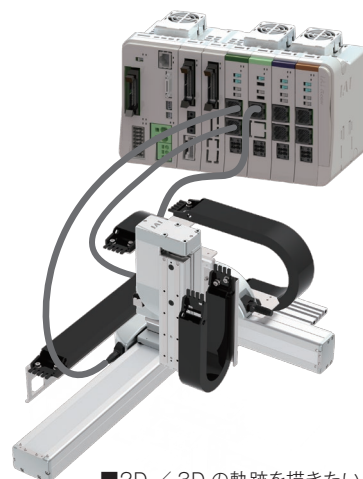
2軸以上

RCON コントローラー 8 57

アクチュエーター  
■ 2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RN5Nは50、75mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RN5Nのリード10mm、ストローク50mmの場合、最高速度は280mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)		リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合					水平 ↔	垂直 ↑↓		
	50	75							
RN5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 373
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
RP5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 375
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
GS5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 377
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
GD5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 381
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		
SD5N	280(230)	380(330)	10	89	—	5	1.5	—	4 385
	250(230)	250	5	178	—	10	3		
	125		2.5	356	—	20	6		

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

## ロッドタイプ

## RCS2-RA シリーズ

200V  
ACサーボ  
モーター

RCS2-RA5C

4 389



RCS2-RA5R

4 397



RCS2-SRA7BD

4 393



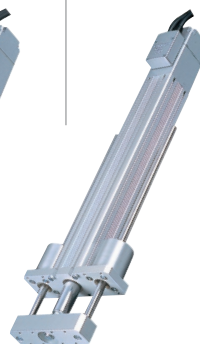
RCS2-RGS5C

4 399



RCS2-RGD5C

4 407



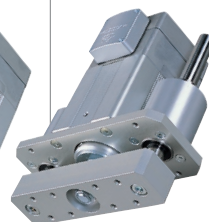
RCS2-SRGS7BD

4 403



RCS2-SRGD7BD

4 411



## 適応コントローラー

1軸

SCON コントローラー 8 253

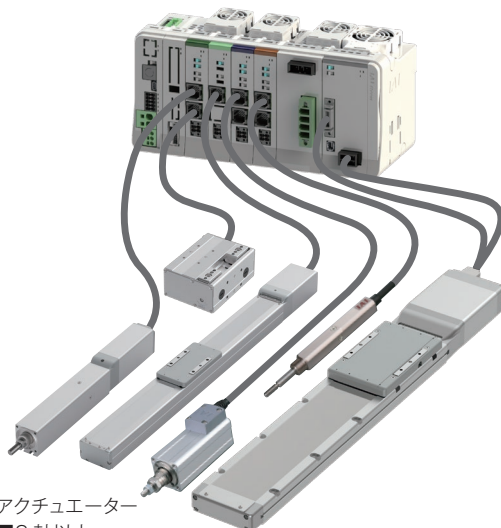


アクチュエーター

■ 1軸

2軸以上

RCON コントローラー 8 57

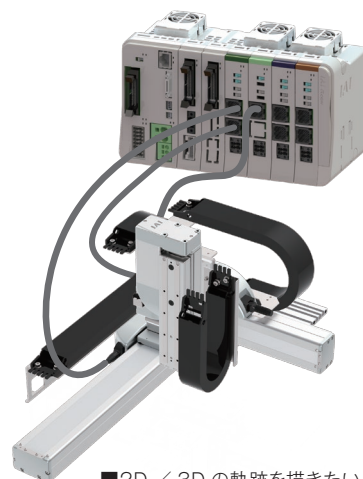


アクチュエーター

■ 2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) RA5Cは50~300mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) RA5Cのリード16mm、ストローク300mmの場合、最高速度は755mm/s

**3 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)							リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度										水平 ↔	垂直 ↑↓		
	50	75	100	150	200	250	300							
RA5C RA5R (60W)	800							16	63.8	-	12	2	-	4 389
	400							8	127.5	-	25	5	-	4 397
	200							4	255.1	-	50	11.5	-	
RA5C (100W)	800							16	105.8	-	15	3.5	-	4 389
	400							8	212.7	-	30	9	-	
	200							4	424.3	-	60	18	-	
SRA7BD (60W)	800							16	63.4	-	5	2	-	4 393
	400							8	126.8	-	10	5	-	
	200							4	253.7	-	20	10	-	
SRA7BD (100W)	800							16	103.5	-	10	3.5	-	4 393
	400							8	207.0	-	22	9	-	
	200							4	413.9	-	40	19.5	-	
SRA7BD (150W)	800							16	156.9	-	15	6.5	-	4 393
	400							8	313.8	-	35	14.5	-	
	200							4	627.5	-	55	22.5	-	
RGS5C RGD5C (60W)	800							16	63.8	-	12	1.3	-	4 399
	400							8	127.5	-	25	4.3	-	4 407
	200							4	255.1	-	50	10.8	-	
RGS5C RGD5C (100W)	800							16	105.8	-	15	2.8	-	4 399
	400							8	212.7	-	30	8.3	-	4 407
	200							4	424.3	-	60	17.3	-	
SRGS7BD (60W)	800							16	63.4	-	5	1.5	-	4 403
	400							8	126.8	-	10	4.5	-	
	200							4	253.7	-	20	9.5	-	
SRGS7BD (100W)	800							16	103.5	-	10	3	-	4 403
	400							8	207.0	-	22	8.5	-	
	200							4	413.9	-	40	19	-	
SRGS7BD (150W)	800							16	156.9	-	15	6	-	4 403
	400							8	313.8	-	35	14	-	
	200							4	627.5	-	55	22	-	
SRGD7BD (60W)	800							16	63.4	-	5	1	-	4 411
	400							8	126.8	-	10	4	-	
	200							4	253.7	-	20	9	-	
SRGD7BD (100W)	800							16	103.5	-	10	2.5	-	4 411
	400							8	207.0	-	22	8	-	
	200							4	413.9	-	40	18.5	-	
SRGD7BD (150W)	800							16	156.9	-	15	5.5	-	4 411
	400							8	313.8	-	35	13.5	-	
	200							4	627.5	-	55	21.5	-	

## テーブルタイプ

## RCP6-TA シリーズ



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

RCP6-TA4C

4 419  
4 423



RCP6-TA4R

4 443  
4 447



RCP6-TA6C

4 427  
4 431



RCP6-TA6R

4 451  
4 455



RCP6-TA7C

4 435  
4 439



RCP6-TA7R

4 459  
4 463



## 適応コントローラー

1軸

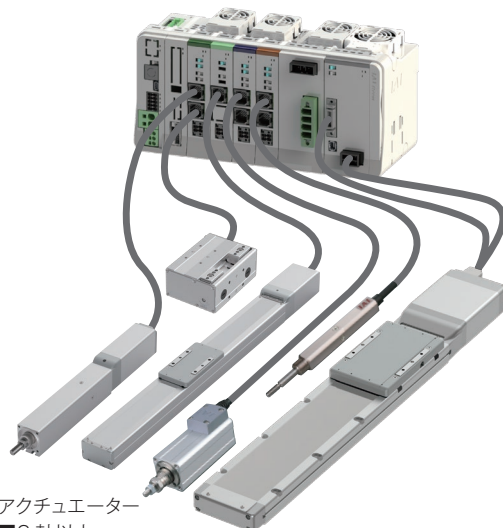
PCON コントローラー 8 191



アクチュエーター  
■ 1 軸

2軸以上

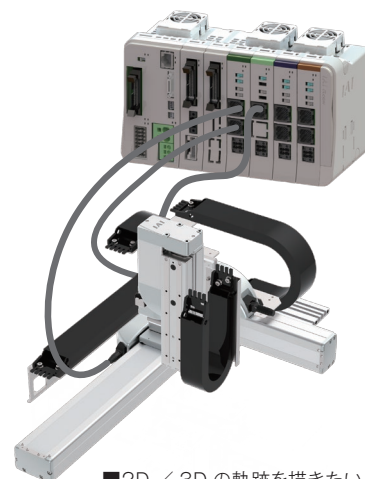
RCON コントローラー 8 57



アクチュエーター  
■ 2 軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい  
■ パレタイズ動作をさせたい  
■ 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) TA4Cは25～150mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) TA4C<ダブルブロック>のリード10mm、ストローク240mmの場合、最高速度は680mm/s  
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。  
詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)									リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合												水平	垂直		
	25	30	50	150	200	250	300	350	400				↔	↑↓		
TA4C TA4R (シングルブロック)	980(700)									16	—	48	3	1	—	4 419
	785(700)									10	—	77	4	2.5		4 443
	390									5	—	155	5	5		
	195									2.5	—	310	5	10		
TA4C (ダブルブロック)	785(700)		680							10	—	77	8	2.5	—	4 423
	390		340							5	—	155	10	5		
	195		170							2.5	—	310	10	10		
TA4R (ダブルブロック)	700(525)		680(525)							10	—	77	8	2.5	—	4 447
	390		340							5	—	155	10	5		
	195		170							2.5	—	310	10	10		
TA6C (シングルブロック)	1120(800)									20	—	56	5	1	—	4 427
	800									12	—	93	8	3		
	400									6	—	185	10	6		
	200									3	—	370	10	12		
TA6R (シングルブロック)	1120(800)									20	—	56	5	1	—	4 451
	800(680)									12	—	93	8	3		
	400									6	—	185	10	6		
	200									3	—	370	10	12		
TA6C TA6R (ダブルブロック)	800(680)		735(680)		575					12	—	93	15	3	—	4 431
	400		365		285					6	—	185	20	6		4 455
	200		185		140					3	—	370	20	12		
TA7C TA7R (シングルブロック)	1080(860)									24	—	139	10	3	—	4 435 4 459
	700(560)									16	—	209	12	7		
	420(350)									8	—	418	15	16		
	210									4	—	836	15	20		
TA7C TA7R (ダブルブロック)	700(560)		600(560)							16	—	209	25	7	—	4 439
	420(350)		365(350)		300					8	—	418	30	16		4 463
	210		180		150					4	—	836	30	24		

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

# テーブルタイプ

## RCP3-TA シリーズ



### 適応コントローラー

1軸

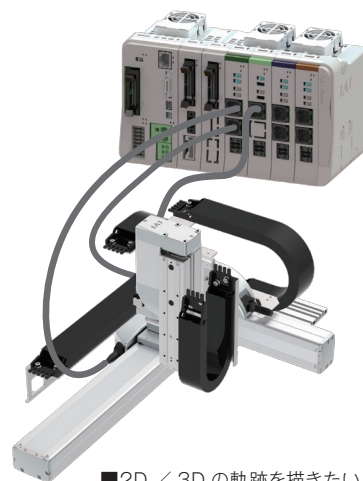
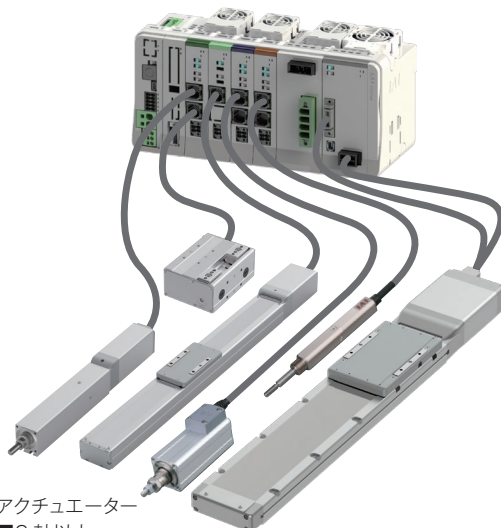
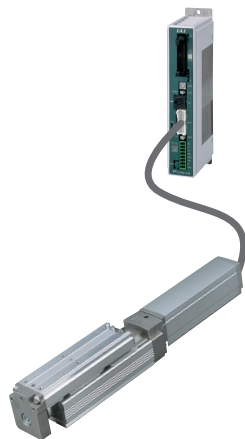
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 191

RCON コントローラー 8 57

RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1 軸

アクチュエーター  
■ 2 軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。  
[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) TA3Cは20～100mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

**3 最大押付け力**

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

**4 可搬質量**

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)							リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合										水平	垂直		
	20	30	50	75	100	150	200				↔	↑↓		
TA3C TA3R	300〈200〉							6	—	15	0.7	0.3	—	4 469 4 489
	200〈133〉							4	—	22	1.4	0.6	—	
	100〈67〉							2	—	45	2	1	—	
TA4C TA4R	300							6	—	25	1	0.5	—	4 473 4 493
	200							4	—	37	2	1	—	
	100							2	—	75	3	1.5	—	
TA5C TA5R	465〈400〉							10	—	34	2	1	—	4 477 4 497
	250							5	—	68	4	1.5	—	
	125							2.5	—	136	6	3	—	
TA6C TA6R	560〈500〉							12	—	60	4	1	—	4 481 4 501
	300							6	—	110	6	2	—	
	150							3	—	189	8	4	—	
TA7C TA7R	600〈580〉							12	—	60	6	1	—	4 485 4 505
	300							6	—	110	8	2	—	
	150							3	—	189	10	4	—	

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

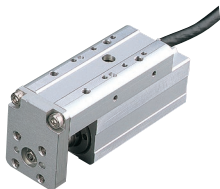


## テーブルタイプ

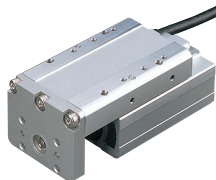
## RCA2 シリーズ

24V  
ACサーボ  
モーター

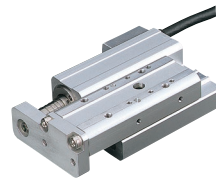
RCA2-TCA3NA 4 511  
TCA4NA 4 517



RCA2-TWA3NA 4 513  
TWA4NA 4 519



RCA2-TFA3NA 4 515  
TFA4NA 4 521



## 適応コントローラー

1軸

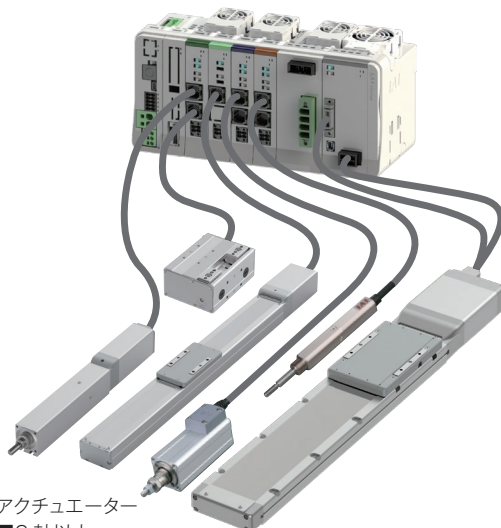
ACON コントローラー 8 229



アクチュエーター  
■ 1 軸

2軸以上

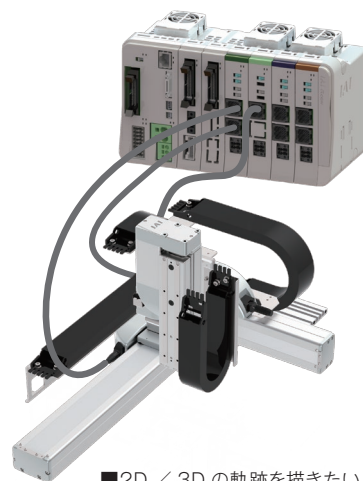
RCON コントローラー 8 57



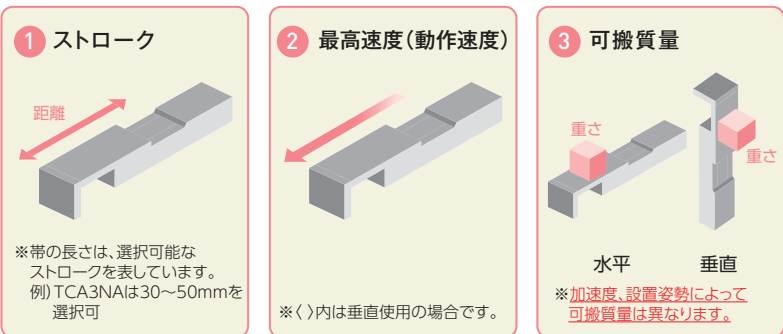
アクチュエーター  
■ 2 軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 103



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい  
■ パレタイズ動作をさせたい  
■ 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)		リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合					水平 ↔	垂直 ↑↓		
	30	50							
TCA3NA (ボールねじ)	200		4	42.7	—	0.75	0.25	—	4 511
	100		2	85.5	—	1.5	0.5		
	50		1	170.9	—	3	1		
TCA3NA (すべりねじ)	200		4	25.1	—	0.25	0.12	—	
	100		2	50.3	—	0.5	0.25		
	50		1	100.5	—	1	0.5		
TCA4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	6	33.8	—	2	0.5	—	4 517
	200		4	50.7	—	3	0.75		
	100		2	101.5	—	6	1.5		
TCA4NA (すべりねじ)	220	300	6	19.9	—	0.25	0.12	—	
	200		4	29.8	—	0.5	0.25		
	100		2	59.7	—	1	0.5		
TWA3NA (ボールねじ)	200		4	42.7	—	0.75	0.25	—	4 513
	100		2	85.5	—	1.5	0.5		
	50		1	170.9	—	3	1		
TWA3NA (すべりねじ)	200		4	25.1	—	0.25	0.12	—	
	100		2	50.3	—	0.5	0.25		
	50		1	100.5	—	1	0.5		
TWA4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	6	33.8	—	2	0.5	—	4 519
	200		4	50.7	—	3	0.75		
	100		2	101.5	—	6	1.5		
TWA4NA (すべりねじ)	220	300	6	19.9	—	0.25	0.12	—	
	200		4	29.8	—	0.5	0.25		
	100		2	59.7	—	1	0.5		
TFA3NA (ボールねじ)	200		4	42.7	—	0.75	0.25	—	4 515
	100		2	85.5	—	1.5	0.5		
	50		1	170.9	—	3	1		
TFA3NA (すべりねじ)	200		4	25.1	—	0.25	0.12	—	
	100		2	50.3	—	0.5	0.25		
	50		1	100.5	—	1	0.5		
TFA4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	6	33.8	—	2	0.5	—	4 521
	200		4	50.7	—	3	0.75		
	100		2	101.5	—	6	1.5		
TFA4NA (すべりねじ)	220	300	6	19.9	—	0.25	0.12	—	
	200		4	29.8	—	0.5	0.25		
	100		2	59.7	—	1	0.5		

※ 〈 〉内は垂直使用の場合



# テーブルタイプ

## RCS4-TA シリーズ



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

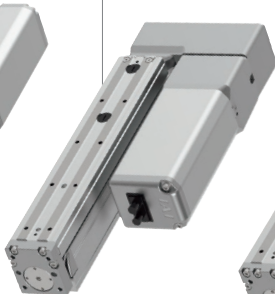
RCS4-TA4C

4 525  
4 529



RCS4-TA4R

4 549  
4 553



RCS4-TA6C

4 533  
4 537



RCS4-TA6R

4 557  
4 561



RCS4-TA7C

4 541  
4 545



RCS4-TA7R

4 565  
4 569



### 適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

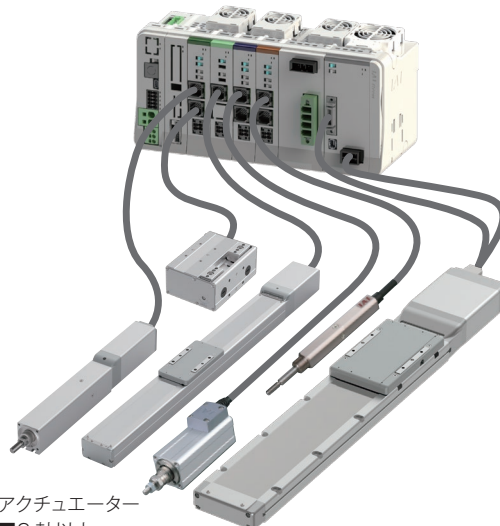
SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

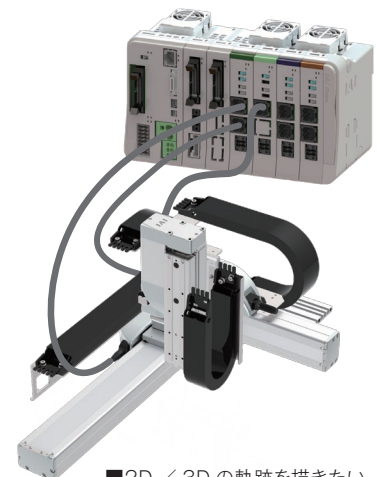
RSEL コントローラー 8 103



アクチュエーター  
■ 1 軸



アクチュエーター  
■ 2 軸以上



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



**1 ストローク**

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。  
例) TA4Cは25～150mmを選択可

**2 最高速度(動作速度)**

※ストロークにより、最高速度は異なります。  
例) TA6C<ダブルブロック>のリード12mm、ストローク320mmの場合、最高速度は575mm/s

**3 可搬質量**

水平 垂直  
※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度													水平	垂直		
	25	30	50	150	200	250	300	350	400								
TA4C (シングルブロック)	900										16	53	—	4	1.5	-	4 525
	600										10	85	—	5	3		
	300										5	170	—	5	6		
	150										2.5	340	—	5	9		
TA4R (シングルブロック)	800										16	53	—	4	1.5	-	4 549
	600										10	85	—	5	3		
	300										5	170	—	5	6		
	150										2.5	340	—	5	9		
TA4C TA4R (ダブルブロック)	600										10	85	—	8	3	-	4 529
	300										5	170	—	10	6		4 553
	150										2.5	340	—	10	9		
TA6C (シングルブロック)	1100										20	85	—	8	4	-	4 533
	720										12	142	—	8	6		
	360										6	283	—	8	10		
	180										3	566	—	10	12		
TA6R (シングルブロック)	1000										20	85	—	8	4	-	4 557
	720										12	142	—	8	6		
	360										6	283	—	8	10		
	180										3	566	—	10	10		
TA6C TA6R (ダブルブロック)	720							575	12	142	—	14	6	-	4 537		
	360							285	6	283	—	20	10		4 561		
	180							140	3	566	—	20	12				
TA7C (シングルブロック)	1300										24	142	—	12	5	-	4 541
	960										16	214	—	15	10		
	480										8	427	—	15	18		
	240										4	855	—	15	20		
TA7R (シングルブロック)	1200										24	142	—	12	5	-	4 565
	960										16	214	—	15	10		
	480										8	427	—	15	18		
	240										4	855	—	15	20		
TA7C TA7R (ダブルブロック)	960					730	600	16	214	—	25	8	-	4 545			
	480					365	300	8	427	—	30	18		4 569			
	240					180	150	4	855	—	30	24					

# テーブルタイプ

## RCS3/RCS2 シリーズ

200V  
ACサーボ  
モーター

RCS2-TCA5N

4 575



RCS2-TWA5N

4 577



RCS2-TFA5N

4 579



RCS3-CTZ5C

4 581



### 適応コントローラー

1軸

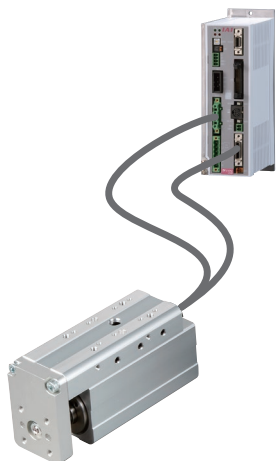
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

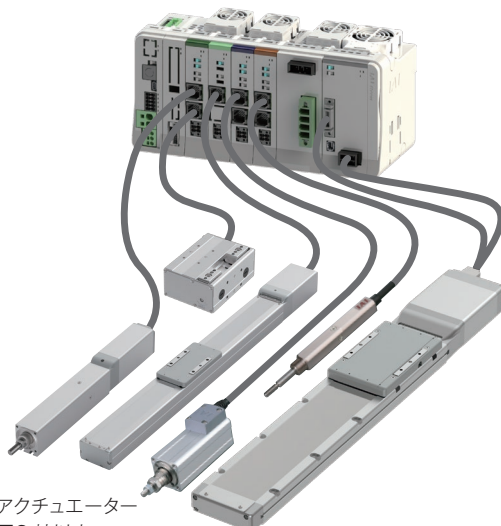
SCON コントローラー 8 253

RCON コントローラー 8 57

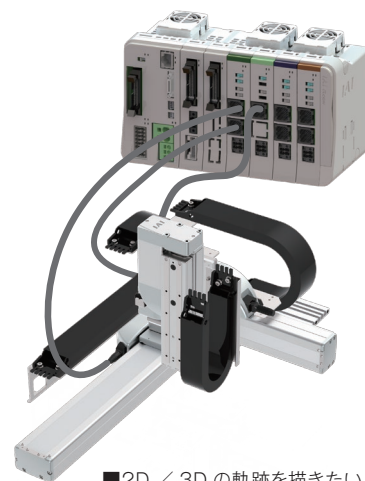
RSEL コントローラー 8 103



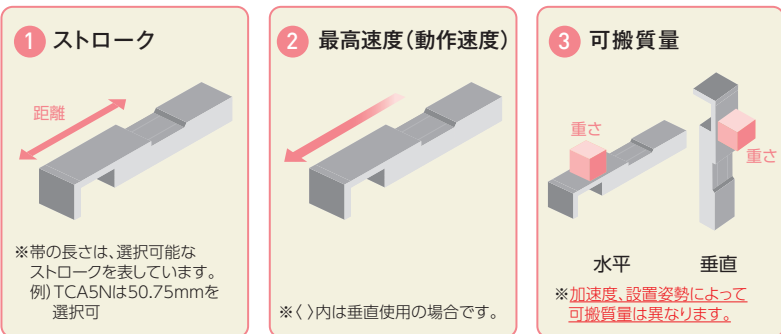
アクチュエーター  
■ 1軸



アクチュエーター  
■ 2軸以上



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい



サイクルタイムはHPの「サイクルタイム計算ソフト」にてご確認いただけます。

[https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle\\_time/index.html](https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html)



シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)					リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		25	30	50	75	100				水平	垂直		
TCA5N				280 (230)	380 (330)		10	89	—	5	1.5	—	4 575
				250 (230)	250		5	178	—	10	3		
				125				2.5	356	—	20		
RCS2	TWA5N			280 (230)	380 (330)		10	89	—	5	1.5	—	4 577
				250 (230)	250		5	178	—	10	3		
				125				2.5	356	—	20		
RCS2	TFA5N			280 (230)	380 (330)		10	89	—	5	1.5	—	4 579
				250 (230)	250		5	178	—	10	3		
				125				2.5	356	—	20		
RCS3	CTZ5C	833					10	85	—	1.5	1	—	4 581

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

# 選定のポイント

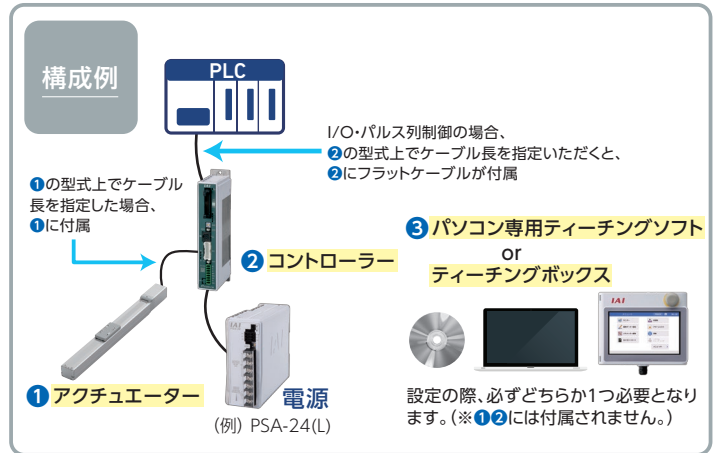


## 手配方法

### はじめに

弊社製品を制御する際には、

- ①アクチュエーター
- ②コントローラー
- ③ティーチングツール(お持ちでない場合)をそれぞれ手配してください。



### 手配型式

(例) RCP6 - TA6R - WA - 42P - 12 - 320 - P3 - M - B-DB-ML

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置	TA6R	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	45 45mm 320 320mm	RCP6 PCON MSEL P3 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RCP6S コントローラー内蔵								

#### ①適応コントローラー

接続可能なコントローラーのタイプを表します。

※コントローラーは付属しません。(RCP6Sを除く)別途手配をお願いいたします。

コントローラーの詳細や手配型式については、8巻または巻末『コントローラー(抜粋)』にてご確認ください。

(例) アクチュエーター : RCP6-TA6R-WA-42P-12-320-P3-M-B-DB-ML

コントローラー : PCON-CB-42PWAI-CC-0-0-DN

#### ②ケーブル長

アクチュエーターとコントローラーを接続するモーター・エンコーダーケーブルの長さを示します。

長さ(『N』以外)を選択することで、モーター・エンコーダーケーブルがアクチュエーターに付属されます。

#### ③オプション

アクチュエーターに装着されるオプションを表します。

オプションを複数選択いただく場合、それぞれをハイフンで繋ぎ、アルファベット順にご記入ください。

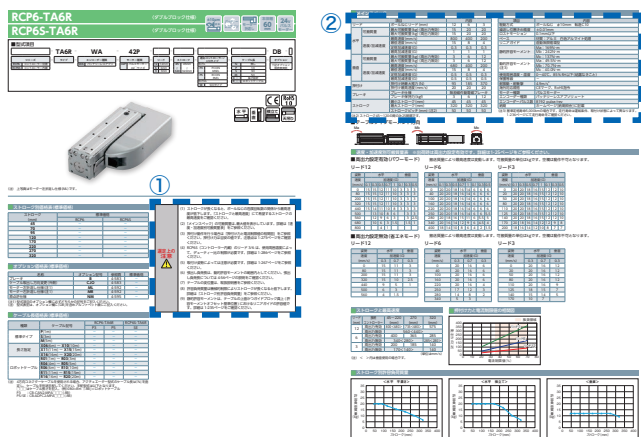
※RCP6(S)-TAのダブルブロック仕様を選択いただく場合、「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。



## 選定時の留意点

### ■ カタログの見方

(例) RCP6(S)-TA6R



#### ① 選定上の注意

各型式ごとに留意すべき事項があります。  
必ず『選定上の注意』をご確認ください。

#### ② メインスペック

『メインスペック』に記載されている可搬質量、速度、加減速度、押付け力はそれぞれの最大値を示しています。使用条件によって仕様値は低下します。『メインスペック』以降に掲載されている表、グラフにて正確な仕様値をご確認ください。



## よくあるお問合わせ

### ■ 仕様値について

**Q. 横立て設置の場合、水平/垂直どちらのスペックを見たら良いですか？**

A. 水平の値をご覧ください。横立て・天吊り設置の場合は水平スペックとなります。

**Q. 『張出し負荷長』の目安をオーバーしそうです。どのような影響が出ますか？**

A. 目安値を大きく超えた場合、振動により動作が不安定になり、最悪故障に至る可能性があります。  
『張出し負荷長』とは、アクチュエーターが円滑に動作できるオフセット量の目安です。

**Q. 『メインスペック』に記載されている速度が設定できません。なぜですか？**

A. ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。  
『ストロークと最高速度』にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。

**Q. RCA2やRCS2で押付けはできますか？**

A. 可能ですが、電流値の設定に制限がございます。押付け用途をご希望の場合は、パルスモーター搭載機種(RCPシリーズ)を推奨します。押付け時の停止安定性に優れ、製品断面同等サイズのサーボモーター搭載機種と比較すると、大きな押付け力を得られます。  
詳細は担当営業までご連絡ください。

### ■ 構造について

**Q. RCP6(S)-WRAで大きなリードを選択した際、垂直設置できないのはなぜですか？**

A. スライダー部の重量による抵抗が大きく、搬送能力が低いからです。

**Q. RCP6(S)やRCS4のロッド部に回り止めは付いていますか？**

A. RCP6(S)やRCS4は内部に回り止め機構が付いています。

**Q. RCP6(S)やRCS4のロッド先端部(二面幅)の向きは変更できますか？**

A. 二面幅の向きは変更できません。組込み製品につき個体差があります。







アイエイアイ  
総合カタログ  
2022

4

# 注意事項





機種を選定および当該製品のご使用前に、この「安全上のご注意」をよくお読みの上、正しくお使いください。

以下に示す注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、

お客様や他の人々への危害や財産の損害を未然に防止するためのものです。

JIS B 8433 (産業用ロボットのための安全要求事項)の安全規則とあわせて必ずお守りください。

指示事項は危険度、障害度により「危険」、「警告」、「注意」、「お願い」に区分けしています。

 <b>危険</b>	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る危険が差し迫って生じると想定される内容です。
 <b>警告</b>	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る可能性が想定される内容です。
 <b>注意</b>	取扱いを誤ると、障害または物的損害の可能性が想定される内容です。
 <b>お願い</b>	傷害の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

機器の選定および取扱いにあたっては、システム設計者または担当者など十分な知識と経験を持った人が必ず「カタログ」、「取扱説明書」を（特にその中の「安全ガイド」を）読んだ後に取扱ってください。取扱いを誤ると危険です。

取扱説明書は本体、コントローラーなどの全ての機器の取扱説明書を読んでください。

当該製品とお客様のシステムとの適合性はお客様の方で検証と判断を行った上で、お客様の責任によるご使用をお願いします。

「カタログ」、「取扱説明書」などをお読みになった後は、当該製品をお使いになる方がいつでも読むことができる場所に、必ず保管してください。

「カタログ」、「取扱説明書」などは、お使いになっている当該製品を譲渡されたり貸与される場合には、必ず新しく所有者となられる方が安全で正しい使い方を知るために製品本体の目立つところに添付してください。この「注意事項」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。特に個別の内容は、その機器の「カタログ」「取扱説明書」をよく読んで安全で正しい取扱いを行ってください。

## 危険

### 全般

- 下記の用途に使用しないでください。
  1. 人命および身体の維持、管理などに関わる医療器具
  2. 人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置
  3. 機械装置の重要保安部品

当該製品は高度な安全性を必要とする用途に向けて企画、設計されていません。人命を保証できません。また、保証の範囲は納入する当該製品だけです。

### 設置

- 発火物、引火物、爆発物などの危険物が存在する場所では使用しないでください。発火、引火、爆発の恐れがあります。動作中または動作できる状態のときはロボットの可動範囲に立ち入ることができない様な安全対策（安全防護柵など）を施してください。動作中のロボットに接触すると死亡または重傷を負うことがあります。
- 製品を取付ける際には、必ず確実な保持、固定（ワークを含む）を行ってください。製品の転倒、落下、異常動作などによって、ケガをしたり、製品・ワークなどを破損する恐れがあります。
- 本体、コントローラーに水滴、油滴などがかかる場所での使用は避けてください。
- 製品のケーブルの長さを延長または短縮するために、ケーブルの切断、再接続は絶対に行わないでください。火災の恐れがあります。

### 運転

- 製品の動作中または動作できる状態のときは、機械の可動範囲に立ち入らないでください。アクチュエーターが不意に動くなどして、ケガをする恐れがあります。
- ペースメーカーなどの医療機器を装着された方は、影響を受ける場合がありますので、本製品および配線には近づかないようにしてください。製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす恐れがあります。
- 防滴仕様以外の製品に水をかけないでください。水をかけたり、洗浄したり、水中で使用すると、異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。

### 保守、点検、修理

- 製品は絶対に改造しないでください。異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。
- 製品の基本構造や性能・機能に関わる不適切な分解組立は行わないでください。ケガ、感電、火災などの原因になります。

**警告**

**全般**

- 製品の仕様範囲外では使用しないでください。仕様範囲外で使用されますと、製品の故障、機能停止や破損の原因となります。また著しい寿命の低下を招きます。特に、最大積載重量や最大速度・加減速度は守ってください。

**設置**

- 非常停止、停電などシステムの異常時に、機械が停止する場合、装置の破損・人身事故などが発生しないよう、安全回路あるいは装置の設計をしてください。
- 感電防止、静電気帯電の防止、耐ノイズ性能の向上および不要な電磁放射の抑制のため、アクチュエーター、コントローラーは必ず、D種接地工事(旧第3種接地工事、接地抵抗100Ω以下)をしてください。漏電した場合、感電や誤作動の恐れがあります。
- 製品に電気を供給する前および動作させる前には、必ず機器の動作範囲の安全確認を行ってください。不用意に電気を供給すると、感電したり、可動部との接触によりケガをする恐れがあります。
- 製品の配線は「取扱説明書」を確認しながら誤配線がないように行ってください。ケーブル、コネクターの接続は、抜けゆるみのないように確実に行ってください。製品の異常動作、火災の原因になります。

**運転**

- 電源を入れた状態で、端子台、各種設定スイッチなどに触れないでください。感電や異常動作の恐れがあります。
- 製品の可動部を手で動かすとき(手動位置合わせなど)はサーボオフ(ティーチングツール使用で)していることを確認してから行ってください。ケガの原因になります。
- ケーブルは傷をつけないでください。ケーブルに傷をつけたり、無理に曲げたり、引張ったり、巻き付けたり、重いものを載せたり、挟み込んだりすると、漏電や導通不良による火災や感電、異常動作などの原因になります。
- 停電したときは電源を切ってください。停電復旧時に製品が突然動き出し、ケガ、製品破損の原因になります。その際、ワークなどが落下しない対策を施してください。
- 製品に異常な発熱、発煙、異臭が生じた場合は、ただちに電源を切ってください。そのまま使用すると製品の破損や火災の恐れがあります。
- 異音が発生したり振動が非常に高くなった場合は、ただちに運転を停止してください。そのまま使用すると製品の破損、損傷による異常動作の原因になります。
- 製品の保護装置(アラーム)がはたらいた場合は、ただちに電源を切ってください。製品の異常動作によるケガ、製品の破損、損傷の恐れがあります。電源を切った後、原因を調べ、その原因を取り除き、電源を再投入してください。
- 電源を入れても製品のLEDが点灯しないときはただちに電源を切ってください。
- 製品の上に乗ったり、足場にしたり、物を置かないでください。転倒事故、製品の転倒、落下によるケガ、製品の破損、損傷による誤作動、異常動作などの原因となります。
- モーター出力、最大速度・加減速度、エンコーダーパルスなどに係るパラメーターを変更して使用しないでください。アクチュエーター構成部品の破損の原因になります。

**保守、点検、修理**

- 製品に関わる保守点検、整備または交換などの各種作業は、必ず電気の供給を完全に遮断してから行ってください。なお、この時以下の事項を守ってください。
  1. 作業中、第三者が不用意に電源を入れないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示を見やすい場所に掲げてください。
  2. 複数の作業者が保守点検を行う場合は、主と従の関係を明確にし、電源の入り切り、軸の移動は必ず声をかけて安全を確認してから行ってください。

**廃棄**

- 製品は火中に投げないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する恐れがあります。

# 注意事項

## ⚠ 注意

### 設置

- 大きな熱源からの放射熱があたる場所や、周囲温度が 0 ~ 40° C の範囲を超える場所での使用は行わないでください。製品寿命低下の原因となります。
- 直射日光(紫外線)のあたる場所、塩分のある場所、多湿状態の場所、有機溶剤、リン酸エステル系作動油が含まれている雰囲気中で、使用しないでください。  
短期間で機能が喪失したり、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。  
また製品の異常動作の恐れがあります。
- 腐食ガス(硫酸や塩酸など)などの雰囲気で使用しないでください。錆の発生による強度劣化の恐れがあります。
- 以下の場所で使用の際は、遮蔽対策を十分行ってください。対策を行わない場合は、誤作動を起こす恐れがあります。
  1. 大電流や高磁界が発生している場所
  2. 溶接作業などアーク放電の生じる場所
  3. 静電気などによるノイズが発生する場所
  4. 放射線により被爆する可能性がある場所
- 本体およびコントローラーは、ちり、ほこりの少ない場所、鉄粉のない場所に設置してください。ちり、ほこりの多い場所、鉄粉のある場所に設置した場合には、誤作動を起こす恐れがあります。
- 大きな振動や衝撃が伝わる場所 (4.9m/s<sup>2</sup> 以上) に設置しないでください。大きな振動や衝撃が伝わると誤作動を起こす恐れがあります。
- 運転中になにか危険なことがあったとき直ちに非常停止が掛けられる位置に非常停止装置を設けてください。ケガの原因になります。
- 製品の取付けには、保守作業のスペース確保をお願いします。  
スペースが確保されないと、日常点検やメンテナンスなどができなくなり、装置の停止、製品の破損や作業中のケガにつながります。
- 製品の運搬、取付け時は、リフトや支持具で確実に支えたり、複数の人により行うなど、人身の安全を確保して十分に注意して行ってください。
- クレーンなどを使用する場合は、クレーンなどの定格荷重を超える荷物は絶対に吊らないでください。
- 荷物にふさわしい吊具を使用してください。吊具の切断荷重などに安全を見込んでください。  
また、吊具に損傷がないか確認してください。
- 設置のとき、製品の可動部、ケーブルを持たないでください。ケガの原因になります。
- アクチュエーター、コントローラー間のケーブルは、必ず弊社の純正部品を使用してください。  
なお、アクチュエーター、コントローラー、ティーチングツールなど各構成部品は弊社の純正部品の組合せで使用してください。
- ブレーキ機構は、垂直軸電源オフ時のスライダー、ロッドなどの落下防止用です。  
安全ブレーキなど(制動用ブレーキ)に使用しないでください。
- 据付・調整などの作業を行う場合は、不意に電源などが入らないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示をしてください。  
不意に電源などが入ると感電や突然のアクチュエーターの動作によりケガをする恐れがあります。

### 運転

- 電源を投入するときは上位の機器から順に投入してください。製品が急に起動し、ケガ、製品破損の原因になります。
- 製品の開口部に指や物を入れしないでください。火災、感電、ケガの原因になります。
- 製品の1メートル以内に磁気カードなどの磁気媒体を近づけないでください。  
マグネットの磁気により磁気カード内のデータが破壊される恐れがあります。

### 保守、点検、修理

- アクチュエーターのグリースを塗布するときは保護メガネを使用してください。  
グリースが飛び、目に入ると目の炎症をおこします。
- 万が一、グリースが目に入った場合は、直ちに専門医の適切な処置を受けてください。
- バッテリー交換などのため電源を切り、内部を開けたときは、電源を切った直後(30秒以内)は製品のコンデンサー接続端子に触れないでください。  
残留電圧により感電の原因になります。
- 絶縁抵抗試験を行うときは端子に触れないでください。感電の原因になります。  
(ただし、DC電源を使用する製品は絶縁耐圧試験を行わないでください。)

## ⚠ お願い

### 全般

- 「カタログ」、「取扱説明書」などに記載のない条件や環境での使用、および航空施設、燃焼装置、娯楽機械、クリーンルーム内、安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途への使用をご検討の場合は、定格、性能に対し余裕を持った使い方やフェイルセーフなどの安全対策に十分な配慮をしてください。なお必ず営業担当までご相談ください。



**！ お願い**

**設置**

- コントローラーの周辺には通風を妨げる障害物を置かないでください。コントローラー破損の原因になります。
- 製品を垂直に取付けて使用する場合は、必ずブレーキ付きを使用してください。
- 機械装置などの動作部分は、人体が直接触れることがないように防護カバーなどで隔離してください。
- 停電時にワークが落下するような制御を構成しないでください。機械装置の停電時や非常停止時における、スライダーやロッド、ワークなどの落下防止制御を構成してください。
- スライダー、テーブルなどの直進精度を上げ、ボールねじおよびリニアガイドの滑らかな運動を確保するために下記の事項に注意してください。
  1. 本体の取付け面は平面度 0.05 mm 以内に仕上げてください。
  2. アクチュエーターの剛性を得るために、設置取付け面を十分とってください。
- アクチュエーター / コントローラーの設置にあたっては次の条件を満たす環境としてください。
  - ・ 直射日光があたらないこと。
  - ・ 熱処理炉など、大きな熱源からの放射熱が機械本体に加わらないこと。
  - ・ 周囲温度は 0 ~ 40°C。
  - ・ 湿度 85% 以下、結露のないこと。
  - ・ 腐食性ガス、可燃性ガスのないこと。
  - ・ 通常の組立て作業環境であり、ちり、ほこりが多くないこと。(防塵・防滴仕様を除く。)
  - ・ オイルミスト、切削液がかからないこと。
  - ・ 甚だしい電磁波、紫外線、放射線がないこと。
  - ・ 本製品は耐薬品性の考慮はされておりません。
 一般には作業者が保護具または保護着なしで作業できる環境です。
- 製品に貼付されている製造番号シールをはがさないでください。お問合わせいただく際の重要な情報になります。

**保管**

- 長期保管・保存では結露の発生がないようにしてください。結露により錆が発生し動作異常を起こす原因になります。
- 保管・保存温度は短期間なら 60° C まで耐えますが、1 ヶ月以上の保管・保存の場合は 50° C までとってください。グリース成分の変化による動作異常や、製品の低寿命化を招く恐れがあります。
- 保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は従ってください。製品が変形する恐れがあります。

**設置・運転・保守**

- 製品を扱う場合は、必要に応じて保護手袋、保護メガネ、安全靴などを着用して安全を確保してください。
- 保守のとき、ボールねじ用グリースは指定のグリースを使用してください。特に、フッ素系グリースとリチウム系グリースが混ざるとグリース機能の低下を招き、機械に損傷を与えます。
- アクチュエーターの機能を十分に発揮させるためには、潤滑が必要となります。潤滑が不足すると転がり部の摩耗が増加したり、早期破損の原因となりますので、以下の給油時期の目安を基に、定期的に給油を行ってください。
 

グリース給油時期の目安

  - ・ 稼働状況は 1 日 8 時間の場合です。
  - ・ 昼夜連続運転など、稼働率の高い場合は状況に応じ短縮してください。
  - ・ 走行距離か月数のいずれか先に達した方を優先してください。

使用速度 (mm/sec)	給油時期	
	走行距離	月数
0 を超え 750 以下	625km	6 ヶ月
750 を超え 1500 以下	1,250km	
1500 を超え 2500 以下	2,500km	

(注) アクチュエーターによっては、上の表の値が異なります。取扱説明書をご確認ください。

**保証**

- 保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内といたします。
  - ・ 弊社出荷後 18 ヶ月
  - ・ ご指定場所に納入後 12 ヶ月
  - ・ 稼働 2500 時間
 上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつ明らかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。ただし、カタログ・取扱説明書に記載されている以外の条件および環境でのご使用に関しましては保証範囲から除外させていただきます。また保証は弊社納入単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害は、保証の対象から除かせていただきます。修理は引取り修理対応といたします。詳細につきましては、取扱説明書をご確認ください。

**廃棄**

- 製品が使用不能、または不要になった場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処置を行ってください。
- コントローラーにはバッテリーを使用している製品もありますので、廃棄する際にはバッテリーを取り外してください。処置については、営業担当にお問合わせください。

**その他**

- 「安全上のご注意」全般についてお守りいただけない場合は、弊社は一切の責任を負いません。
- 製品に関してのお問合わせあるいは修理依頼は、営業担当までご連絡をお願いいたします。

# 製品取扱い上の注意点 [全機種共通]

## 目次

1. 速度	4-53
2. 加速度／減速度	4-53
3. デューティー比	4-54
4. すべりネジ仕様の製品について	4-54
5. 原点	4-54
6. エンコーダー種類	4-54
7. エンコーダーパルス数	4-55
8. モーター	4-55
9. 取付け姿勢	4-55
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	4-56
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	4-56
12. 張出し負荷長	4-56
13. 寿命	4-57
14. 本体精度	4-57
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	4-57
16. 垂直設置での使用について	4-57
17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル	4-58
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	4-58
19. 海外規格への対応について	4-58

## 1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダ（またはロッド、アーム、出力軸）を移動させるときの設定速度です。スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

### ご注意ください

- パルスモーター搭載機種（RCP6、RCP5、RCP4、RCP3、RCP2、TTA）は、搬送物の質量によって最高速度が変化します。機種選定の際は、「速度と可搬質量の相関図」（各機種掲載ページに掲載）をご参照ください。
- ストロークの短い軸や、ストロークの長い軸でも移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しない場合があります。
- ストロークが長くなると危険回転速度の関係から最高速度が低下します。詳細は各機種の掲載ページの「ストロークと最高速度」の表をご覧ください。
- RCP5ベルトタイプは、低速で動作すると振動や共振が発生する場合がありますので、100mm/sec以上でご使用ください。
- ポジションコントローラー（PCON-□/ACON-□/SCON-□/DCON-□/RCON/RCP6S）は最低速度がアクチュエーターごとに設定されています。詳細は、各コントローラーの取扱説明書をご覧ください。
- 移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮する必要があります。詳細な移動時間はサイクルタイム計算ソフトを使用することで算出可能です。（サイクルタイム計算ソフトのダウンロードはこちらから→<https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html>）

## 2. 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します（1G≒9807mm/s<sup>2</sup>）。

※ロータリーは1G≒9807度/s<sup>2</sup>

### ご注意ください

- 加速（減速）度は、数字を大きくすると急加速（急減速）となり移動時間は短縮しますが、可搬重量に合った加減速度以下でご使用ください。
- 定格加速（減速）度は各機種の掲載ページをご覧ください。

## 3. デューティー比

デューティー比とはアクチュエーターの稼働率(1サイクル中のアクチュエーターが動作している時間)を表します。アクチュエーターにかかる負荷、速度、加速度に対してデューティー比が高すぎると、過負荷エラーが発生する場合があります。条件に応じたデューティー比の範囲内でご使用ください。

$$\text{デューティー比} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \%$$

### 〈パルスモーター〉

パルスモーターを使用したアクチュエーターに関しては、100%のデューティー比で動作可能です。

対象機種: EC※1、RCP2、RCP3、RCP4、RCP5、RCP6※1、WU、TTA、IXP

※1: RCP6S、EC一部機種はモーターの発熱を抑えるため、デューティー比に制限を設けています。詳しくは1-286ページをご参照ください。

### 〈サーボモーター〉

サーボモーターを使用したアクチュエーターに関しては、動作条件によってデューティー比が制限されます。サーボモーターにおけるデューティー算出方法は1-288ページをご参照ください。

## 4. すべりネジ仕様の製品について

すべりネジタイプのアクチュエーター(RCP3-SA2□□/RA2□□、RCA2-□□3NA/□□4NA、RCDシリーズ)をご使用になる場合は、以下の点についてご注意ください。

### ご注意ください

- 動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼働、年240日稼働の場合寿命は約5年となります)
- 搬送重量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- メンテナンスしやすい場所に設置してください。

## 5. 原点

原点はアクチュエーターが位置決めを行う際の座標の基準点です。原点がずれると移動する位置も同じ分だけずれますのでご注意ください。

### ご注意ください

- ①原点復帰動作中は、可動部がメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意ください。
- ②原点は標準がモーター側(グリッパは開側、ロータリーは出力軸を上から見て左回転側)です。オプションで原点を逆(反モーター側)にすることが可能ですが、納品後に原点方向を変更する場合は弊社に返却していただき調整が必要なケースもございますのでご注意ください。
- ③オプションで原点逆仕様(記号NM)が設定されていない機種は原点逆仕様ができませぬのでご注意ください。
- ④原点復帰動作はメカエンドを基準として原点を決めています。このため原点復帰動作中に外的要因で動作できなくなった場合、メカエンドから阻害された距離だけずれる可能性があります。

## 6. エンコーダの種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダは、以下の4種類があります。

- インクリメンタルタイプ 原点位置データを保持しないため、電源投入ごとに原点復帰動作が必要なタイプです。
- アブソリュートタイプ 電源を落としても原点位置データをバッテリーで保持していますので、電源投入時に原点復帰をしなくても動作が可能ですが、データ保持用のバッテリーが切れると動作ができなくなりますので注意が必要です。バッテリー寿命の目安については1-217(メンテナンス部品リスト\_交換用バッテリー)をご確認ください。
- 擬似アブソリュートタイプ 電源投入時に約16mmの範囲で移動し、その場から動作が可能。位置データを電源オフ時は保持しないため、アブソバッテリーは不要です。
- バッテリーレスアブソリュートタイプ 電源を落としてもバッテリーレスアブソリュートエンコーダ(特許取得済)が原点位置データを保持していますので、電源投入時に原点復帰動作を行う必要はありません。また、原点位置データ保持用のバッテリーも不要です。

### ご注意ください

上記4タイプの他に「簡易アブソリュートタイプ」があります。これはインクリメンタルタイプのエンコーダを搭載したアクチュエーターのコントローラーに専用の簡易アブソリュートユニットを接続するタイプです。「簡易アブソリュートタイプ」は電源を落としても原点位置データを保持するため電源投入時に原点復帰動作が不要になります。

したがって簡易アブソリュートタイプのアクチュエーター(エンコーダ)は、アブソリュートタイプではなくインクリメンタルタイプとなりますのでご注意ください。



## 7. エンコーダーパルス数

エンコーダーのパルス数はアクチュエーターによって異なります。各アクチュエーターのパルス数は以下の表をご参照ください。

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
RCP6	全機種	8192
RCP5	全機種	800
RCP4		
RCP3		
RCP2		
RCA2	□□3NA/□□4NA	1048
	上記機種以外	800
RCA	インクリメンタルタイプ	800
	アブソリュートタイプ	16384
RCD	RA1DA/GRSNA	480
RCS4	全機種	16384
RCS3		
RCS2	□□5N(インクリメンタル)	1600
	□□5N(アブソリュート)	16384
	SR□7BD	3072
	上記機種以外	16384
WU	全機種	8192
TTA	パルスモーター仕様全機種	8192
TTA-S	サーボモーター仕様全機種	16384

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
ISB ISDB	バッテリーレス アブソリュート	131072
	インクリメンタルタイプ アブソリュートタイプ	16384
ISDBCR	全機種	16384
SSPA		
ISA		
ISDA		
IF/IFA		
RS		
NSA	全機種	131072
NS	S□M□(インクリメンタル)	2400
	上記機種以外	16384
LSA LSAS	全機種	分解能0.001mm
	□18S	131072
DD/DDA	□18P	1048576
	全機種	16384
IXA-NNN IXA-NSW	全機種	16384
IXA-NSN IXA-NHN IXA-NSC	全機種	131072
IX IXP	全機種	16384
		8192

### ご注意ください

RCP6、TTA、IXPの移動時の速度は800パルスで制御しますが、位置決め時は8192パルスで制御します。  
RCP6をパルス列制御する場合の電子ギアは、8192パルスで計算してください。

## 8. モーター

シリーズによって使用しているモーターが異なります。

- RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2/WU/TTA/IXP:パルスモーター
- RCD:DCブラシレスモーター
- RCA/RCA2/TTA-S:サーボモーター(DC24V)
- RCS4/RCS3/RCS2/ISB/ISDB(CR)/ISA/ISDA(CR)/NS/NSA/IF/RS/DDA/IX/IXA:サーボモーター(AC200V)
- LSA/LSAS:リニアサーボモーター(AC200V)

### ご注意ください

パルスモーター(RCP6を除く)と24Vサーボモーターは、電源投入後、初回のサーボON時に振動が発生する場合があります。

## 9. 取付け姿勢

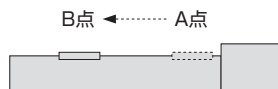
取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-267ページをご参照ください。

## 10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

あらかじめ記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。

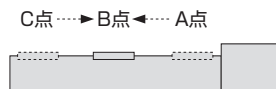
### 〈繰返し位置決め精度〉

同一のポイントへ同一方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



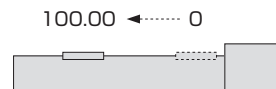
### 〈ロストモーション〉

同一のポイントへ正と負の方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



### 〈絶対位置決め精度〉

座標値で指定された任意の位置決めポイントに、位置決めを行った場合の、座標値と実測値の差。



### ご注意ください

下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。

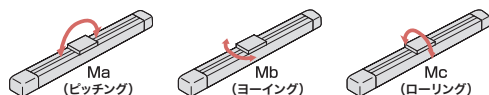
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

## 11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント ( $M_a$ 、 $M_b$ 、 $M_c$ )

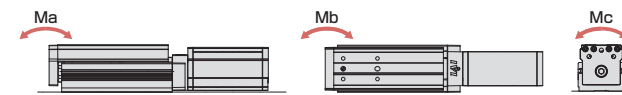
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-235ページの技術資料をご参照ください。

※ 走行寿命の設定は機種によって異なります。詳細は各機種の掲載ページをご参照ください。

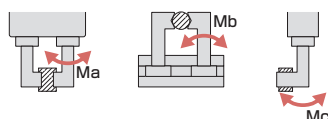
### 〈スライダタイプモーメント方向〉



### 〈テーブルタイプモーメント方向〉



### 〈グリッパータイプモーメント方向〉

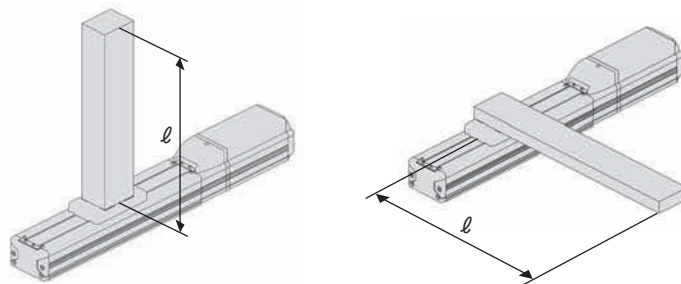


### 〈ロータリータイプモーメント方向〉



## 12. 張出し負荷長 ( $\ell$ )

ワークやブラケットなどをアクチュエーターのスライダーからオフセットして取付けた場合に、アクチュエーターが円滑に動作できるオフセット量の目安です。目安となる長さを大きく超えた場合、振動などで故障に至る可能性があります。目安となる長さ以内でご使用ください。詳細な数値は各機種の掲載ページをご覧ください。



## 13. 寿命

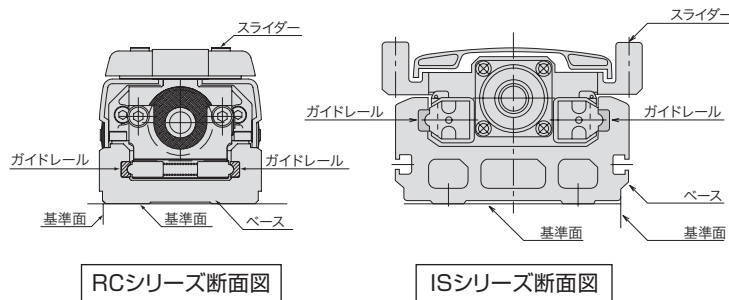
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品(ガイド、ボールネジ、モーターなど)の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント(1-235ページ参照)が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。

余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

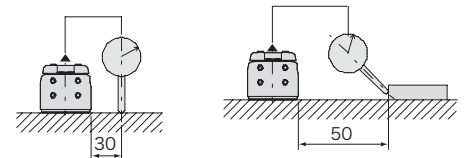
## 14. 本体精度

スライダータイプの本体精度は以下の通りです(回転軸は除く)。  
また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付け時の平行の目安にご使用ください。



フレーム取付け時の平行度(平滑面上※1に固定した場合)  
RCP3-SA2AC/SA2BC 上下0.5mm/全ストローク  
左右0.1mm/全ストローク  
RCP4W 0.1~0.18mm以下  
(ストロークにより平行度が異なります。  
詳細は取扱い説明書をご覧ください。)

上記以外の機種 0.05mm/m以下



条件 ・上記値は20°Cにおける値です。  
・架台の基準面に対してアクチュエーターの基準面を押当てて取付けた場合。  
\*詳細はアクチュエーターの取扱説明書をご参照ください。

※1 平面度0.05mm以下。

## 15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)

ガイドなしロッドタイプはロッド先端の振れや耐荷重を考慮していません(アクチュエーター仕様に記載されているロッド不回転精度は工場出荷時の初期値で、動作と共にガタ量は大きくなります)。ロッドの振れ幅の制限や不回転精度が必要な場合、また直進方向以外から力がかかる場合はガイド付タイプをご使用になるか外付けガイドを併用してください。

ガイド付ロッドタイプ:RCP6-RRA/WRA、RCP5-RA、RCP4-RA、RC□□-RGS/RGD/SRGS/SRGD

### ご注意ください

ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ(回り止めロッドタイプ)はリジッドで固定する事を推奨いたします。

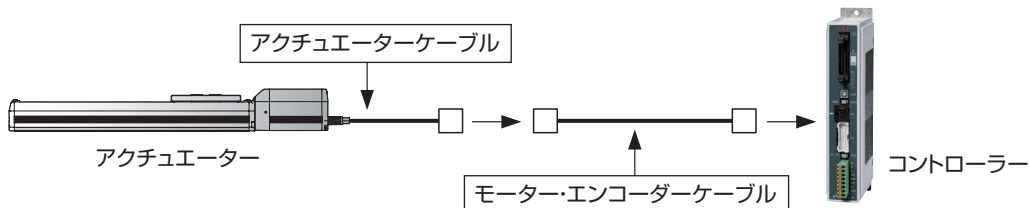
詳細は1-259ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

## 16. 垂直設置での使用について

アクチュエーターを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合に可動部が下降して装置を壊さないように、ブレーキ(オプション)をご指定ください。ただしブレーキ付タイプは、コントローラーと接続してブレーキ解除を行わないと可動部が動きませんので、ご注意ください。

## 17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル

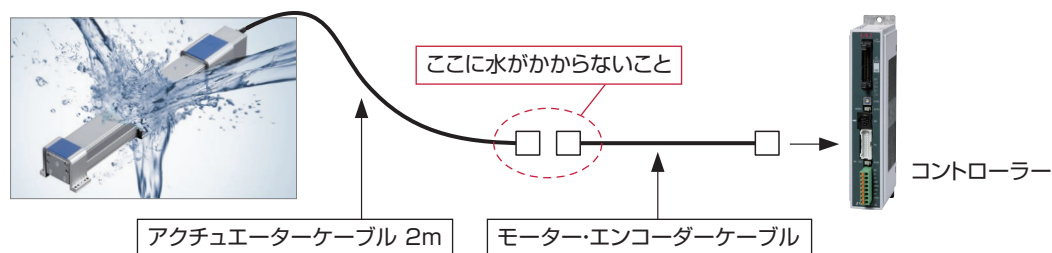
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルペアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)。機種ごとのケーブル型式を確認する場合は、4-603ページの「アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表」をご覧ください。

## 18. 防滴仕様のアクチュエーターについて

保護等級はケーブルまで含んで規定されていますが、ケーブル末端コネクターは防滴処理されていないので、保護構造の対象とはなりません (ISWAシリーズは除く)。したがって、ケーブル末端から水が浸入する恐れがある使用方法は避けてください。



## 19. 海外規格への対応について

海外規格対応品については1-243ページの「改正RoHS/CEマーク/UL規格対応表」をご参照ください。また、海外規格対応品については各機種の掲載ページにアイコンを記載しておりますので、そちらでもご確認いただけます。

〈海外規格アイコン一覧〉



# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マッド  
マッ

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2







RCA

RCS4


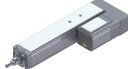
RCS3

RCS2





## パルスモーター

RCP6/RCP6S-RA4C	4-65	
RCP6/RCP6S-RA6C	4-69	
RCP6/RCP6S-RA7C	4-73	
RCP6/RCP6S-RA8C	4-77	
RCP6/RCP6S-RAA4C	4-81	
RCP6/RCP6S-RAA6C	4-85	
RCP6/RCP6S-RAA7C	4-89	
RCP6/RCP6S-RAA8C	4-93	
RCP6/RCP6S-WRA10C	4-97	
RCP6/RCP6S-WRA12C	4-101	
RCP6/RCP6S-WRA14C	4-105	
RCP6/RCP6S-WRA16C	4-109	
RCP6/RCP6S-RA4R	4-113	
RCP6/RCP6S-RA6R	4-117	
RCP6/RCP6S-RA7R	4-121	
RCP6/RCP6S-RA8R	4-125	
RCP6/RCP6S-RAA4R	4-129	
RCP6/RCP6S-RAA6R	4-133	
RCP6/RCP6S-RAA7R	4-137	
RCP6/RCP6S-RAA8R	4-141	
RCP6/RCP6S-WRA10R	4-145	
RCP6/RCP6S-WRA12R	4-149	
RCP6/RCP6S-WRA14R	4-153	
RCP6/RCP6S-WRA16R	4-157	





## パルスモーター

RCP5-RA10C	4-163	
RCP5-RA10R	4-167	




## パルスモーター

RCP4-RA3C	4-173	
RCP4-RA5C	4-177	
RCP4-RA3R	4-181	
RCP4-RA5R	4-185	

## パルスモーター

RCP3-RA2AC	4-191	
RCP3-RA2BC	4-195	
RCP3-RA2AR	4-199	
RCP3-RA2BR	4-203	















## パルスモーター

RCP2-SRA4R	4-209	
RCP2-SRGS4R	4-213	
RCP2-SRGD4R	4-217	














DCサーボモーター  
(超小型ロッドタイプ)

RCD-RA1DA	4-223	
-----------	-------	---

サーボモーター 24V

RCA2-RN3NA	4-227	
RCA2-RP3NA	4-229	
RCA2-GS3NA	4-231	
RCA2-GD3NA	4-235	
RCA2-SD3NA	4-239	
RCA2-RN4NA	4-243	
RCA2-RP4NA	4-245	
RCA2-GS4NA	4-247	
RCA2-GD4NA	4-251	
RCA2-SD4NA	4-255	
RCA-RA3C	4-261	
RCA-RA4C	4-265	
RCA-RA3R	4-269	
RCA-RA4R	4-271	

サーボモーター 200V

RCS4-RA4C	4-277	
RCS4-RA6C	4-279	
RCS4-RA7C	4-281	
RCS4-RA8C	4-283	
RCS4-RRA4C	4-285	
RCS4-RRA6C	4-289	
RCS4-RRA7C	4-293	
RCS4-RRA8C	4-297	
RCS4-WRA10C	4-301	
RCS4-WRA12C	4-305	
RCS4-WRA14C	4-309	
RCS4-WRA16C	4-313	
RCS4-RA4R	4-317	
RCS4-RA6R	4-319	
RCS4-RA7R	4-321	
RCS4-RA8R	4-323	
RCS4-RRA4R	4-325	
RCS4-RRA6R	4-329	
RCS4-RRA7R	4-333	
RCS4-RRA8R	4-337	
RCS4-WRA10R	4-341	
RCS4-WRA12R	4-345	
RCS4-WRA14R	4-349	
RCS4-WRA16R	4-353	
RCS2-RA13R	4-359	
RCS3-RA15R	4-363	
RCS3-RA20R	4-367	

次ページへ続く

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー

## サーボモーター 200V

RCS2-RN5N	4-373	
RCS2-RP5N	4-375	
RCS2-GS5N	4-377	
RCS2-GD5N	4-381	
RCS2-SD5N	4-385	
RCS2-RA5C	4-389	
RCS2-SRA7BD	4-393	
RCS2-RA5R	4-397	
RCS2-RGS5C	4-399	
RCS2-SRGS7BD	4-403	
RCS2-RGD5C	4-407	
RCS2-SRGD7BD	4-411	

## オプション

4-583

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



# 総合カタログ2022非掲載機種

下記機種は、2022年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、販売は継続しております。  
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

<https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/>



Web製品情報

<https://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載		
ロッドタイプ	RCP2-RGS4C	2015総合カタログ	-		
	RCP2-RGS6C				
	RCP2-RGD3C				
	RCP2-RGD4C				
	RCP2-RGD6C				
	ERC3-RA4C	2016総合カタログ	-		
	ERC3-RA6C				
	ERC2-RA6C				
	ERC2-RA7C				
	ERC2-RGS6C				
	ERC2-RGS7C				
	ERC2-RGD6C				
	ERC2-RGD7C				
	RCA2-RA2AC				
	RCA2-RA2AR				
	RCP5-RA4C			2017総合カタログ	○
	RCP5-RA6C				
	RCP5-RA7C				
	RCP5-RA8C				
	RCP5-RA4R				
	RCP5-RA6R				
	RCP5-RA7R				
	RCP5-RA8R				
	RCP4-RA6C				
	RCP4-RA6R				
	RCP2-RA2C				
	RCP2-RA3C				
	RCP2-RA8C				
	RCP2-RA8R				
	RCA-RA3D				
	RCA-RA4D				
	RCA-SRA4R				
	RCA-RGS3C				
	RCA-RGS4C				
	RCA-RGS3D				
	RCA-RGS4D				
	RCA-SRGS4R				
	RCA-RGD3C				
	RCA-RGD4C				
	RCA-RGD3D				
	RCA-RGD4D				
	RCA-RGD3R				
	RCA-RGD4R				
	RCA-SRGD4R				
	RCS2-RA4C				
	RCS2-RA4D				
	RCS2-RA4R				
	RCS2-RGS4C				
	RCS2-RGS4D				
	RCS2-RGD4C				
RCS2-RGD4D					
RCS2-RGD4R					
RCP2-RA10C	2020総合カタログ	○			

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP6

## パルスモーター

RCP6 RCP6S	ロッド	RCP6/RCP6S-RA4C	4-65	
		RCP6/RCP6S-RA6C	4-69	
		RCP6/RCP6S-RA7C	4-73	
		RCP6/RCP6S-RA8C	4-77	
	ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-RAA4C	4-81	
		RCP6/RCP6S-RAA6C	4-85	
		RCP6/RCP6S-RAA7C	4-89	
		RCP6/RCP6S-RAA8C	4-93	
	ワイド ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-WRA10C	4-97	
		RCP6/RCP6S-WRA12C	4-101	
		RCP6/RCP6S-WRA14C	4-105	
		RCP6/RCP6S-WRA16C	4-109	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-RA4R	4-113	
		RCP6/RCP6S-RA6R	4-117	
		RCP6/RCP6S-RA7R	4-121	
		RCP6/RCP6S-RA8R	4-125	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-RAA4R	4-129	
		RCP6/RCP6S-RAA6R	4-133	
		RCP6/RCP6S-RAA7R	4-137	
		RCP6/RCP6S-RAA8R	4-141	
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> <b>ラジアルシリンダー®</b>	RCP6/RCP6S-WRA10R	4-145		
	RCP6/RCP6S-WRA12R	4-149		
	RCP6/RCP6S-WRA14R	4-153		
	RCP6/RCP6S-WRA16R	4-157		

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP6-RA4C

# RCP6S-RA4C

±10μm

バッテリーレスアプソ

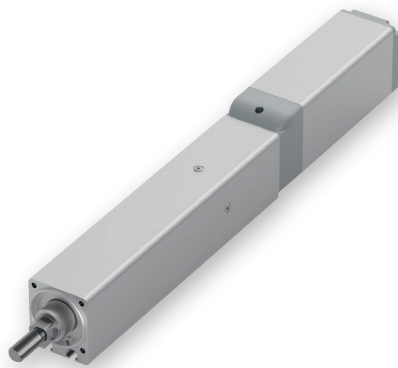
モーターストレート

本体幅  
**40mm**

**24V**  
パルスモーター

### ■型式項目

	<b>RA4C</b>	<b>WA</b>	<b>35P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WA	WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35□サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 200   200mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
<b>50</b>	-	-	<b>150</b>	-	-
<b>100</b>	-	-	<b>200</b>	-	-

### 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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
フランジ	<b>FL</b>	4-585	-
フット金具	<b>FT</b>	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-593	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-
Tスロットナットバー	<b>NTB</b>	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4C		RCP6S-RA4C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-
		-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	15	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	700	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	700	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.1	0.5	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
RCD	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
RCA2	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	5	10	
RCA	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
RCS4	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	
140	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	
280	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	
420	6	6	6	4	3	1	1	1	
560	6	6	3	3		1	1	1	
700		5.5	5	2	1.5		1	1	
840			3	1	0.5			1	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
85	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
175	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
260	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
350	15	15	13	13	10	2.5	2.5	2.5	
435	15	15	13	11	8	2.5	2.5	2.5	
525		14	10	8	6		2.5	2.5	
610		9	7	5	4		2	2	
700		6	4	3	2		1.5	1.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	20	5	5	5	
40	28	25	22	20	20	5	5	5	
85	28	25	22	20	20	5	5	5	
130	28	25	22	20	20	5	5	5	
175	28	25	22	20	20	5	5	5	
215	28	25	22	20	20	5	5	5	
260	28	25	22	20	18	5	5	5	
305	28	22	20	18	15	5	5	4.5	
350	28	20	15	13	11	5	4	3.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	40	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	8	7.5	7	
150	40	35	35	30	25	6	5.5	5	
175	40	30	30	25	20	5	4.5	4	

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	10	8	2	
85	10	8	2	
175	10	8	2	
260	9	7	2	
350	7	5	1.5	
435	6	3	1	
525	1		0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	22	20	5	
40	22	20	5	
85	22	20	5	
130	22	18	5	
175	20	14	4	
215	15	10	3	
260	12	6	2	

リード2.5

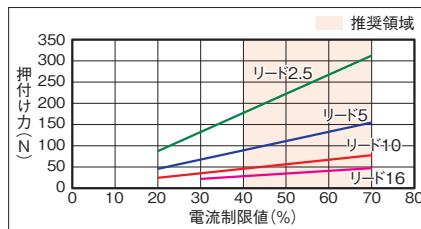
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~200 (50mmごと)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	700
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

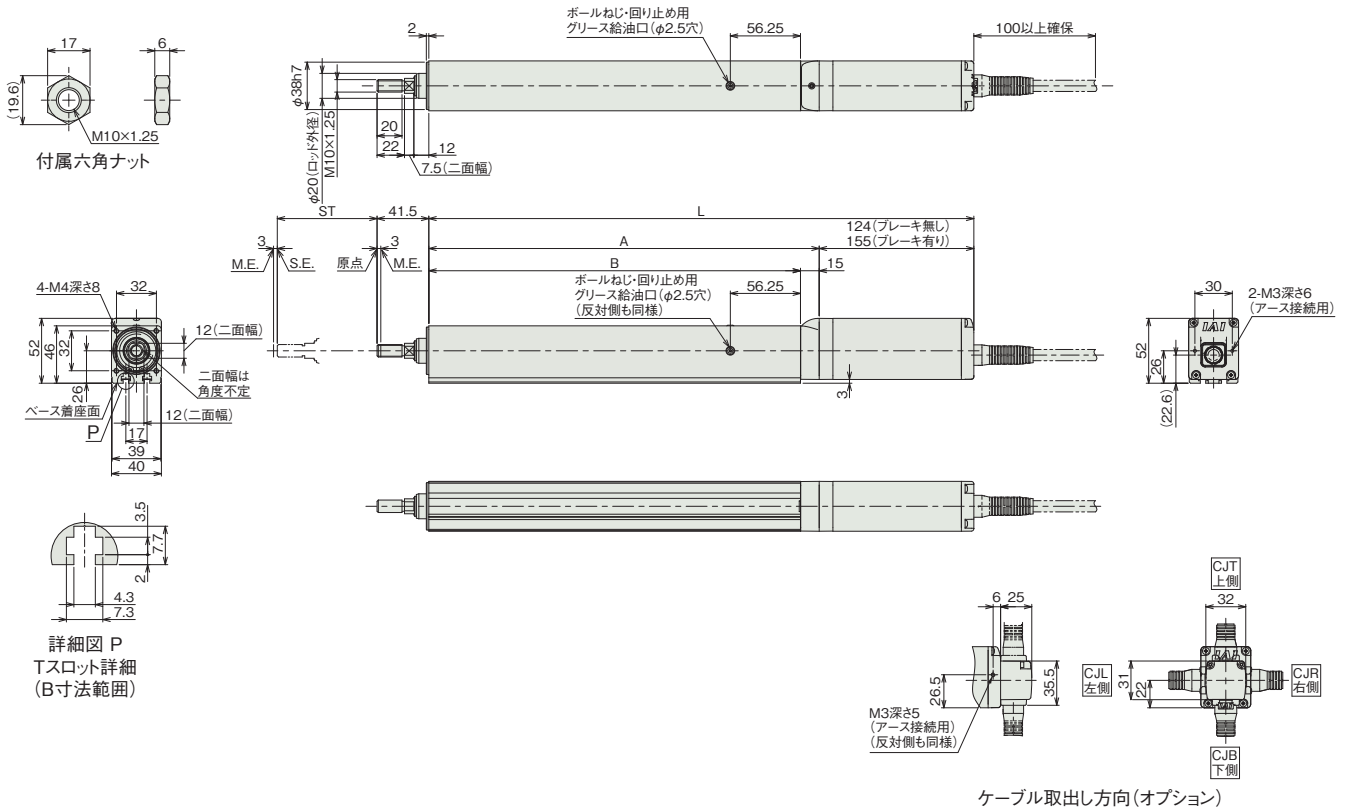
オプション

ケーブル型式

## ■RCP6-RA4C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



## ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	287	337	387	437
	ブレーキ有り	318	368	418	468
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

## ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.9
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

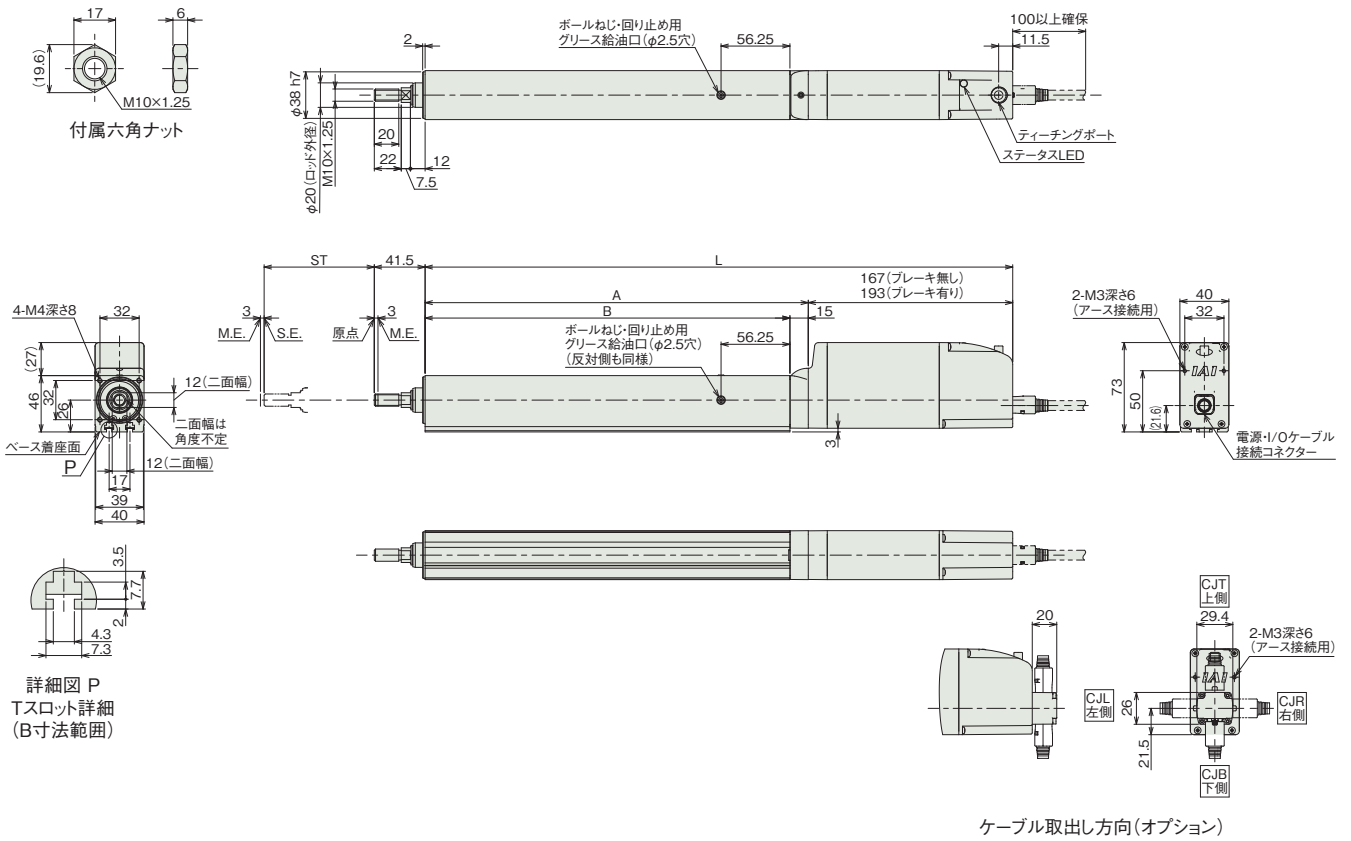
RCS2



■RCP6S-RA4C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200
L	ブレーキ無し	330	380	430	480
	ブレーキ有り	356	406	456	506
	A	163	213	263	313
	B	148	198	248	298

■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.8	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3

RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						ECM						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

# RCP6-RA6C

# RCP6S-RA6C

±10μm 精度  
バッテリーレスアップ  
モーターストレート  
本体幅 60mm  
24V パルスモーター

### ■型式項目

シリーズ	RA6C	WA	42P	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 42P パルスモーター 42Pサイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- RCP6S（コントローラ内蔵）のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA6C		RCP6S-RA6C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
リード	ボールねじリード (mm)					
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
RCP5	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
RCP4	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
RCP3	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
RCP2	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
RCD	押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
RCA2	ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
RCA	ストローク	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20
RCS4	ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
		最大ストローク (mm)	300	300	300	300
RCS3	ストローク	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2		1.5	1.5		
800	4	3				1	1		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	
600	10	6	3	2		3	2		
700	6	2				2	1		

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	
300	40	35	25	20	14	6	6	6	
350	40	30	14	12	10	5	5	5	
400	30	18	10	6	5	4	3	3	
450	25	8	3			2	2	1	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10	
150	60	50	40	30	25	14	10	6	
175	60	40	35	25	20	12	6	5	
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	
225	40	16	16	10	6	5	5	4	

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	4	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	25	10	4	
100	25	10	4	
200	25	10	4	
300	20	8	3	
400	10	5	2	
500	5	2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	20	10	
50	40	20	10	
100	40	20	10	
150	40	20	8	
200	35	18	5	
250	10	6	3	

リード3

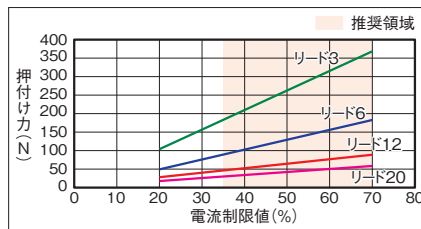
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mmごと)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RA2

RCA

RCS4

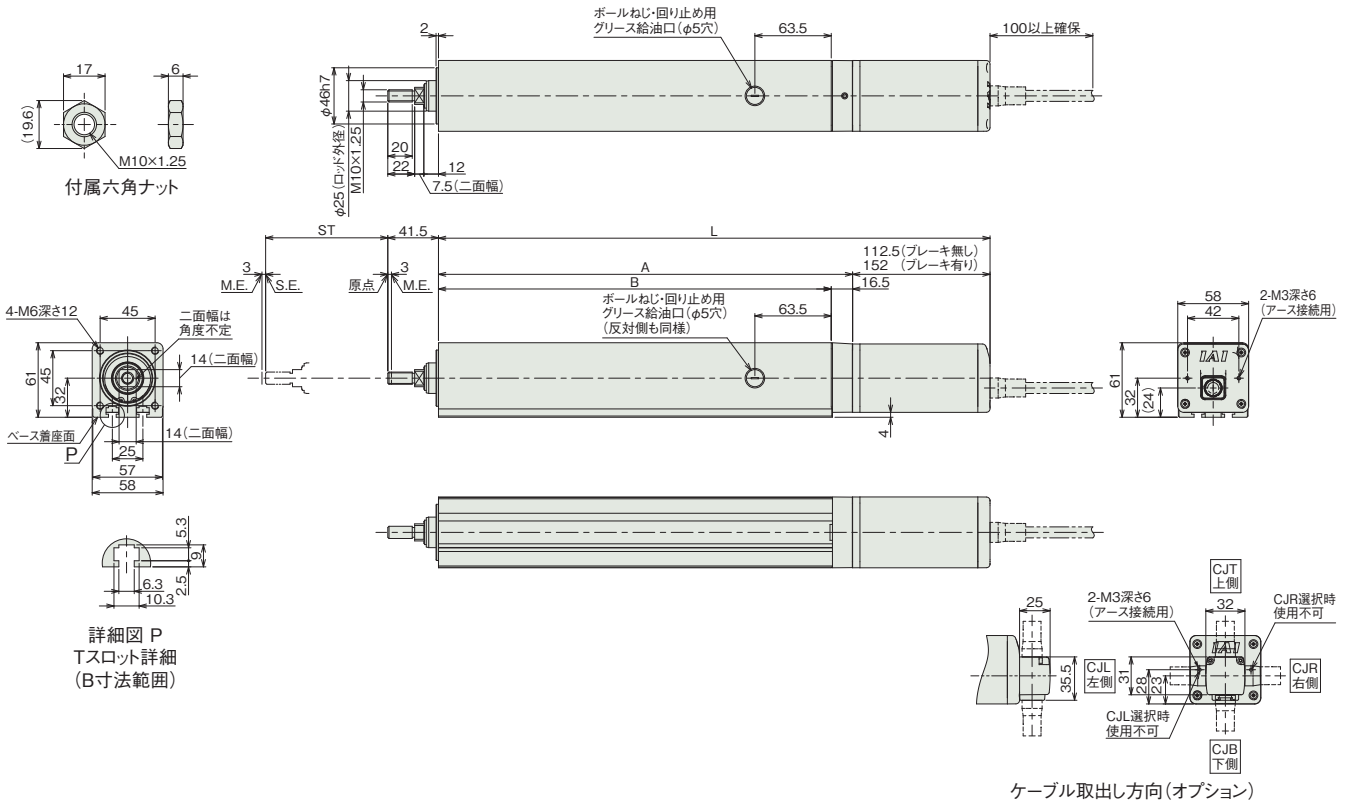
RCS3

RCS2

### ■RCP6-RA6C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
	ブレーキ有り	341	391	441	491	541	591
A		189	239	289	339	389	439
B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.9	3.3	3.6	4	4.4
	ブレーキ有り	2.7	3.1	3.5	3.9	4.3	4.7

選定

注意事項

非掲載機種種

ロボット用  
マック

テーブル

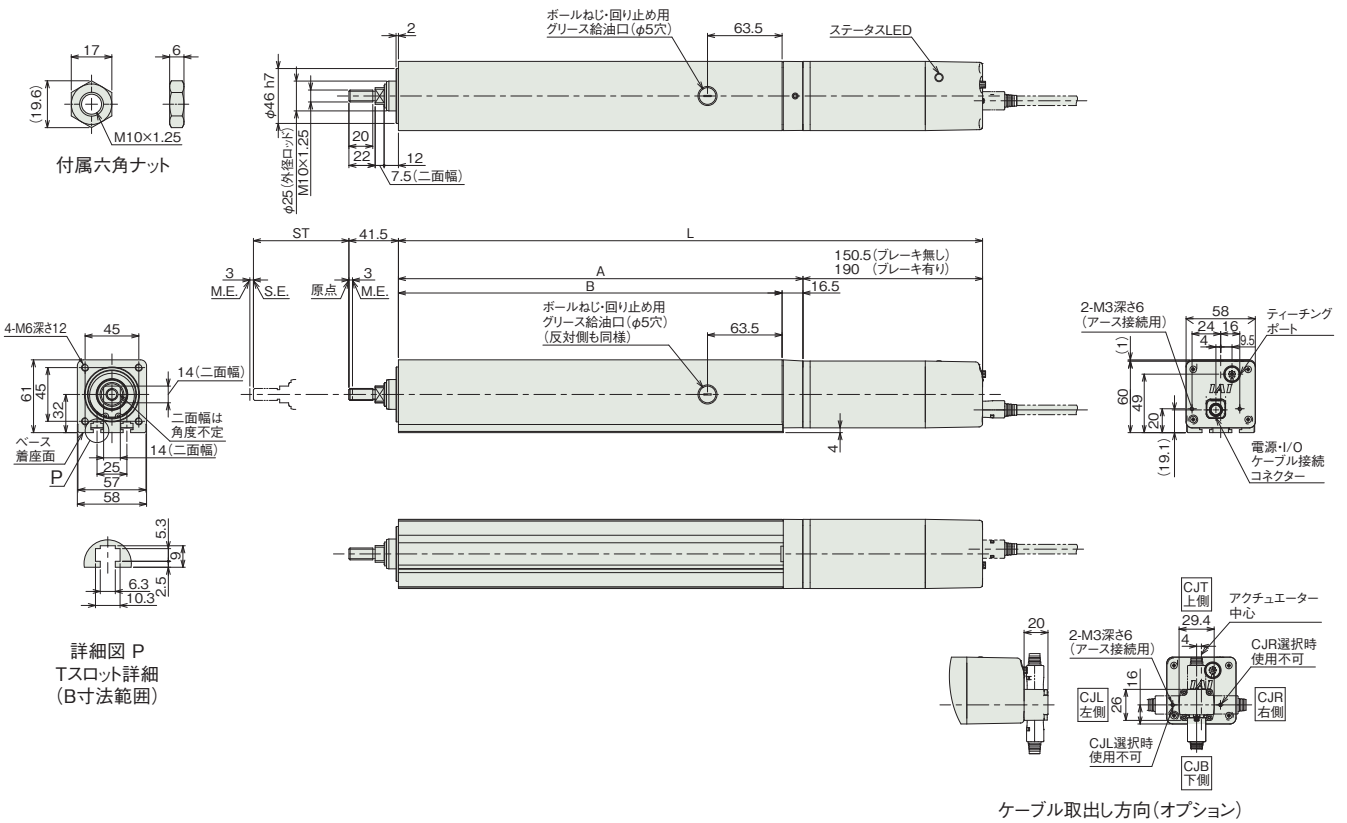
オプション

ケーブル型式  
一覧表

■RCP6S-RA6C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

ロッド  
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し		339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
	ブレーキ有り		379	429	479	529	579	629
A			189	239	289	339	389	439
B			172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し		2.6	3	3.4	3.8	4.2
	ブレーキ有り		2.9	3.2	3.6	4	4.4	4.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

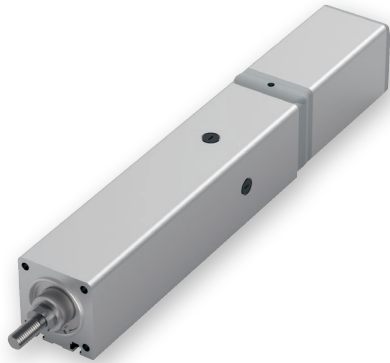
# RCP6-RA7C

# RCP6S-RA7C

±10μm 精度  
バッテリーレスアップ  
モーターストレート  
本体幅 70mm  
24V パルスモーター

### 型式項目

シリーズ	RA7C	WA	56P	リード	ストローク	適用コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 56P パルスモーター 56サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- RCP6S（コントローラ内蔵）のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。



### ストローク別価格表（標準価格）

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

### ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6-RA7C		RCP6S-RA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
	24	16	8	4		
リード	ボールねじリード (mm)					
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	860	700	420	210
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	640	560	350	175
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
押付け	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
ブレーキ	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26	
ストローク	最高速度 (mm/s)	640	560	350	175	
	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5	
押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ストローク	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	14	12	8	3	3	3	
420	20	17	12	10	6	3	3	3	
600		14	6	5	4		3	2	
640		5	3	2	1.5		2	1	
800		5	1	1					
860		2	0.5						

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	25	20	8	7	7	
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4	
560		10	5	3	2		2	1	
700		2							

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	34	20	15	11	7	5	4	
350	50	12	4	1		3	2	1	
420	10								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	22	18	
140	80	50	30	20	15	14	12	10	
175	50	15				5	2		
210	20								

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
400	11	6	1.5	
420	10	5		
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

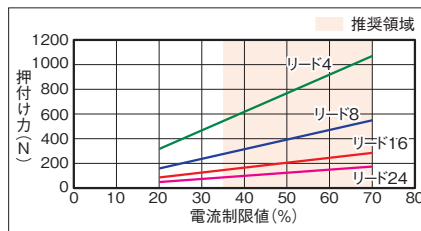
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mmごと)
		高出力有効
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	210<175>
	高出力無効	105

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

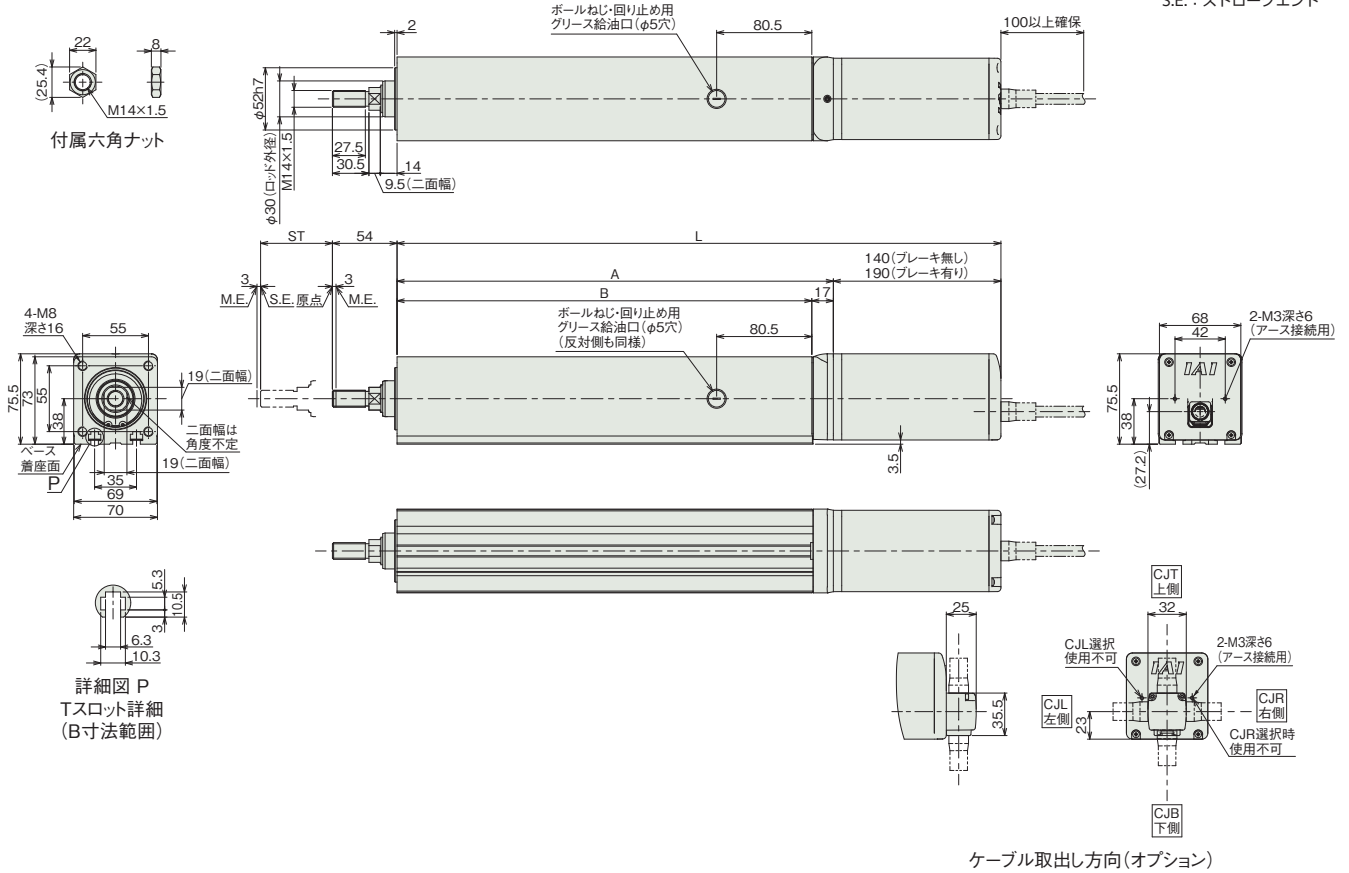
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6-RA7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	ブレーキ有り	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5
A		214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3
	ブレーキ有り	4.9	5.5	6	6.6	7.2	7.7

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

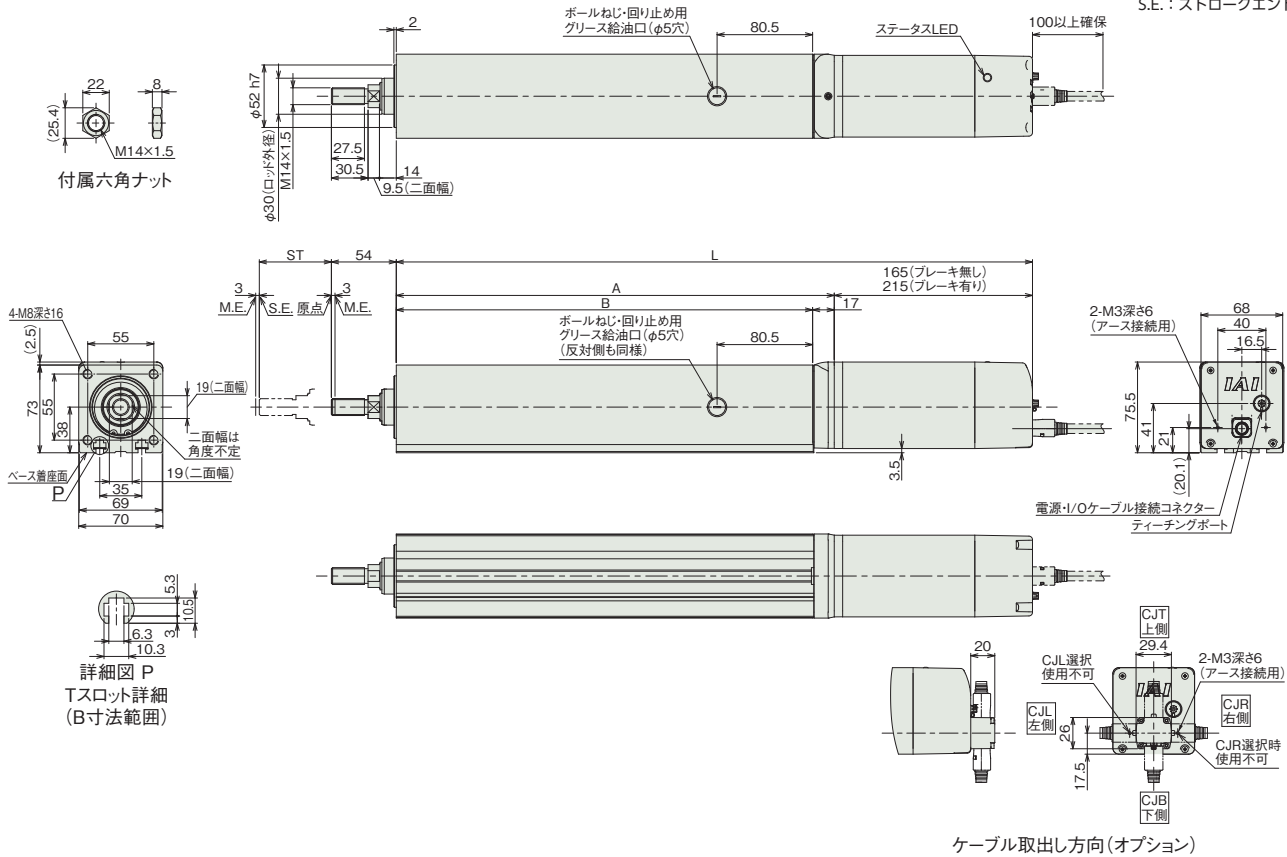
RCS3

RCS2

■RCP6S-RA7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5
	ブレーキ有り	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5
A		214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.2	5.8	6.3	6.9	7.5
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP6-RA8C

# RCP6S-RA8C

±10μm

バッテリーレスアップ

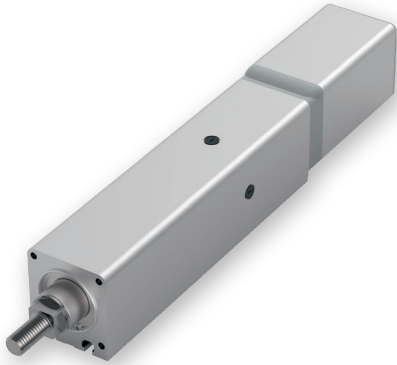
モーターストレート

本体幅  
**90mm**

24v  
パルス  
モーター

### ■型式項目

	<b>RA8C</b>	<b>WA</b>	<b>60P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	選定コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WA	WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6 P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
フランジ	<b>FL</b>	4-585	-
フット金具	<b>FT</b>	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-593	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-
Tスロットナットバー	<b>NTB</b>	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA8C		RCP6S-RA8C
		P4	P6	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-
		-	-	-

### メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
RCP5	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	600	300	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
RCP4	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最低加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
RCP3	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	40	70
		最高速度 (mm/s)	450	250	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
RCP2	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最低加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
RCD	押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000
		押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
RCA2	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70
		最小ストローク (mm)	50	50	50
RCA	ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
270	30
300	30
360	24
420	16
450	12
480	10
510	8
540	6
600	5

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	5
50	5
100	5
150	5
180	5
200	5
240	5
300	5
360	5
400	3
420	2.5
450	2

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
150	60
200	45
240	40
300	10

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	40
88	40
100	33
110	28
120	23
130	18
140	15
150	11
160	10
170	8
180	7
190	5
200	4
220	3
250	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
120	100
130	90
140	75
150	60

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	70
48	70
60	50
70	35
80	25
90	20
100	15
120	10
150	2

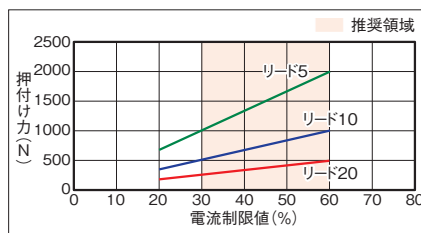
ストロークと最高速度

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

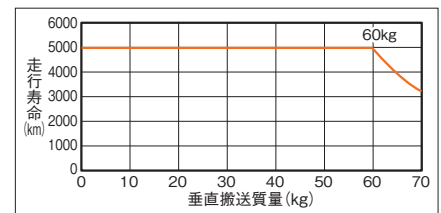
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミシリンダー  
リード

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

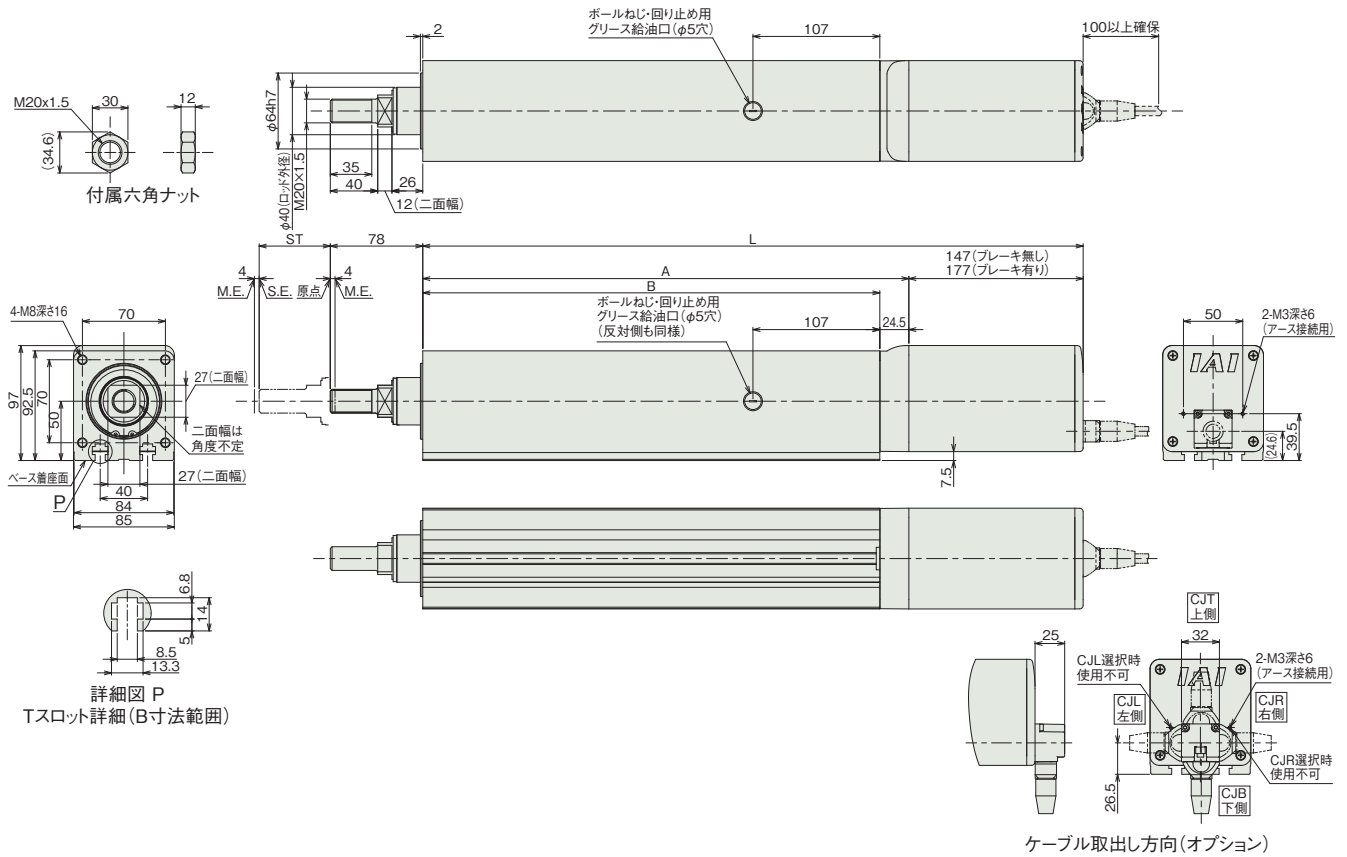
RCS3

RCS2

### ■RCP6-RA8C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	407	457	507	557	607	657
	ブレーキ有り	437	487	537	587	637	687
A		260	310	360	410	460	510
B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

### ■ストローク別質量

		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.8	8.6	9.5	10.3	11.1	11.9
	ブレーキ有り	8.4	9.2	10	10.9	11.7	12.5

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット用

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

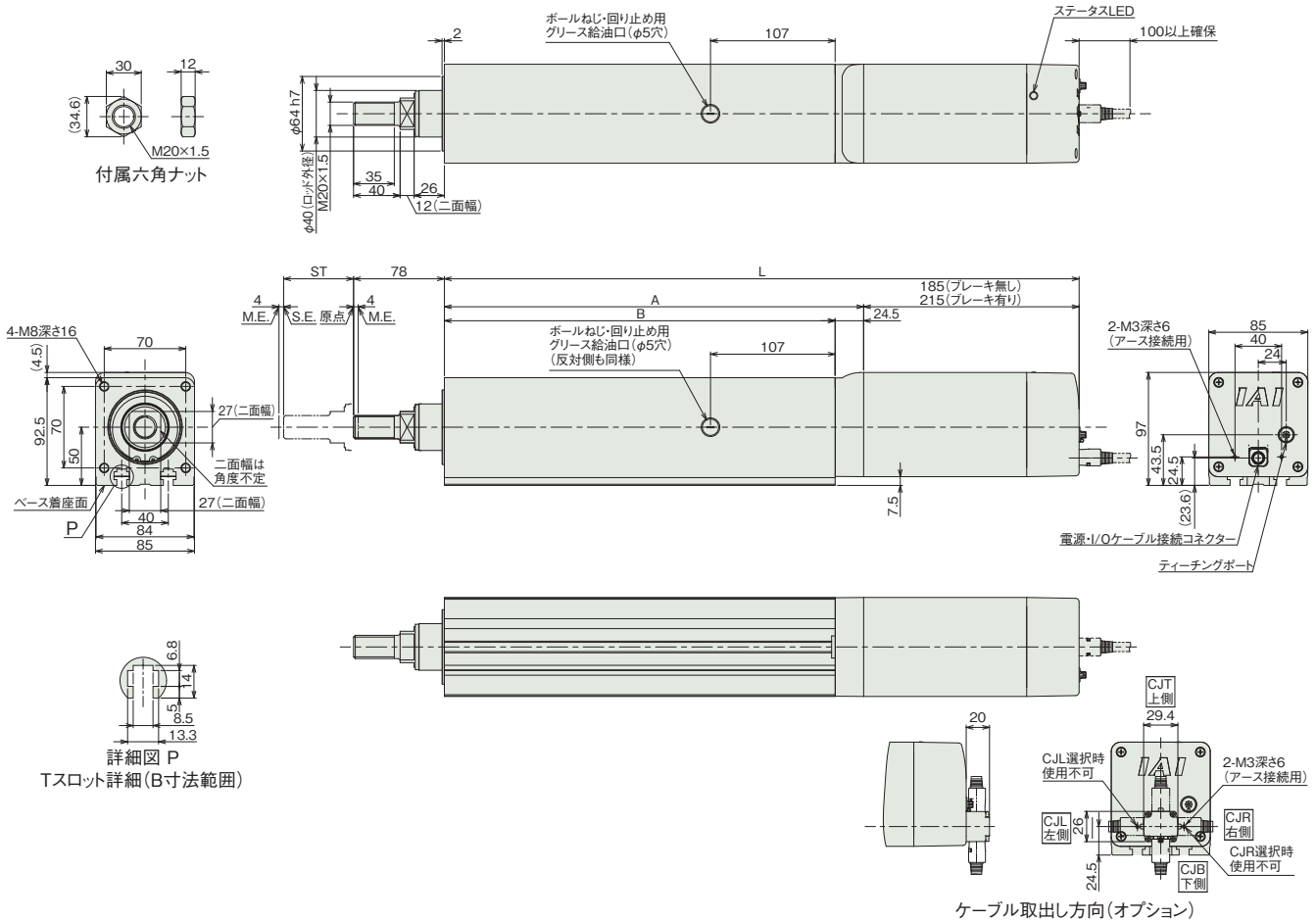
RCS2



■RCP6S-RA8C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	445	495	545	595	645	695
	ブレーキ有り	475	525	575	625	675	725
A		260	310	360	410	460	510
B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.1	9	9.8	10.6	11.4	12.3
	ブレーキ有り	8.7	9.5	10.4	11.2	12	12.8

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。  
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

# RCP6-RRA4C

# RCP6S-RRA4C

±10μm 精度  
バッテリーレスアプソリュート  
モーターレス  
ストレーツ  
本体幅 40mm  
24V パルスモーター

### 型式項目

RRA4C		WA		35P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション					
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA  バッテリーレスアプソ	35P  パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60 60mm 410 410mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ		N 無し P 1m S 3m M 長さ指定 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					



### 選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA4C		RCP6S-RRA4C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容				
	16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)				
可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7	18	28	40
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.5
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	3	6	10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310
	押付け時最高速度 (mm/s)	40	20	20	20
ブレーキ仕様	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	10
ストローク	最小ストローク (mm)	60	60	60	60
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560		6.5	6	5	3.5	1	1.5	1.5	1.5	1.5
700		5.5	5	4	2.5		1	1	1	1
840		4.5	3.5	3	2		1	1	1	1
980			2.5	2	1.5		1	0.75		
1120			1	1	0.75				0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	17	15	14	13	3	3	3	3	3
85	18	17	15	14	13	3	3	3	3	3
175	18	17	15	14	12	3	3	3	3	3
260	18	17	13	13	12	3	3	3	3	3
350	18	17	13	13	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	18	17	13	11	9	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	18	15	10	8	7	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
610		9	7	5	4		2	2		
700		6	5	3	2		1.5	1		

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
40	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
85	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
130	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
175	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
260	28	25	22	20	16	5	5	5	5	5
305	28	22	20	16	14	5	5	5	5	5
350	28	20	14	12	11	4.5	3	3		

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	10	10	10	9	9
150	40	35	35	30	30	10	9	8		
175	40	35	35	30	25	8	7	7		

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	10	8	2	
85	10	8	2	
175	10	8	2	
260	9	7	2	
350	7	5	1.5	
435	6	3	1	
525	1		0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	22	20	5	
40	22	20	5	
85	22	20	5	
130	22	18	5	
175	20	14	4	
215	15	10	3	
260	12	6	2	

リード2.5

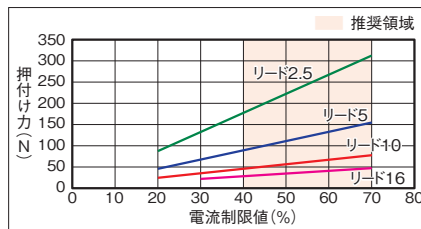
姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

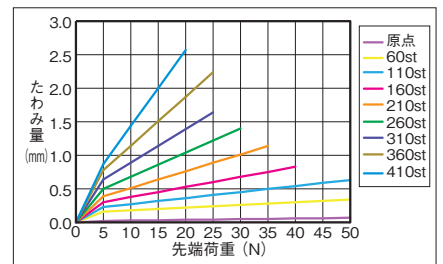
リード (mm)	接続 コントローラー	60~360 (50mmごと)		410 (mm)
		高出力有効	高出力無効	1120
16	高出力有効	700	685	
	高出力無効	560	525	
10	高出力有効	350	340	
	高出力無効	260	170	
5	高出力有効	175	170	
	高出力無効	130		

(単位はmm/s)

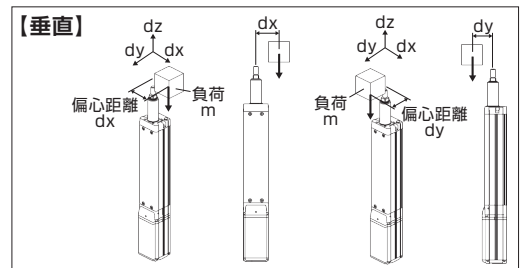
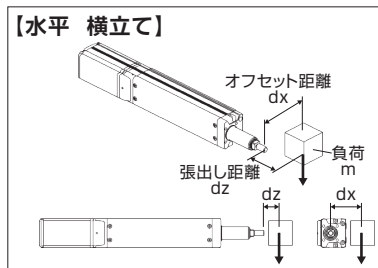
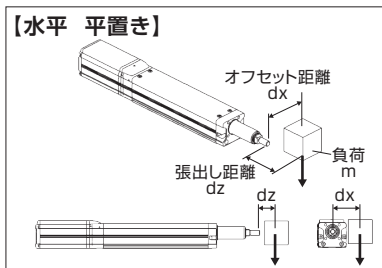
押付け力と電流制限値の相関図



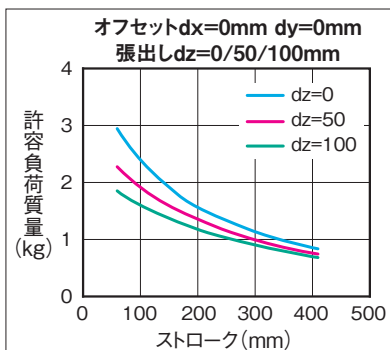
ロッドたわみ量(参考値)



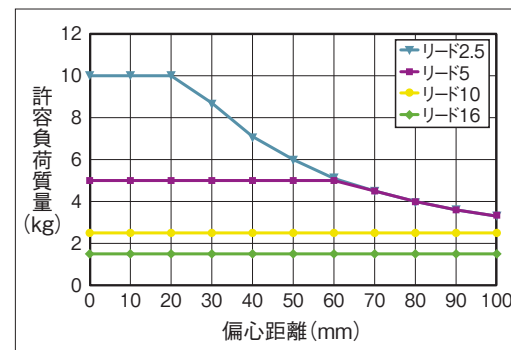
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

## 寸法図

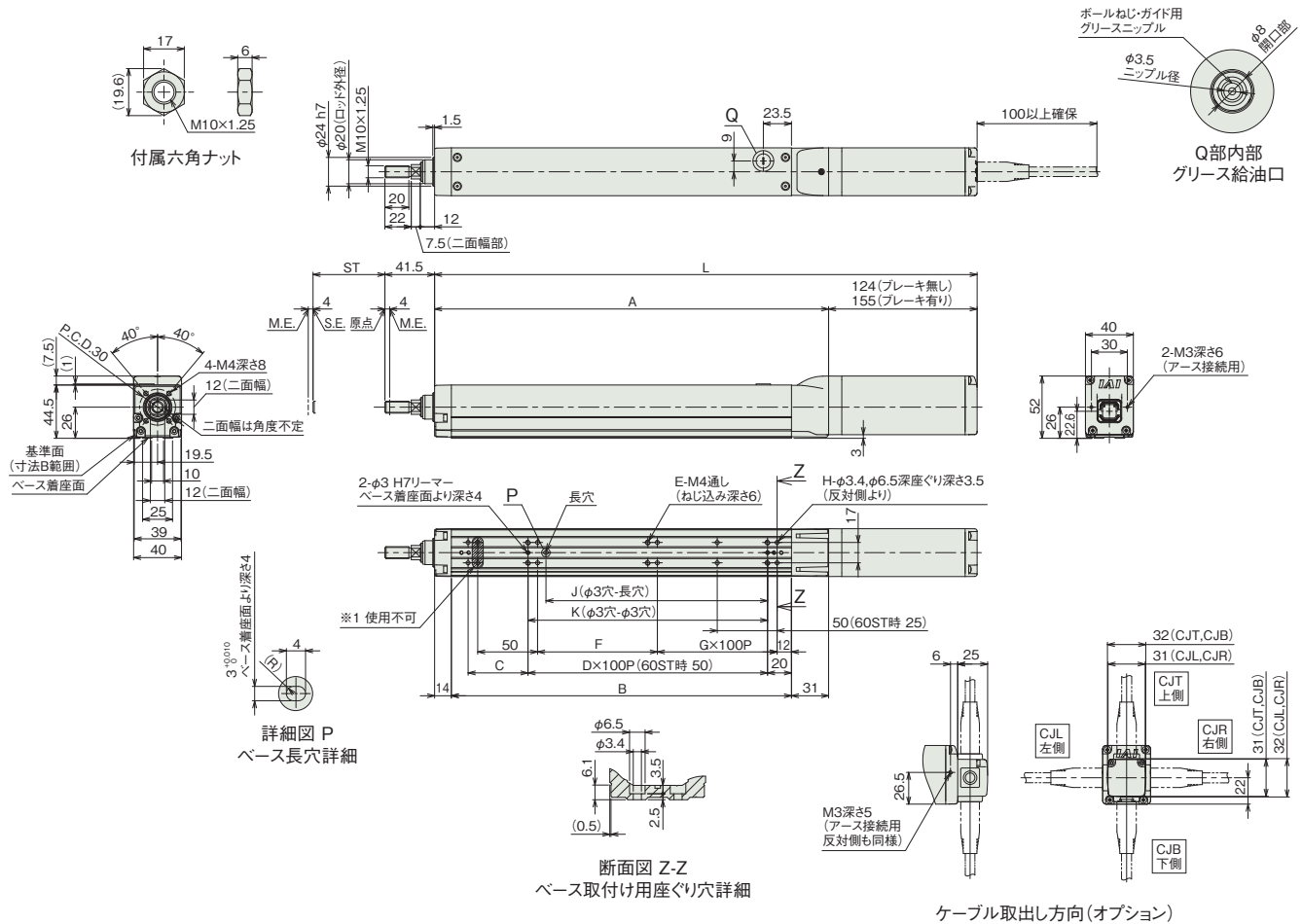
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6-RRA4C

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。  
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410	
L	RCP6	ブレーキ無し	303	353	403	453	503	553	603	653
		ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634	684
	RCP6S	ブレーキ無し	346	396	446	496	546	596	646	696
		ブレーキ有り	372	422	472	522	572	622	672	722
A		179	229	279	329	379	429	479	529	
B		134	184	234	284	334	384	434	484	
C		50	50	100	50	100	50	100	50	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	
E		6	6	6	8	8	10	10	12	
F		50	100	50	100	50	100	50	100	
G		0	0	1	1	2	2	3	3	
H		6	6	8	8	10	10	12	12	
J		35	85	85	185	185	285	285	385	
K		50	100	100	200	200	300	300	400	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	

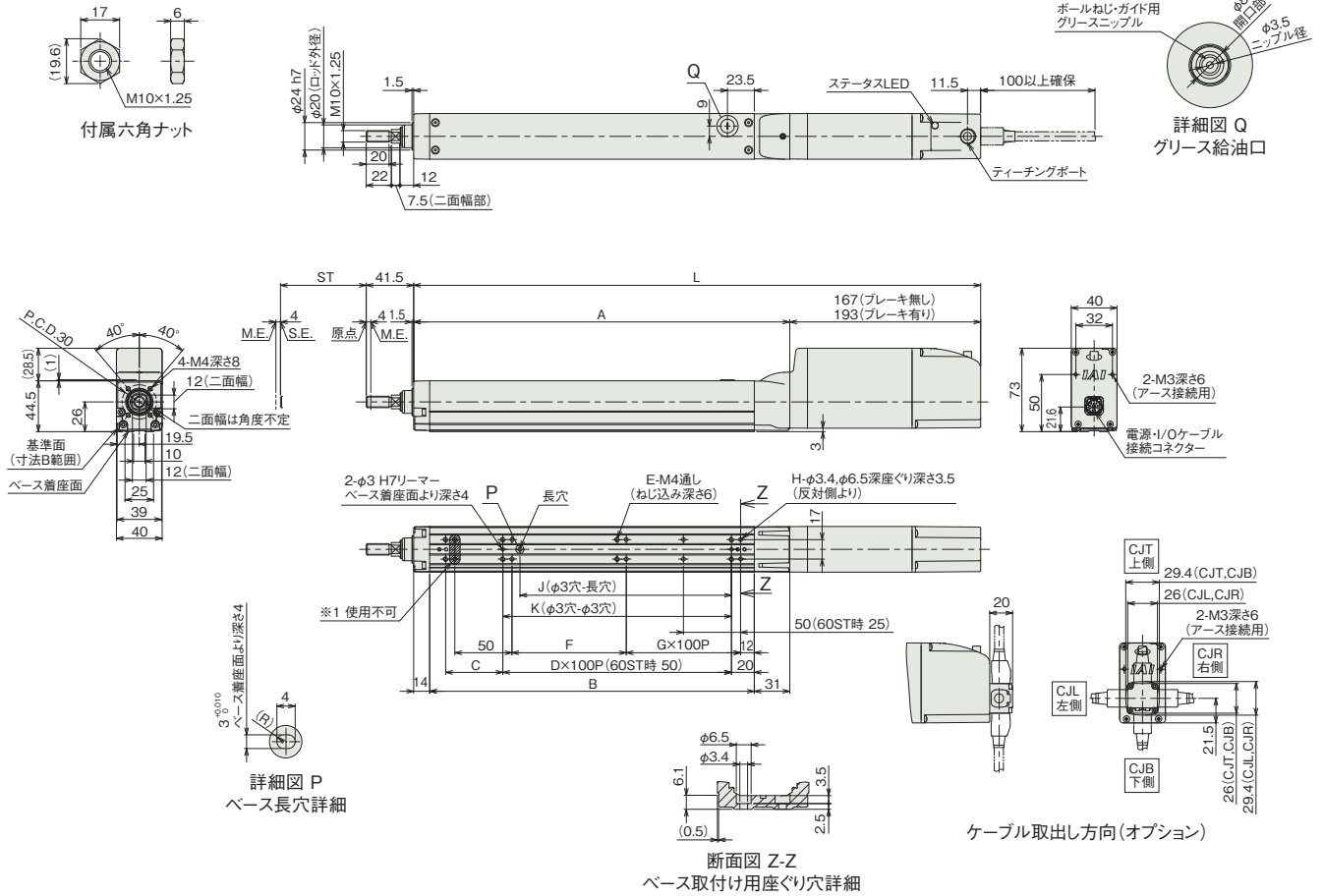
### ■ストローク別質量

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有り	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
		ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

■RCP6S-RRA4C

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。  
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
 ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

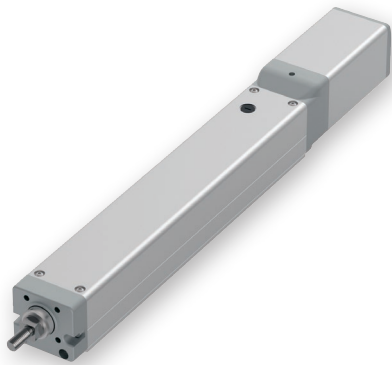
# RCP6-RRA6C

# RCP6S-RRA6C

±10μm 標準  
 バッテリーレスアップ  
 モーターレスアップ  
 ストレート  
 本体幅 60mm  
 24V パルスモーター

### 型式項目

RRA6C		WA		42P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	65   65mm 415   415mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電流制限値の相関図「をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA6C		RCP6S-RRA6C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容				
	20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)				
可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ仕様	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20
	最小ストローク (mm)	65	65	65	65
ストローク	最大ストローク (mm)	415	415	415	415
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5						
800	4	3				1	1						

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3					
600	10	10	6	3	2	4	3	2					
700		6	2			2	1						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8					
300	40	35	25	20	14	6	6	6					
350	40	30	14	12	10	5	5	5					
400	30	18	10	6	5	4	3	3					
450	25	8	3			2	2	1					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10	8	6	5	4.5	4
150	60	50	40	30	25	14	10	6					
175	60	40	35	25	20	12	6	5					
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5					
225	40	16	16	10	6	5	5	4					

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	5	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	25	10	4	
100	25	10	4	
200	25	10	4	
300	20	8	3	
400	10	5	2	
500	5	2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	20	10	
50	40	20	10	
100	40	20	10	
150	40	20	8	
200	35	18	5	
250	10	6	3	

リード3

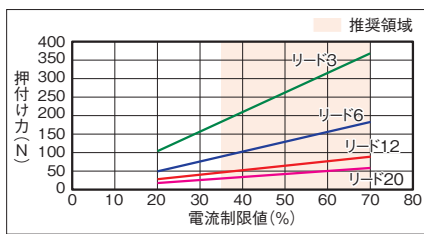
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
25	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

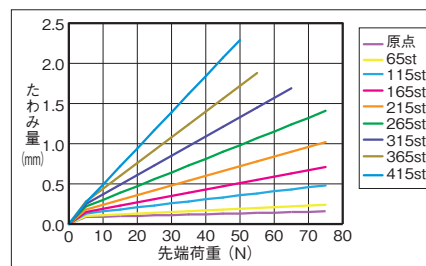
リード (mm)	接続 コントローラー	65~365 (50mmごと)		415 (mm)
		高出力有効	高出力無効	
20		高出力有効	800	
		高出力無効	640	
12		高出力有効	700	
		高出力無効	500	
6		高出力有効	450	
		高出力無効	250	
3		高出力有効	225	220
		高出力無効	125	

(単位はmm/s)

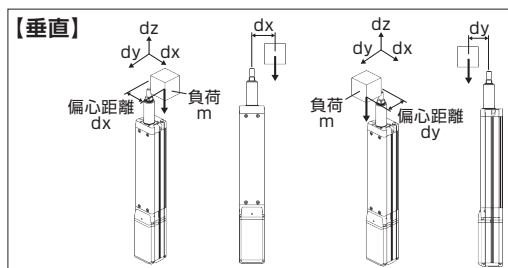
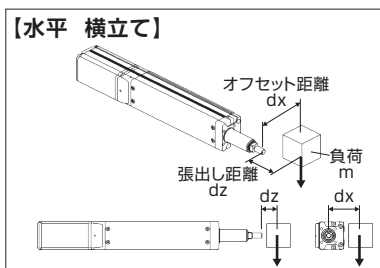
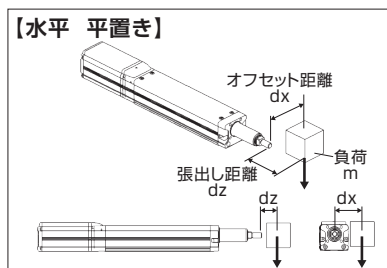
押付け力と電流制限値の相関図



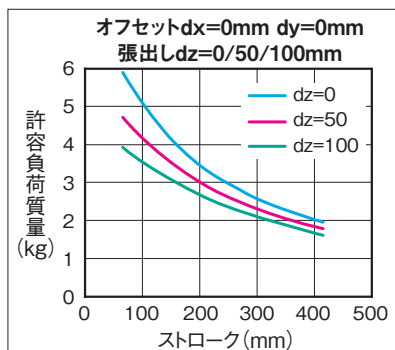
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

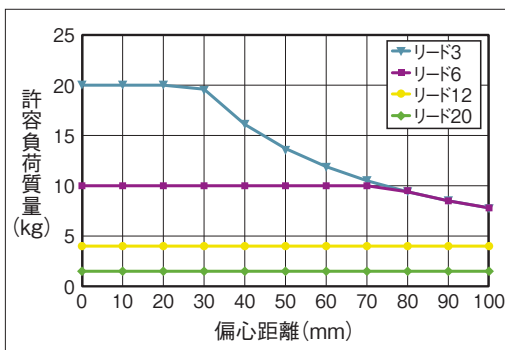


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

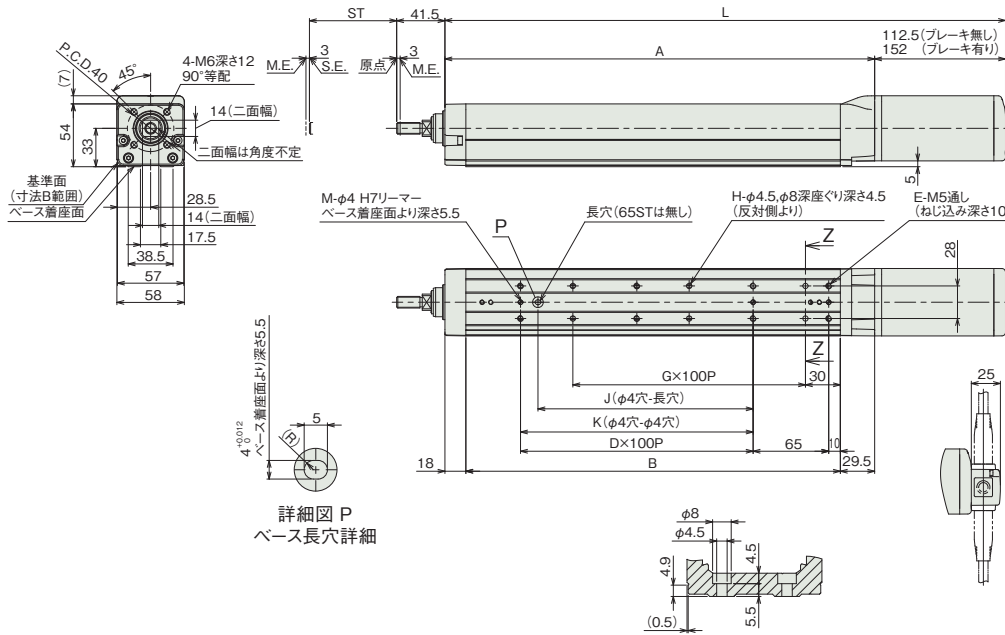
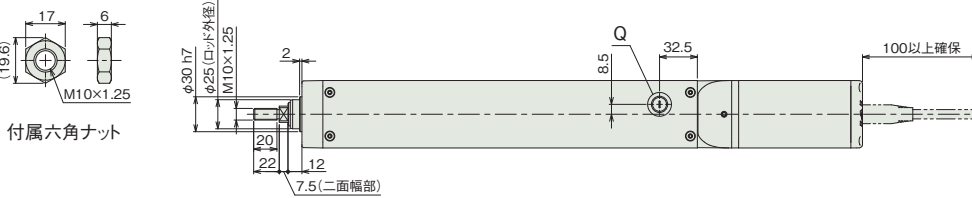
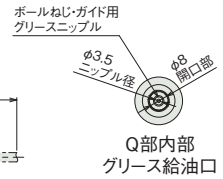
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6-RRA6C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向 (オプション)

断面図 Z-Z  
ベース取付け用座ぐり穴詳細

### ■ストローク別寸法

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415				
L	RCP6	ブレーキ無し	332	382	432	482	532	582	632	682			
		ブレーキ有り	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5			
	RCP6S	ブレーキ無し	370	420	470	520	570	620	670	720			
		ブレーキ有り	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5			
A		219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5				
B		172	222	272	322	372	422	472	522				
D		0	1	1	2	2	3	3	4				
E		4	6	6	8	8	10	10	12				
G		1	1	2	2	3	3	4	4				
H		4	4	6	6	8	8	10	10				
J		0	85	85	185	185	285	285	385				
K		0	100	100	200	200	300	300	400				
M		2	3	3	3	3	3	3	3				
RCP3		ロッド先端静的許容荷重 (N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3		
RCP2		ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)		オフセット0mm		58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
		オフセット100mm		38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8		
RCP2		ロッド先端静的許容トルク (N·m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6		
		ロッド先端動的許容トルク (N·m)		3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6		

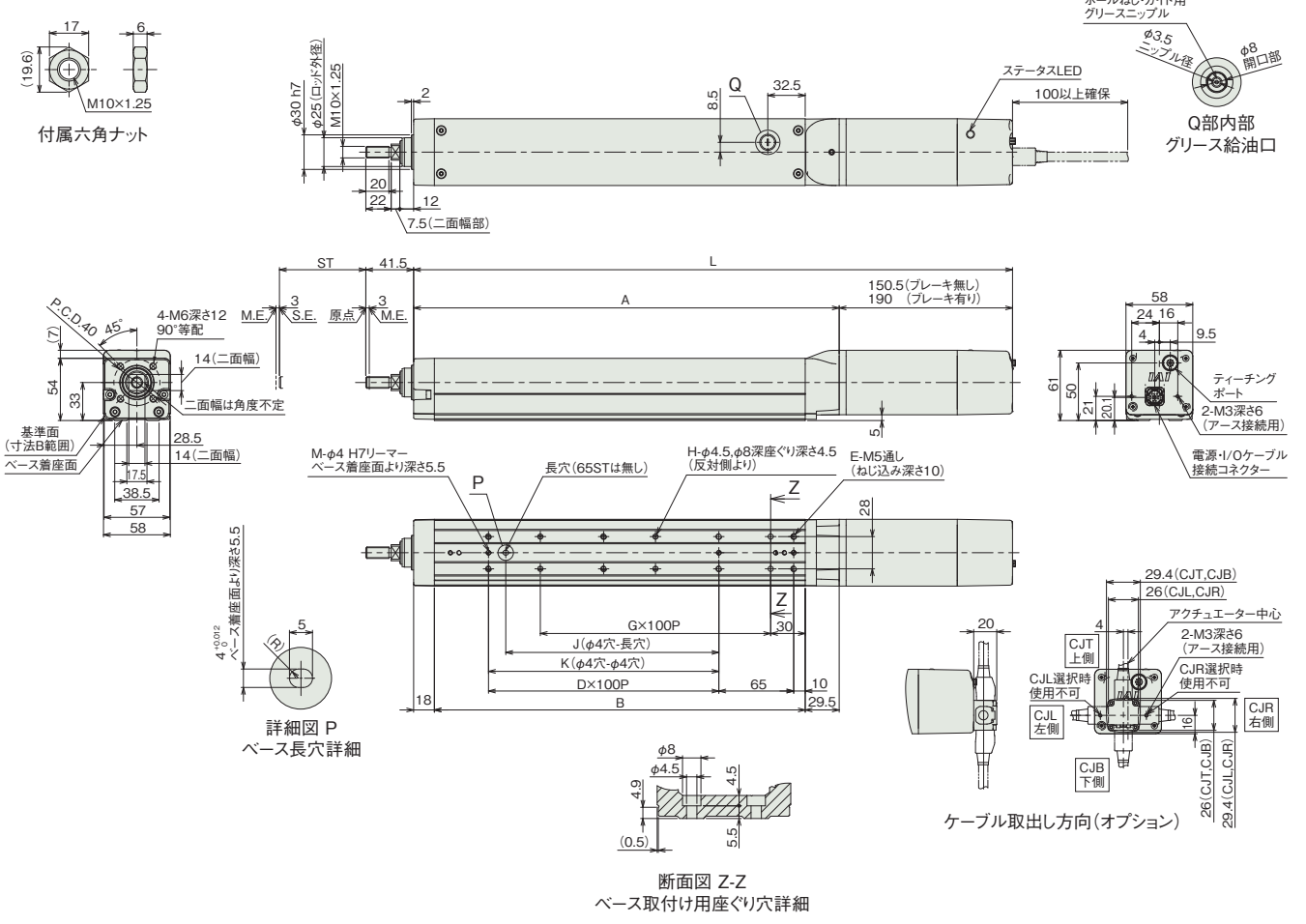
### ■ストローク別質量

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415	
RCA2	RCP6	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7
		ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9
RCA	RCP6S	ブレーキ無し	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
		ブレーキ有り	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1

■RCP6S-RRA6C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルリニアシリンダー  
 ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

適用コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

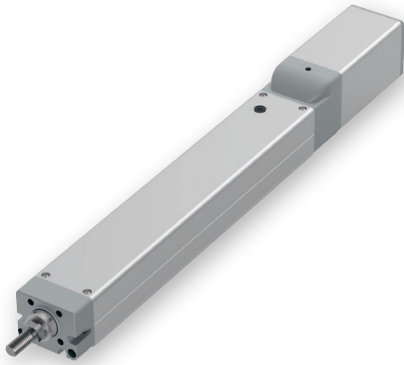
# RCP6-RAA7C

# RCP6S-RAA7C

±10μm | バッテリーレスアプ | モーターストレート | 本体幅 70mm | 24V パルスモーター

### 型式項目

RRA7C		WA		56P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアプソ	56P   パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	70   70mm 520   520mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RAA7C		RCP6S-RAA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4
可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60	80
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	最高速度 (mm/s)	860	700	420	210
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	最高速度 (mm/s)	640	560	420	210
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28
ストローク	最小ストローク (mm)	70	70	70	70
	最大ストローク (mm)	520	520	520	520
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3			
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3			
420	20	20	18	15	10	3	3	3	3	3			
640	15	14	9	7	4	3	3	2					
860		5	1	1									

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8					
140	50	50	40	35	30	8	8	8					
280	50	50	35	25	20	8	7	7					
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4					
560	12	10	5	3	2	4	2	1					
700	3	2											

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18					
70	60	60	50	45	40	18	18	18					
140	60	60	50	45	40	16	16	12					
210	60	60	40	31	26	10	10	9					
280	60	34	22	15	11	8	7	6					
350	60	14	5	1	1	3	2.5	1.5					
420	15	1											

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28					
35	80	80	70	65	60	28	28	28					
70	80	80	70	65	60	28	28	28					
105	80	80	60	50	40	22	20	18					
140	80	50	30	20	15	16	12	10					
175	50	15				8.5	4						
210	20					1.5							

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
420	10	5	1.5	
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

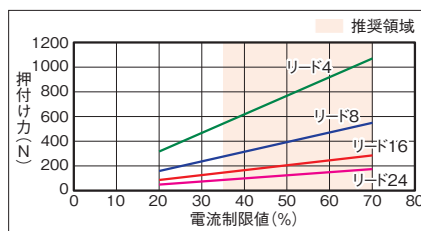
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	70~520 (50mmごと)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<420>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420
	高出力無効	210
4	高出力有効	210
	高出力無効	105

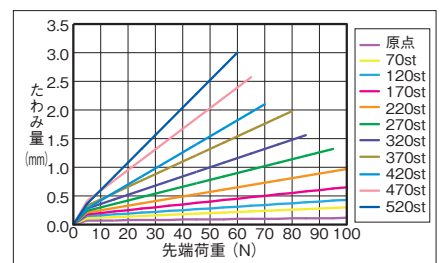
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

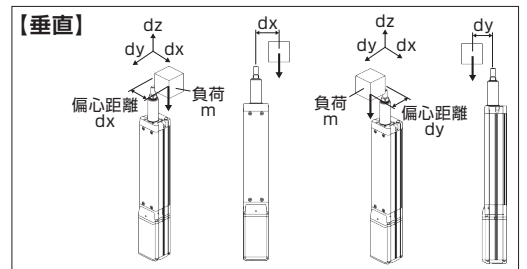
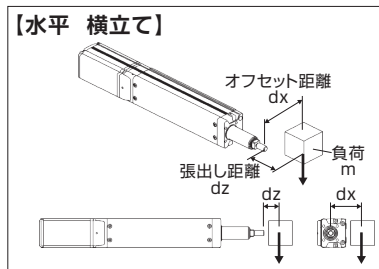
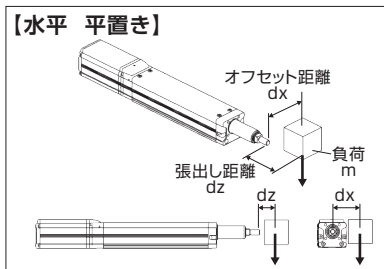
押付け力と電流制限値の相関図



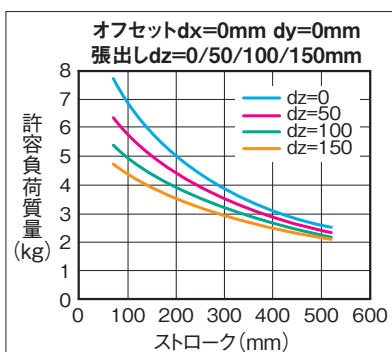
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

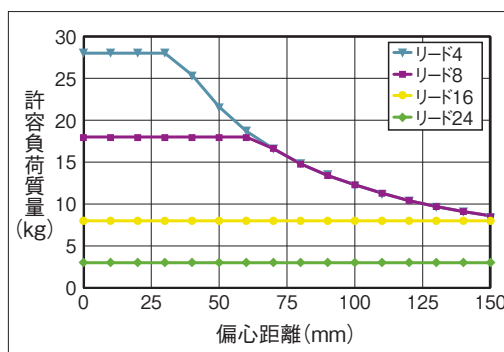


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

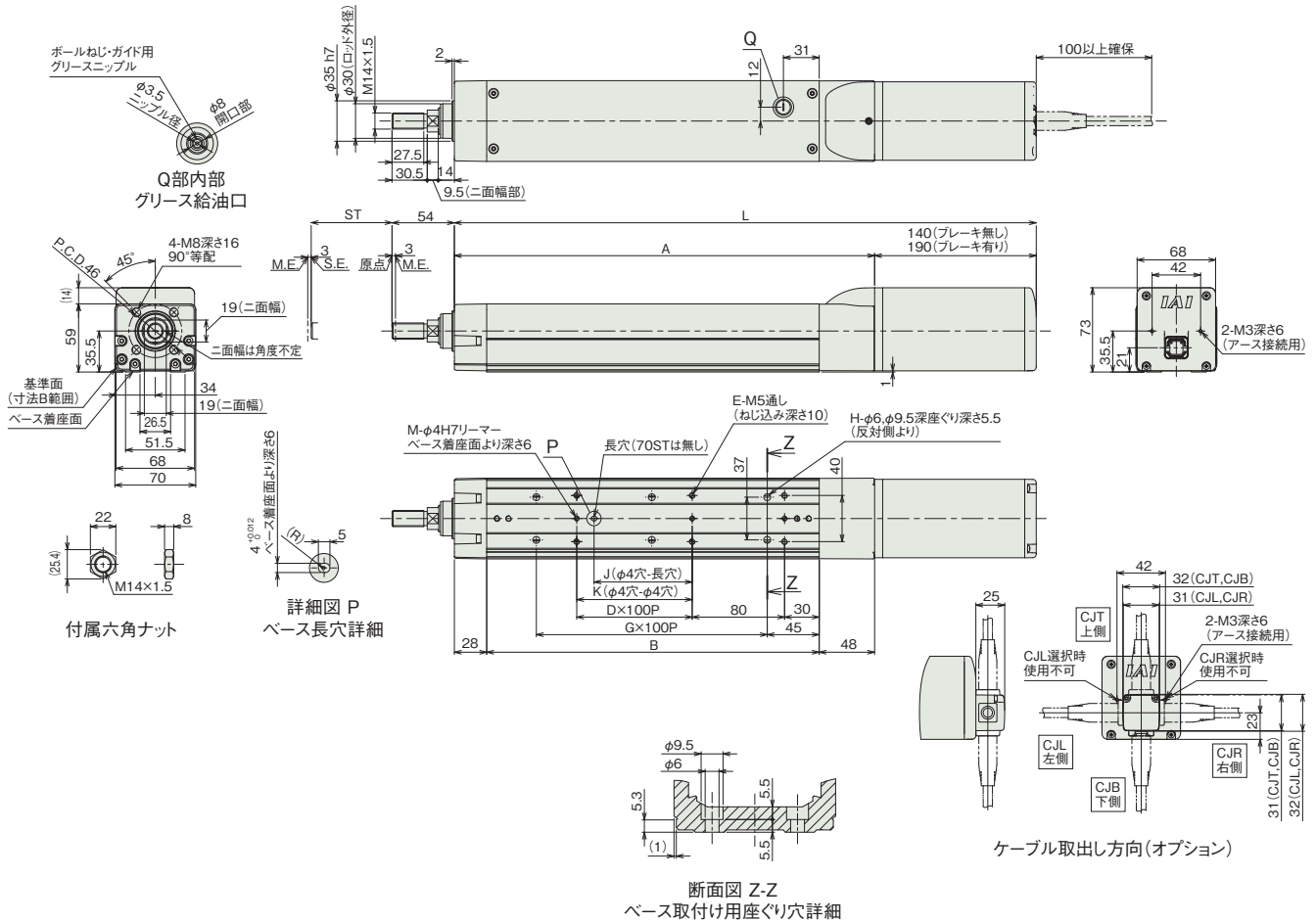
RCS3

RCS2

## ■RCP6-RAA7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



## ■ストローク別寸法

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
L	RCP6	ブレーキ無し	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
		ブレーキ有り	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
	RCP6S	ブレーキ無し	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879
		ブレーキ有り	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
A		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
ロッド先端静的許容荷重(N)		175	147	126	111	99	89	81	74	68	63	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	
		オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45	
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		5	4.5	4	3.6	3.3	3	2.8	2.5	2.32	2.16	

## ■ストローク別質量

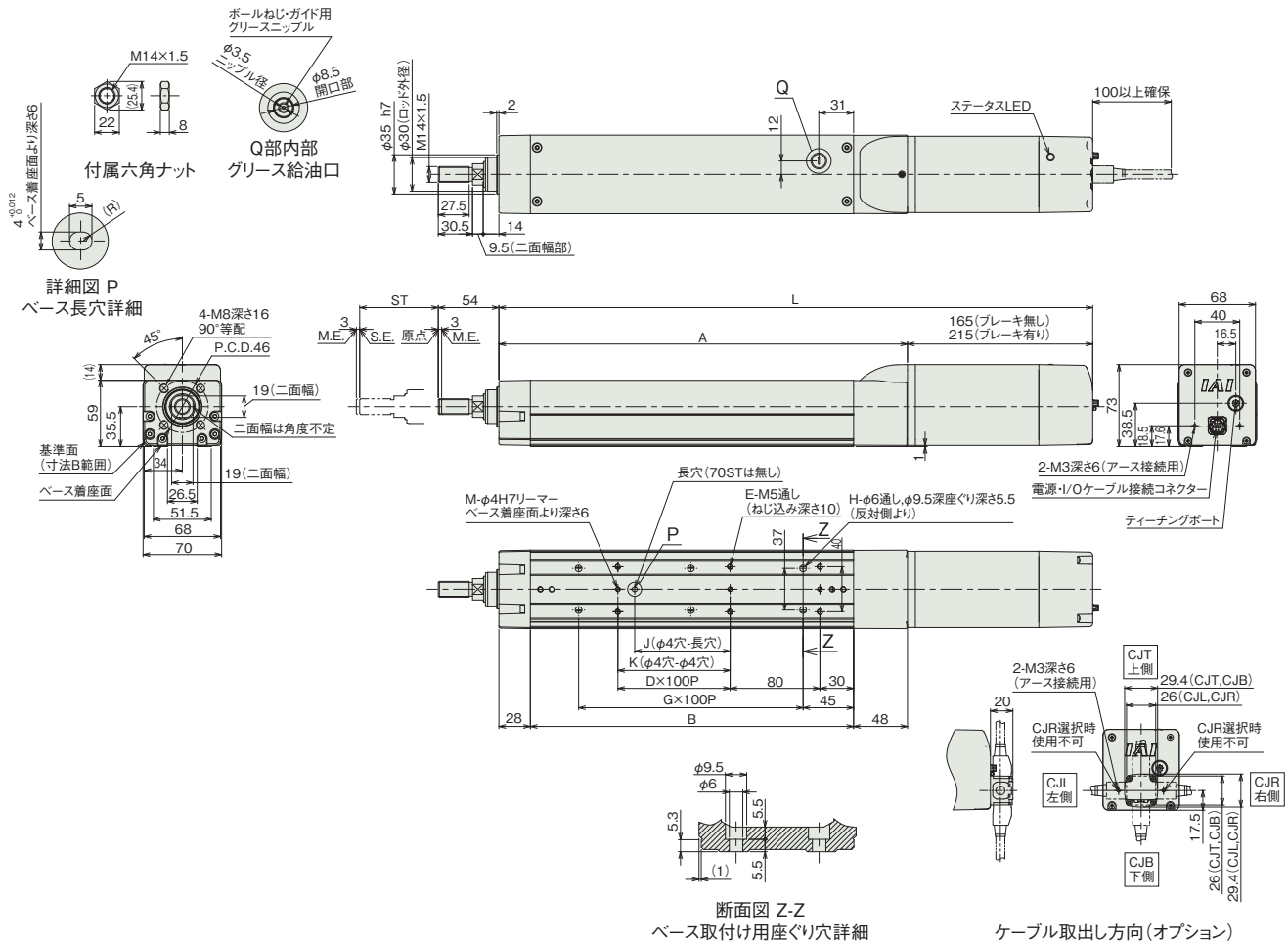
ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.0	4.3	4.6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2
		ブレーキ有り	4.4	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7
RCA	RCP6S	ブレーキ無し	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4
		ブレーキ有り	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8



■RCP6S-RRA7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用し本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 (一覧表)



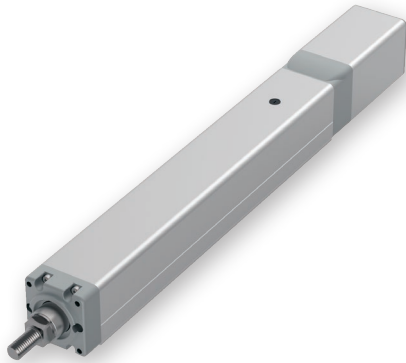
# RCP6-RAA8C

# RCP6S-RAA8C

±10μm 標準  
バッテリーレスアップ  
モーターレストレート  
本体幅 90mm  
24V パルスモーター

### 型式項目

RRA8C		WA		60P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション		
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60P   サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RAA8C		RCP6S-RAA8C
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	600	300	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	450	250	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	30	30
240	30	30
270	30	30
300	30	30
360	24	24
420	16	16
450	12	12
480	10	10
510	8	8
540	6	6
600	5	5

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	5	5
50	5	5
100	5	5
150	5	5
180	5	5
200	5	5
240	5	5
300	5	5
360	5	5
400	3	3
420	2.5	2.5
450	2	2

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	60	60
150	60	60
200	45	45
240	40	40
300	10	10

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	40	40
88	40	40
100	33	33
110	28	28
120	23	23
130	18	18
140	15	15
150	11	11
160	10	10
170	8	8
180	7	7
190	5	5
200	4	4
220	3	3
250	2	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.1	0.05
0	100	100
90	100	100
120	100	100
130	90	90
140	75	75
150	60	60

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0.1	0.05
0	70	70
48	70	70
60	50	50
70	35	35
80	25	25
90	20	20
100	15	15
120	10	10
150	2	2

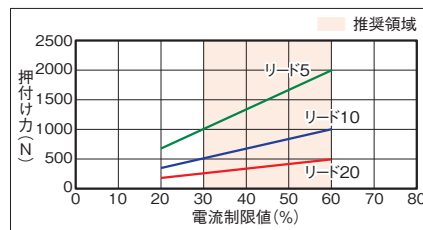
ストロークと最高速度

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

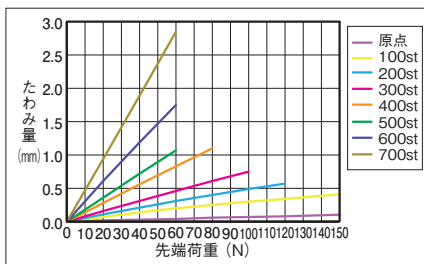
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

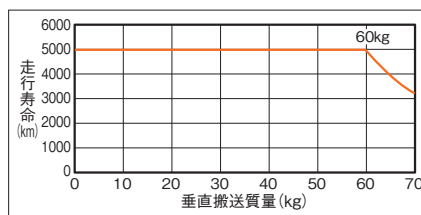
押付け力と電流制限値の相関図



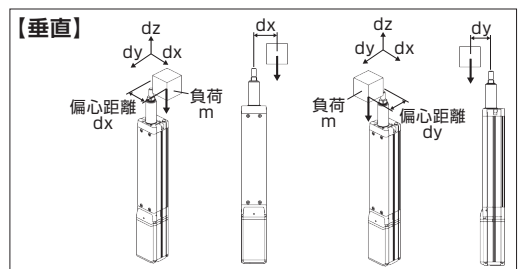
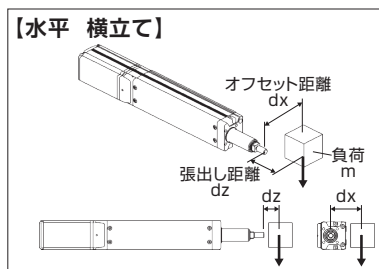
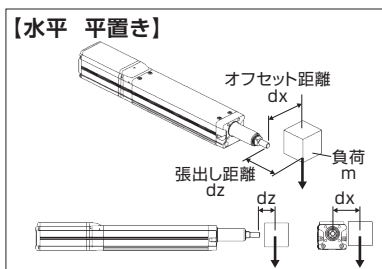
ロッドたわみ量 (参考値)



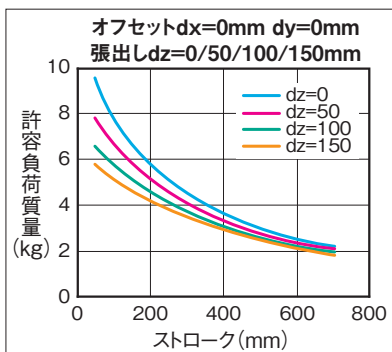
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

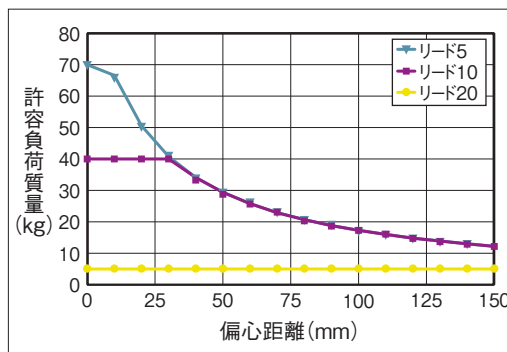


■ 水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度600mm/s)

■ 垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度450mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
リニアモーター

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマック

テーブル

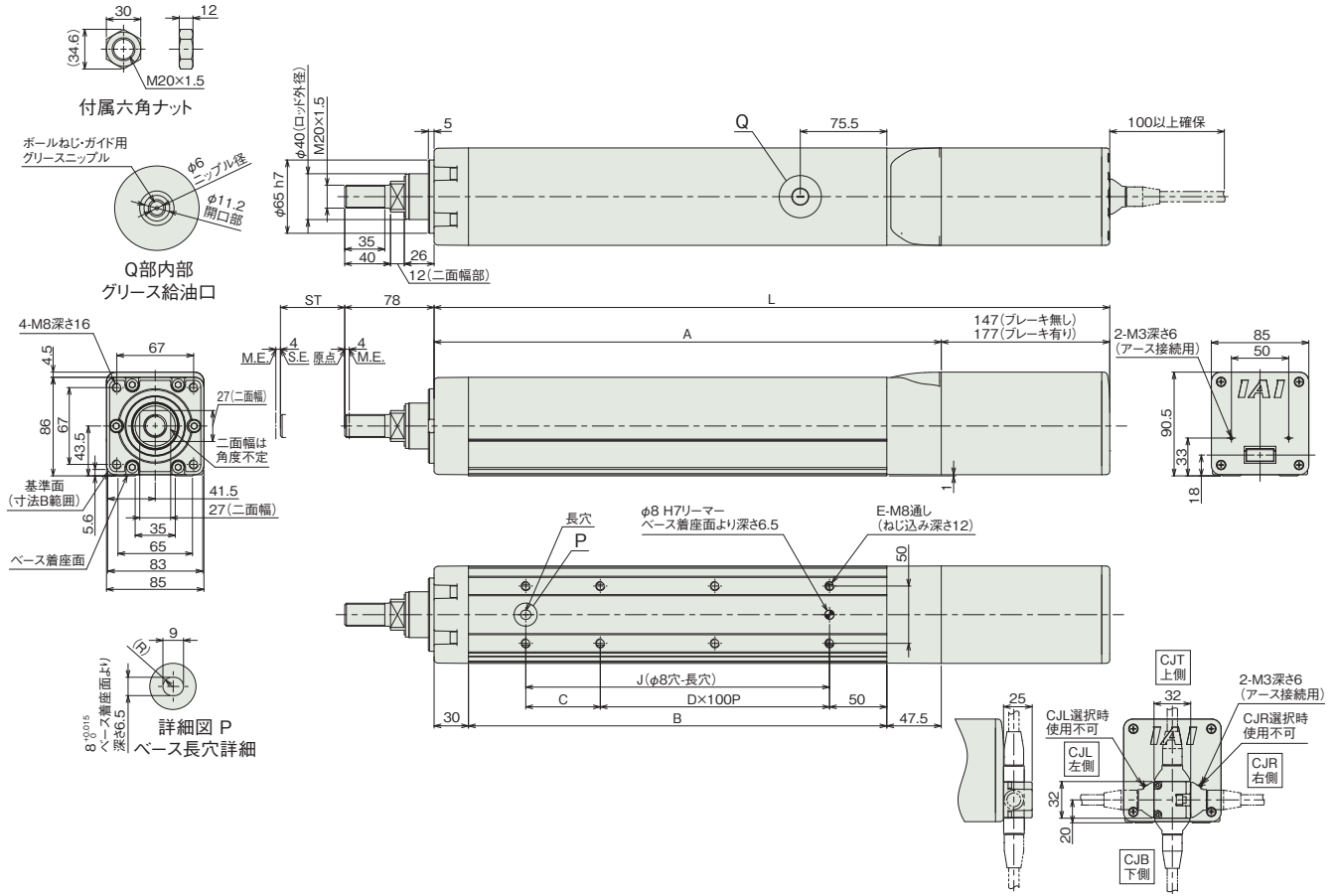
オプション

ケーブル型式

### ■RCP6-RRR8C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST : ストローク  
 M.E. : メカニカルエンド  
 S.E. : ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
L	RCP6	ブレーキ無し	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
		ブレーキ有り	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	1019.5	1069.5	1119.5
	RCP6S	ブレーキ無し	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5	1127.5
		ブレーキ有り	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5
A		292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
RCP4	ロッド先端静的許容荷重(N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8	
	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7	
RCP3	ロッド先端静的許容トルク(N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3	
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0	

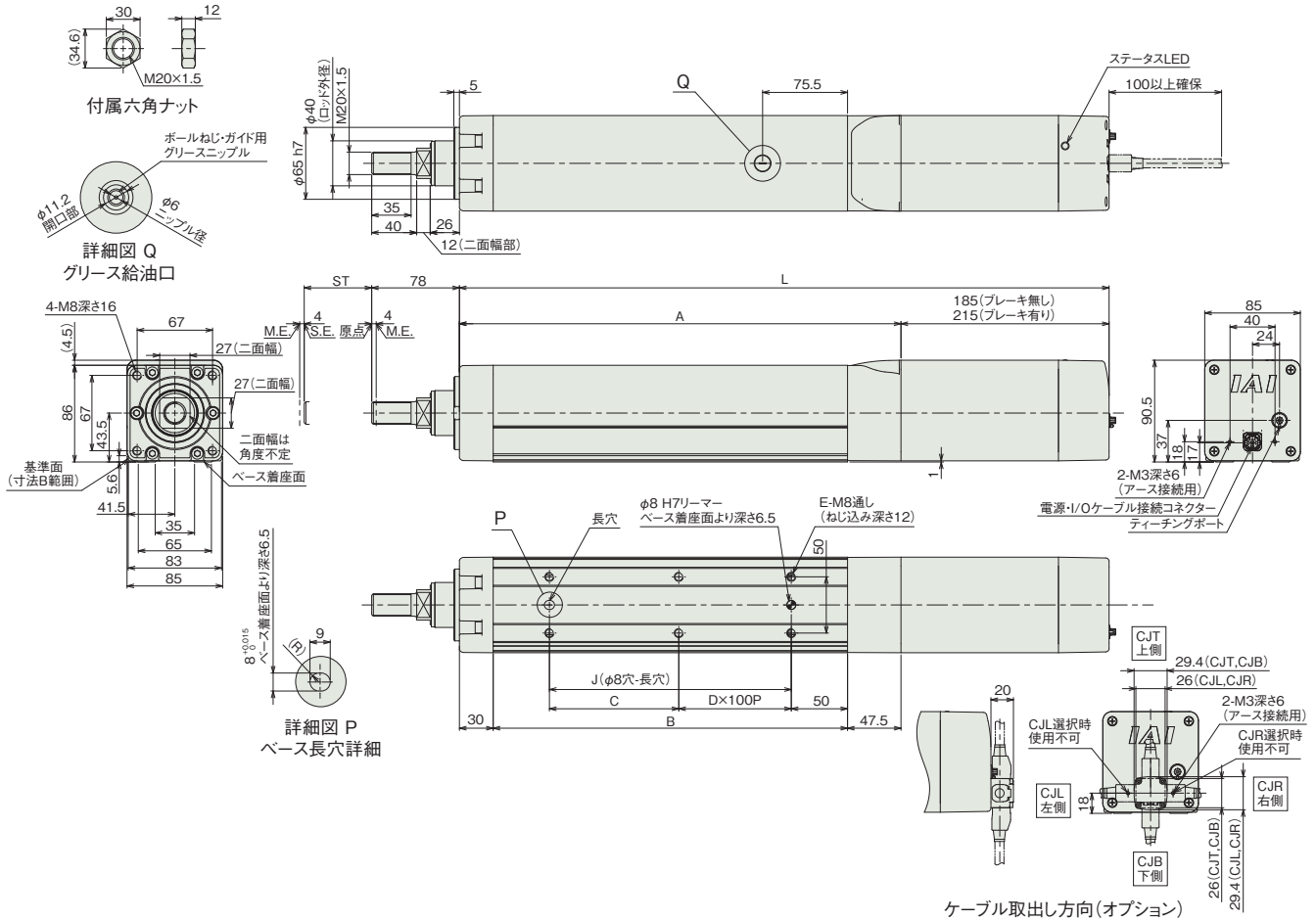
### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
RCD	RCP6	ブレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8
		ブレーキ有り	7.2	7.7	8.2	8.6	9.1	9.6	10.1	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4
	RCP6S	ブレーキ無し	7.0	7.4	7.9	8.4	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
		ブレーキ有り	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7

■RCP6S-RRA8C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
 ロッド

テーパー

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

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		
				ネットワーク ※選択																		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN				ECM	
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。  
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

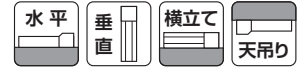
# RCP6-WRA10C

# RCP6S-WRA10C

±10μm 標準  
バッテリーレスアプソ  
モーター ストレート  
本体幅 100mm  
24V パルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA10C	WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35□サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

(注1) RCP6Sは選択できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA10C		RCP6S-WRA10C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手記してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(RB)  
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	4	14.5	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3.5	9.5	25	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	700	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.1	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	260	175
		最低速度 (mm/s)	-	-	7	4
押付け	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け時最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
ストローク	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平				
	加速度(G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	3.5	2.5	1.5
140	4	4	3.5	2.5	1.5
280	4	4	3.5	2.5	1
420	4	4	3.5	2	0.5
560		2.5	2.5		
700			0.5		

リード10

姿勢	水平				
	加速度(G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	14.5	14.5	13	12.5	12
85	14.5	14.5	13	12.5	12
175	14.5	14.5	12.5	11.5	9.5
260	14.5	14.5	12.5	8.5	6.5
350	14.5	14.5	11.5	7.5	3.5
435	14.5	12.5	7.5	4.5	2.5
525	10.5	7.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度(G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	13.5	12.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	4.5	2.5			

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	
105	40	40	35	35	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	8.5	8.5	8.5	
150	40	35	35	30	30	5.5	5.5	5.5	
175	40	33.5	29.5	27.5	17.5	2.5	2.5	0.5	

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平	
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.7
0	3.5	0.5
140	3.5	0.5
280	3.5	0.5
420	3.5	0.5
560	2.5	

リード10

姿勢	水平	
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.7
0	9.5	8
85	9.5	8
175	9.5	8
260	9.5	6.5
350	7.5	6
435	5	2.5

リード5

姿勢	水平		垂直
	加速度(G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	25	19	5
40	25	19	5
85	25	19	5
130	25	19	5
175	25	15.5	4
215	18	12	2.5
260	10.5	6.5	

リード2.5

姿勢	水平		垂直
	加速度(G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	27	10
20	40	27	10
40	36	27	10
65	36	27	10
85	36	27	8.5
105	36	27	6
130	33	22.5	3.5

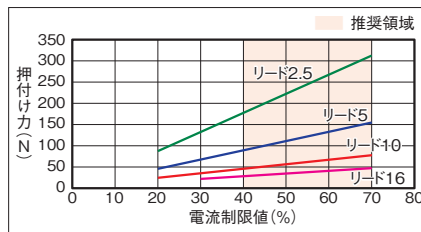
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効		700	
	高出力無効		560	
10	高出力有効	525		490
	高出力無効		435	
5	高出力有効	<260>	<290>	240
	高出力無効	<260>	<215>	240
2.5	高出力有効	175	145	120
	高出力無効	130		120

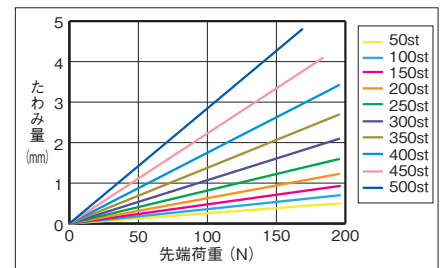
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

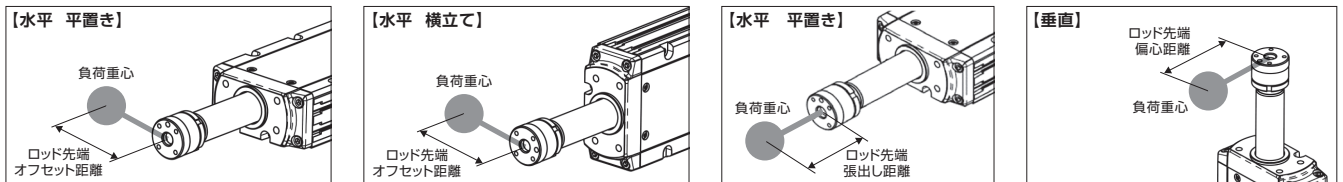
押付け力と電流制限値の相関図



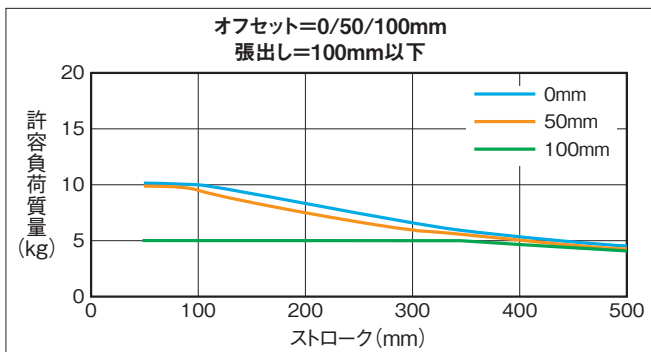
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

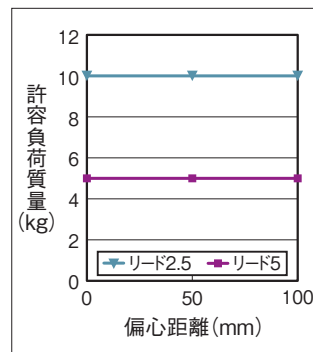


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した。  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した。  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

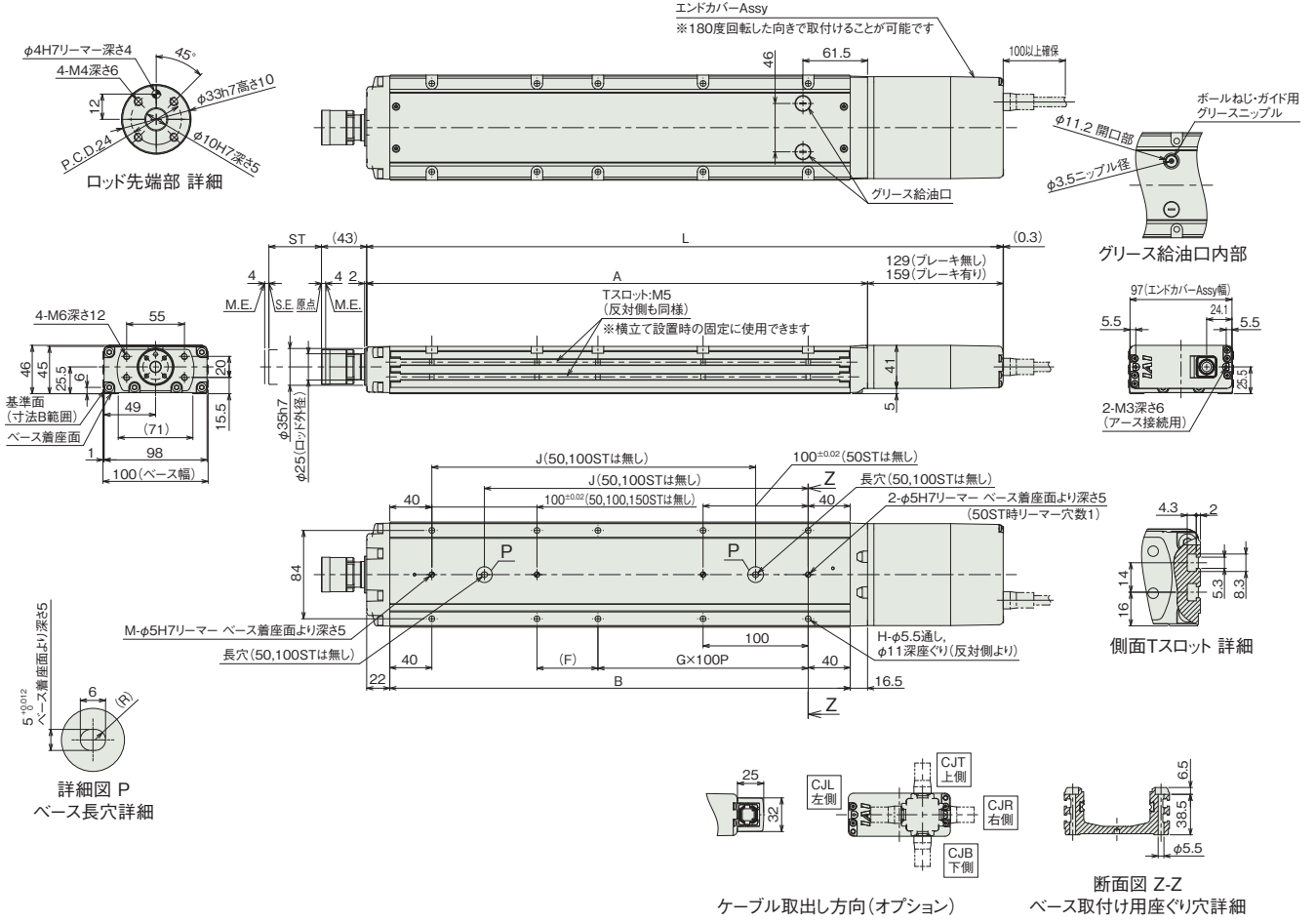
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



■RCP6-WRA10C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリナーはロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

パラメータ	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	RCP6	ブレーキ無し	355.5	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5
		ブレーキ有り	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
	RCP6S	ブレーキ無し	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
		ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5
A		226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
RCP3	ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
RCP2	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	48	44	
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	
RCD	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	48	44
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	

■ストローク別質量

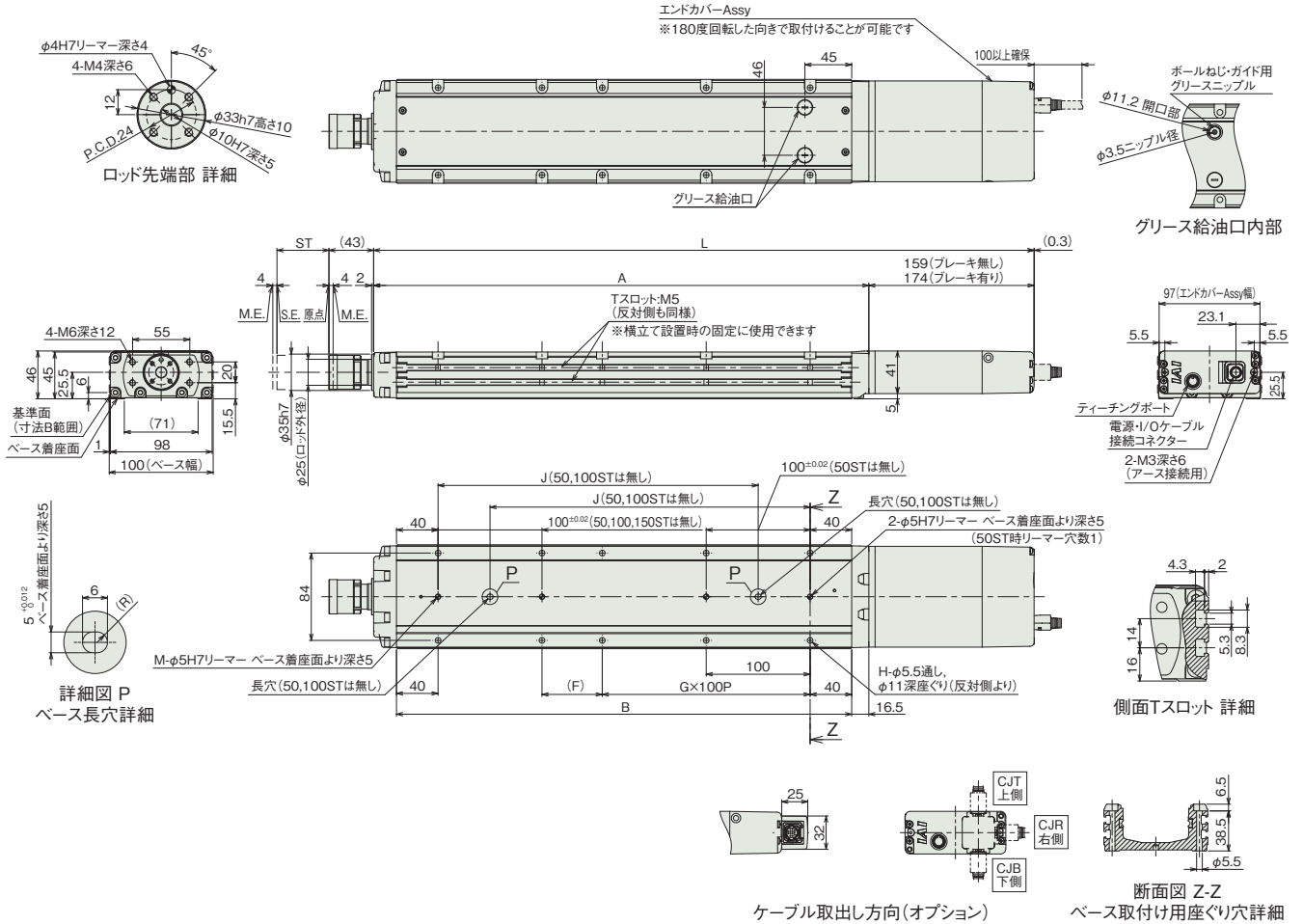
質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCPA/RCPAS	RCP6	ブレーキ無し	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
		ブレーキ有り	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6
	RCP6S	ブレーキ無し	3.4	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
		ブレーキ有り	3.6	4.1	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6



■RCP6S-WRA10C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

本ページ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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク							※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラは、8-177ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボット  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

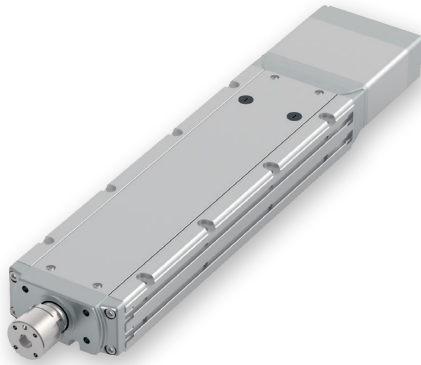
# RCP6-WRA12C

# RCP6S-WRA12C

±10μm 精度  
 バッテリーレスアップ  
 モーターレスアプト  
 ストレート  
 本体幅 120mm  
 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ		WA	42P	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプト	モーター種類 42P   パルスモーター 42   サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- 選定上の注意**
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。【ストロークと最高速度】にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
  - 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
  - RCP6S（コントローラー内蔵）のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
  - リード12、20は、垂直で設置することはできません。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA12C		RCP6S-WRA12C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
		-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7.5	30	55	70
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	7.5	18.5	39	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	560	400	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	7.5	17.5
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	6	13
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	340	200
		最低速度 (mm/s)	-	-	8	4
押付け	定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	押付け時最大推力 (N)	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	7.5	17.5	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプトリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5
640		4.5	3.5		
800		0.5	0.5		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	12
80	30	25	18	16	12
200	30	25	18	16	10
320	30	25	18	12	8
440	25	20	13.5	10	6
560		15	8	6	4

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5	6.5	6.5
280	55	35	25	20	14	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
340	55	25.5	14	12	10	0.5				
400	45	12.5	10	6	3.5					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	13.5	6	6	6
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
200	70	35	30	20	14	1	1	1	1	1
225	50	16	16	10	6					

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	7.5	5.5
160	7.5	5.5
320	7.5	2.5
480	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18.5	10.5
80	18.5	10.5
200	18.5	9.5
320	15	7
440	3	1.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	
0	39	30	6
40	39	30	6
100	39	30	6
160	39	24	5
220	24	15	2

リード3

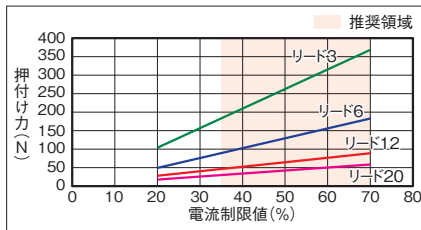
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	60	45	13
20	60	45	13
50	60	45	13
80	60	45	12
110	60	45	6

ストロークと最高速度

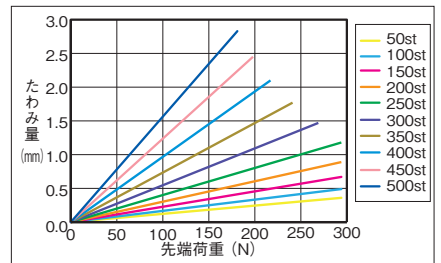
リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)		
		450 (mm)	500 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効	800		
	高出力無効	480		
12	高出力有効	560		
	高出力無効	440		
6	高出力有効	400<340>	375<340>	
	高出力無効	220		
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
	高出力無効	110		

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

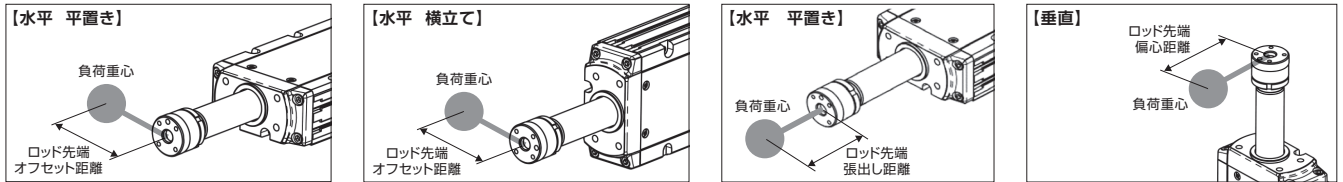


ロッドたわみ量(参考値)

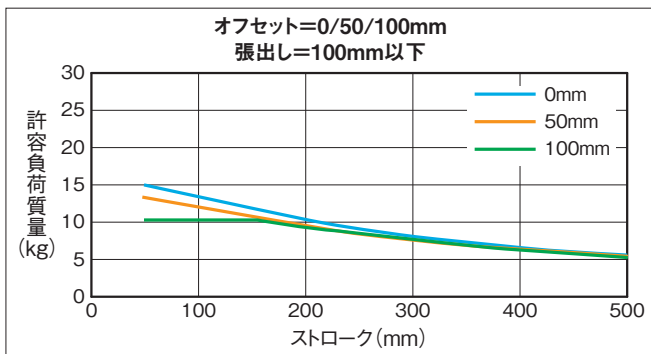


(注) < >内は垂直使用の場合です。

ロッド先端許容負荷質量

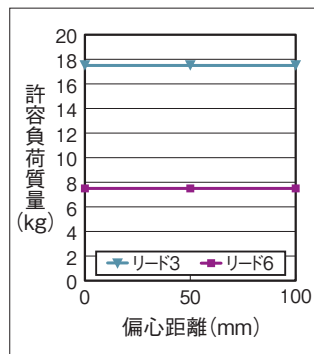


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

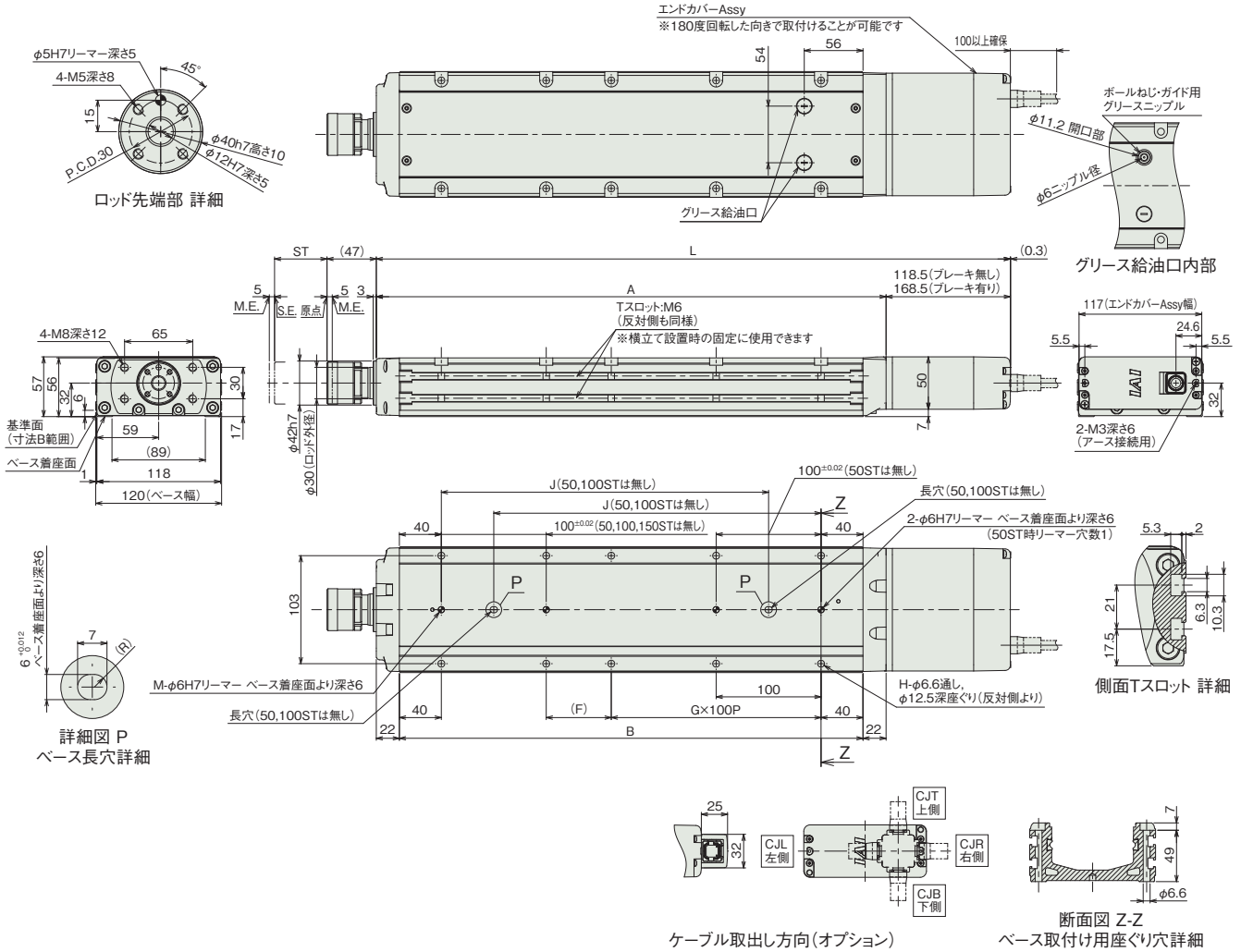
オプション

ケーブル型式

■RCP6-WRA12C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6	ブレーキ無し	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5
		ブレーキ有り	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
	RCP6S	ブレーキ無し	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
		ブレーキ有り	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
	A		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
	B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
	F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
	G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
	H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	J		-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
	M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
	ロッド先端静的許容荷重 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
RCD	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
RCA2	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1

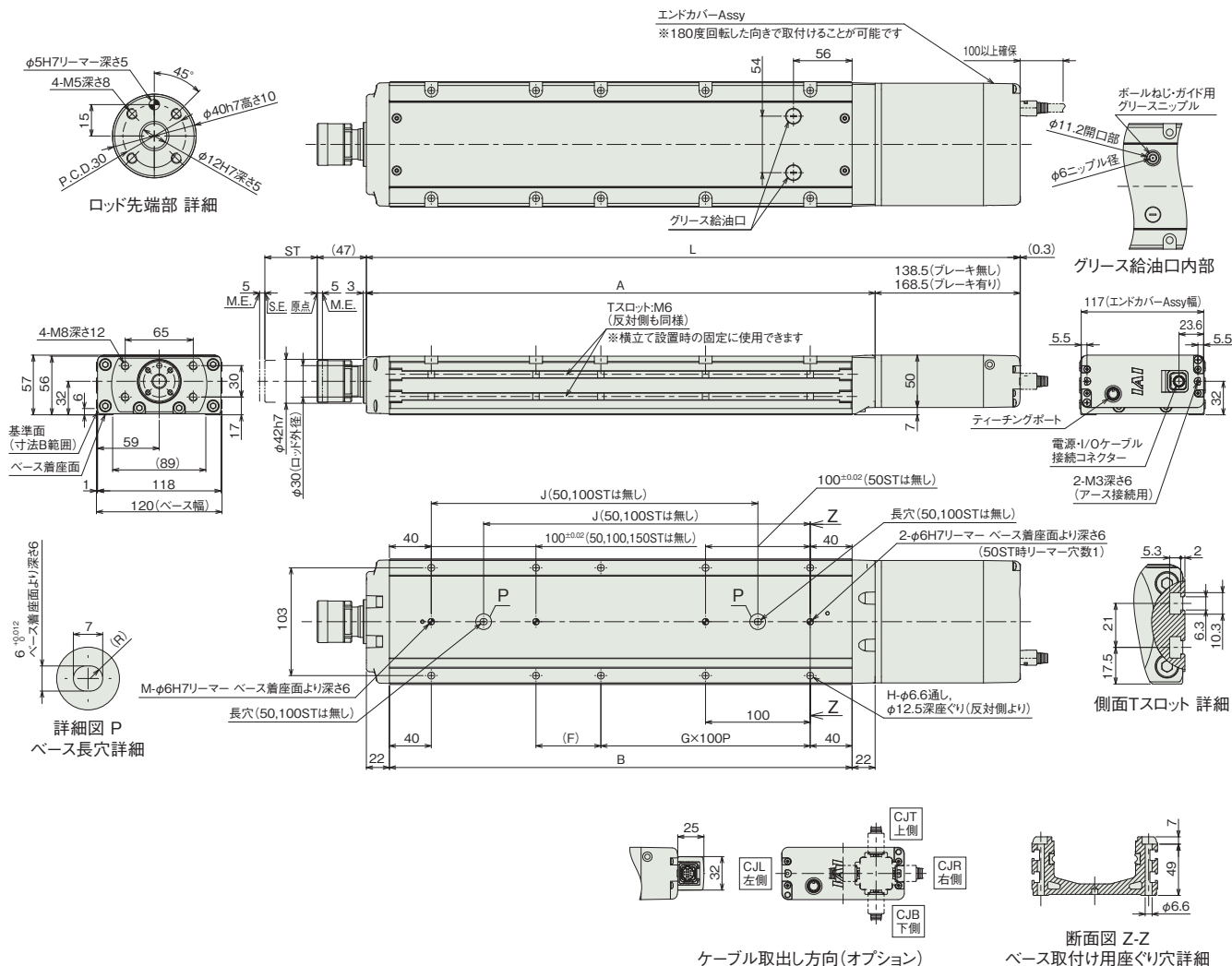
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.7	5.3	6	6.6	7.3	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5
		ブレーキ有り	5	5.6	6.3	6.9	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8
	RCP6S	ブレーキ無し	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8	8.6	9.3	9.9	10.5
		ブレーキ有り	5	5.7	6.3	6.9	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8

■RCP6S-WRA12C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

本ページ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					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルリニアアクチュエータ

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



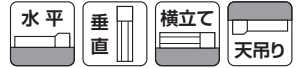
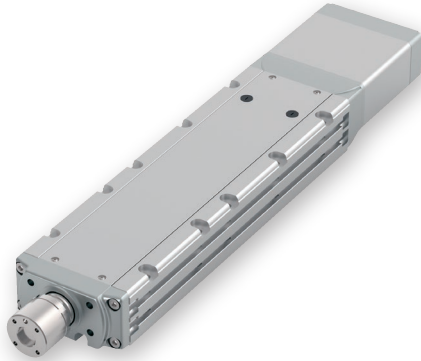
# RCP6-WRA14C

# RCP6S-WRA14C

±10μm 精度  
 バッテリーレスアップ  
 モーターレストレート  
 本体幅 140mm  
 24V パルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA14C	WA   バッテリーレスアップ	56P   パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 600   600mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- 選定上の注意**
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。【ストロークと最高速度】にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
  - 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
  - RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
  - リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA14C		RCP6S-WRA14C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8mm 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65	85
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	37	45	57	
	最高速度 (mm/s)	630	560	420	210	
	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5	
	定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.3	0.1	
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	15	25
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	12	18	
	最高速度 (mm/s)	-	-	210	130	
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	-	10	5	
	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	15	25	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	12
210	25	22	14	12	12
420	25	18	14	6	5
630	20	8	2		

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	50	31	25	20
420	50	25	14	8	6
560	10	6			

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15	15
140	65	65	55	50	45	15	15	11
210	65	65	40	30	25	7	5	4
280	65	30	17	9	3			
350	50	7						
420	7							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	25	25	25
35	85	80	70	65	60	25	25	25
70	85	80	70	65	60	25	25	25
105	85	80	60	50	40	21	19	17
130	85	50	30	20	15	11	9	7
175	55	11						
210	15							

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18	9.5
210	18	9.5
420	8	3

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	37	27
140	37	27
280	18	13
420	3.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	45	33	12
70	45	33	12
140	45	27	6
210	12	4.5	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	57	48	18
35	57	48	18
70	57	48	13.5
105	12	7.5	1

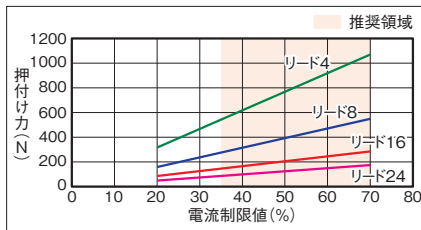
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~550 (50mmごと)		600 (mm)
		高出力有効	高出力無効	
24		高出力有効	630	420
		高出力無効	420	
16		高出力有効	560	420
		高出力無効	420	
8		高出力有効	420<210>	395<210>
		高出力無効	210<140>	
4		高出力有効	210<130>	195<130>
		高出力無効	105	

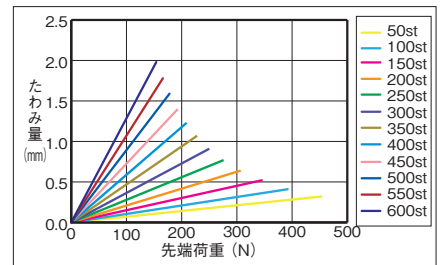
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

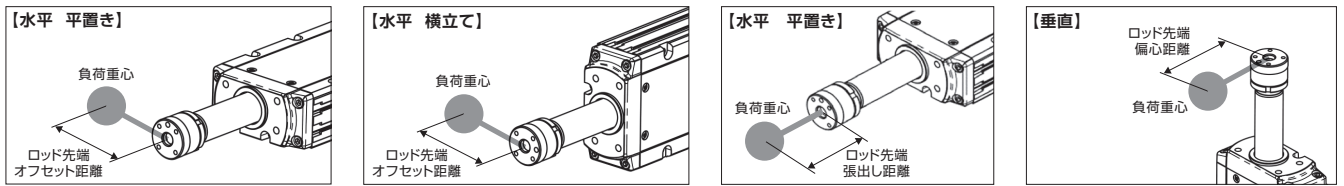
押付け力と電流制限値の相関図



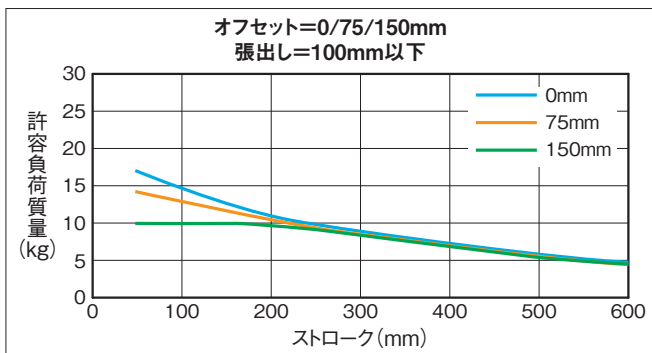
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

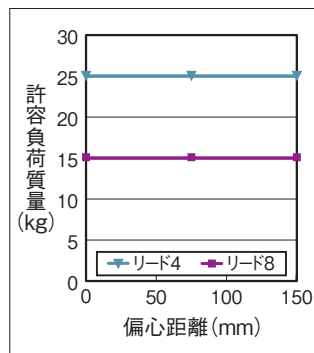


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルリニアロータリー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



寸法図

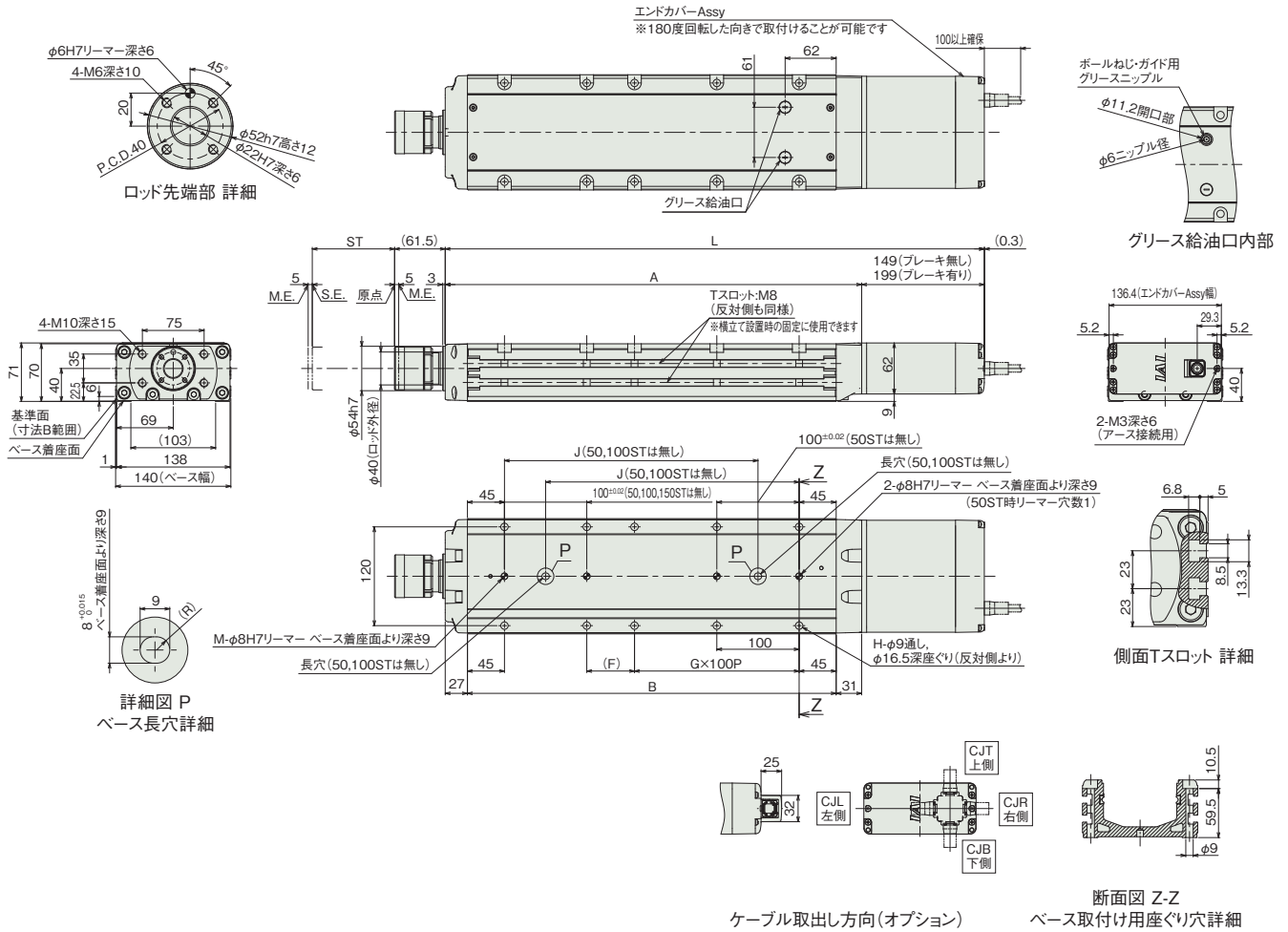
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-WRA14C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	ブレーキ無し	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	
	ブレーキ有り	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	
A		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	
B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
RCP2	ロッド先端静的許容荷重(N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
	ロッド先端静的許容トルク(N·m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		ロッド先端動的許容トルク(N·m)	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
RCD	5000km寿命		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		ロッド先端動的許容トルク(N·m)	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	5000km寿命		15.0	15.0	15.0	14.6	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

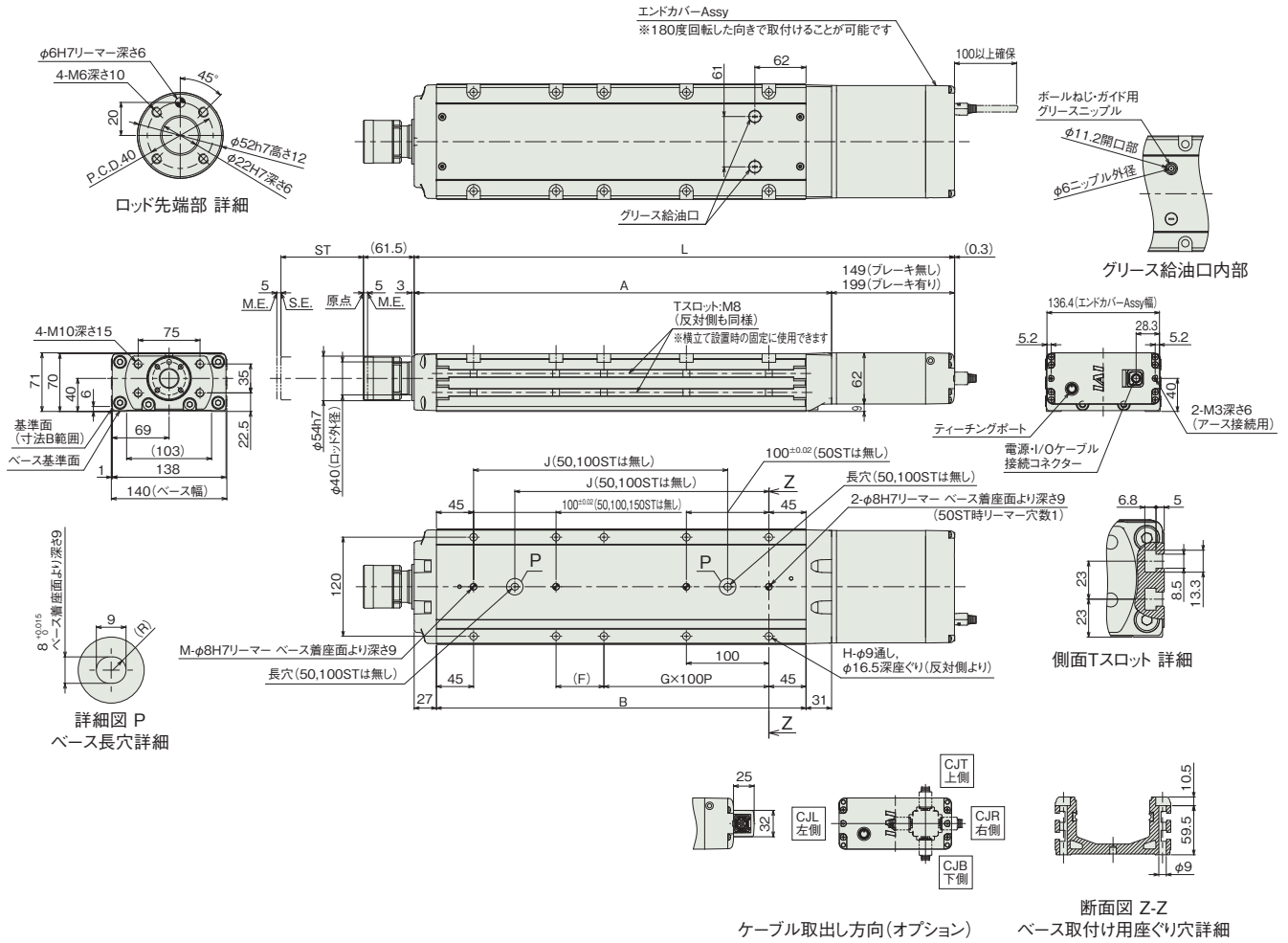
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCP6	ブレーキ無し	8.0	8.9	9.8	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7
	ブレーキ有り	8.5	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.6	15.5	16.4	17.3	18.2
RCP6S	ブレーキ無し	8.0	8.9	9.8	10.7	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.8	17.7
	ブレーキ有り	8.5	9.4	10.3	11.2	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.4	17.3	18.2

■RCP6S-WRA14C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST : ストローク  
 M.E. : メカニカルエンド  
 S.E. : ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
 アルミシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

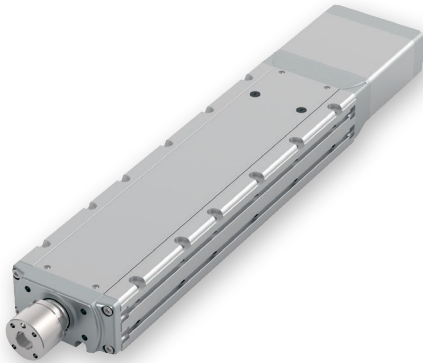
# RCP6-WRA16C

# RCP6S-WRA16C

±10μm 精度  
バッテリーレスアップ  
モーターストレート  
本体幅 160mm  
24V パルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA16C	WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (5) RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- (6) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (8) リード 20 は垂直で設置することはできません。
- (9) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16C		RCP6S-WRA16C
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5		
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	450	240	130	
		最低速度 (mm/s)	25	13	7	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	36.5	70
		最高速度 (mm/s)	-	200	100	
		最低速度 (mm/s)	-	13	7	
		定格加減速度 (G)	-	0.2	0.1	
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000		
		押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	36.5	70		
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50		
	最大ストローク (mm)	800	800	800		
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップリポート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	24
420	14
450	5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
150	60
200	45
240	36

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	36.5
88	36.5
100	29.5
110	24.5
120	19.5
130	16.5
140	14.5
150	11
160	9.5
170	5.5
180	4.5
190	2.5
200	0.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
120	58
130	24

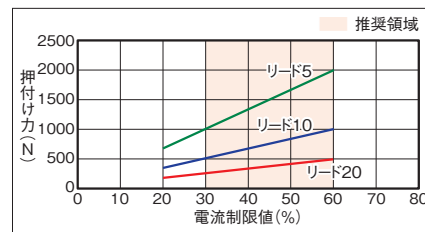
姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	70
48	70
60	50
70	35
80	25
90	20
100	13

ストロークと最高速度

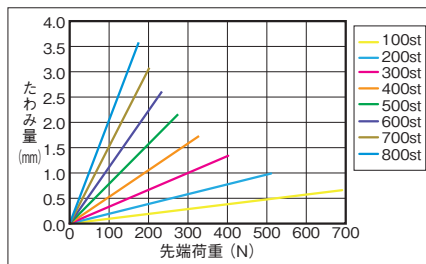
リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	280	405	450	400	340	295	260	225	200	180	
10	240	<200>	230	195	165	145	125	110	100	90	
5	130	<100>	115	95	80	70	60	55	50	45	

(注) < >内は垂直使用の場合です。 (単位はmm/s)

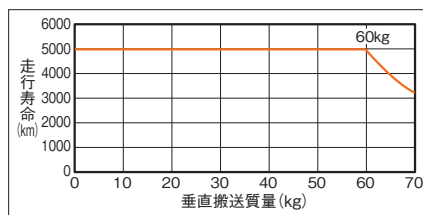
押付け力と電流制限値の相関図



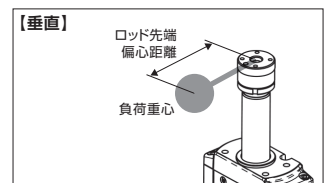
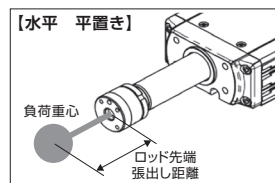
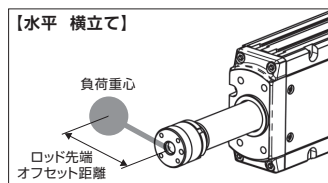
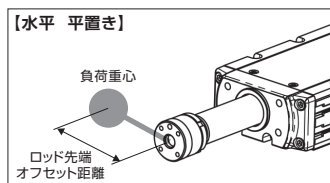
ロッドたわみ量 (参考値)



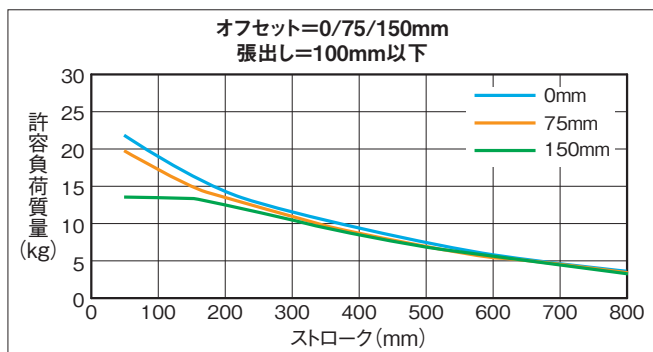
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

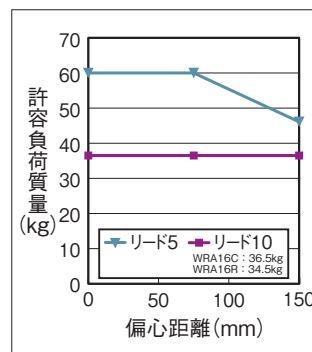


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度450mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度200mm/s)

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

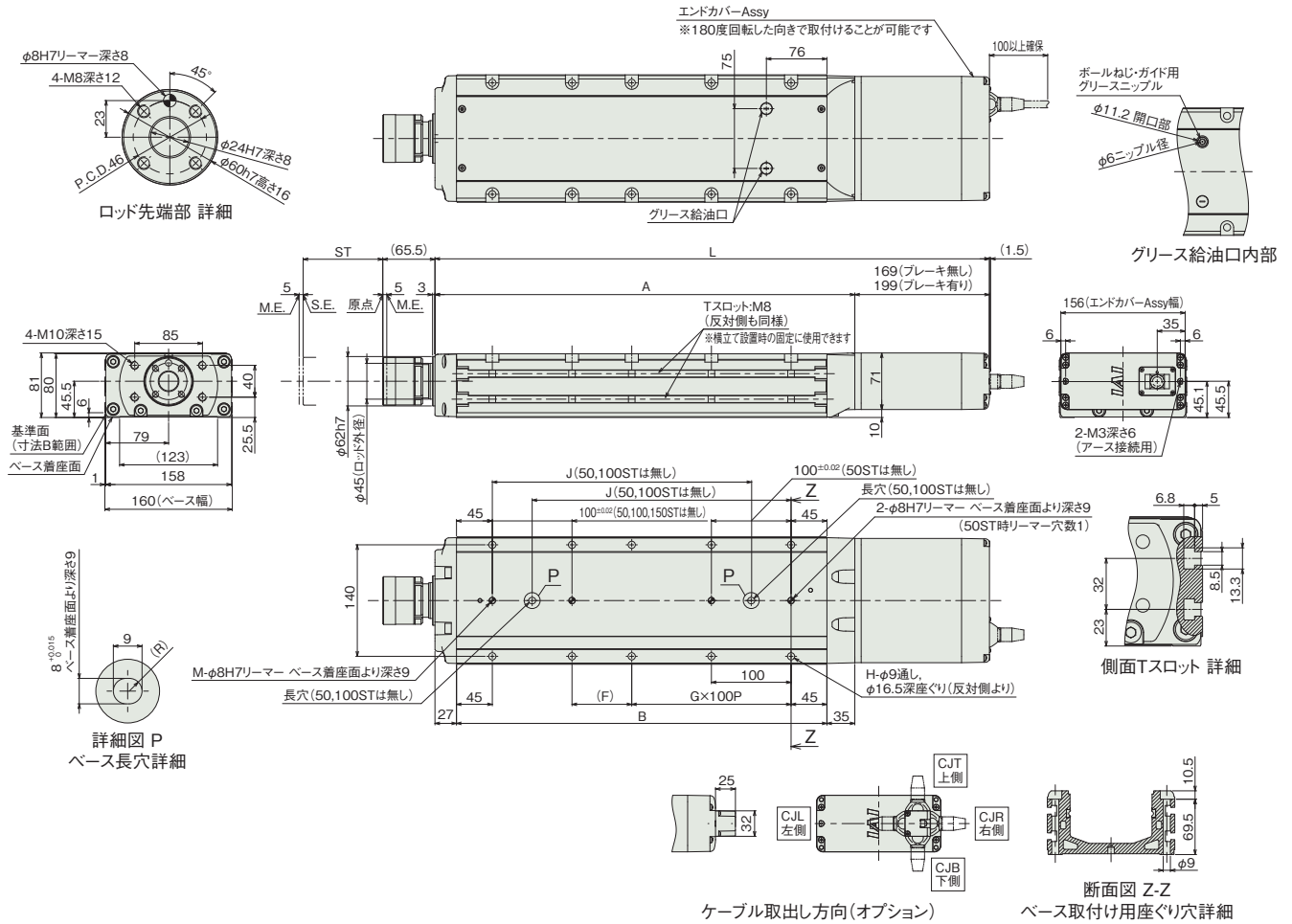
オプション

ケーブル型式

■RCP6-WRA16C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリナーはロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6	ブレーキ無し	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196
		ブレーキ有り	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
	RCP6S	ブレーキ無し	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
		ブレーキ有り	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256
RCP5	A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
	B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
RCP4	F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
RCP3	J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
RCP2	ロッド先端静的許容荷重(N)		588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
	ロッド先端静的許容トルク(N・m)		40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
オフセット150mm		133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48	
RCD	ロッド先端動的許容トルク(N・m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
RCA2	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

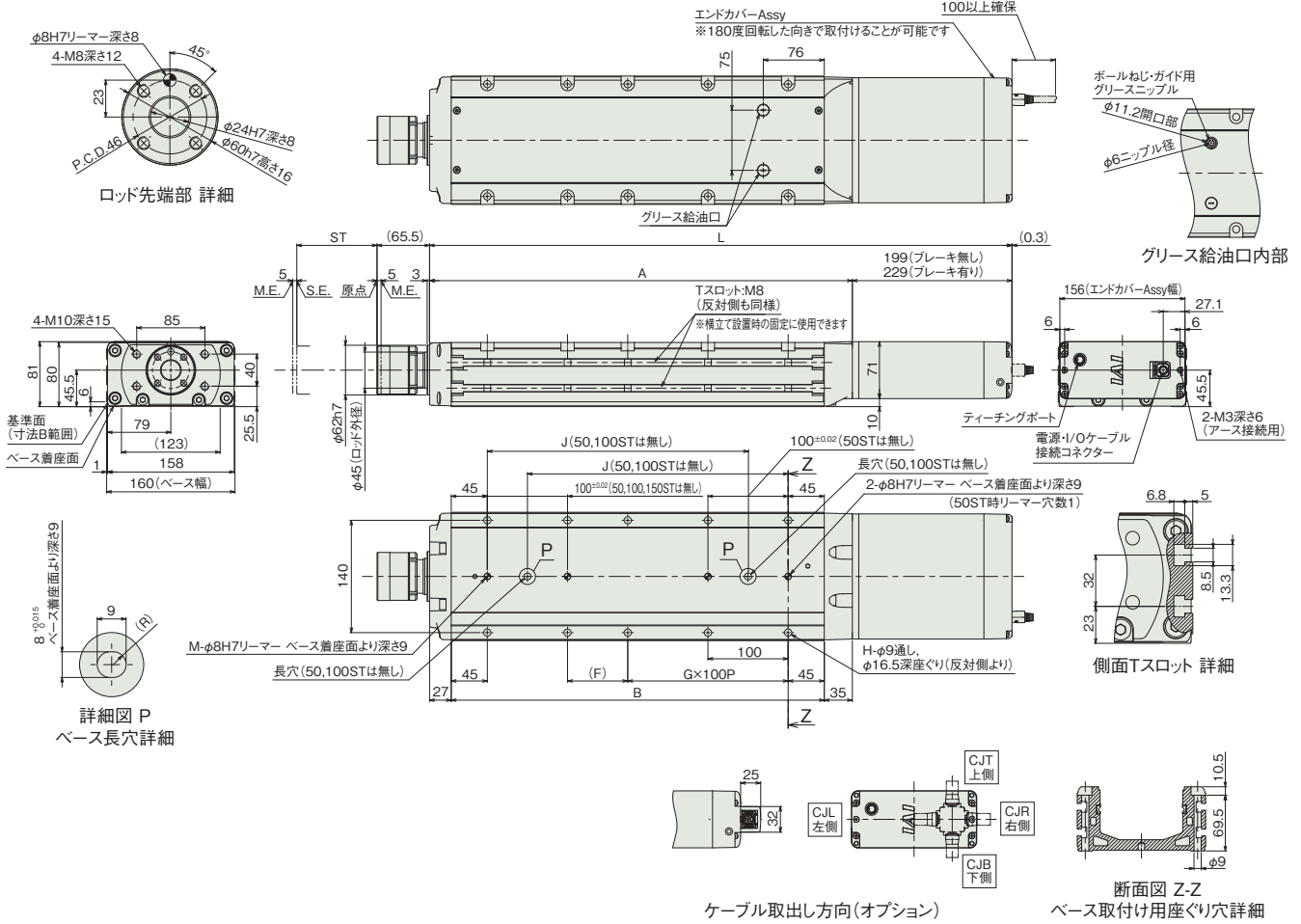
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	11.5	12.6	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3	19.4	20.5	21.7	22.8	23.9	25.1	26.2	27.3	28.5
		ブレーキ有り	12.0	13.1	14.3	15.4	16.5	17.6	18.8	19.9	21.1	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0
	RCP6S	ブレーキ無し	11.6	12.7	13.9	15.0	16.2	17.3	18.4	19.5	20.7	21.8	23.0	24.1	25.2	26.3	27.5	28.6
		ブレーキ有り	12.1	13.3	14.4	15.5	16.7	17.8	18.9	20.1	21.2	22.3	23.5	24.6	25.8	26.9	28.0	29.1

■RCP6S-WRA16C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。  
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット用  
 リニアアクチュエーター

テーブル

オプション

ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP6-RA4R

# RCP6S-RA4R

±10μm

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

**24v**  
パルスモーター

### 型式項目

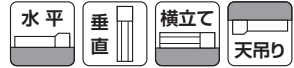
	<b>RA4R</b>	<b>WA</b>	<b>35P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	WA	バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 ? 200 50mm ? 200mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-583	-
フランジ (注1)	<b>FL</b>	4-585	-
フット金具	<b>FT</b>	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	<b>ML</b>	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	<b>MR</b>	4-592	-
モーター上折返し仕様 (注2)	<b>MT</b>	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-593	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-
Tスロットナットバー	<b>NTB</b>	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4R		RCP6S-RA4R
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12	25	40
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
速度/加減速度	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560	5	4.5	2.5	2		1	1	1	
700		4.5	3.5	2	1.5		1	1	
840			2.5	1	0.5			0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	
85	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	
175	12	12	10	10	6	2.5	2.5	2.5	
260	12	12	10	10	5	2.5	2.5	2.5	
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5	
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5	
525		8	6	3	2		2.5	2	
610		5	2				2	1.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	22	20	18	5	5	5	
40	25	25	22	20	18	5	5	5	
85	25	25	22	20	18	5	5	5	
130	25	25	22	18	18	5	5	5	
175	25	25	22	18	16	5	5	5	
215	25	25	22	16	14	5	5	5	
260	25	22	20	14	12	5	5	5	
305	22	20	14	12	8	4	4	4	
350	20	14	10	8	6	3	2.5	2.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	8	8	
130	40	40	35	30	30	8	8	8	
150	40	35	35	30	25	6	6	6	
175	40	30	30	25	20	4	4	4	

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	2	
85	10	8	2	
175	10	8	2	
260	9	7	2	
350	7	5	1.5	
435	6	3	1	
525	1		0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	22	20	5	
40	22	20	5	
85	22	20	5	
130	22	18	5	
175	20	14	4	
215	15	10	3	
260	12	6	2	

リード2.5

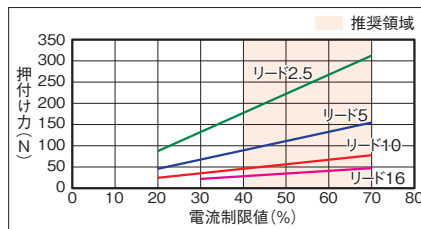
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~200 (50mmごと)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	610
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



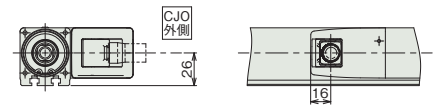
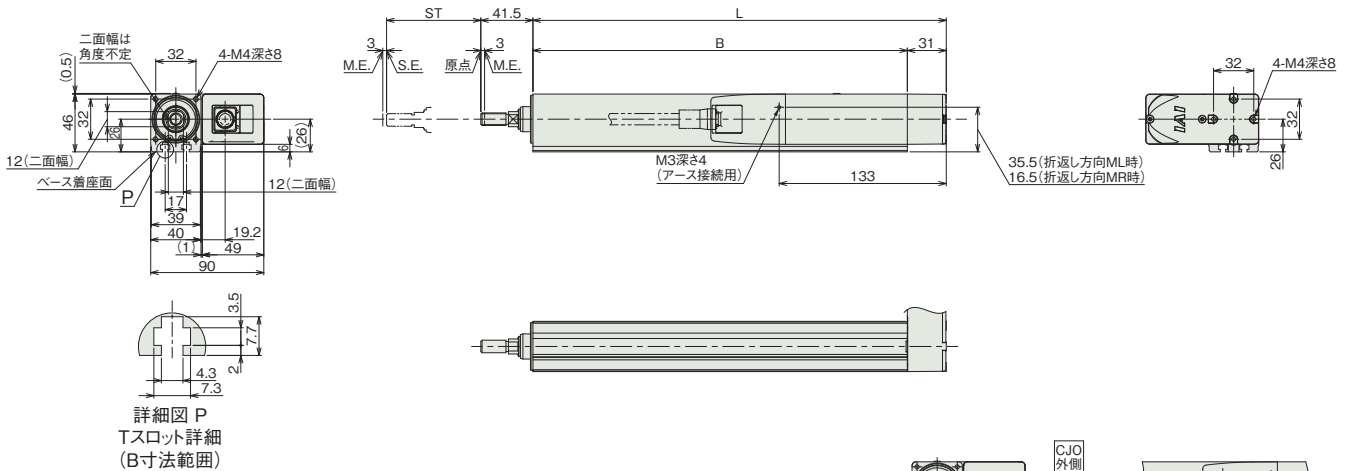
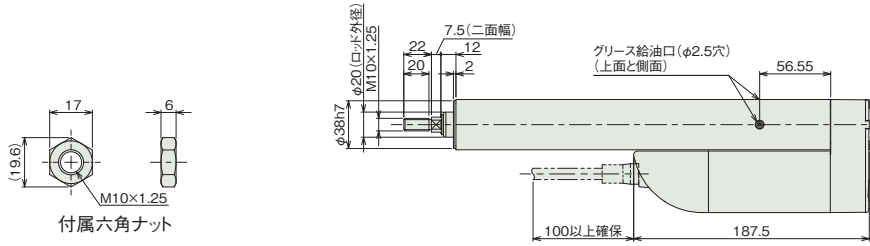
選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル型式

- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

### ■RCP6-RA4R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
 M.E. : メカニカルエンド  
 S.E. : ストロークエンド



ケーブル取出し方向 (オプション)

### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.7	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.6	1.8	2	2.2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
 ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

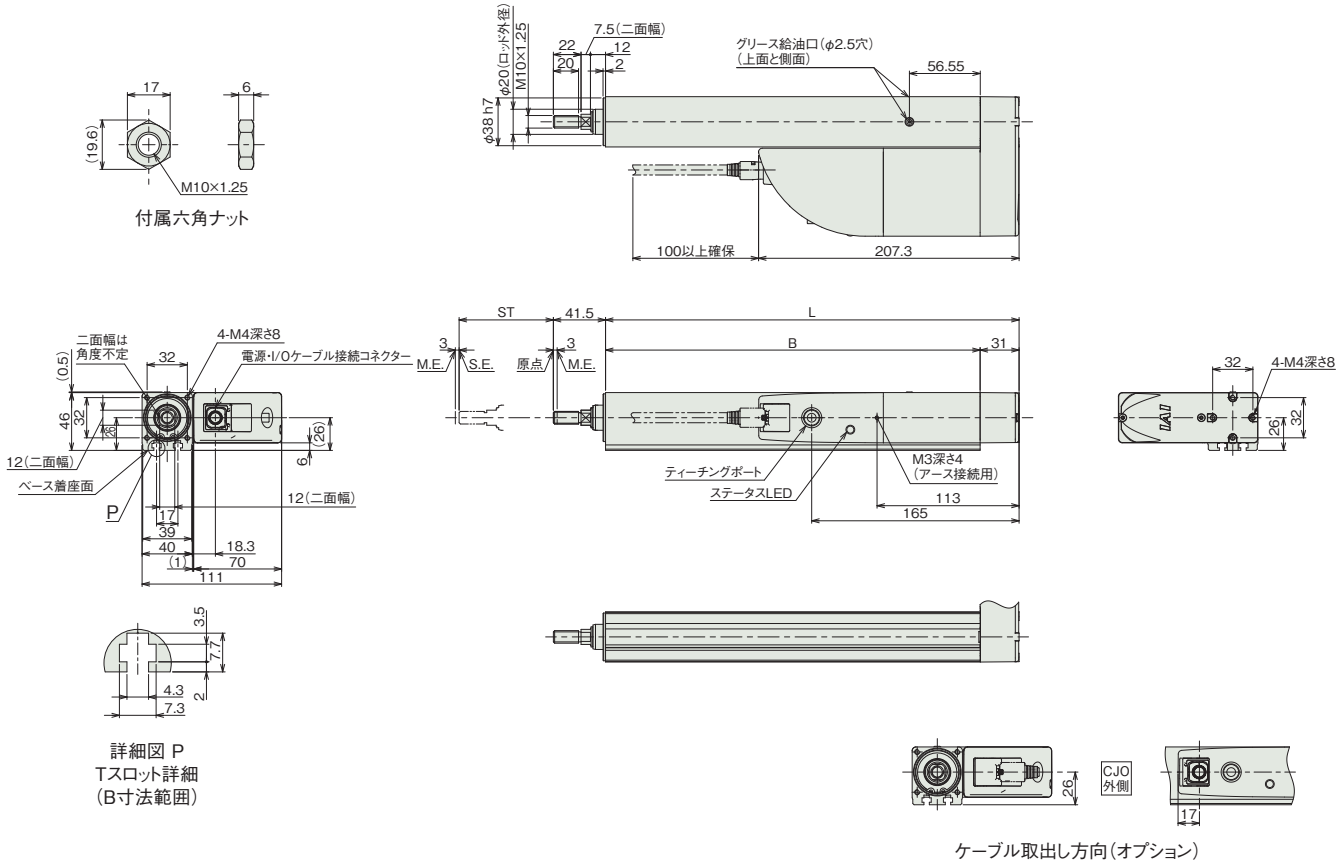
RCS3

RCS2

■RCP6S-RA4R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.8	2	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
ロッド  
テーパー  
オプション  
ケーブル型式  
一覽表

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-RA6R

# RCP6S-RA6R

±10μm | バッテリーレスアプソ | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	RA6R	WA	42P	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCAN RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601 ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA6R		RCP6S-RA6R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)		1	4	10	20	
最高速度 (mm/s)		800	700	450	225	
最低速度 (mm/s)		25	15	8	4	
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	
640		4	3	3	2		1.5	1.5	
800		3	2	2	1		1	1	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	
600		10	6	3	2		3	2	
700		6	2				2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	
300	40	35	25	20	14	6	6	6	
350	40	25	14	12	10	5	5	5	
400	30	16	10	6	5	4	3	3	
450	25	8	3			2	2	1	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
25	60	60	50	45	40	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10	
150	60	50	40	30	25	14	10	6	
175	60	40	35	25	20	12	6	5	
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	
225	40	16	16	10	6	5	5	4	

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	4	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	25	10	4	
100	25	10	4	
200	25	10	4	
300	20	8	3	
400	10	5	2	
500	5	2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	40	20	10	
50	40	20	10	
100	40	20	10	
150	40	20	8	
200	35	18	5	
250	10	6	3	

リード3

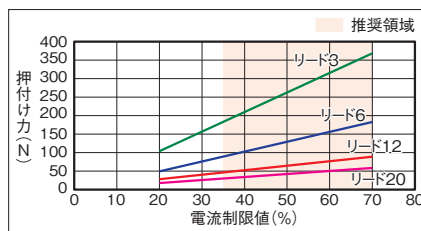
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
25	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mmごと)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

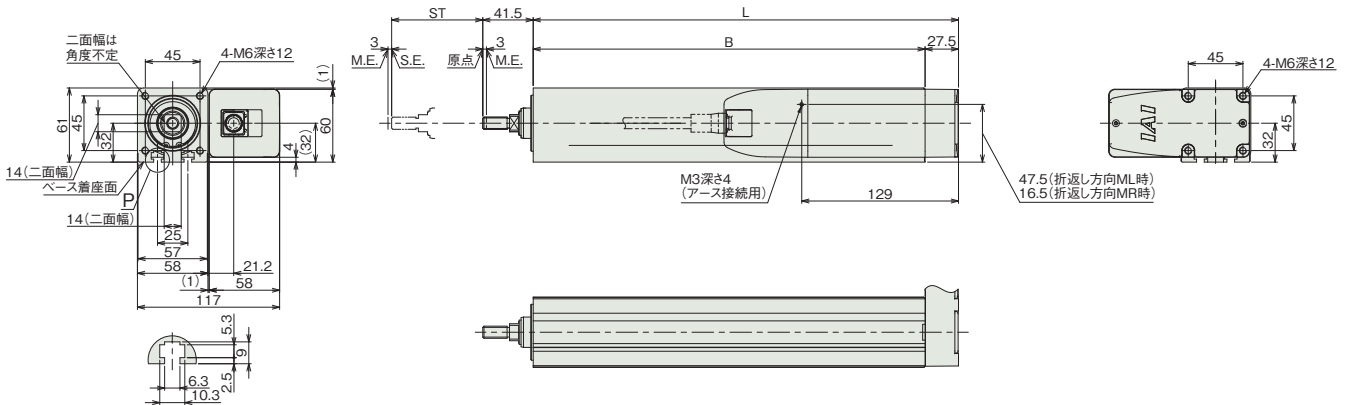
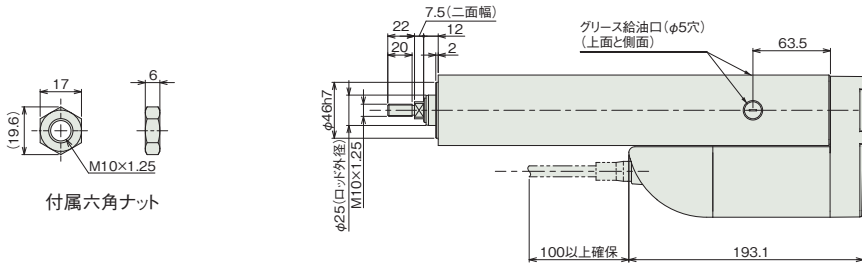
RCS2



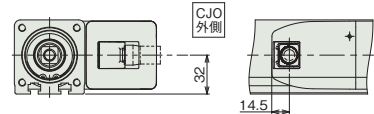
### ■RCP6-RA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P  
Tスロット詳細  
(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向 (オプション)

### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9

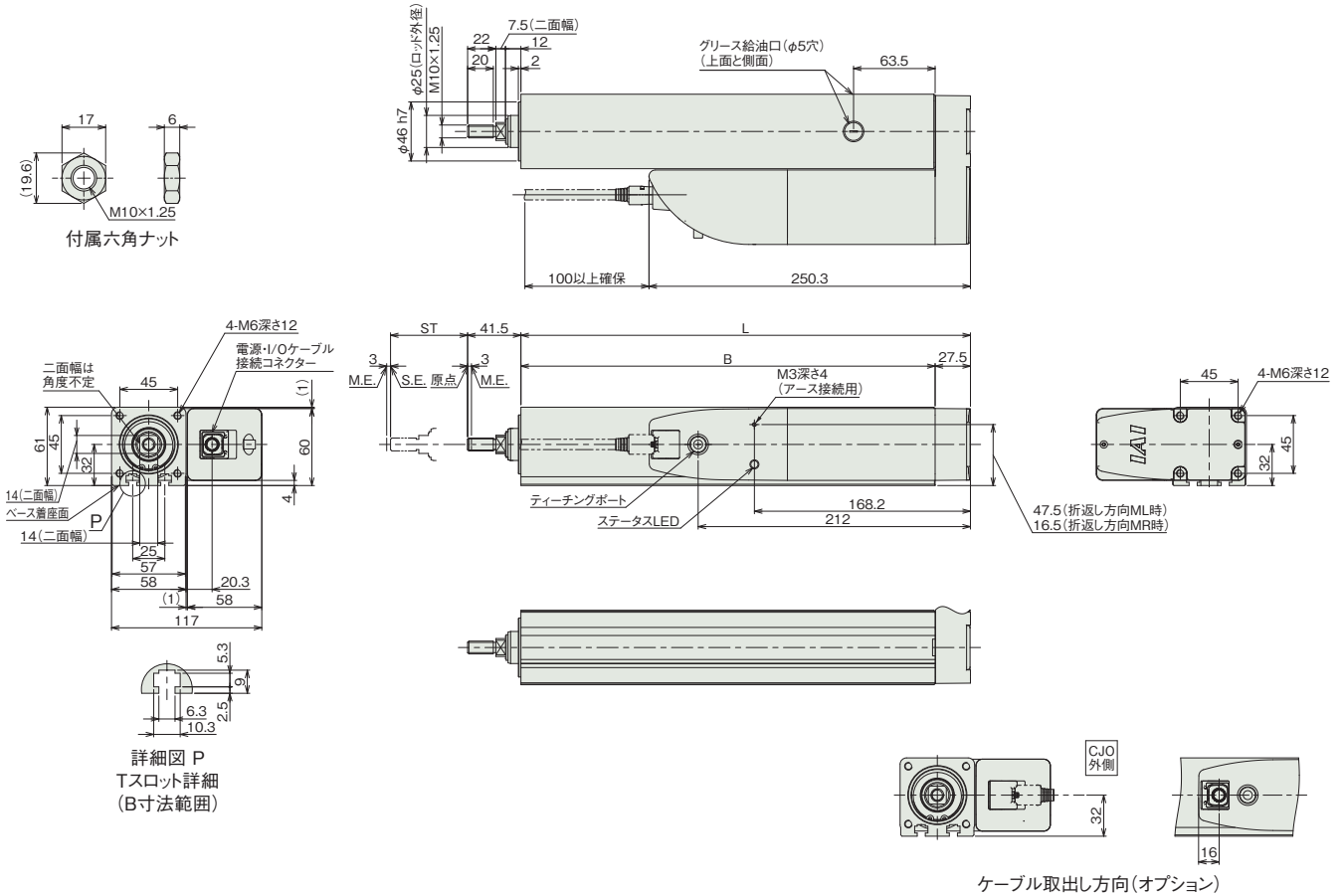
選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

■RCP6S-RA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.3	3.7	4.1	4.9
	ブレーキ有り	3	3.4	3.8	4.2	5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-RA7R

# RCP6S-RA7R

±10μm 標準  
 バッテリーレスアップ  
 モーター折返し  
 本体幅 70mm  
 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	RA7R WA	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56mmサイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCAN RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601 ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA7R		RCP6S-RA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容		
	項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	24 16 8 4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20 50 60 80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18 40 50 55
		最高速度 (mm/s)	800 560 420 175
水平	最低速度 (mm/s)	30 20 10 5	
	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.3 0.3	
	最高加減速度 (G)	1 1 1 1	
	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3 8 18 28
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)		3 5 17.5 26	
最高速度 (mm/s)		640 560 350 175	
最低速度 (mm/s)		30 20 10 5	
垂直	定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5 0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5 0.5	
	押付け時最大推力 (N)	182 273 547 1094	
	押付け時最高速度 (mm/s)	20 20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	3 8 18 28	
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50 50	
	最大ストローク (mm)	300 300 300 300	
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	16	12	8	3	3	3	
420	20	20	15	10	6	3	3	3	
600		12	8	5	3		2	2	
640		10	6	4	2		1	1	
800			2						

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	23	20	8	7	7	
420	50	25	18	13	10	4.5	4.5	4	
560		10	5	3	2		1	1	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	26	16	10	8	8	4	3	
350	30	3				2	0.5		
420	2								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	10	6	6	12	8	3	
175	40	5				4			

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
400	11	6	1.5	
420	10	5		
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

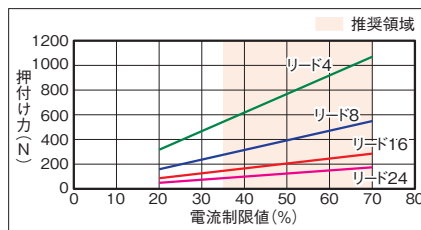
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mmごと)
		高出力有効
24	高出力無効	600<400>
	高出力有効	560
16	高出力無効	420<280>
	高出力有効	420<350>
8	高出力無効	210
	高出力有効	175
4	高出力無効	105

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

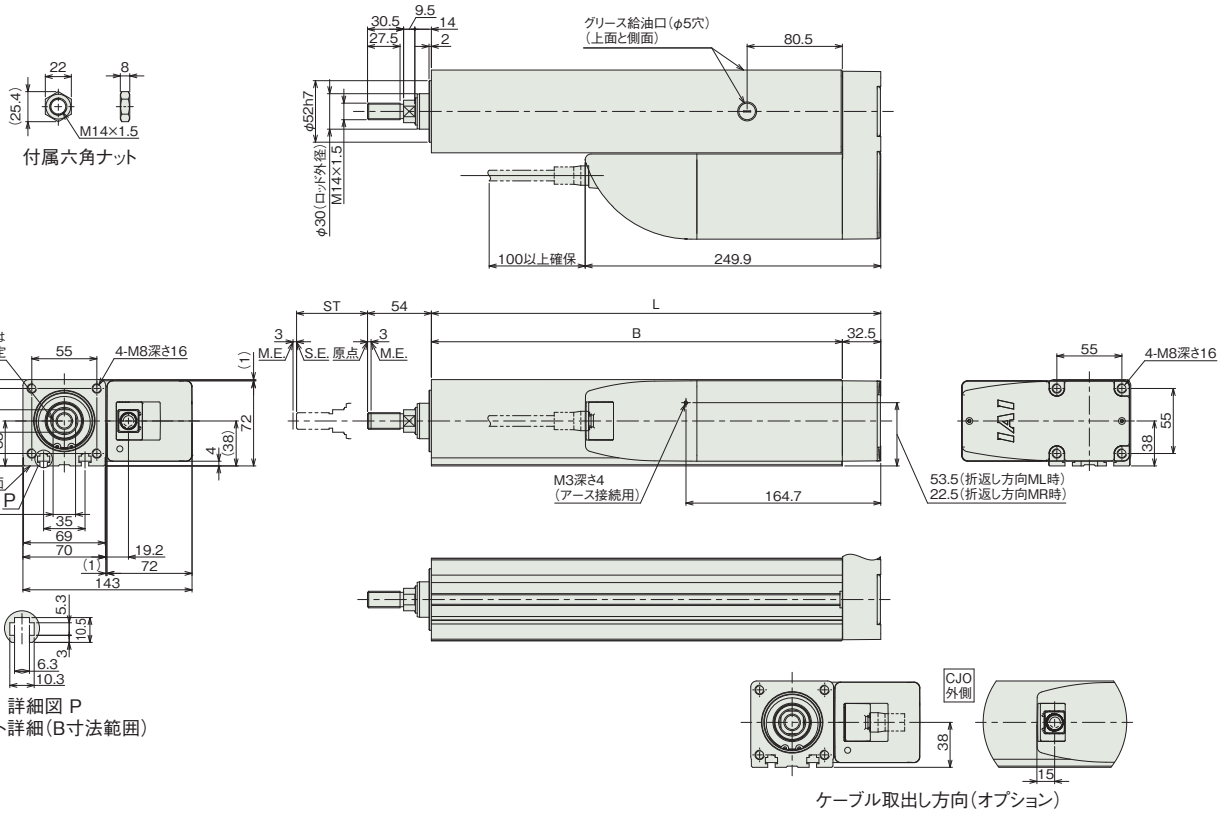
RCS3

RCS2

### ■RCP6-RA7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1
	ブレーキ有り	5.2	5.8	6.4	7	7.6	8.2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

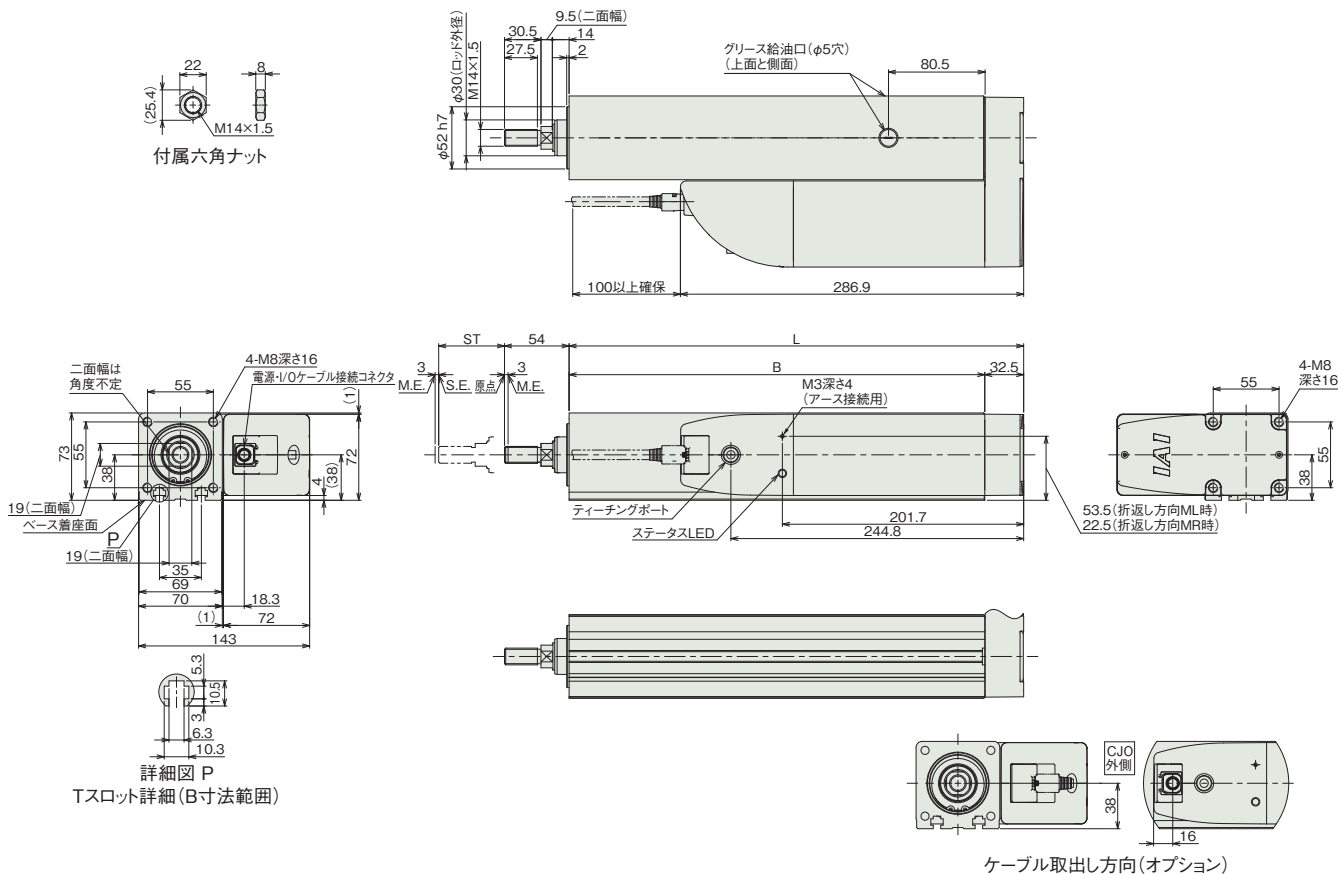
RCS3

RCS2

■RCP6S-RA7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.4	7	7.6	8.1
	ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.1	7.7	8.2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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				
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択									
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



# RCP6-RA8R

# RCP6S-RA8R

±10μm

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 90mm

24V パルスモーター

### ■ 型式項目

	<b>RA8R</b>	<b>WA</b>	<b>60P</b>					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WA	バッテリーレスアプソ	60P パルスモーター 60□サイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 300   300mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。



### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フート金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA8R		RCP6S-RA8R
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

### メインスペック

項目	内容				
	20	10	5		
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	400	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	40	70
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	400	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ仕様	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
ストロークピッチ (mm)		50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
300	30
350	14
400	6

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	5
300	5
330	3.5
360	2
400	0.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
160	60
170	40
180	25
190	15
200	12

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	40
80	40
90	34
100	28
110	23
120	18
130	15
140	12
150	10
160	8
170	6
180	4
190	3
200	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
100	75

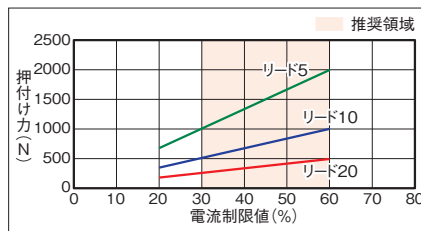
姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	16
100	10

ストロークと最高速度

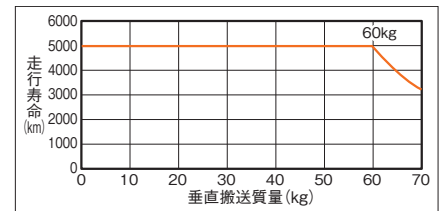
リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	400
10	200
5	100

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
リニアシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

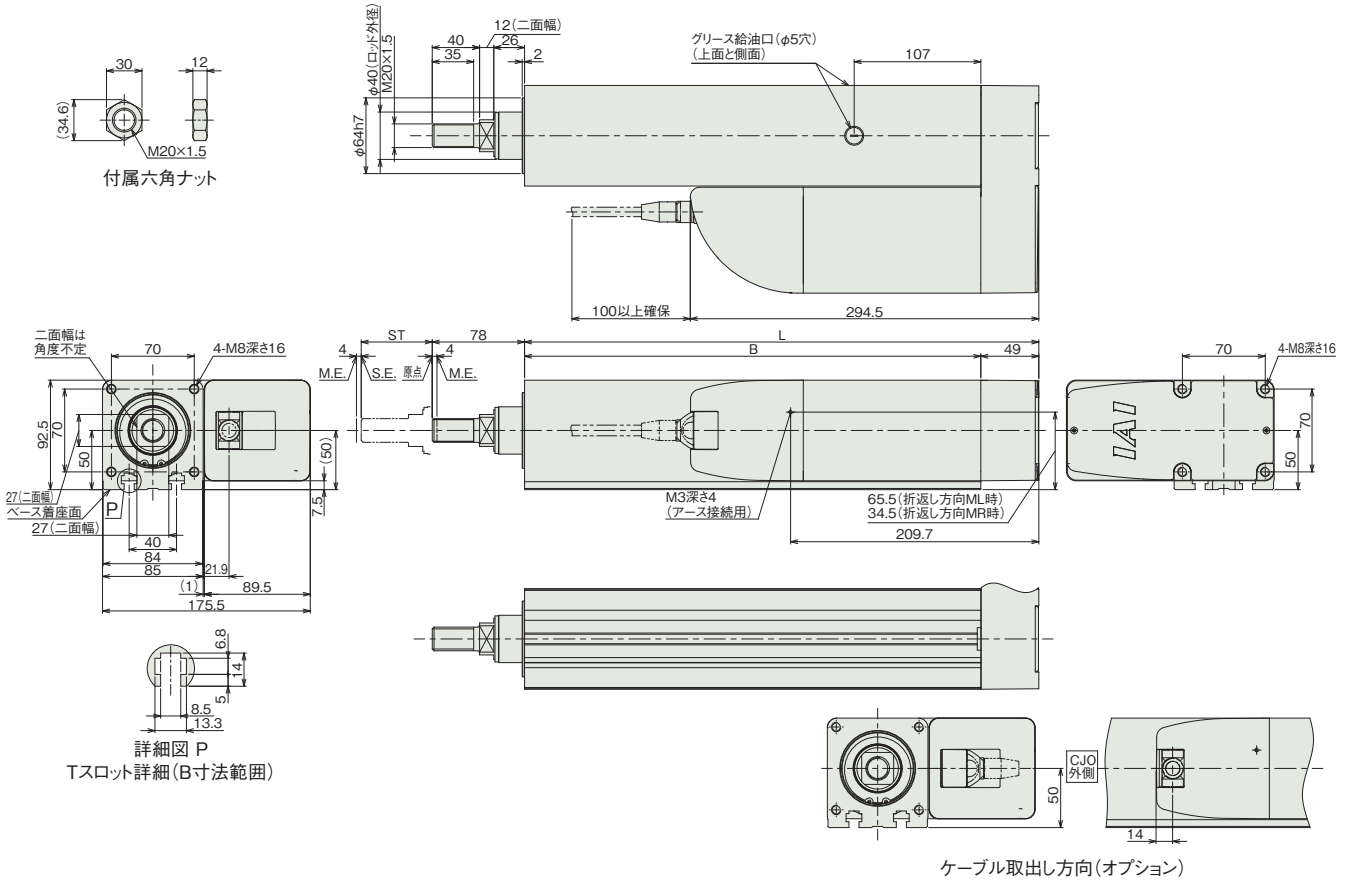
オプション

ケーブル型式

### ■RCP6-RA8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	9	9.9	10.8	11.7	12.6	13.5
	ブレーキ有り	9.2	10.1	11	11.9	12.8	13.7

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

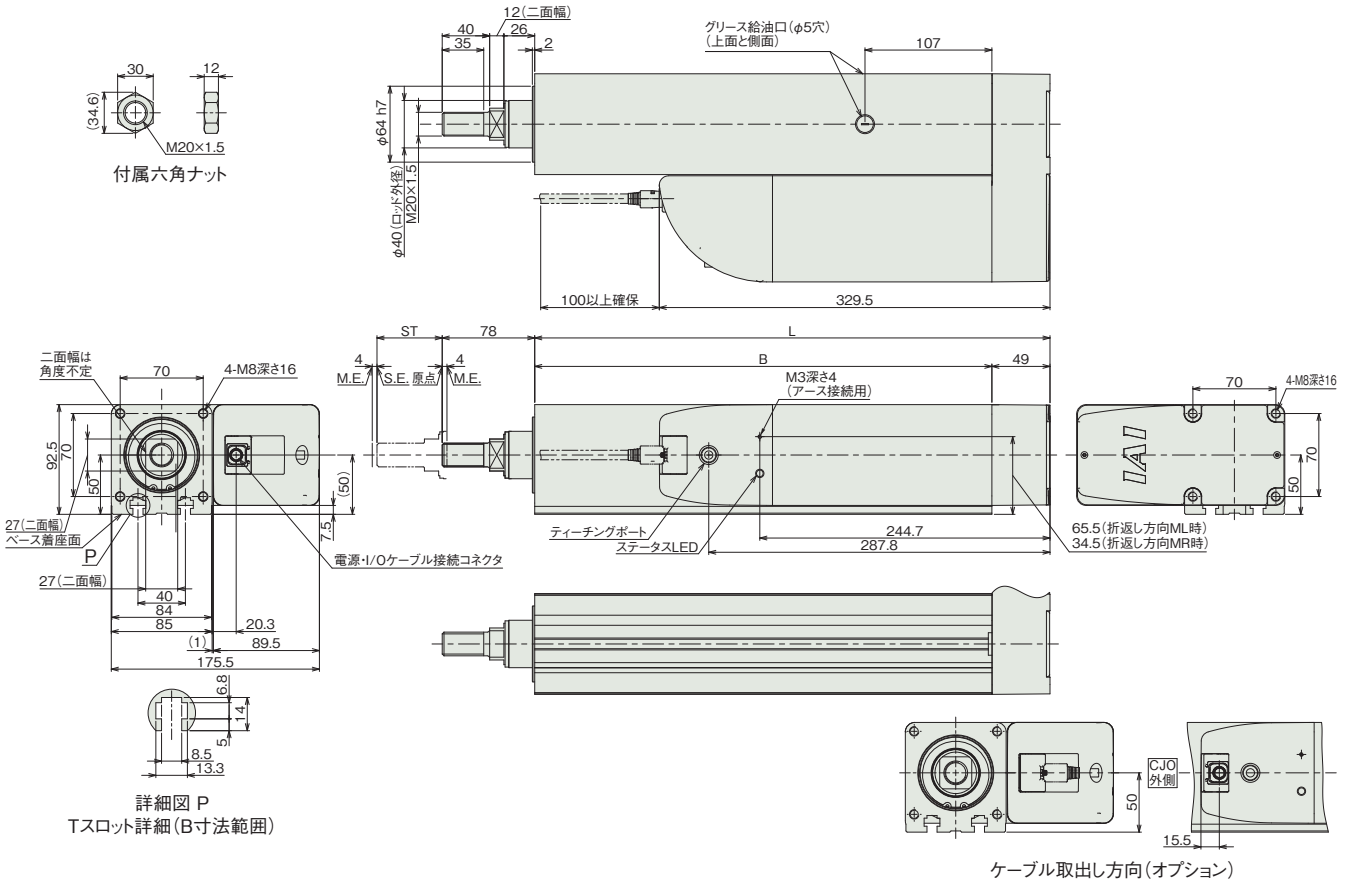
RCS3

RCS2

■RCP6S-RA8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.2	10.1	11	11.9	12.8	13.7
	ブレーキ有り	9.4	10.3	11.2	12.1	13	13.9

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1		● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。  
(注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-RRA4R

# RCP6S-RRA4R

±10μm 標準  
 バッテリーレスアップ  
 モーター折返し  
 本体幅 40mm  
 24V パルスモーター

### 型式項目

RRA4R		WA		35P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション							
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	35P   パルスモーター 35   □サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	60   60mm 410   410mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
クレビス (注1)	QR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA4R		RCP6S-RRA4R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	13	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
ストローク	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10	
	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1	
700	4.5	3.5	2	1.5		1	1	1	
840	3	2.5	1	0.5		0.5	0.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
85	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
175	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
260	13	13	12	10	6	2.5	2.5	2.5	
350	13	12	12	8	5	2.5	2.5	2.5	
435	13	10	10	6	4	2.5	2.5	2.5	
525	13	8	6	3	2	2.5	2.5	2	
610		5	2			2	1.5		

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	18	5	5	5	
40	28	25	22	20	18	5	5	5	
85	28	25	22	20	18	5	5	5	
130	28	25	22	20	18	5	5	5	
175	28	25	22	20	18	5	5	5	
215	28	25	22	20	18	5	5	5	
260	28	24	20	16	12	5	5	5	
305	25	20	16	12	8	5	4	4	
350	22	16	10	8	6	3.5	3	3	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	10	10	8	
150	40	35	35	30	30	8	8	7	
175	40	35	35	30	25	7.5	7	6	

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	5	3	1			
140	5	3	1			
280	5	3	1			
420	4	2.5	0.5			
560	3	1.5	0.5			

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	10	8	2			
85	10	8	2			
175	10	8	2			
260	9	7	2			
350	7	5	1.5			
435	6	3	1			
525	1		0.5			

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	22	20	5			
40	22	20	5			
85	22	20	5			
130	22	18	5			
175	20	14	4			
215	15	10	3			
260	12	6	2			

リード2.5

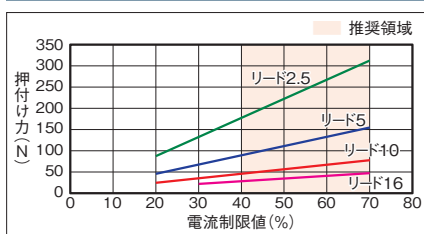
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	35	30	10			
20	35	30	10			
40	35	30	10			
65	35	25	10			
85	30	20	7			
105	25	15	5			
130	20	10	4			

ストロークと最高速度

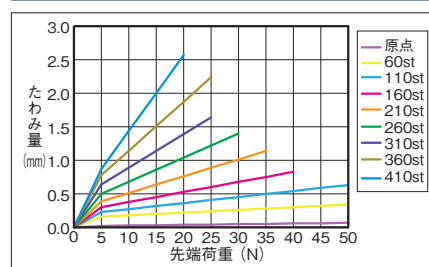
リード (mm)	接続 コントローラー	60~360 (50mmごと)	410 (mm)
16	高出力有効	840	
	高出力無効	560	
10	高出力有効	610	
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

(単位はmm/s)

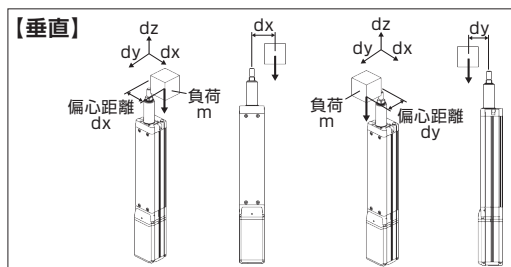
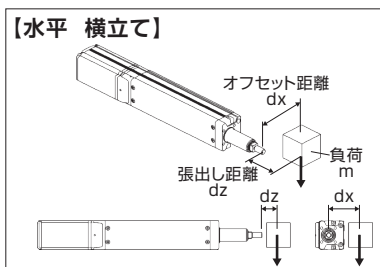
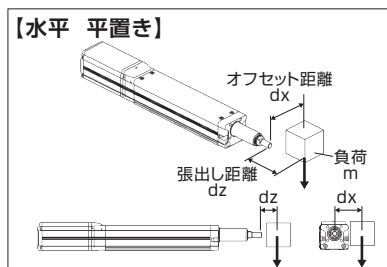
押付け力と電流制限値の相関図



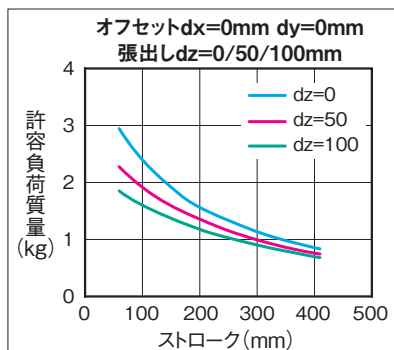
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

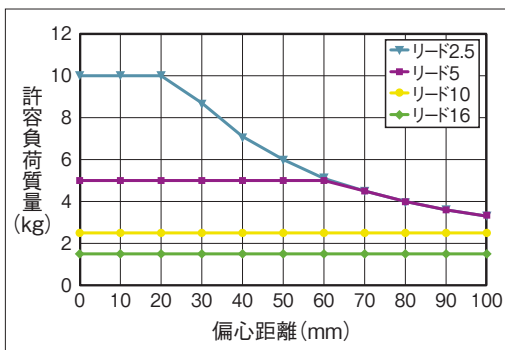


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



寸法図

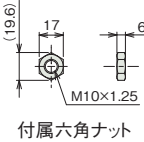
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

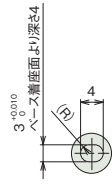
■RCP6-RRA4R

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。  
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

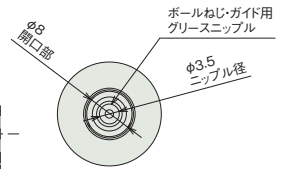
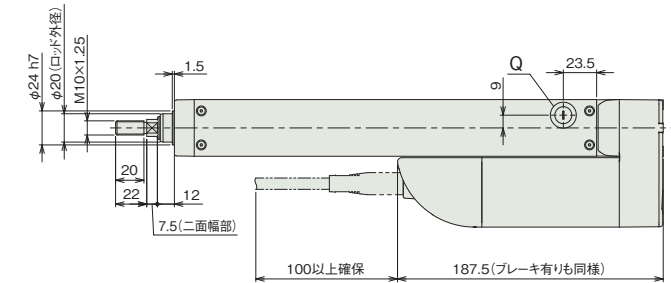
ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



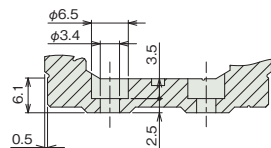
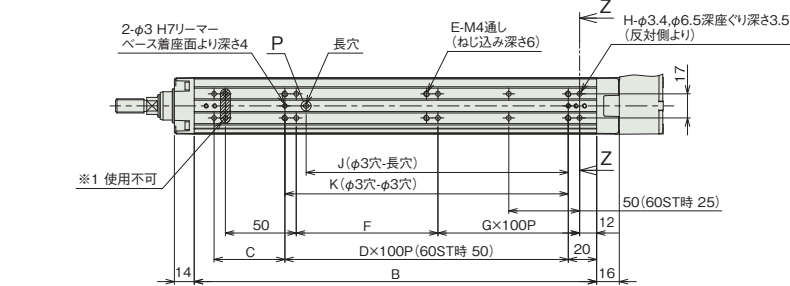
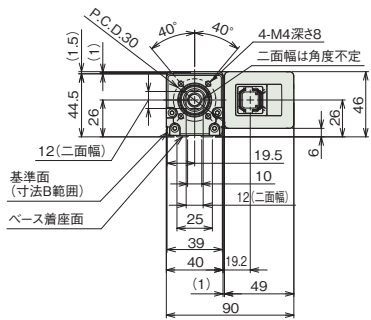
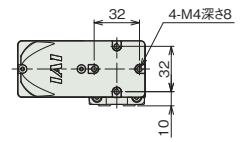
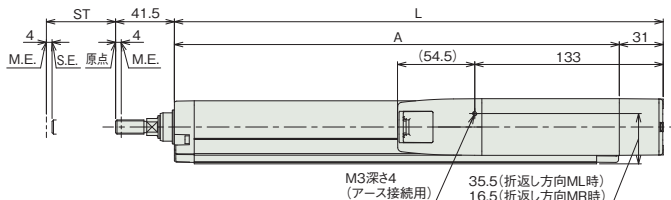
付属六角ナット



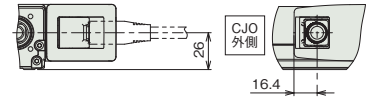
詳細図 P  
 ベース長穴詳細



Q部内部  
 グリース給油口



断面図 Z-Z  
 ベース取付け用座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

	ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410	
RCP4	L	195	245	295	345	395	445	495	545	
	A	164	214	264	314	364	414	464	514	
RCP3	B	134	184	234	284	334	384	434	484	
	C	50	50	100	50	100	50	100	50	
RCP2	D	0	1	1	2	2	3	3	4	
	E	6	6	6	8	8	10	10	12	
RCD	F	50	100	50	100	50	100	50	100	
	G	0	0	1	1	2	2	3	3	
RCA2	H	6	6	8	8	10	10	12	12	
	J	35	85	85	185	185	285	285	385	
RCA	K	50	100	100	200	200	300	300	400	
	ロッド先端静的許容荷重(N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2	
RCA	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
RCS4	ロッド先端静的許容トルク(N・m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	

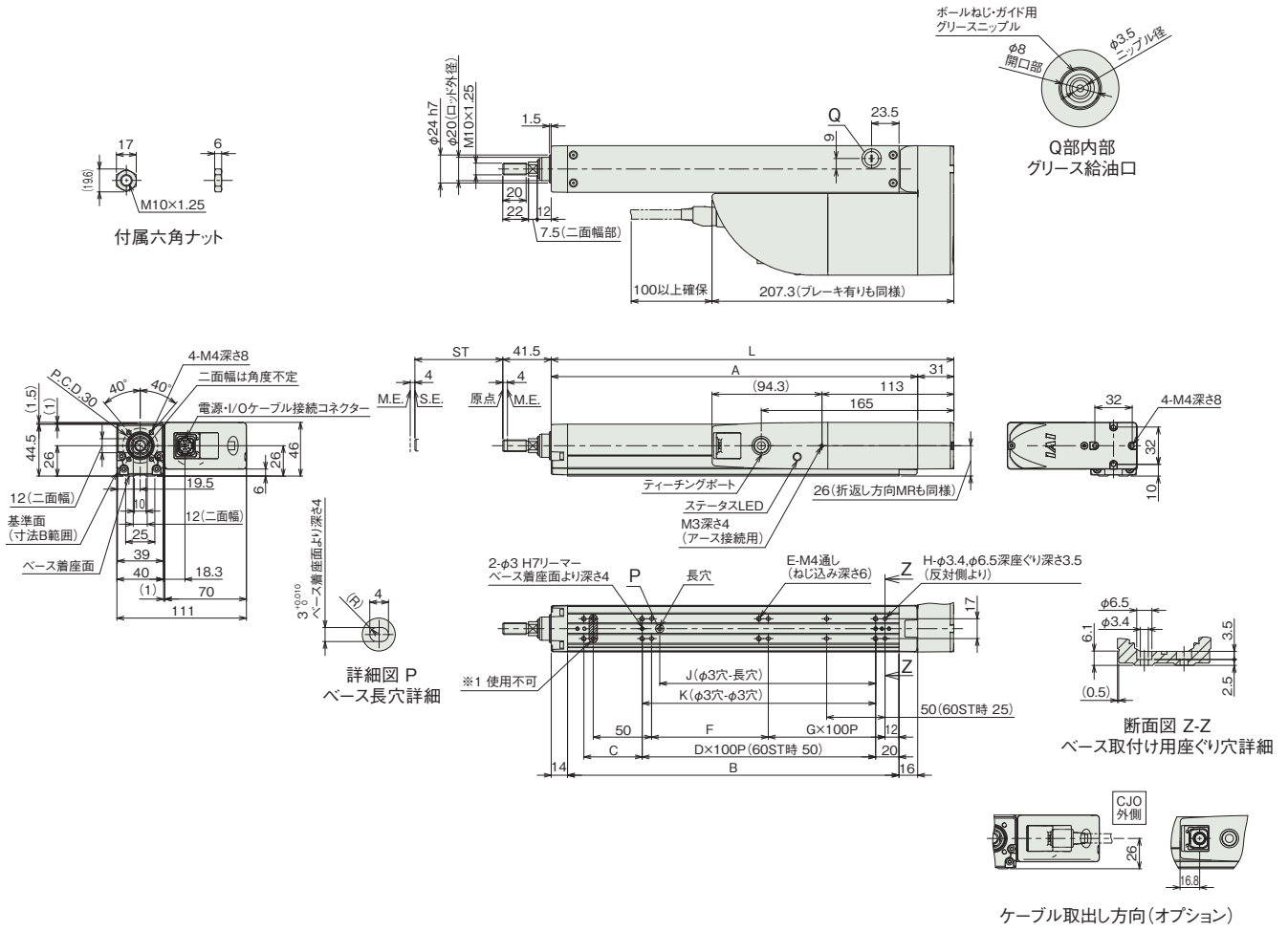
■ストローク別質量

	ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410	
RCS3	RCP6	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3
		ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
RCS2	RCP6S	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4
		ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4

■RCP6S-RRA4R

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。  
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP6-RRA6R

# RCP6S-RRA6R

±10μm 精度  
 バッテリーレスアップ  
 モーター折返し  
 本体幅 60mm  
 24V パルスモーター

### 型式項目

RRA6R		WA		42P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	42P   パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	65   65mm 415   415mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電流制限値の相関図「をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
クレビス (注1)	QR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA6R		RCP6S-RRA6R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	P5	-
	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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
押付け	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ストローク	ブレーキ仕様	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20
		無励磁動作電磁ブレーキ				
	ブレーキ	最小ストローク (mm)	65	65	65	65
		最大ストローク (mm)	415	415	415	415
ストローク	ストロークピッチ (mm)		50	50	50	50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5			
800	4	3				1	1			

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	3.5	3			
600	10	10	6	3	2	4	3	2		
700		6	2			2	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8		
300	40	35	25	20	14	6	6	6		
350	40	30	14	12	10	5	5	5		
400	30	18	10	6	5	4	3	3		
450	25	8	3			2	2	1		

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10		
150	60	50	40	30	25	14	10	6		
175	60	40	35	25	20	12	6	5		
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5		
225	40	16	16	10	6	5	5	4		

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	5	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	25	10	4	
100	25	10	4	
200	25	10	4	
300	20	8	3	
400	10	5	2	
500	5	2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	20	10	
50	40	20	10	
100	40	20	10	
150	40	20	8	
200	35	18	5	
250	10	6	3	

リード3

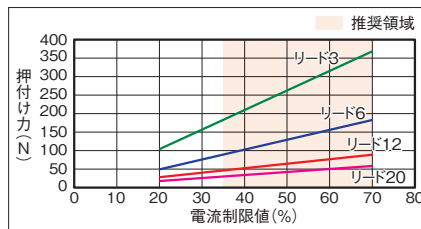
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
25	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

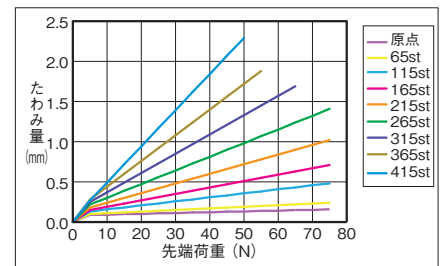
リード (mm)	接続 コントローラー	65~365 (50mmごと)		415 (mm)
		高出力有効	高出力無効	高出力有効
20		800	640	
		700	500	
12		450	250	
		225	220	
3				

(単位はmm/s)

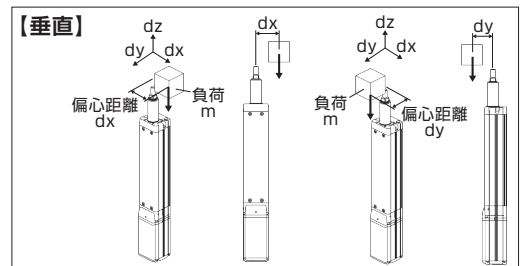
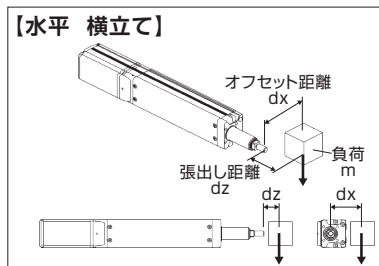
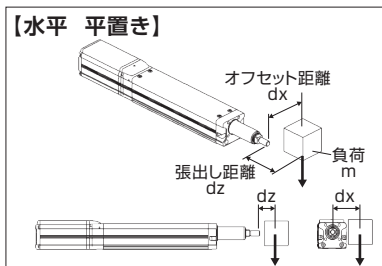
押付け力と電流制限値の相関図



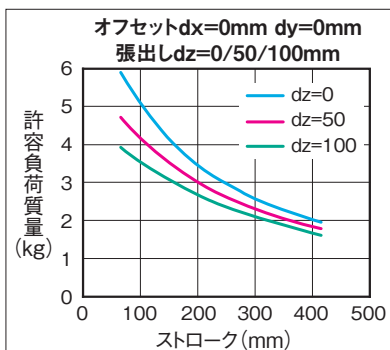
ロッドたわみ量(参考値)



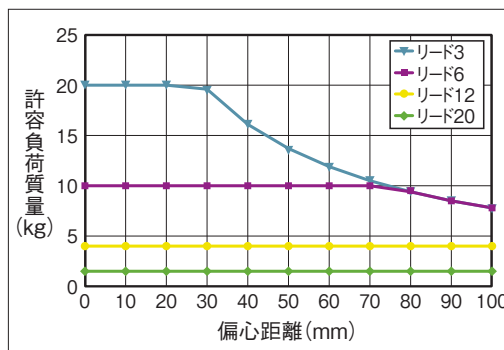
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

## 寸法図

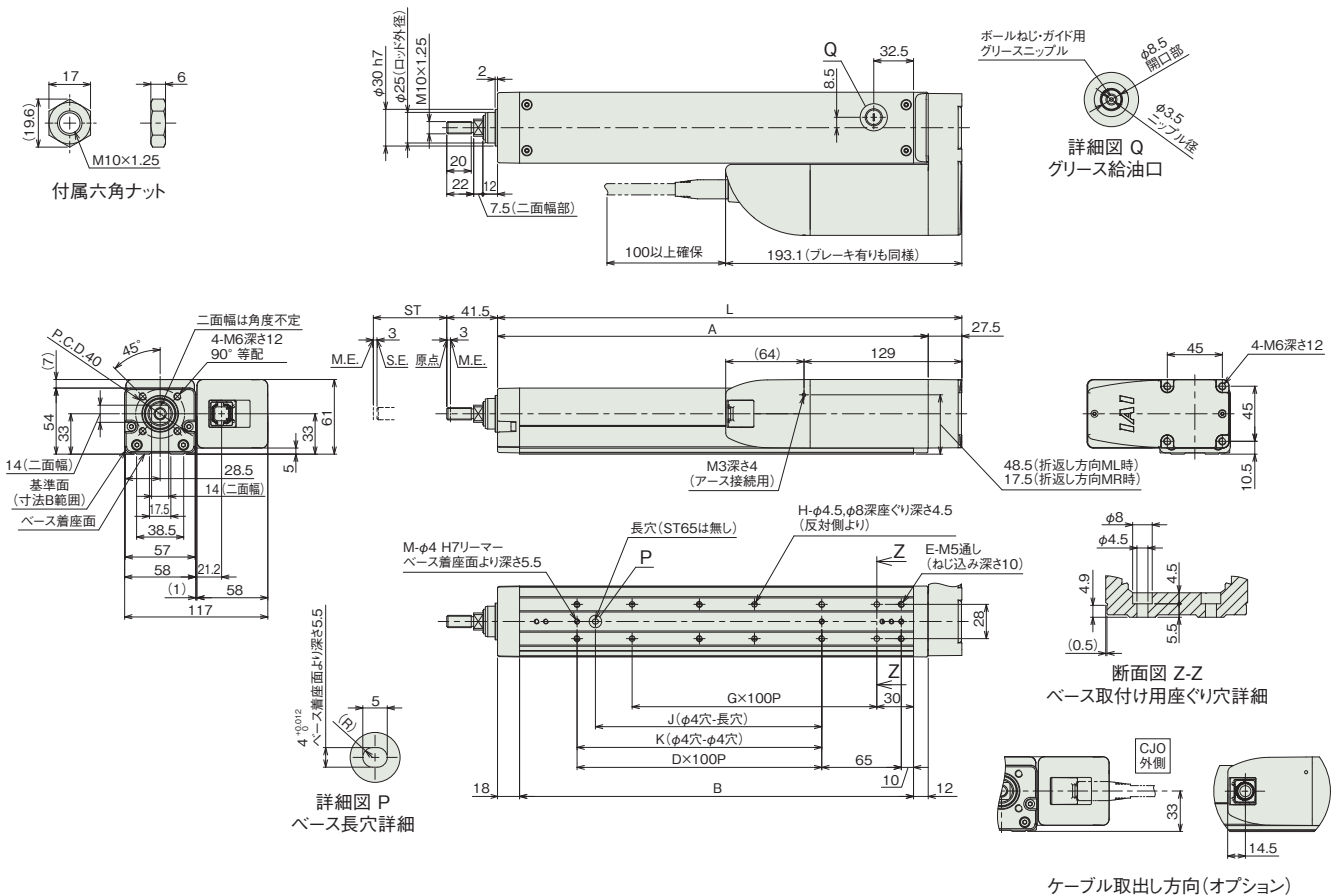
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

### ■RCP6-RAA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
L	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5
A	202	252	302	352	402	452	502	552
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)	144	117.5	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

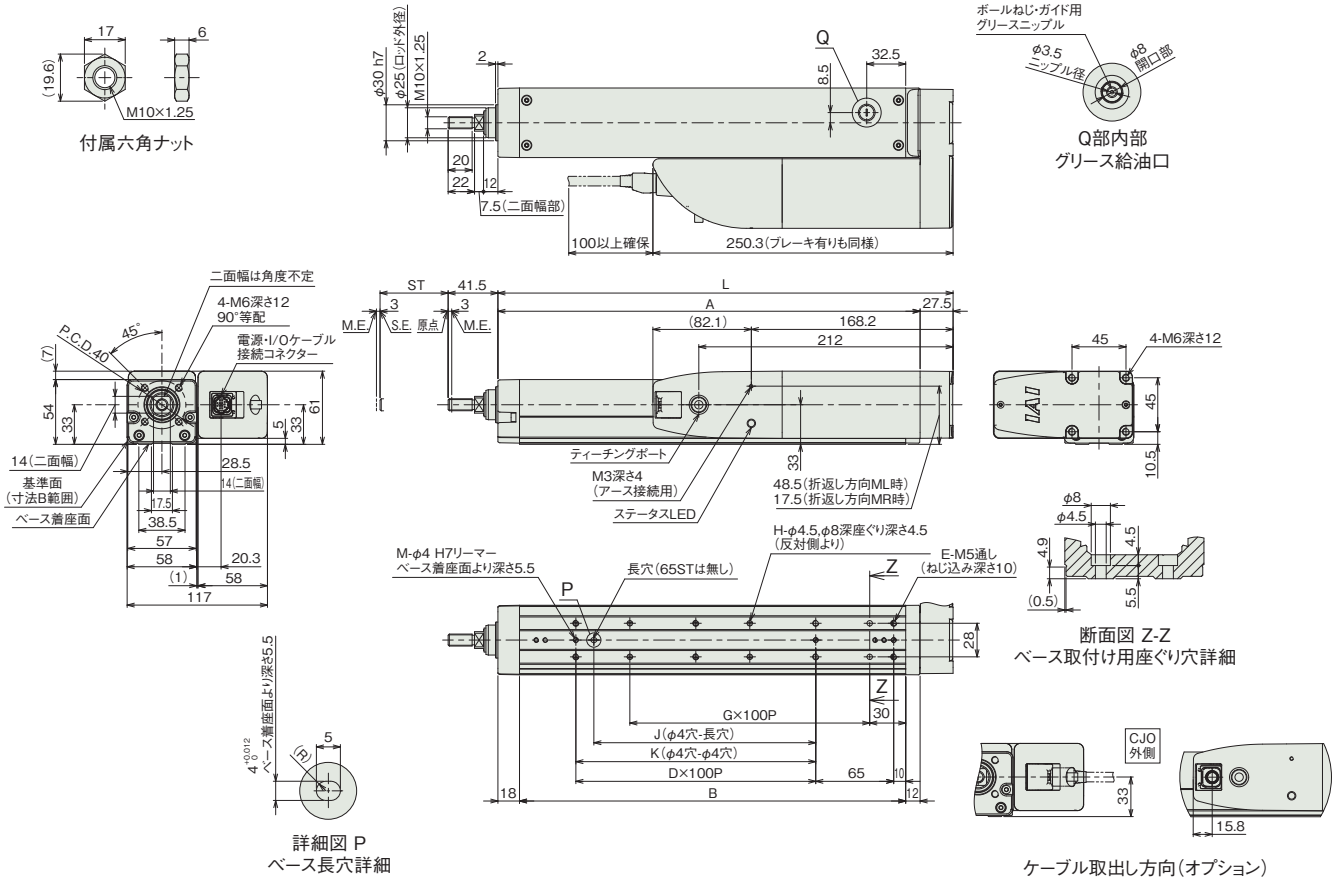
### ■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.8	4.0
		ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	4.1
	RCP6S	ブレーキ無し	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.7	4.1
		ブレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.2

■RCP6S-RRA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN				ECM	
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



# RCP6-RRA7R

# RCP6S-RRA7R

±10μm 精度  
バッテリーレスアプソ  
モーター折返し  
本体幅 70mm  
24V パルスモーター

### ■型式項目

RRA7R		WA		56P												
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション							
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	70   70mm 520   520mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL RCON RSEL RCP6S SE	SIOタイプ		N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照						



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご確認ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
クレピス (注1)	QR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA7R		RCP6S-RRA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
		最高速度 (mm/s)	860	560	420	175
速度/加減速度		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
		最高速度 (mm/s)	640	560	350	175
速度/加減速度		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094
		押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28
ストローク		最小ストローク (mm)	70	70	70	70
		最大ストローク (mm)	520	520	520	520
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	0.3			0.7			1		
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
420	20	20	18	15	10	3	3	3	
640	15	14	9	7	4	3	3	2	
860	3	1							

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	0.1		0.3		0.7		1		
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	25	20	8	7	7	
420	50	25	18	14	10	4.5	4.5	4	
560	12	10	5	3	2	2	1	1	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	0.1		0.3		0.7		1		
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	26	16	10	8	6	5	3	
350	30	3				3	1		
420	2								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	0.1		0.3		0.7		1		
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	10	6	6	13	8	3	
175	40	5				3			

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
420	10	5	1.5	
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

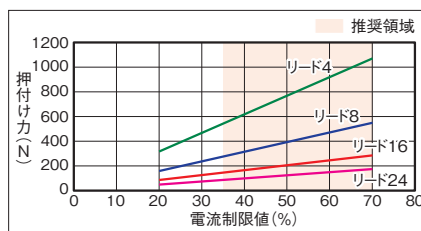
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	70~520 (50mmごと)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<420>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	105

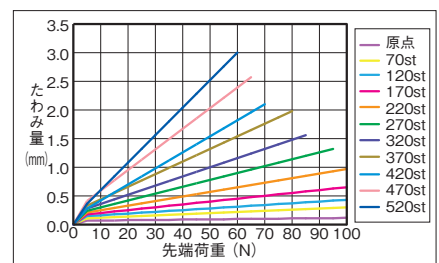
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

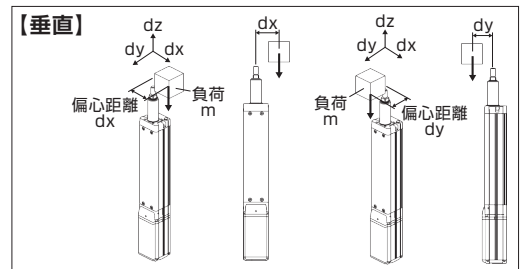
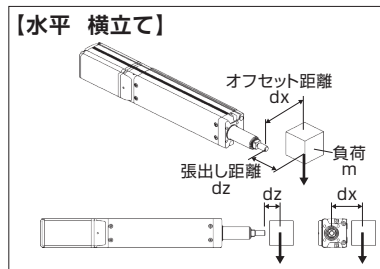
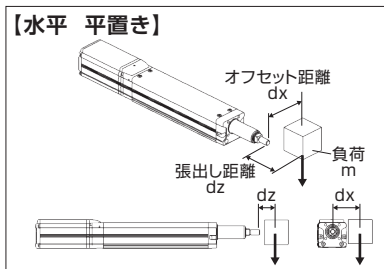
押付け力と電流制限値の相関図



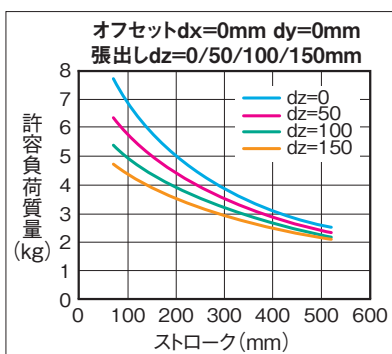
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

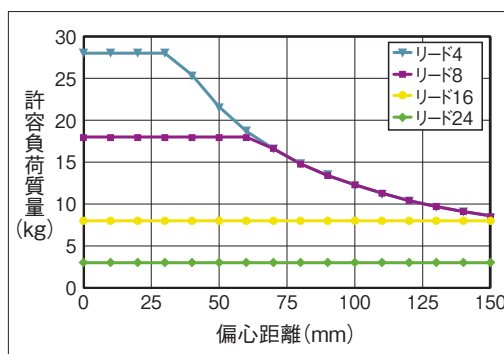


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルリニアモーター

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

## 寸法図

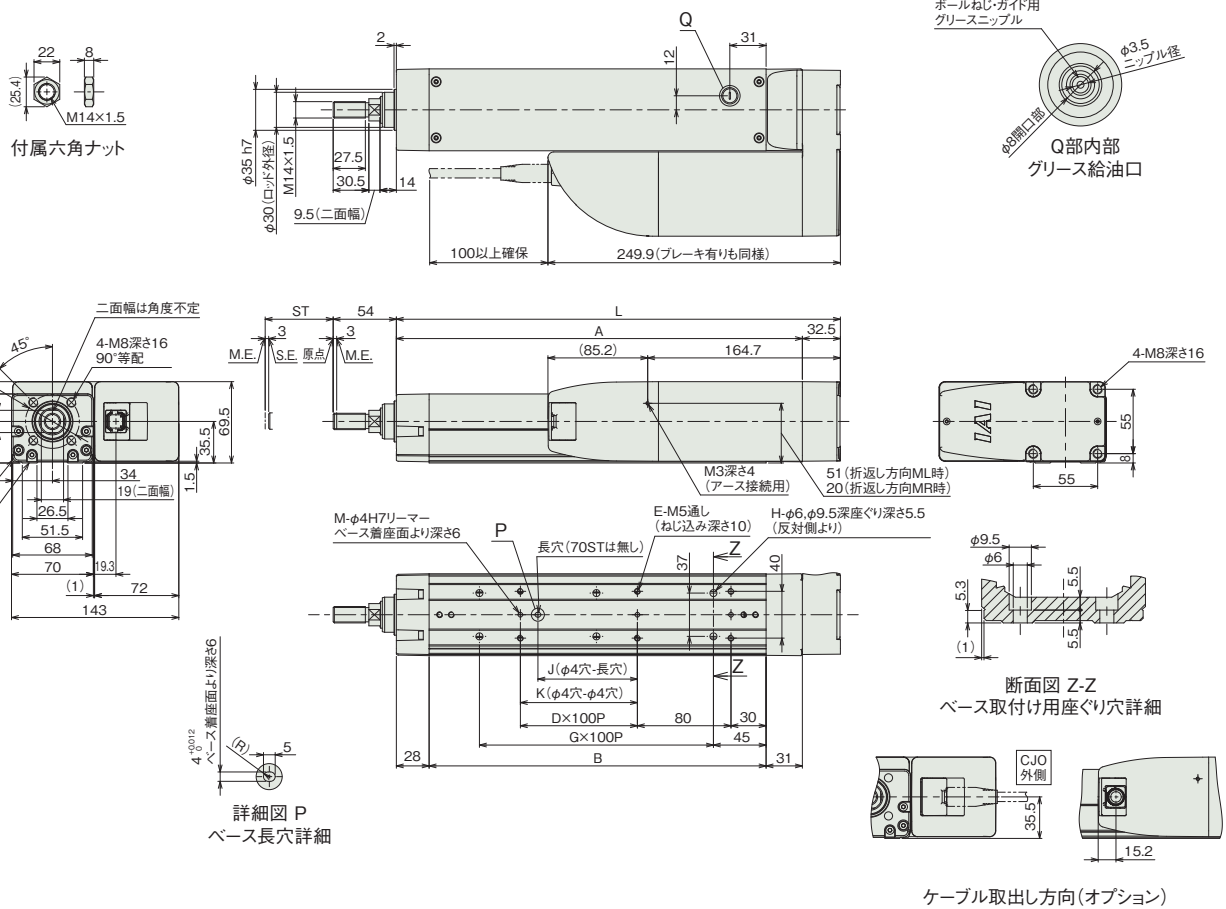
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6-RRR7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



ケーブル取出し方向 (オプション)

### ■ストローク別寸法

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5
A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)	175	147	126	111	99	89	81	74	68	63
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2

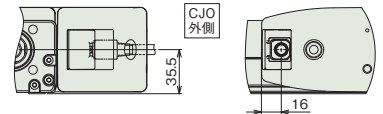
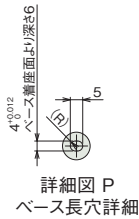
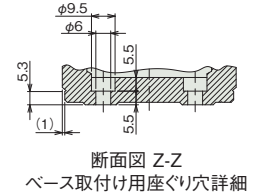
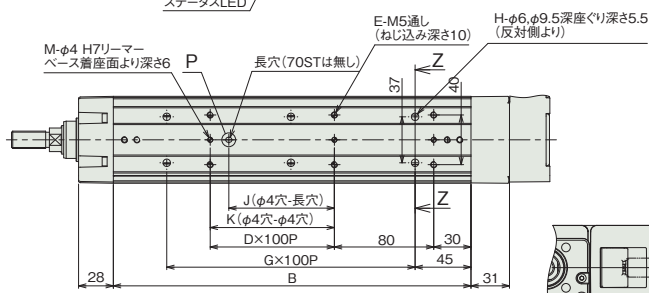
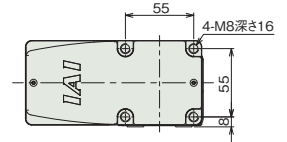
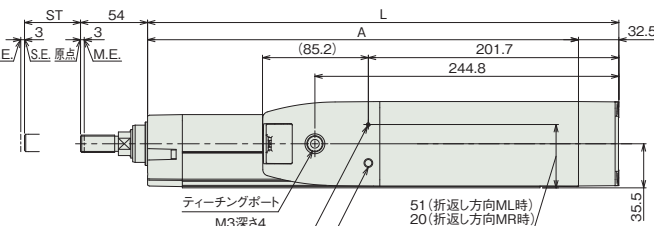
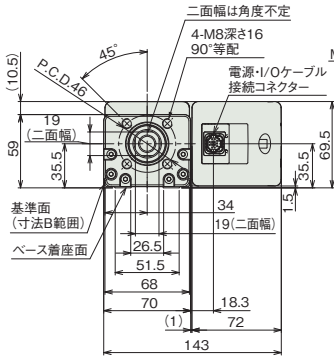
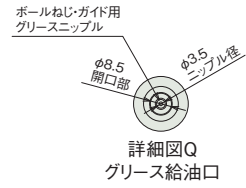
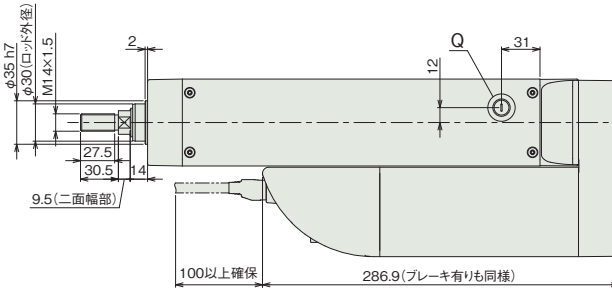
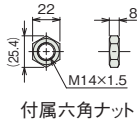
### ■ストローク別質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
		ブレーキ有り	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0
	RCP6S	ブレーキ無し	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0
		ブレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.2	6.5	6.8	7.1

■RCP6S-RR7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
 M.E. : メカニカルエンド  
 S.E. : ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN				ECM
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	DC24V 単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

# RCP6-RRA8R

# RCP6S-RRA8R

±10μm 標準  
 バッテリーレスアップ  
 モーター折返し  
 本体幅 90mm  
 24V パルスモーター

### 型式項目

RRA8R		WA		60P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60mmサイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA8R		RCP6S-RRA8R
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
クレビス (注1)	QR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。

(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
水平	最高速度 (mm/s)	400	200	100	
	最低速度 (mm/s)	25	13	7	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
垂直	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	40	70
	最高速度 (mm/s)	400	200	100	
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	30	
300	30	
350	14	
400	6	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	5	
300	5	
330	3.5	
360	2	
400	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	60	
160	60	
170	40	
180	25	
190	15	
200	12	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	40	
80	40	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	
180	4	
190	3	
200	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
100	100	
90	100	
100	75	

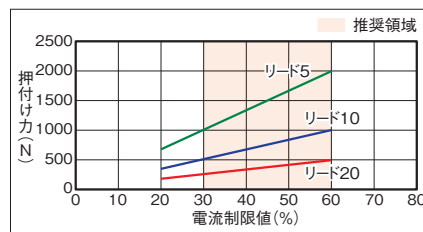
姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
0	70	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	16	
100	10	

ストロークと最高速度

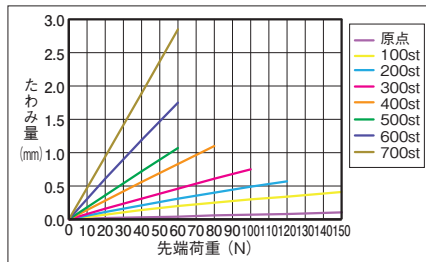
リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

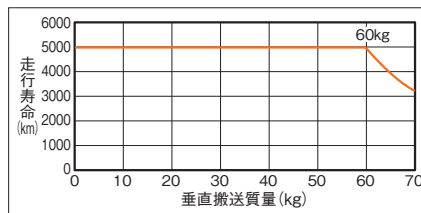
押付け力と電流制限値の相関図



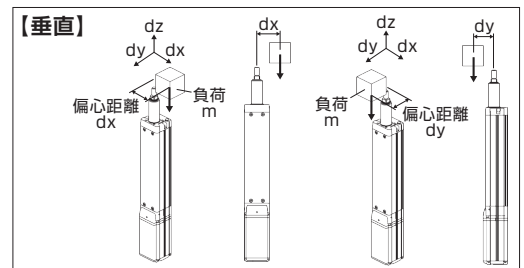
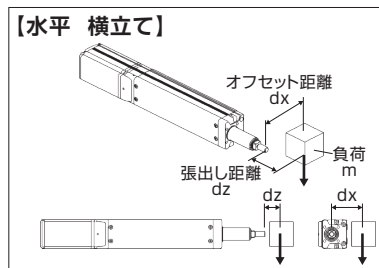
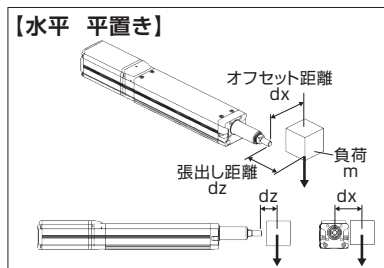
ロッドたわみ量 (参考値)



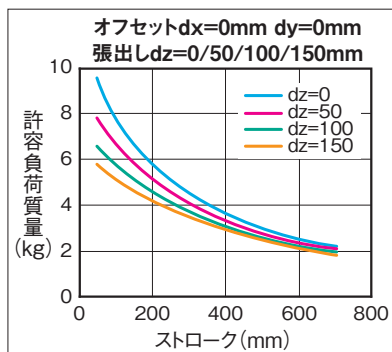
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容荷質量

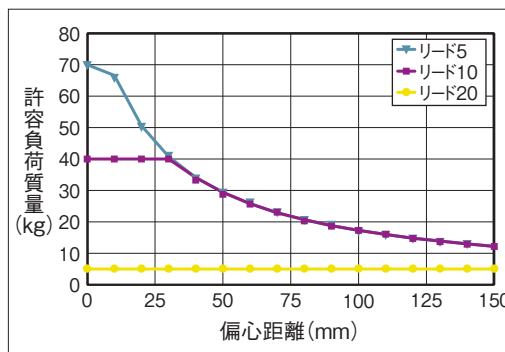


■水平



許容荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる荷質量。  
(加速度0.2G、速度400mm/s)

■垂直



許容荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる荷質量。  
(加速度0.2G、速度400mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



## 寸法図

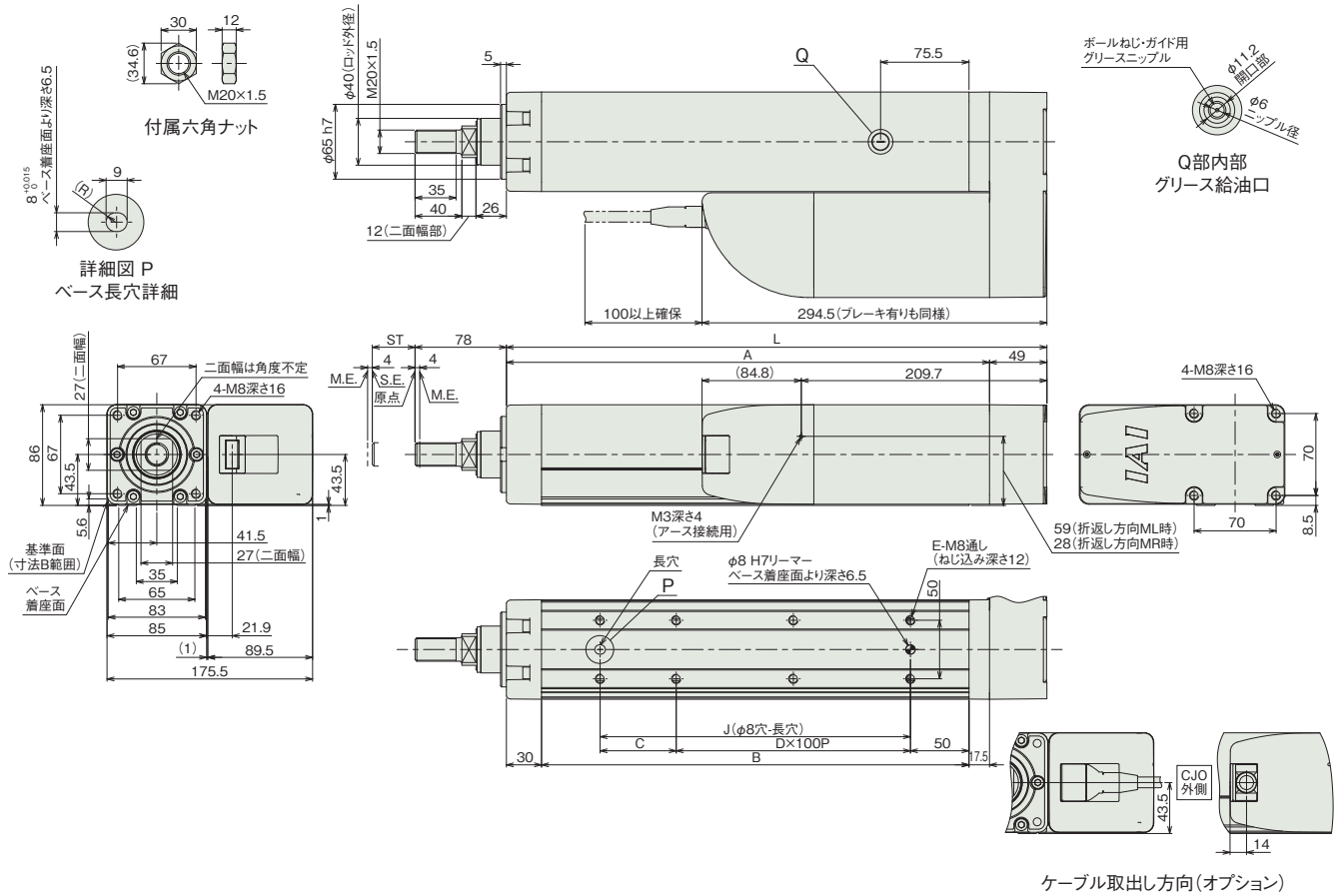
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

### ■RCP6-RRR8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重(N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3
	オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
RCP3	RCP6	ブレーキ無し	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6
		ブレーキ有り	8.1	8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8
RCP2	RCP6S	ブレーキ無し	8.1	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8
		ブレーキ有り	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

一覧表

型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCD

RCA2

RCA

RCS4

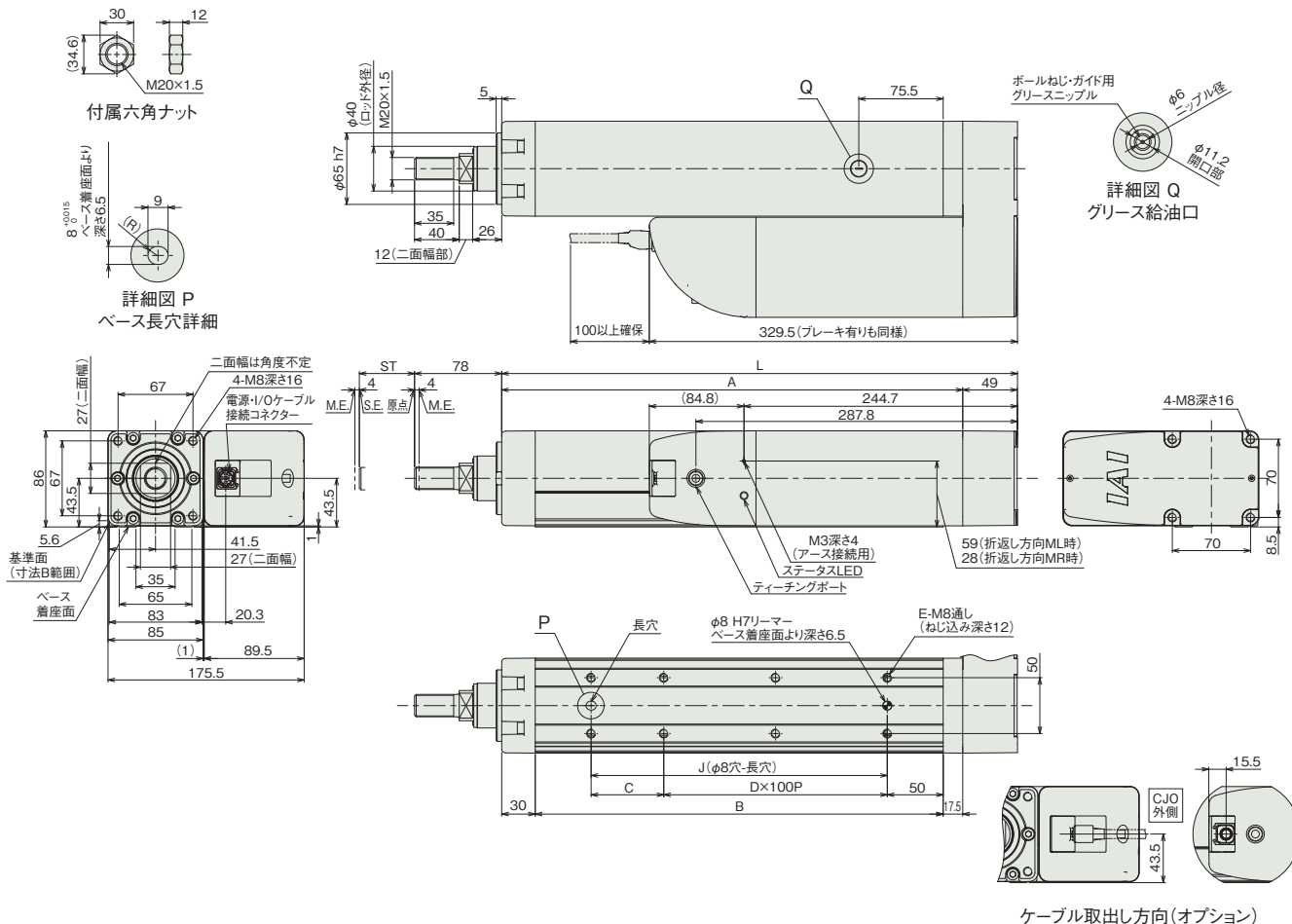
RCS3

RCS2

■RCP6S-RRR8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。  
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

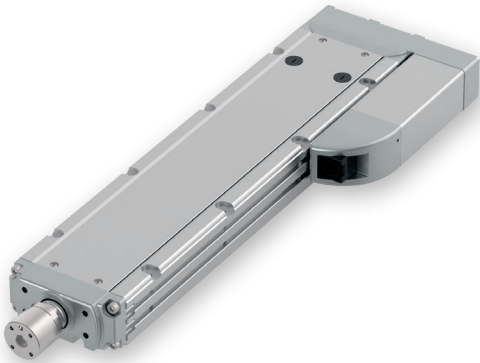
# RCP6-WRA10R

# RCP6S-WRA10R

±10μm 精度  
 バッテリーレスアプソ  
 モーター折返し  
 本体幅 100mm  
 24V パルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置 RCP6S   コントローラー内蔵	WRA10R	WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35□サイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。  
 (注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA10R		RCP6S-WRA10R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手記してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」はロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	4	11.5	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3.5	9.5	25	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	700	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	260	150
		最低速度 (mm/s)	-	-	7	4
押付け	定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.1	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.7	1	1	1	
ブレーキ	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	5	10	
ストローク	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ「納期照会」に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	3.5	2.5	0.5	
140	4	3.5	2.5	0.5	
280	4	3.5	2.5	0.5	
420	4	3.5	2.5	0.5	
560		2.5	2		
700			0.5		

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	7.5	2.5
350	11.5	11.5	8.5	6.5	2.5
435	11.5	8.5	6.5	3.5	1.5
525	10.5	6.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	12.5	10.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5	0.5			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	30	30	1.5	1.5	1.5
175	40	33.5	29.5	25.5	17.5			

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	3.5	0.5
140	3.5	0.5
280	3.5	0.5
420	3.5	0.5
560	2.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	9.5	8
85	9.5	8
175	9.5	8
260	9.5	6.5
350	7.5	6
435	5	2.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	
0	25	19	5
40	25	19	5
85	25	19	5
130	25	19	5
175	25	15.5	4
215	18	12	2.5
260	10.5	6.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	40	27	10
20	40	27	10
40	36	27	10
65	36	27	10
85	36	27	8.5
105	36	27	6
130	33	22.5	3.5

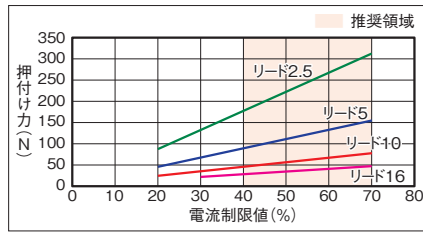
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効		700	
	高出力無効		560	
10	高出力有効		525	490
	高出力無効		435	
5	高出力有効	350<260>	290<260>	240
	高出力無効	260<215>	240<215>	
2.5	高出力有効	175<150>	145	120
	高出力無効		130	120

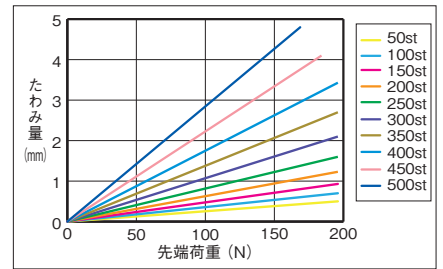
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

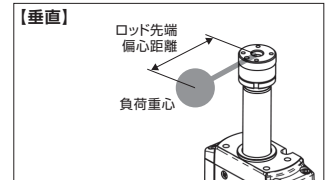
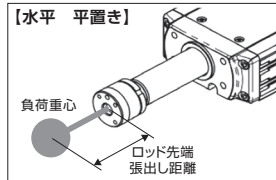
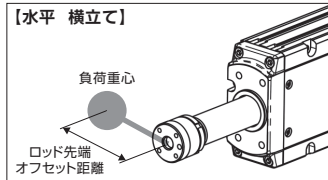
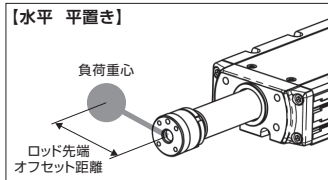
押付け力と電流制限値の相関図



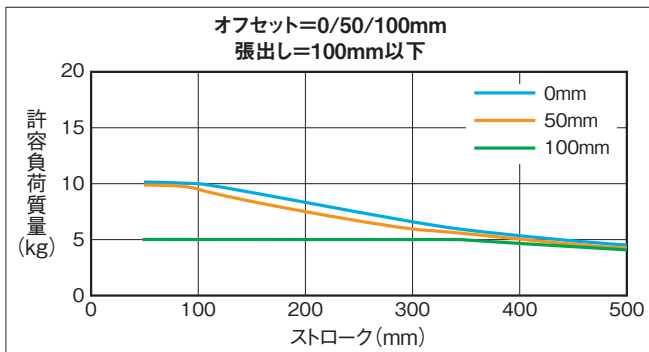
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

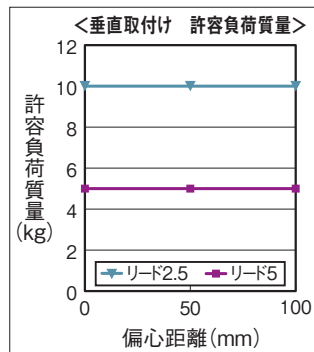


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

寸法図

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

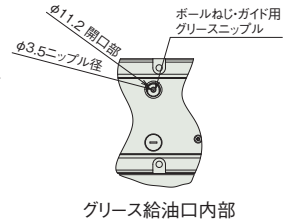
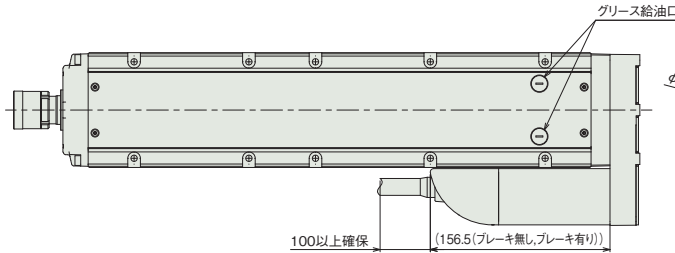
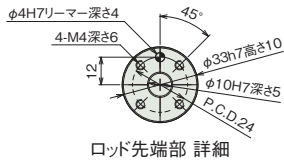
2次元 CAD 3次元 CAD

注意事項

■RCP6-WRA10R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



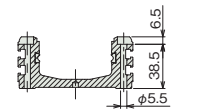
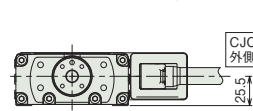
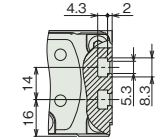
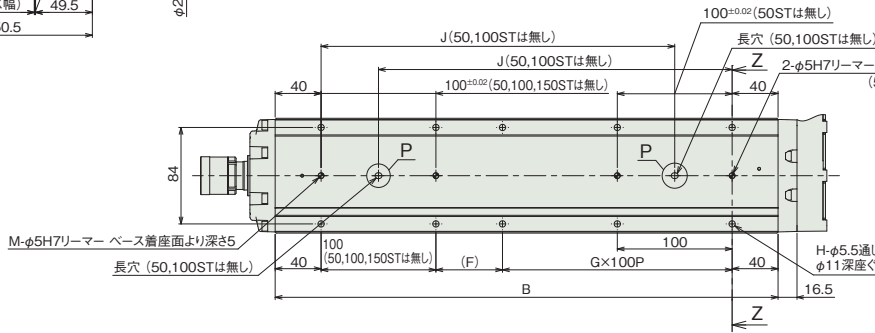
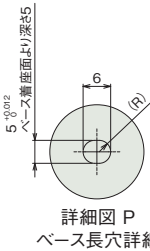
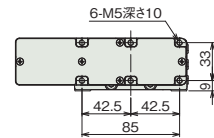
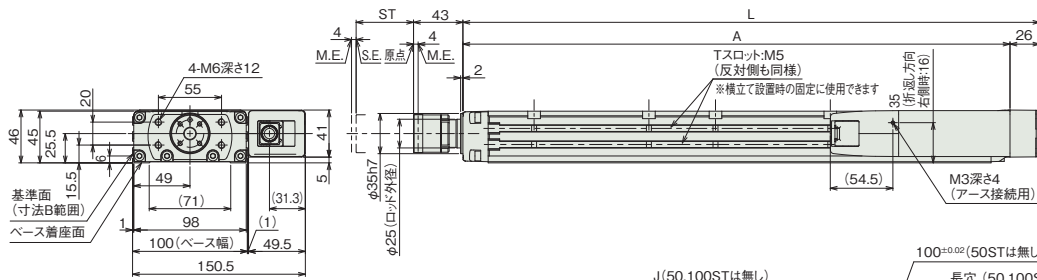
非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

オプション

ケーブル型式



■ストローク別寸法

RCP6/ RCP6S		ストローク										
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP5	L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	
	A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
RCP4	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
RCP3	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
RCP2	ロッド先端静的許容荷重 (N)		196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット0mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
		オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
RCA2	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40	
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0	

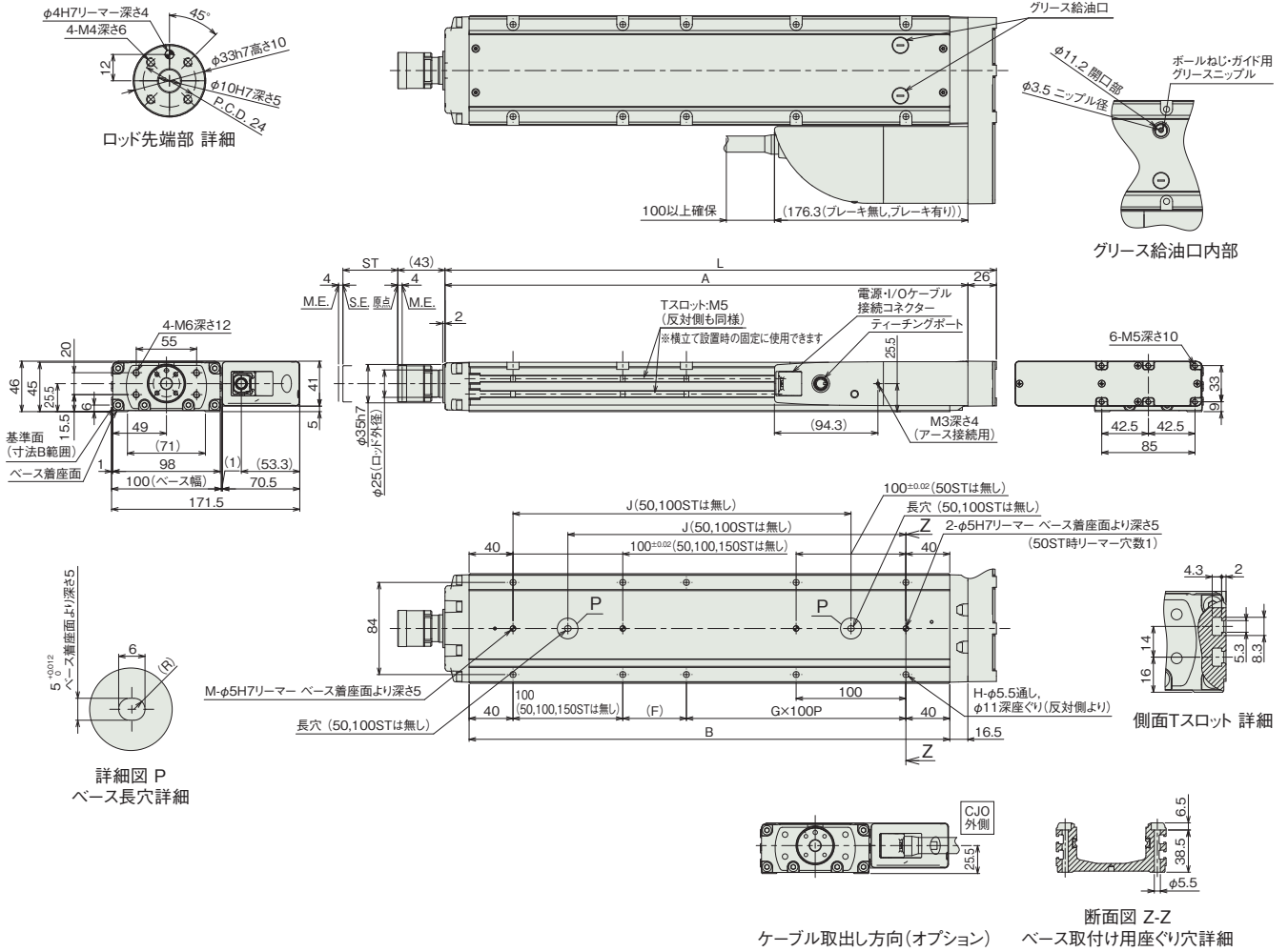
■ストローク別質量

RCA		ストローク										
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCS4	RCP6	ブレーキ無し	3.4	3.8	4.3	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0	7.4
		ブレーキ有り	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
	RCP6S	ブレーキ無し	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5
		ブレーキ有り	3.6	4.0	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6

■RCP6S-WRA10R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 「覽表」

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。



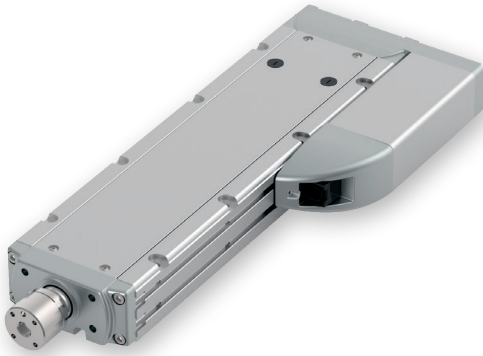
# RCP6-WRA12R

# RCP6S-WRA12R

±10μm 精度  
 バッテリーレスアップ  
 モーター折返し  
 本体幅 120mm  
 24V パルスモーター

### 型式項目

シリーズ	WRA12R	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラ別置 RCP6S   コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	42P   パルスモーター 42□サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 500   500mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。【ストロークと最高速度】にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- リード 12、20 は、垂直で設置することはできません。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。  
 (注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA12R		RCP6S-WRA12R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7.5	30	55	70
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	7.5	18.5	39	60
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	560	400	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	7.5	17.5
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	6	13
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	280	200
最低速度 (mm/s)		-	-	8	4	
定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	7.5	17.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5
640		4.5	3.5		
800		0.5	0.5		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	18	16	10
320	30	25	18	12	8
440	25	20	13.5	10	6
560		13.5	8	5.5	3.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5		
280	55	35	25	20	14	3.5	3.5	3.5		
340	55	25.5	14	12	10					
400	45	12.5	10	6	3.5					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	10	6		
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5		
200	70	35	30	20	14	1	1	0.5		
225	50	16	16	10	6					

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	7.5	5.5
160	7.5	5.5
320	7.5	2.5
480	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18.5	10.5
80	18.5	10.5
200	18.5	9.5
320	15	7
440	3	1.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	
0	39	30	6
40	39	30	6
100	39	30	6
160	39	24	5
220	24	15	2

リード3

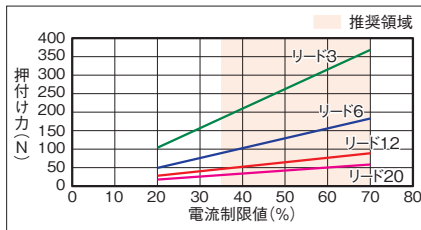
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	60	45	13
20	60	45	13
50	60	45	13
80	60	45	12
110	60	45	6

ストロークと最高速度

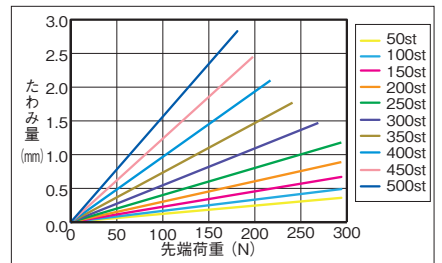
リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)		
		450 (mm)	500 (mm)	
20	高出力有効	800		
	高出力無効	480		
12	高出力有効	560		
	高出力無効	440		
6	高出力有効	400<280>	375<280>	
	高出力無効	220		
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
	高出力無効	110		

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

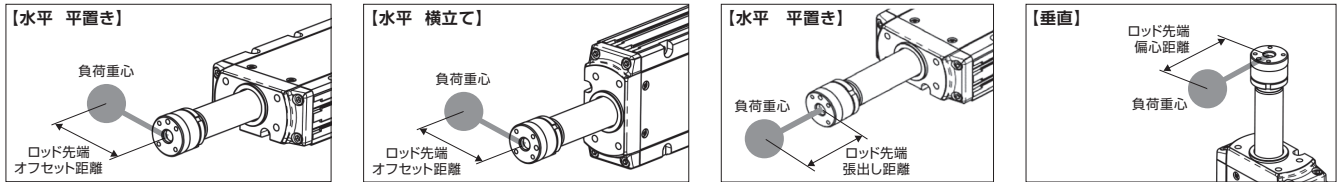


ロッドたわみ量(参考値)

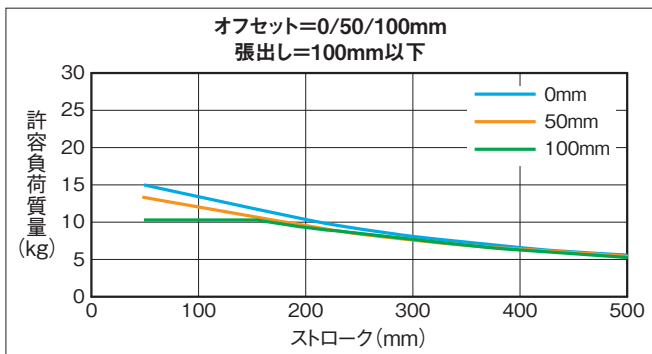


(注) < >内は垂直使用の場合です。

ロッド先端許容負荷質量

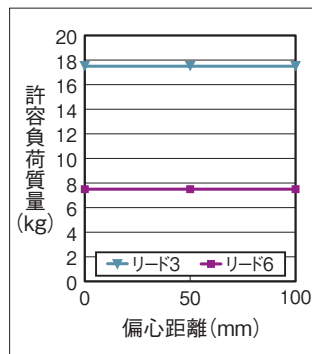


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度280mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

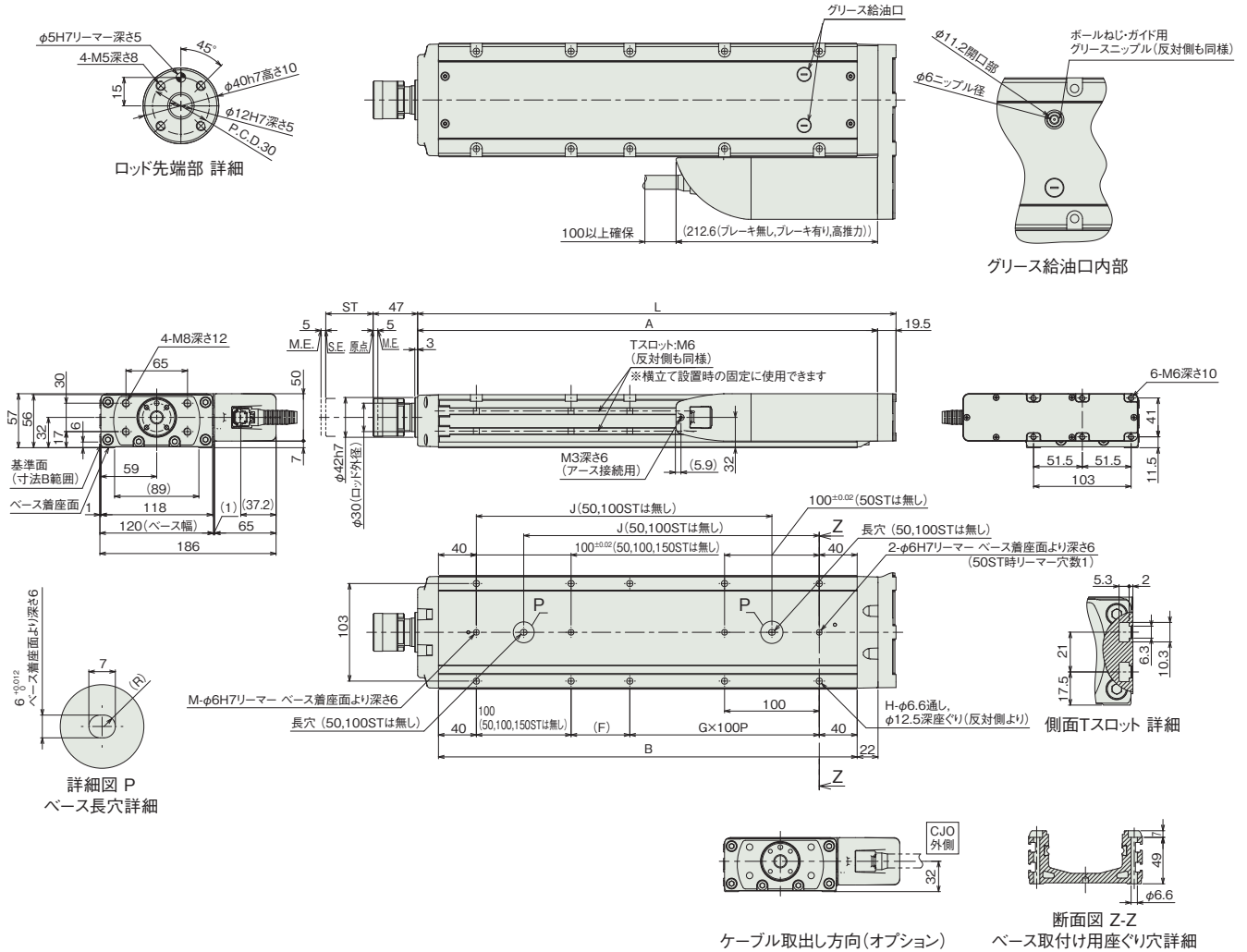
オプション

ケーブル型式

### ■RCP6-WRA12R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマナー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
 M.E. : メカニカルエンド  
 S.E. : ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

RCP6/ RCP6S		ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
		L		255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	
		A		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686	
RCP5		B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
		F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
		G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
RCP4		H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
		J		—	—	162	212	262	312	362	412	462	512	
RCP3		M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
		ロッド先端静的許容荷重 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181	
		ロッド先端静的許容トルク (N・m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
RCP2		3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
			オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63	
		ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3	
RCD		5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
			オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51	
RCA2		ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	

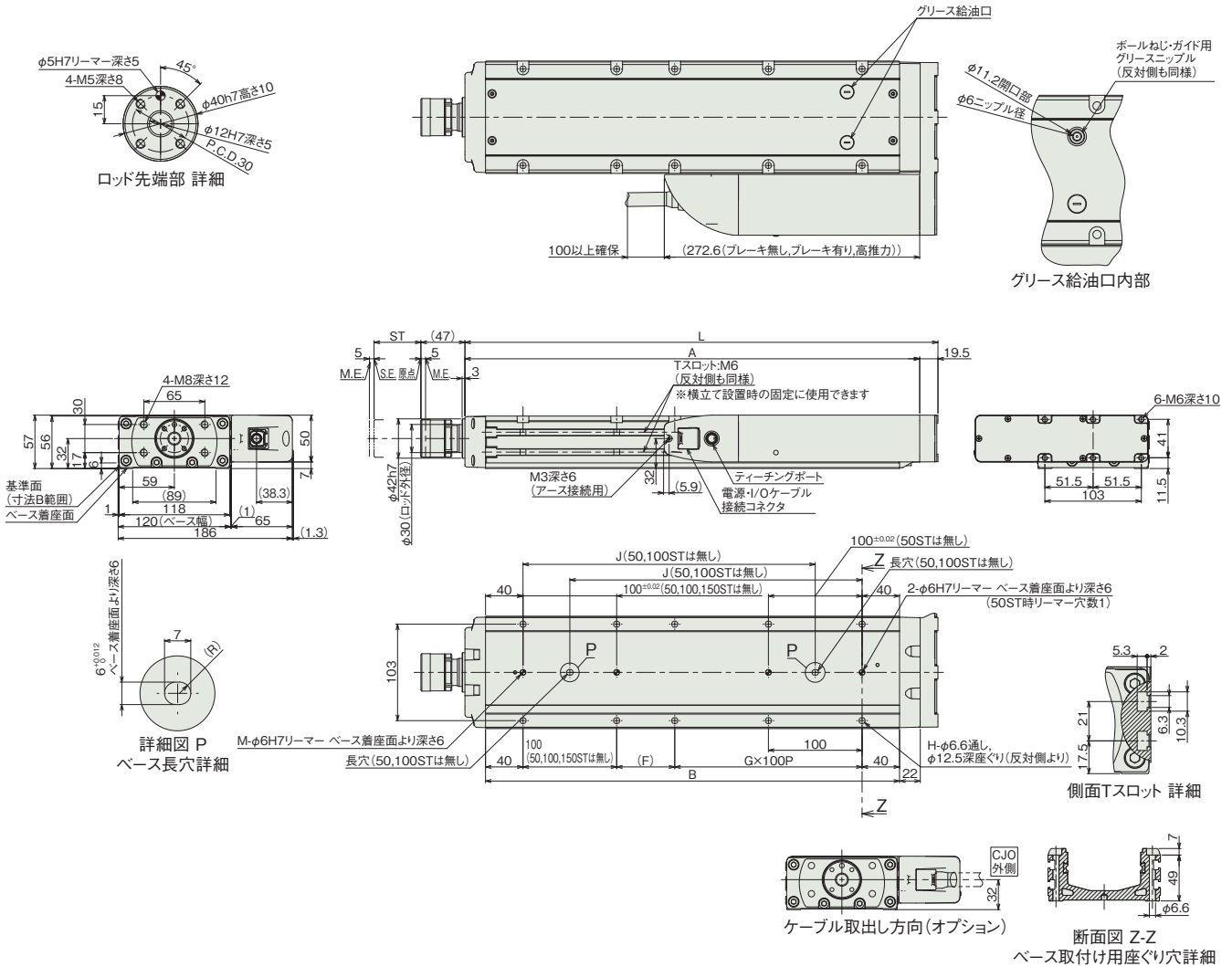
### ■ストローク別質量

RCA		ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RCS4	質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	5.1	5.7	6.3	7.0	7.6	8.2	8.9	9.5	10.2	10.8
			ブレーキ有り	5.1	5.8	6.4	7.0	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9
	RCP6S	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.5	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.3	10.9	
		ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.2	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11.0	

■RCP6S-WRA12R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
 M.E. : メカニカルエンド  
 S.E. : ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

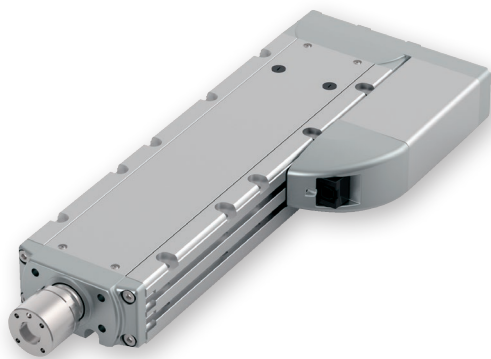
# RCP6-WRA14R

# RCP6S-WRA14R

±10μm | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 140mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ		WRA14R	WA	56P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラー別置	RCP6S   コントローラー内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 56P   パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	50   50mm 600   600mm (50mmごと)	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-286ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- リード 16, 24 は垂直で設置することはできません。

CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立 | 天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。  
 (注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA14R		RCP6S-WRA14R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R□」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4
可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65	85
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	37	45	57
	最高速度 (mm/s)	630	560	350	175
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.3	0.1
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	15	25
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	12	18
	最高速度 (mm/s)	-	-	210	130
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	-	10	5
	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.1
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	15	25
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップリポート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ「納期照会」に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	8
210	25	22	14	12	8
420	25	18	14	6	3
630		8	2		

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	46	31	22	18
420	50	22	12	8	6
560	10	2			

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15	15
140	65	65	55	50	45	13	13	10
210	65	65	40	30	23	5	5	4
280	65	25	13	7	3			
350	35							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	25	23	23
35	85	80	70	65	60	25	23	23
70	85	80	70	65	60	25	23	23
105	85	80	60	50	40	19	17	17
130	85	50	10	6	6	7	4	
175	45							

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18	9.5
210	18	9.5
420	8	3

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	37	27
140	37	27
280	18	13
420	3.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	45	33	12
70	45	33	12
140	45	27	6
210	12	4.5	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	57	48	18
35	57	48	18
70	57	48	13.5
105	12	7.5	1

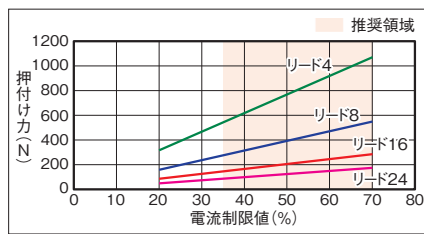
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー		50~600 (50mmごと)
	高出力有効	高出力無効	
24	高出力有効		630
	高出力無効		420
16	高出力有効		560
	高出力無効		420
8	高出力有効		350<210>
	高出力無効		210<140>
4	高出力有効		175<130>
	高出力無効		105

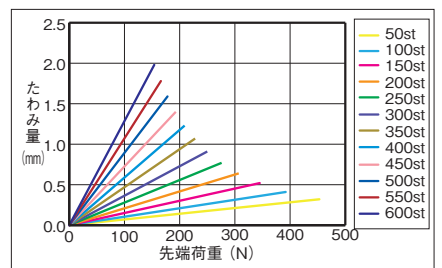
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

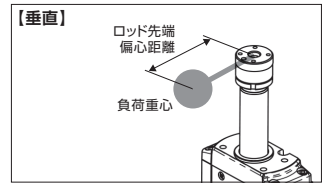
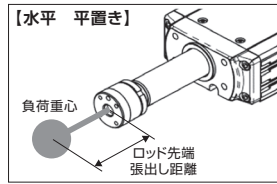
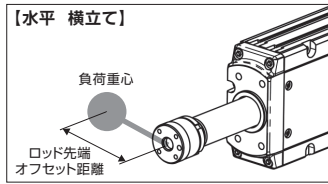
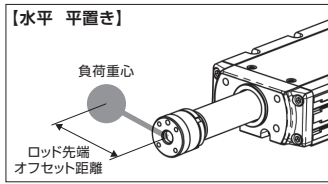
押付け力と電流制限値の相関図



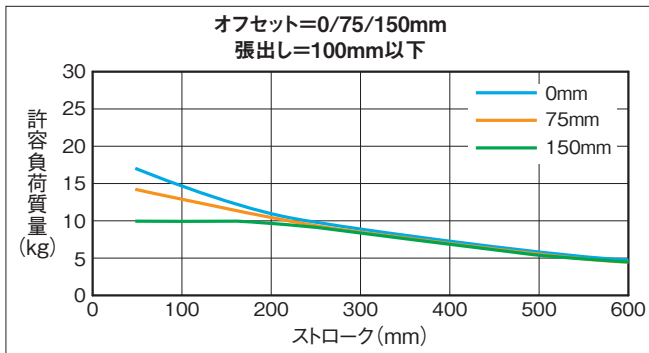
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

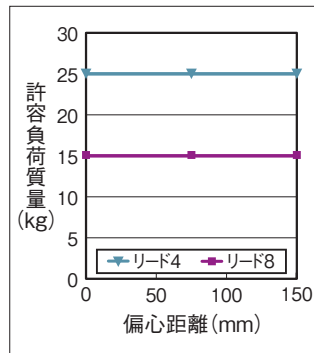


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

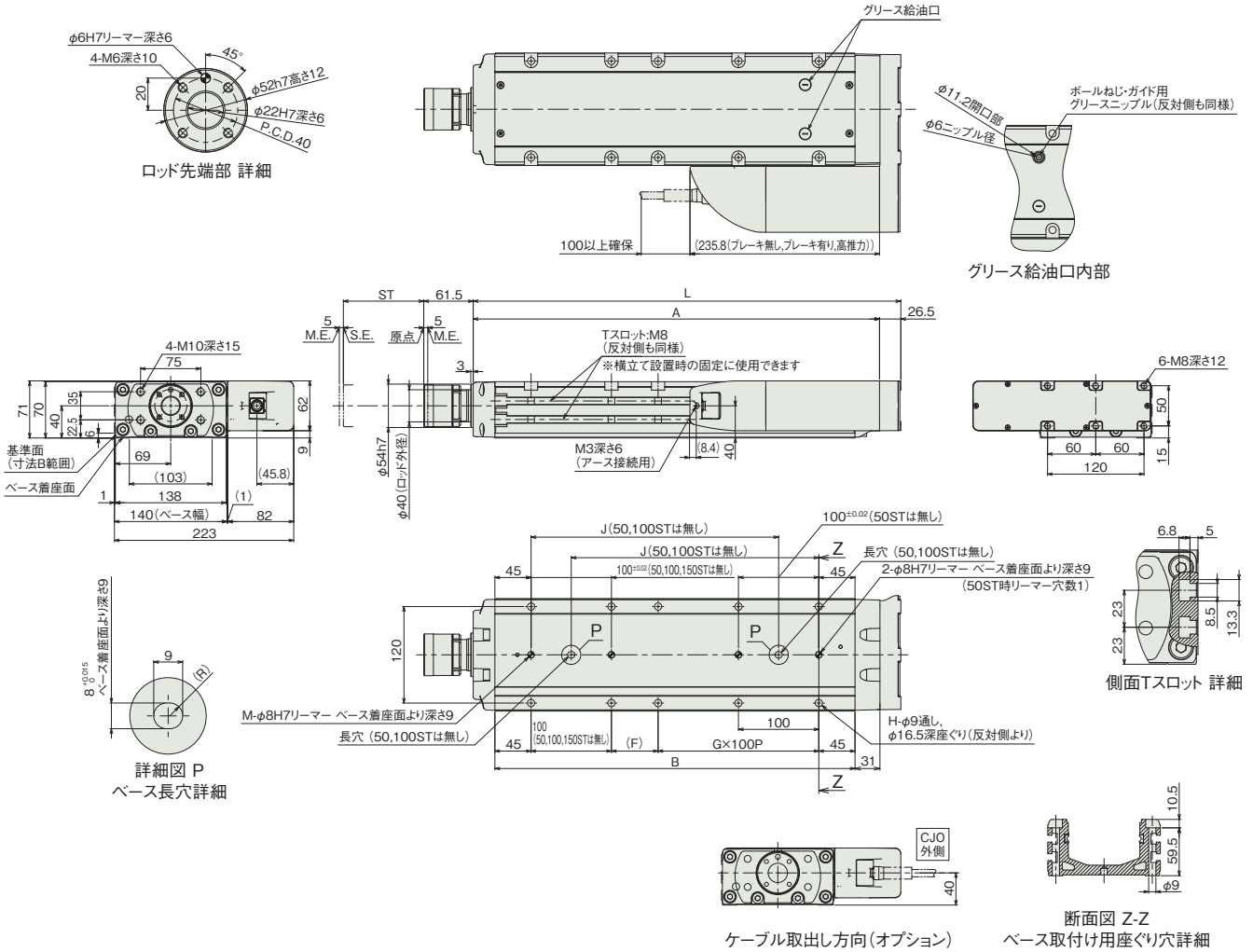
オプション

ケーブル型式  
「表」

■RCP6-WRA14R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリナーはロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCP6/ RCP6S	L	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832
	A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
RCP5	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
RCP4	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
RCP3	ロッド先端静的許容荷重 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
RCP2	ロッド先端動的許容荷重 (N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	オフセット0mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	オフセット150mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
RCD	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	オフセット0mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	オフセット150mm	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

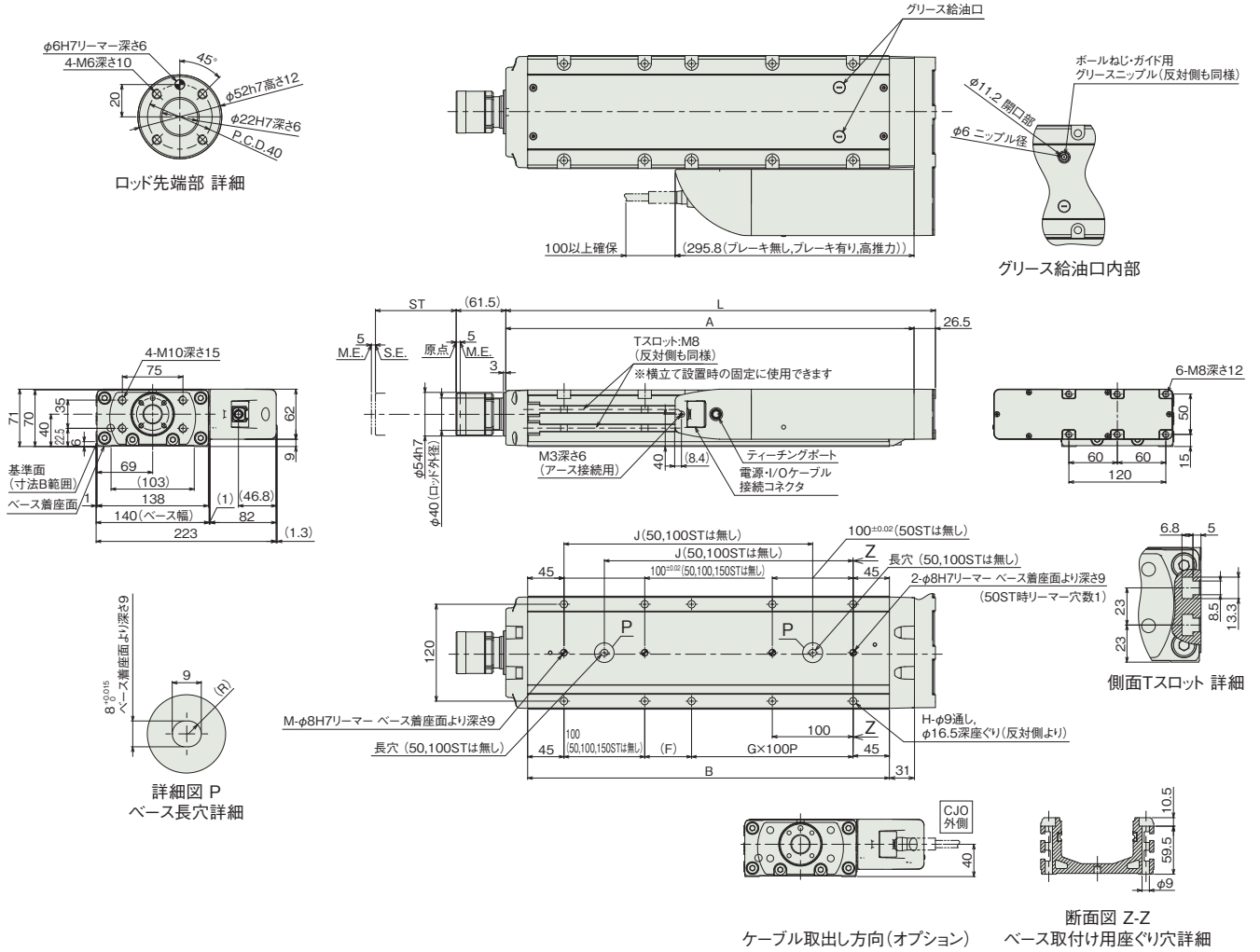
■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
RCA	質量 (kg)													
RCP6	RCP6	プレーキ無し	8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5	18.4
		プレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5
RCP6S	RCP6S	プレーキ無し	8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5
		プレーキ有り	9.0	9.9	10.8	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.7

■RCP6S-WRA14R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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											ECM	
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3, SSN, ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3, SSN, ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

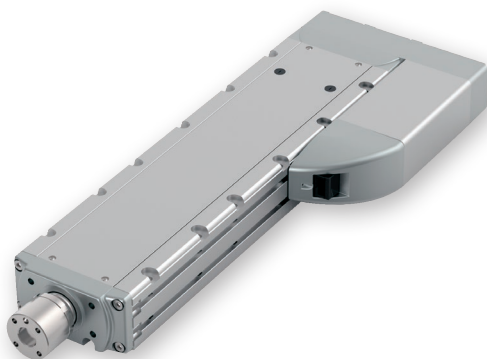
# RCP6-WRA16R

# RCP6S-WRA16R

±10μm | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 24Vパルスモーター

### 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6   コントローラ別置 RCP6S   コントローラ内蔵	WRA16R	WA   バッテリーレスアップ	60P   パルスモーター 60□サイズ	20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	RCP6 P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。
- リード 5 は垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- リード 20 は垂直で設置することはできません。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。  
(注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16R		RCP6S-WRA16R
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

### メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	30	60
	最高速度 (mm/s)		420	240
	最低速度 (mm/s)		25	13
	定格加減速度 (G)		0.2	0.1
	最高加減速度 (G)		0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	34.5
	最高速度 (mm/s)		-	180
	最低速度 (mm/s)		-	13
	定格加減速度 (G)		-	0.2
	最高加減速度 (G)		-	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)		500	1000
	押付け最高速度 (mm/s)		10	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)		-	34.5
ストローク	最小ストローク (mm)		50	50
	最大ストローク (mm)		800	800
	ストロークピッチ (mm)		50	50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	19
420	10.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
150	60
200	45
240	18

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	34.5
88	34.5
100	24.5
110	19.5
120	16.5
130	14.5
140	11.5
150	7.5
160	5.5
170	4.5
180	2.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
120	58

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	63
48	63
60	33
70	28
80	18
90	9
100	2

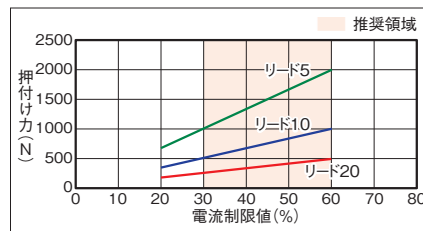
ストロークと最高速度

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

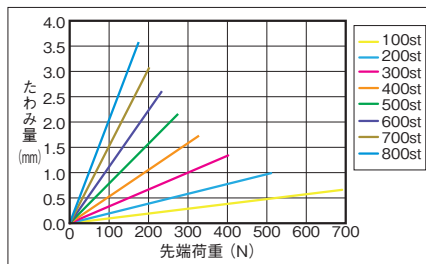
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

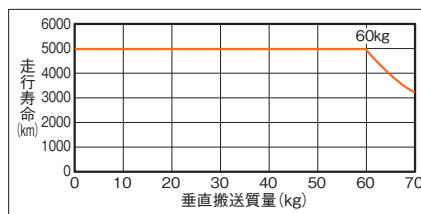
押付け力と電流制限値の相関図



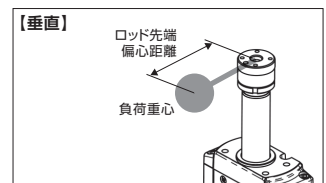
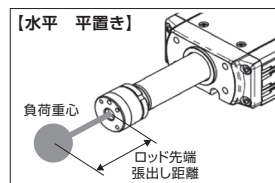
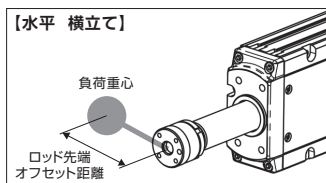
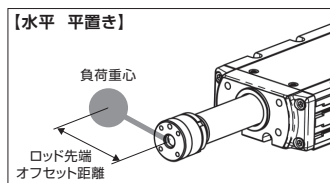
ロッドたわみ量 (参考値)



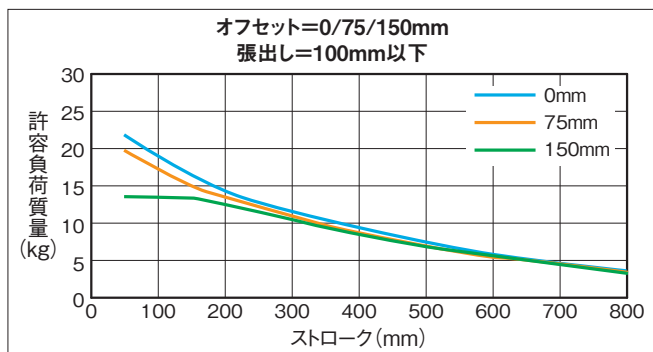
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容荷質量

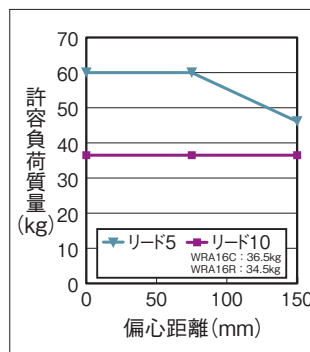


■水平



許容荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度420mm/s)

■垂直



許容荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度180mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーパー

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

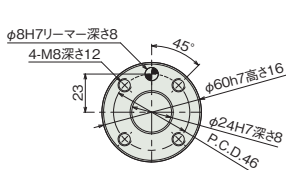
オプション

ケーブル型式

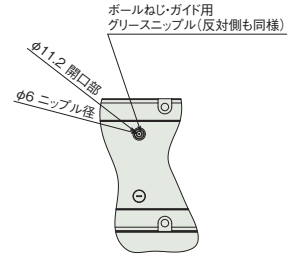
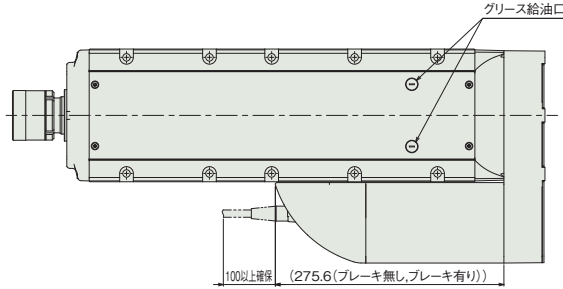
### ■RCP6-WRA16R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

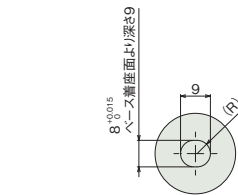
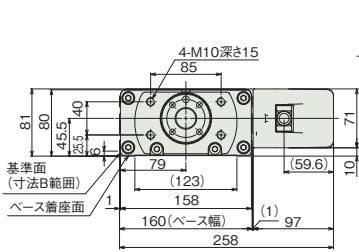
ST : ストローク  
 M.E. : メカニカルエンド  
 S.E. : ストロークエンド



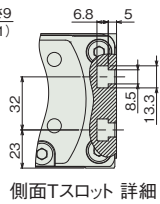
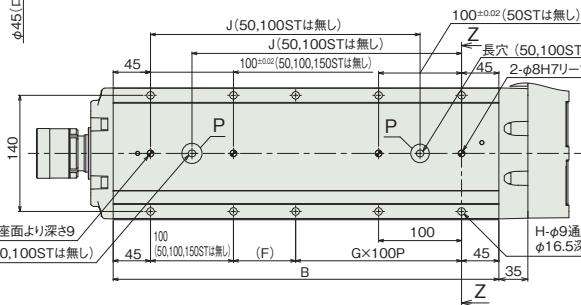
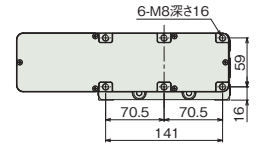
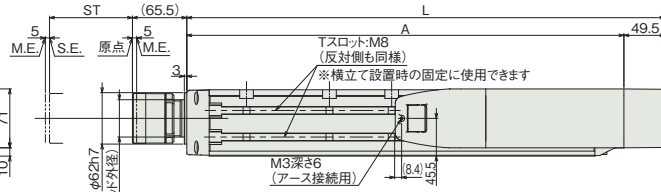
ロッド先端部 詳細



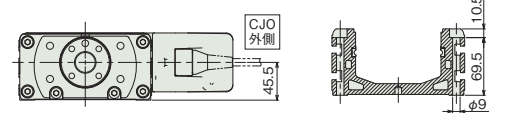
グリース給油口内部



詳細図 P  
ベース長穴詳細



側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション) ベース取付け用座ぐり穴詳細

### ■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
RCP6/RCP6S	L	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5	
	A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
RCP5	B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
	F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
RCP4	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
	J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
RCP3	ロッド先端静的許容荷重 (N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176	
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
RCP2	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
		ロッド先端動的許容トルク (N・m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
RCD	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
		ロッド先端動的許容トルク (N・m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

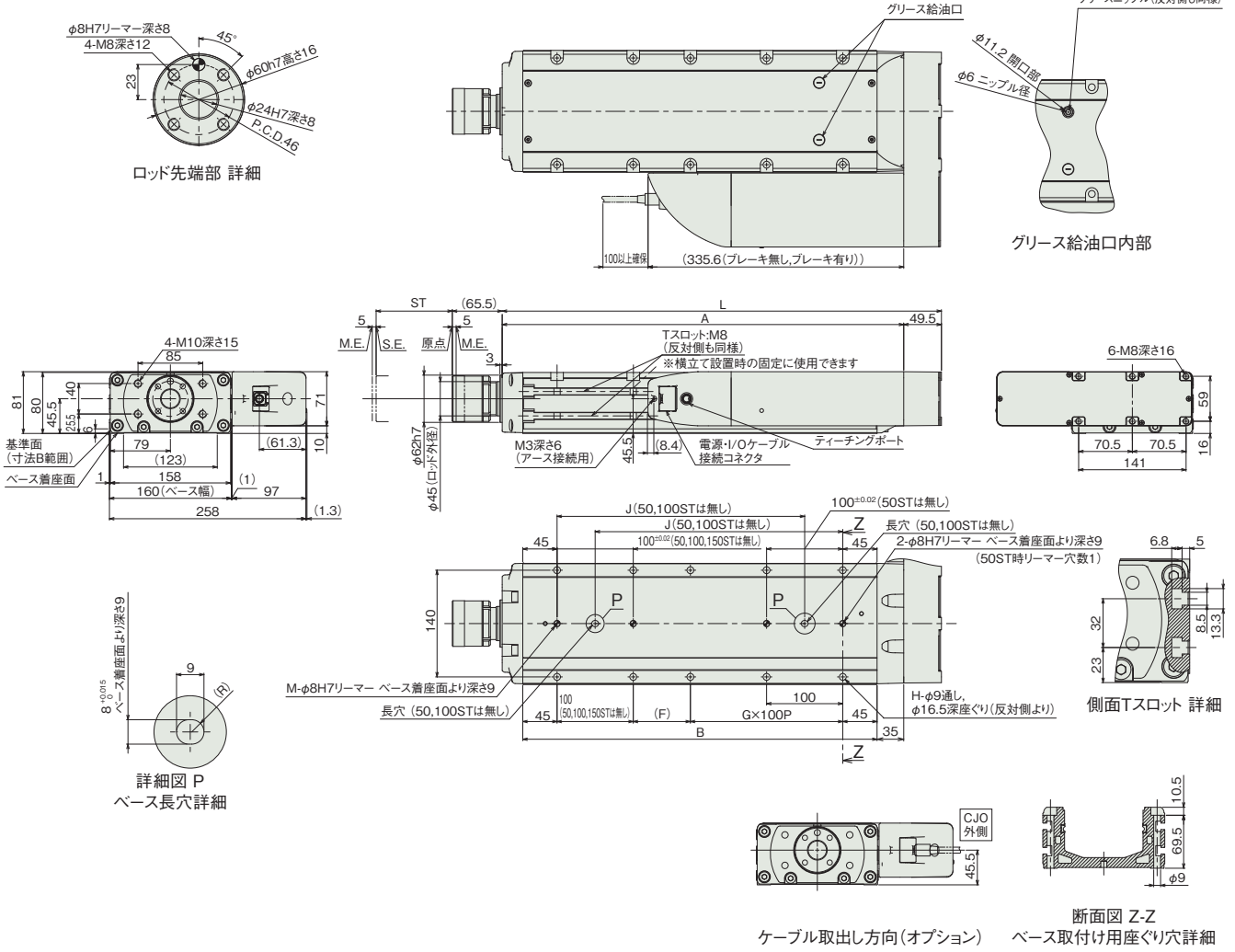
### ■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
RCA	RCP6	ブレーキ無し	13.1	14.2	15.3	16.5	17.6	18.7	19.9	21.0	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0	30.1
		ブレーキ有り	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.3	30.4
RCS4	RCP6S	ブレーキ無し	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.2	30.4
		ブレーキ有り	13.6	14.7	15.8	16.9	18.1	19.2	20.4	21.5	22.7	23.8	24.9	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6

■RCP6S-WRA16R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



選定  
 注意事項  
 非掲載機種  
 ラジアルシリンダー  
 ロッド  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 (一覧表)

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。  
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2



選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP5

パルスモーター			
RCP5	ラジアルシリンダー ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP5-RA10C	4-163 
	ラジアルスライダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP5-RA10R	4-167 

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

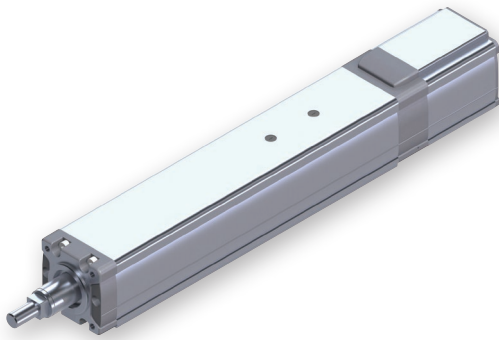
# RCP5-RA10C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 110 mm
24v パルスモーター

■型式項目

RCP5 - RA10C - WA - 86P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 86P   パルスモーター 86□サイズ	リード 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 800   800mm (50mmごと)	適応コントローラー P4   PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ金具	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
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) ~ X17(17m)	-	-
	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) ~ R17(17m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
RCP4	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	80	150	300
		最高速度 (mm/s)	250	125	63
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
RCP3	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
		最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
		最低加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
RCP2	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	80	100	150
		最高速度 (mm/s)	167	125	63
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
RCD	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
		最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
		最低加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
RCA2	押付け	押付け時最大推力 (N)	1500	3000	6000
		押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
RCA	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力 (kgf)	80	100	150
RCA	ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	800	800	800
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm(リード 10/2.5) 転造C10 ボールねじ φ16mm(リード 5) 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	80	
100	80	
175	80	
200	80	
225	38	
240	20	
250	15	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	80	
34	80	
37	69	
45	58	
53	50	
75	35	
105	20	
120	15	
140	10	
152	8	
167	6	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	150	
83	150	
125	150	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	100	
20	100	
26	90	
40	65	
45	55	
55	40	
58	37	
60	35	
65	29	
68	27	
70	25	
77	20	
90	13	
100	9	
105	7	
125	3	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	300	
42	300	
63	300	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	150	
20	150	
30	100	
35	75	
37	65	
50	30	
55	20	
63	10	

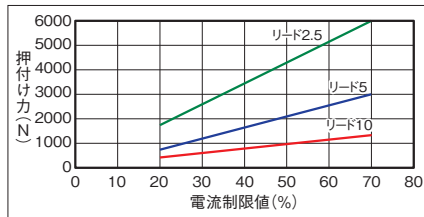
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm 以下	600mm 以下	650mm 以下	700mm 以下	750mm 以下	800mm 以下
10	グラフのとおり					
5	グラフの とおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり					

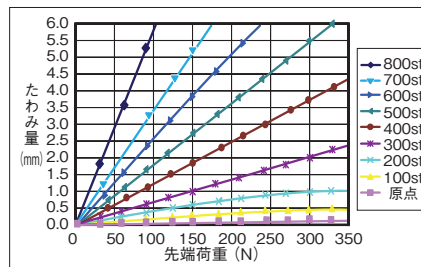
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

ロッドたわみ量(参考値)

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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

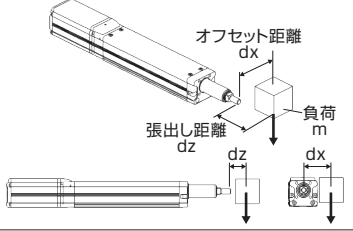
テーブル

オプション

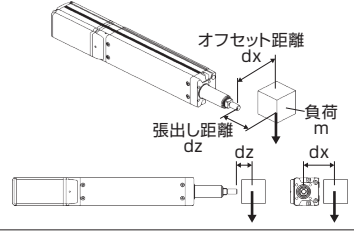
ケーブル型式  
一覧表

## ロッド先端許容負荷質量

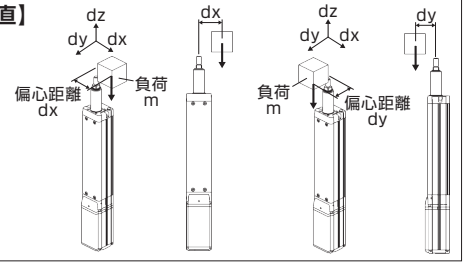
### 【水平 平置き】



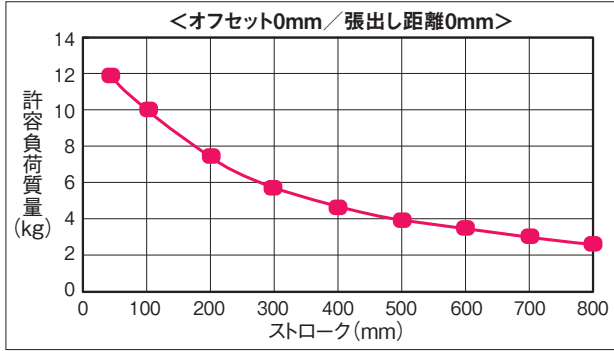
### 【水平 横立て】



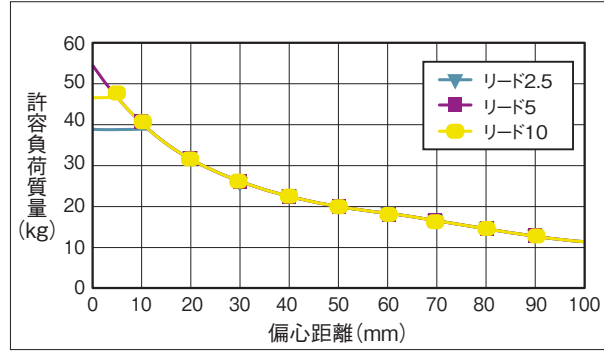
### 【垂直】



### ■水平

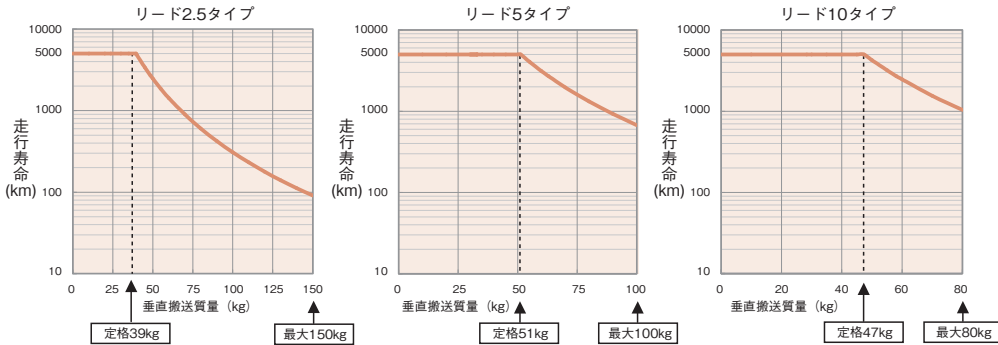


### ■垂直



## 垂直搬送質量と走行寿命の相関図

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



(注) 定格の数値は、走行寿命5000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上記グラフのように減少しますのでご注意ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

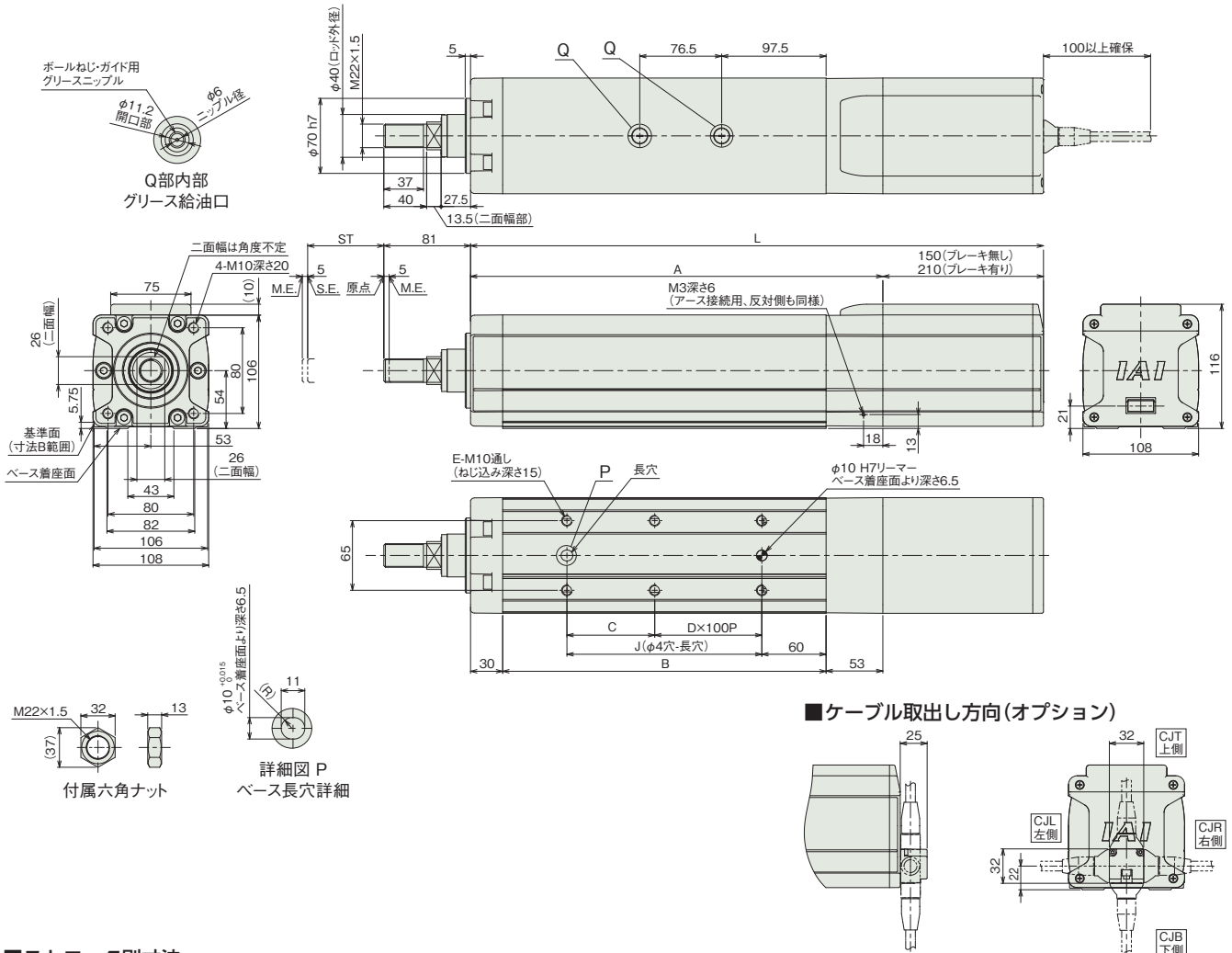
寸法図

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

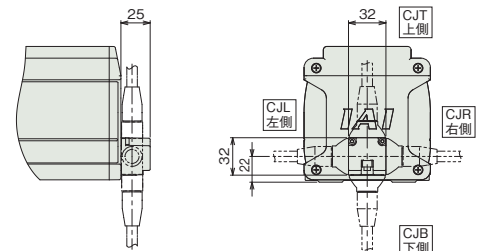
2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235
	ブレーキ有り	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295
A		335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002
C		132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重 (N)		316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.5	12.2	12.9	13.6	14.3	15	15.7	16.4	17.1	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3	22
	ブレーキ有り	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5	22.2	22.9	23.6

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



# RCP5-RA10R



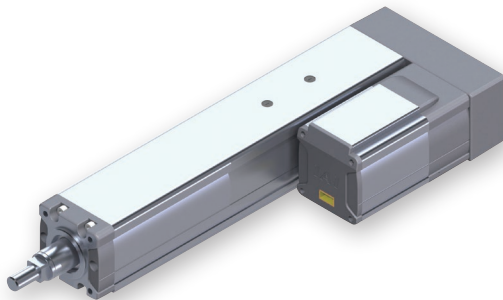
本体幅  
**110**  
mm

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP5 - RA10R - WA - 86P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA パッテリーレスアプソ	モーター種類 86P パルスモーター 86□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	---	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
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)	-	-

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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
フランジ金具	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量 (注2) (kg)	80	150	300
水平	最高速度 (mm/s)	200	100	50
	最低速度 (mm/s)	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
	最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
垂直	可搬質量	80	100	150
	最高速度 (mm/s)	140	100	50
	最低速度 (mm/s)	13	7	4
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.04	0.02
	最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
押付け	押付け時最大推力 (N)	1500	3000	6000
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	80	100	150
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	800	800	800
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm(リード 10/2.5) 転造C10 ボールねじ φ16mm(リード 5) 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	パッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.04
80	80
200	80

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.04
80	80
34	80
37	69
45	58
53	50
75	35
105	20
120	15
140	10

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.02
150	150
100	150

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.02
100	100
20	100
26	90
40	65
45	55
55	40
58	37
60	35
65	29
68	27
70	25
77	20
90	13
100	9

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.01
300	300
50	300

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.01
150	150
20	150
30	95
35	70
37	60
50	6

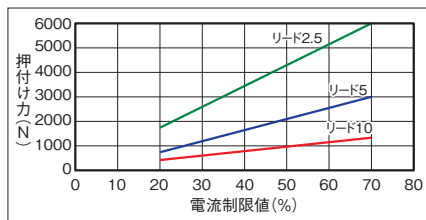
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm以下	600mm以下	650mm以下	700mm以下	750mm以下	800mm以下
10	グラフのとおり					
5	グラフのとおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり				5900	5400

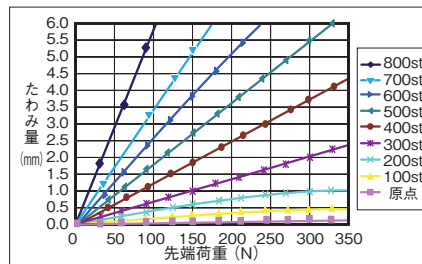
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

ロッドたわみ量(参考値)

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー  
ラジアルシリンダー

テーパー

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

ACA2

ACA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

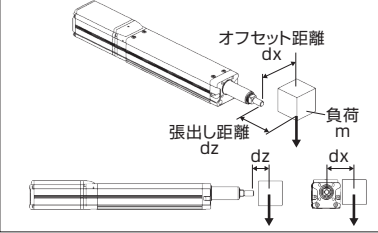
テーブル

オプション

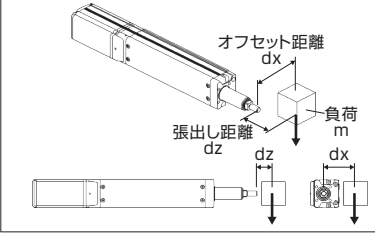
ケーブル型式  
一覧表

## ロッド先端許容負荷質量

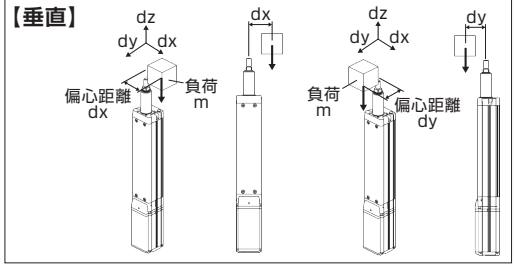
### 【水平 平置き】



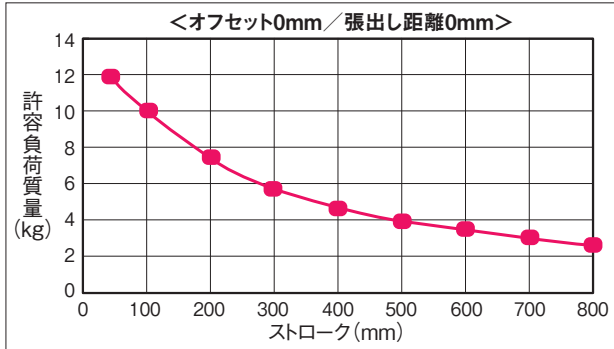
### 【水平 横立て】



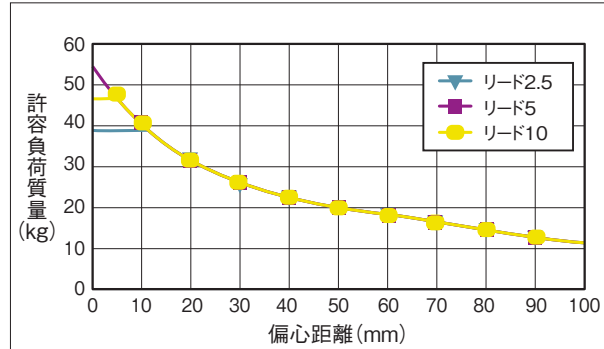
### 【垂直】



### ■水平

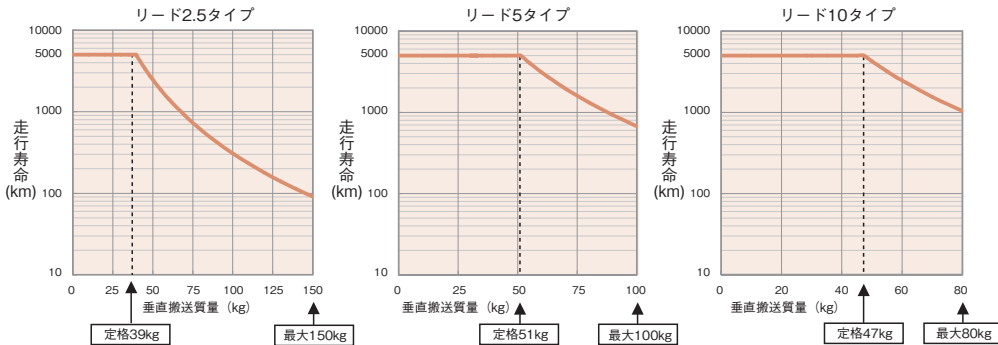


### ■垂直



## 垂直搬送質量と走行寿命の相関図

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



(注) 定格の数値は、走行寿命5000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上記グラフのように減少しますのでご注意ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

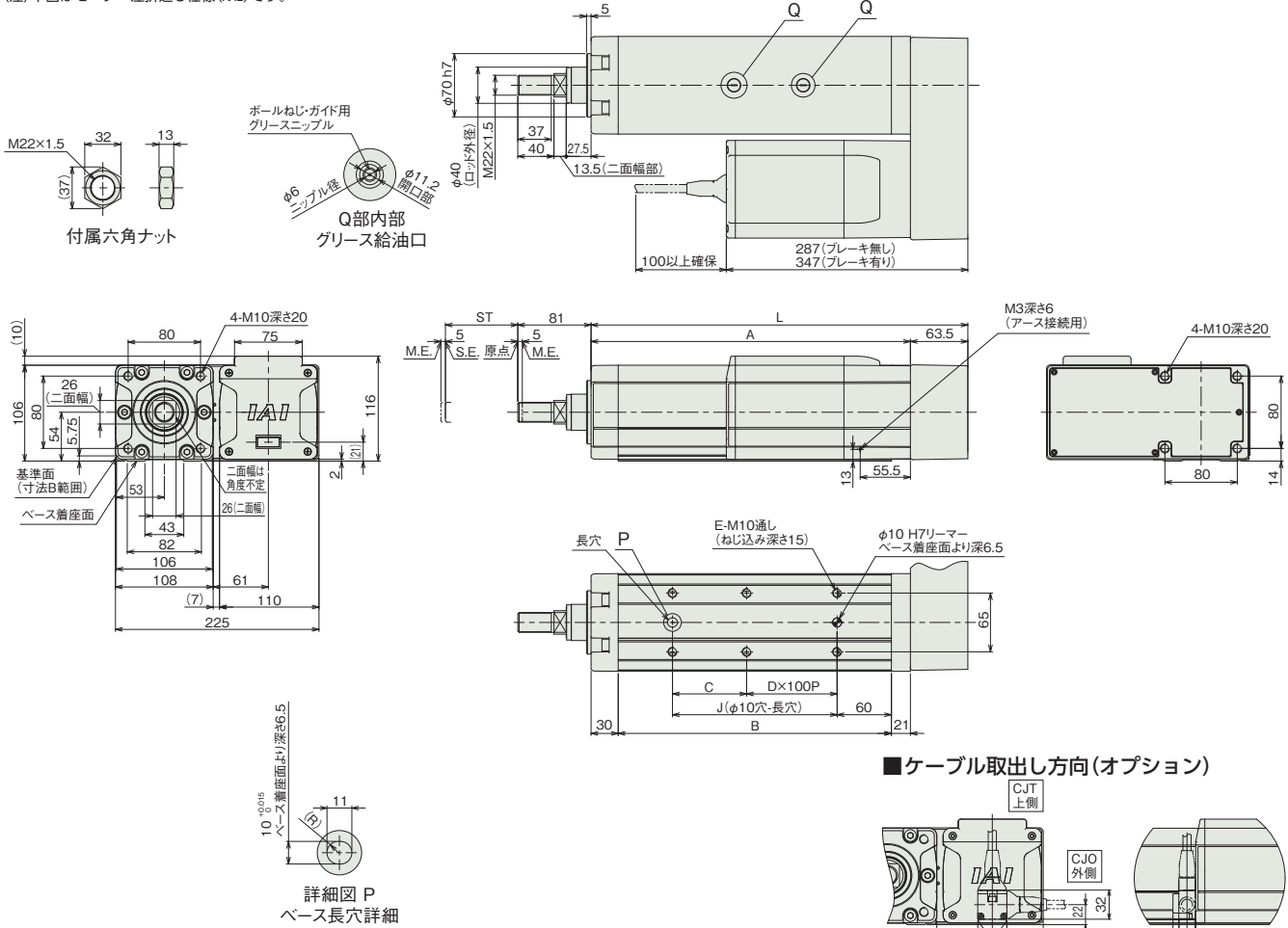
寸法図

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

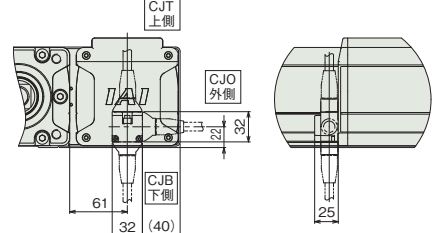
2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。  
(注) ストローク50mmのブレーキ有り仕様は、フランジが90度回転した状態で取付きます。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5
A	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053
B	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002
C	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重(N)	316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3
	オフセット100mm	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	14.6	15.3	16	16.7	17.4	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.6	22.3	23	23.7	24.4
	ブレーキ有り	16.2	16.9	17.6	18.3	19	19.7	20.4	21.1	21.8	22.5	23.2	23.9	24.6	25.3	26

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル型式  
ケーブル表  
ケーブル型式

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP4

パルスモーター				
RCP4	ラジアルシリンダー	RCP4-RA3C	4-173	
	<b>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</b>	RCP4-RA5C	4-177	
	ラジアルスライダー 【折返しタイプ】	RCP4-RA3R	4-181	
	<b>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</b>	RCP4-RA5R	4-185	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP4-RA3C



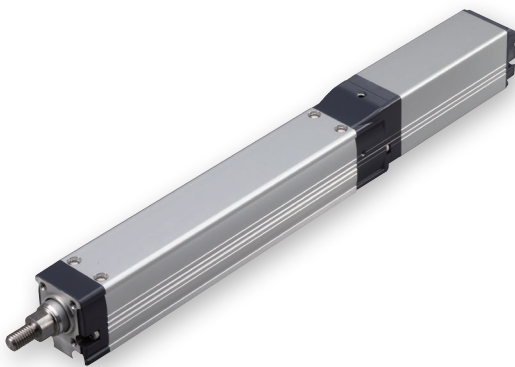
本体幅  
30mm

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

RCP4 - RA3C - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



選定上の  
注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

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	4-583	-
原点確認センサー	HS	4-591	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	12	24	36
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)		6	12	24	36	
水平	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175	
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.5	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
垂直	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	2.5	5	10	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1.5	2.5	5	10	
	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175	
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4	
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け	押付け時最大推力 (N)	36	57	114	229
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ				
RCA2	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	5	10	
	ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25
最大ストローク (mm)		300	300	300	300	
ストロークピッチ (mm)		25	25	25	25	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1
560	6	6	5	3.5	1	1		
700		5.5	5	4	2.5	1	1	1
840		4.5	3.5	3	2	1	1	1
980			2.5	2	1.5			1
1120			2	1.5	1			0.75

リード10

姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
350	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
435	12	11	9	7	6	2.5	2.5	2.5
525	12	9	7	5.5	4	2.5	2.5	2.5
610		7	5	4	3	2.5	2	
700		5	3.5	2.5	2	2	1.5	

リード5

姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	18	14	7	5	5	4.5
350	20	18	16	12	5	5	4	3.5

リード2.5

姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	10	10	9
150	33	30	24	18	14	10	9	8
175	30	26	20	14	10	9	8	7

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	5	3.5	1	1	1
560	6	5.5	4.5	3	1	1		
700		5	4.5	3.5	2	1	1	1
840		4	3	2.5	1.5	1	0.75	
980								
1120								

リード10

姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	11	9	6	2.5	2.5	2.5
350	12	12	11	8	5.5	2.5	2.5	2.5
435	12	11	8	6	5	2.25	2.25	2.25
525	11	8	6	4	3	2	2	2
610		6	4	3	2	1	1	
700		3	2.5	1.5	1	0.5	0.5	

リード5

姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	16	10	5	5	5
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4
305	20	16	12	10	5	3	3	3
350	16	11	7	6	3	2	2	2

リード2.5

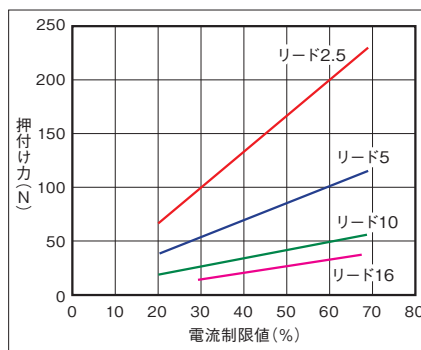
姿勢 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	30	22	18	10	10	10
130	36	30	24	18	14	9	9	8
150	32	26	20	14	12	5	5	5
175	28	18	16	12	8	2	2	2

ストロークと最高速度

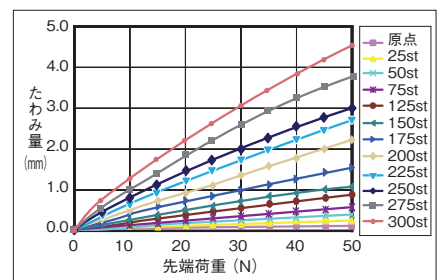
リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mmごと)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

(単位はmm/s)

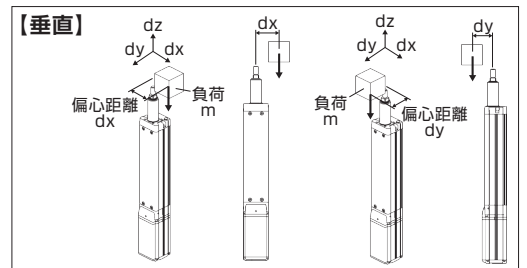
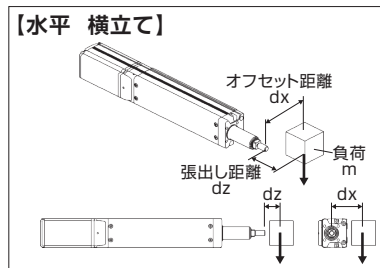
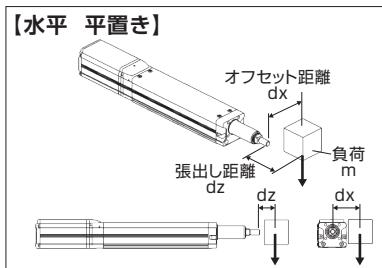
押付け力と電流制限値の相関図



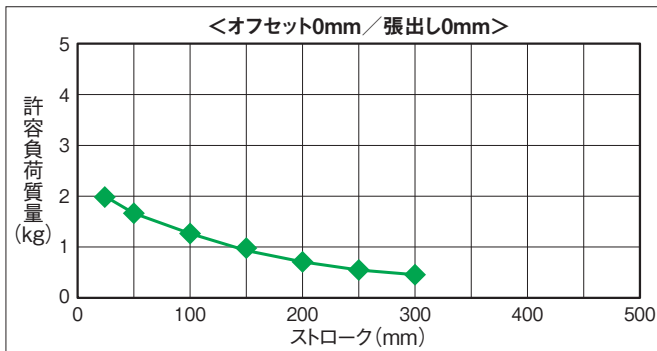
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

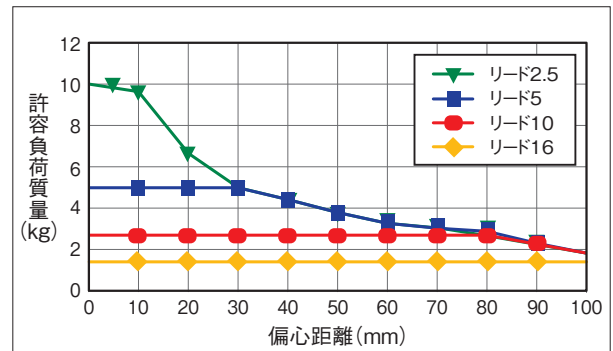


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

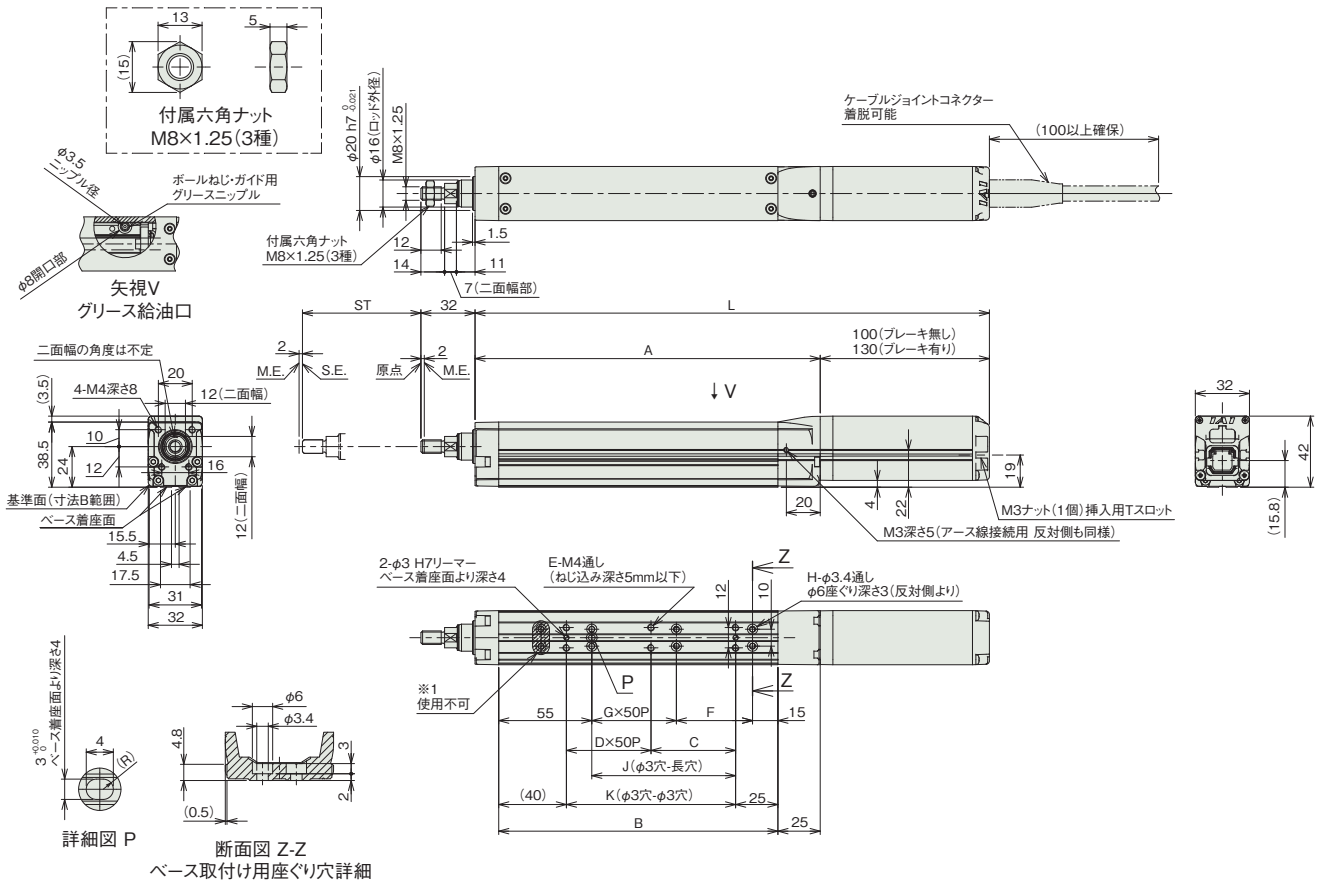
テーブル

オプション

ケーブル型式

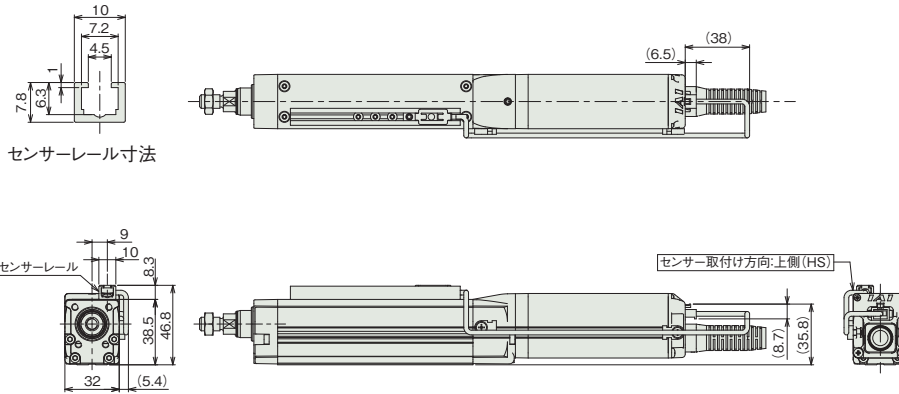
※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



- RCP6/ RCP6S
- RCP5
- RCP4**
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

■センサー取付け(オプション)



センサーレール寸法

■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	ブレーキ無し	229	254	279	304	329	354	379	404	429	454	479	504
	ブレーキ有り	259	284	309	334	359	384	409	434	459	484	509	534
A		129	154	179	204	229	254	279	304	329	354	379	404
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
D		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F		20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
G		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
K		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
ロッド先端静的許容荷重(N)		38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7	6.4	5.8	5.4
	オフセット100mm	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
質量(kg)	ブレーキ無し	0.59	0.64	0.69	0.73	0.78	0.83	0.88	0.93	0.98	1.02	1.07	1.12
	ブレーキ有り	0.68	0.73	0.78	0.82	0.87	0.92	0.97	1.02	1.07	1.11	1.16	1.21

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
  
RCP5  
  
RCP4  
  
RCP3  
  
RCP2  
  
RCD  
  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP4-RA5C



本体幅  
**50mm**

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP4 - RA5C - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ 42SP 高推力 パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 400 400mm (50mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
  - 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
  - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
  - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
  - RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	標準仕様	高推力仕様
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

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 (注1)	B	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ金具	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
スクレーパ	SC	4-598	-

(注1) 高推力パルスモーターを選択した場合は標準装備です。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 20 12 6 3 3(高推力)
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 6 25 40 60 -
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 6 25 40 240 -
	最高速度 (mm/s) 800 700 450 225 -
	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 -
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 1.5 4 10 20 35
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 1.5 4 10 20 35
	最高速度 (mm/s) 800 700 450 225 80
	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 4
速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.5 0.3 0.3 0.3 -
	最高加減速度 (G) 1 1 1 1 -
	最大加減速度 (kg) (高出力有効) 1.5 4 10 20 35
	最大加減速度 (kg) (高出力無効) 1.5 4 10 20 35
押付け	最大加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
	最高加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
	押付け時最大推力 (N) 56 93 185 370 750
	押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20 20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 1.5 4 10 20 35
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 400 400 400 400 400
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	リード20: ±0.03mm リード12/6/3: ±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平					垂直					
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)			
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2		1.5	1.5				
800	4	3				1	1				

リード12

姿勢	水平					垂直					
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)			
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3			
600	10	10	6	3	2	4	3	2			
700		6	2			2	1				

リード6

姿勢	水平					垂直					
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)			
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8			
300	40	35	25	20	14	6	6	6			
350	40	30	14	12	10	5	5	5			
400	30	18	10	6	5	4	3	3			
450	25	8	3			2	2	1			

リード3

姿勢	水平					垂直					
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)			
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10			
150	60	50	40	30	25	14	10	6			
175	60	40	35	25	20	12	6	5			
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5			
225	40	16	16	10	6	5	5	4			

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度(G)	速度 (mm/s)	加速度(G)
0	6	0.3	1.5	0.2
160	6	0.3	1.5	0.2
320	6	0.3	1.5	0.2
480	4	0.3	1	0.2
640	3	0.3	0.5	0.2

リード12

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度(G)	速度 (mm/s)	加速度(G)
0	25	0.2	4	0.2
100	25	0.2	4	0.2
200	25	0.2	4	0.2
300	20	0.2	3	0.2
400	10	0.2	2	0.2
500	5	0.2	1	0.2

リード6

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度(G)	速度 (mm/s)	加速度(G)
0	40	0.2	10	0.2
50	40	0.2	10	0.2
100	40	0.2	10	0.2
150	40	0.2	8	0.2
200	35	0.2	5	0.2
250	10	0.2	3	0.2

リード3

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度(G)	速度 (mm/s)	加速度(G)
0	40	0.2	20	0.2
25	40	0.2	20	0.2
50	40	0.2	16	0.2
75	40	0.2	12	0.2
100	40	0.2	9	0.2
125	40	0.2	5	0.2

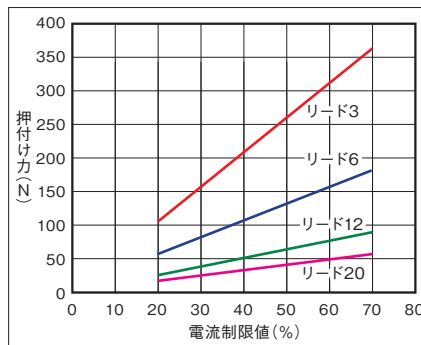
ストロークと最高速度

リード (mm)	ストローク コントローラ	
	50~400(50mmごと)	50~400(50mmごと)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3 (標準仕様)	高出力有効	225
	高出力無効	125
3 (高推力仕様 注3)	高出力有効	80

(単位はmm/s)

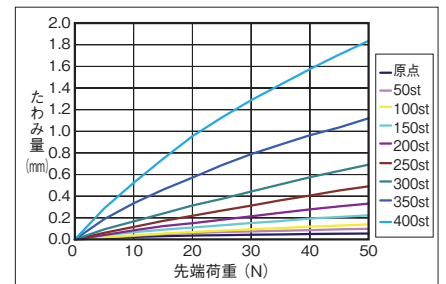
(注3) 高推力仕様は高出力設定でのみ動作可能です。

押付け力と電流制限値の相関図

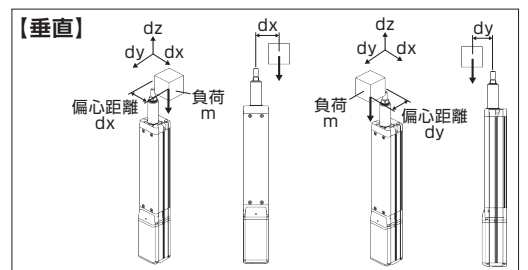
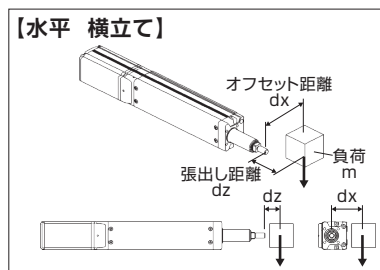
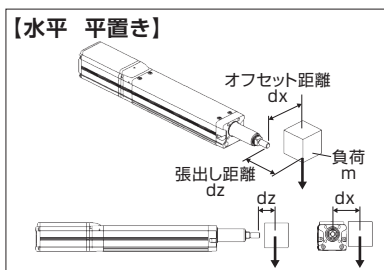


ロッドたわみ量(参考値)

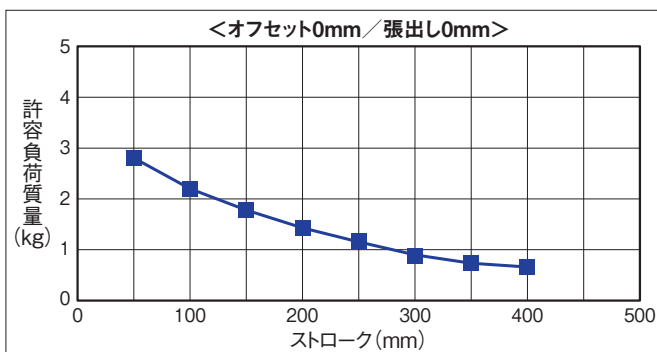
下表はアクチュエーターを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。



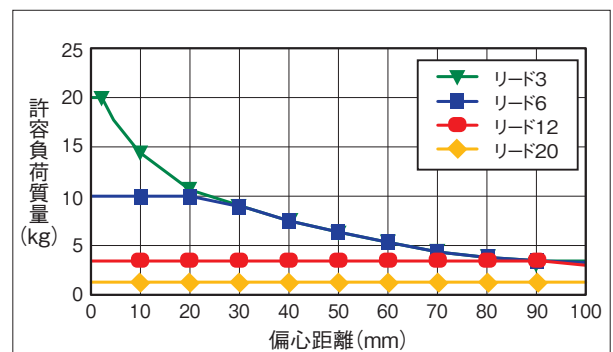
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マック

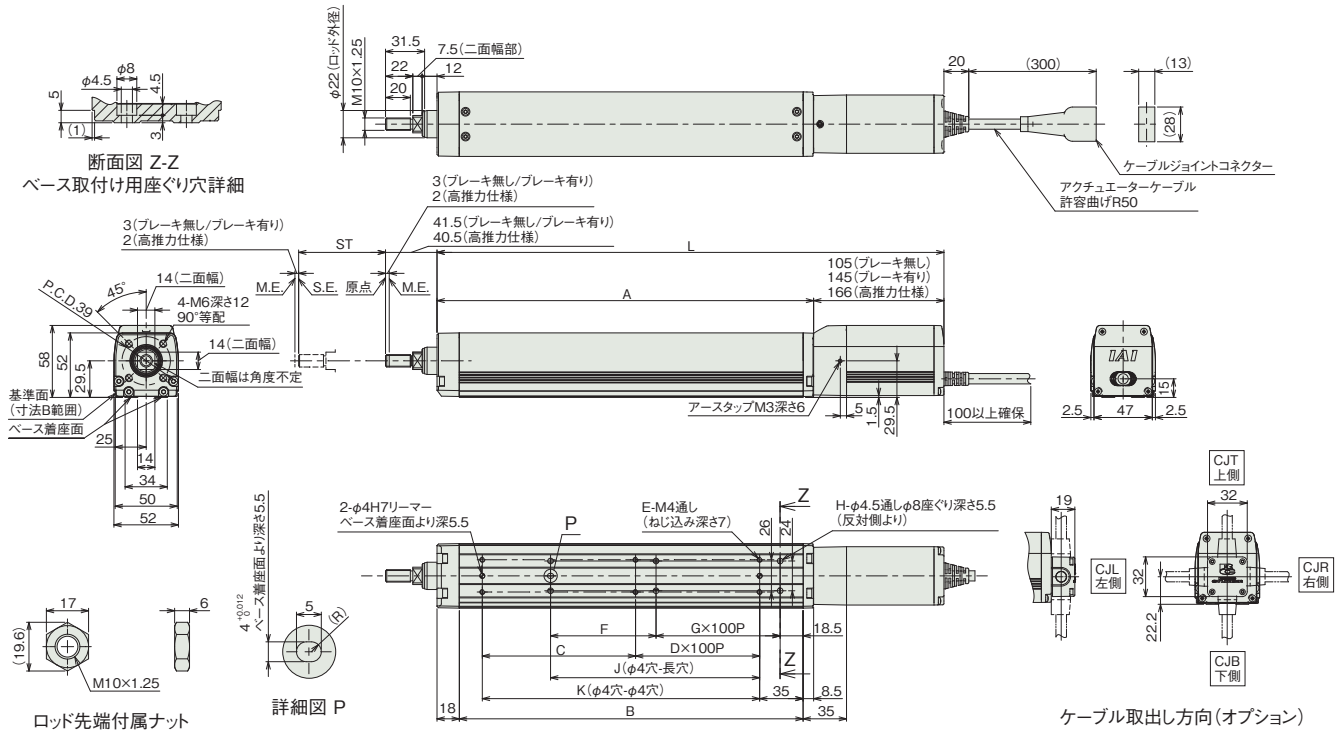
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。また高推力仕様は原点-M.E.間、S.E.-M.E.間の寸法が2になりますのでご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントハウジングおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5
	ブレーキ有り	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5
	高推力仕様	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5
A		153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
B		127	177	227	277	327	377	427	477
C		73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5
D		0	0	1	1	2	2	3	3
E		4	4	6	6	8	8	10	10
F		35	85	135	85	135	85	135	85
G		0	0	0	1	1	2	2	3
H		4	4	4	6	6	8	8	10
J		18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K		73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
ロッド先端静的許容荷重 (N)		66	51	42	35	30	26	22	20
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2
	オフセット100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.9	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2	3.4	3.7
	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	3.9
	高推力仕様	2.3	2.6	2.8	3.1	3.3	3.6	3.9	4.1

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

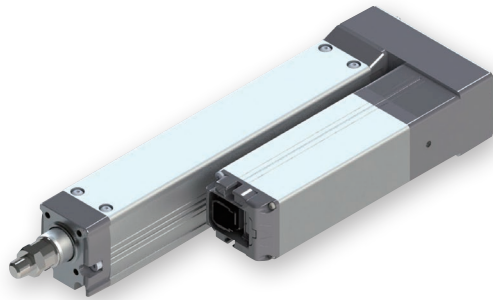
# RCP4-RA3R



## 型式項目

RCP4 - RA3R - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	175	-
50	-	200	-
75	-	225	-
100	-	250	-
125	-	275	-
150	-	300	-

### 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	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点確認センサー	HS	4-591	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
背面取付けプレート	RP	4-598	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

### メインスペック

項目	内容				
	16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)				
可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12	24	36
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	12	24	36
	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.5
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2.5	5	10
垂直	最高速度 (mm/s)	840	700	350	175
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	36	57	114	229
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1
560		5	3.5	2.5	2		1	1
700		4.5	3.5	2	1.5		1	1
840		3	2.5	1	0.5		0.5	0.5
980			2.5	1	0.5			0.5
1120			0.5	0.5	0.5			0.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	9	5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5
525	12	8	6	3	2	2.5	2.5	2
610		5	2	2	2		2	1.5
700		5	2	2	2		2	1.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	12	5	5	5
260	24	22	20	16	10	5	5	5
305	22	20	16	12	7	5	4	4
350	20	16	10	8	5	3.5	3	3

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	33	26	20	10	10	10
130	36	33	28	22	16	9	9	8
150	33	30	24	18	14	8	8	7
175	30	26	20	14	10	7.5	7	6

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1
560		5	3.5	2.5	2		1	1
700		4.5	2.5	2	1.5		1	1
840		3	2.5	1	0.5		0.5	0.5
980			2.5	1	0.5			0.5
1120								

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	9	6	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	9	5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5
435	12	10	8	6	4	2.25	2.25	2.25
525	11	8	6	3	2	2	2	2
610		5	2	2	2		1	1
700		3	2	1.5	1		0.5	0.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	24	24	22	18	12	5	5	5
40	24	24	22	18	12	5	5	5
85	24	24	22	18	12	5	5	5
130	24	24	22	18	12	5	5	5
175	24	24	22	18	12	5	5	5
215	24	24	22	18	10	5	5	5
260	24	20	16	12	7.5	4.5	4.5	4
305	20	16	12	10	5	3	3	3
350	16	11	7	6	3	2	2	2

リード2.5

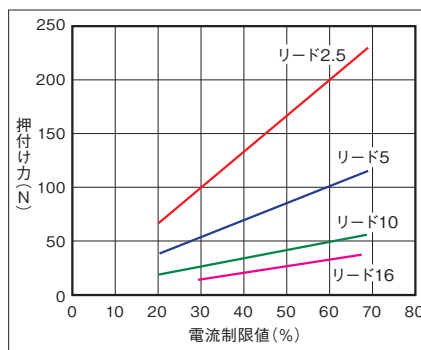
姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	36	36	30	20	10	10	10
20	36	36	36	30	20	10	10	10
40	36	36	36	30	20	10	10	10
65	36	36	36	30	20	10	10	10
85	36	36	36	30	20	10	10	10
105	36	36	30	22	18	10	10	10
130	36	30	24	18	14	9	9	8
150	32	26	20	14	12	5	5	5
175	28	18	16	12	8	2	2	2

ストロークと最高速度

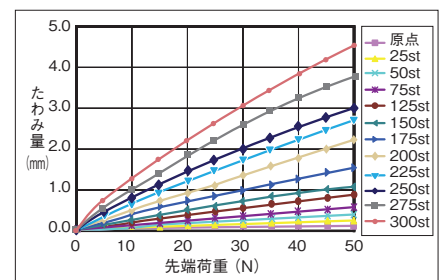
リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mmごと)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

(単位はmm/s)

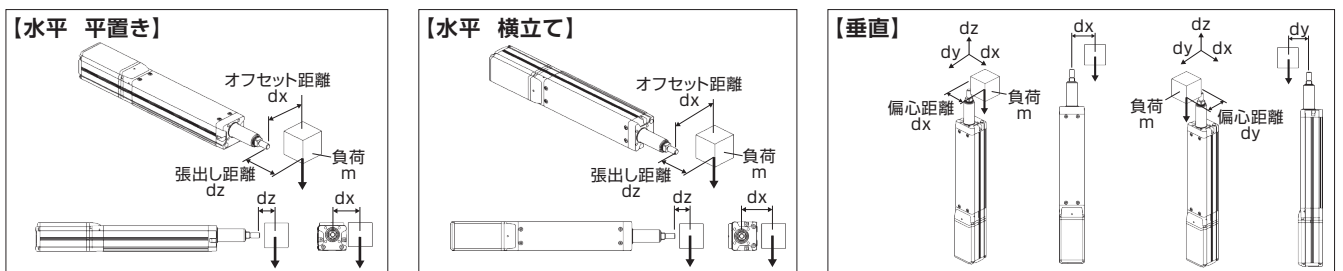
押付け力と電流制限値の相関図



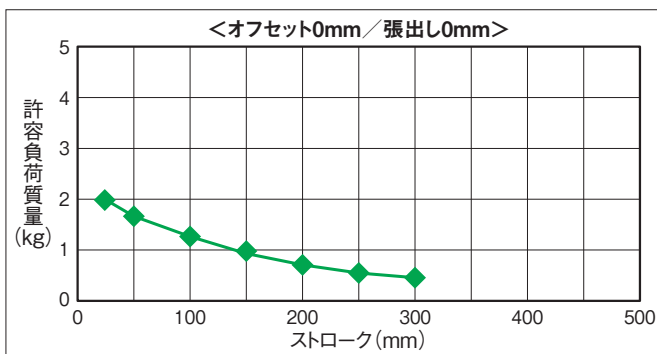
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

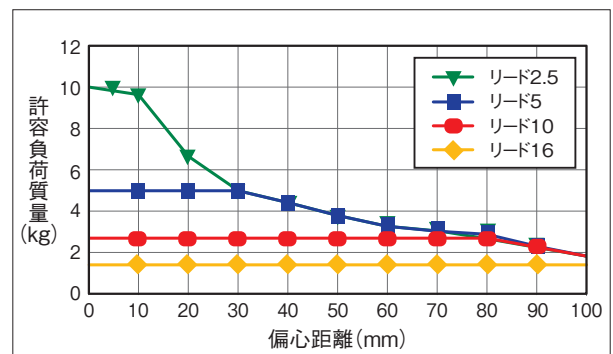


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

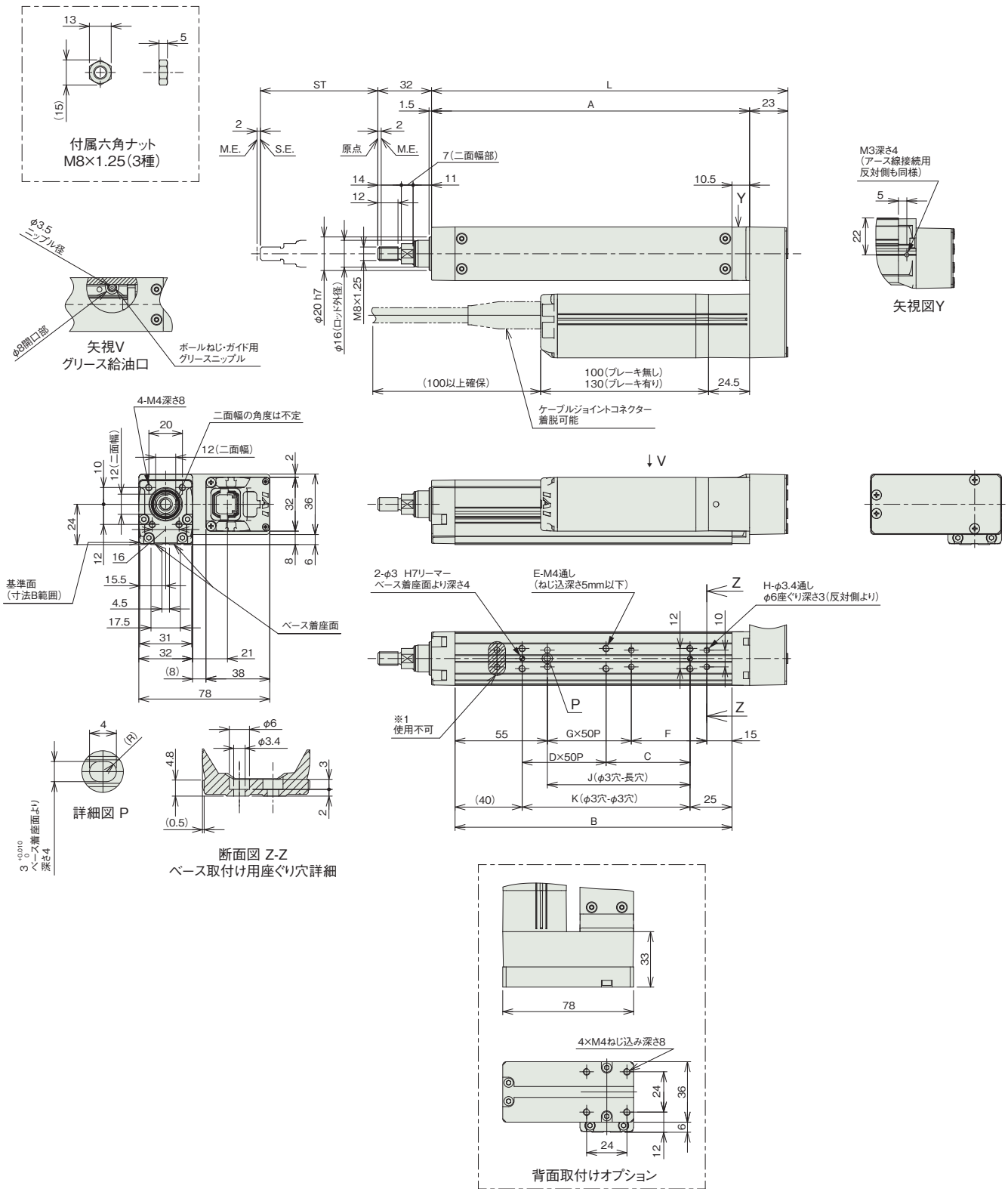
テーブル

オプション

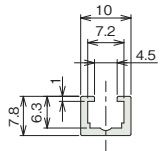
ケーブル型式  
一覧表

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

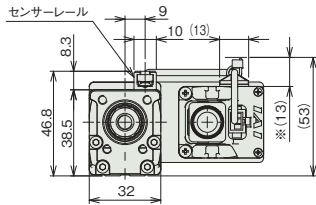
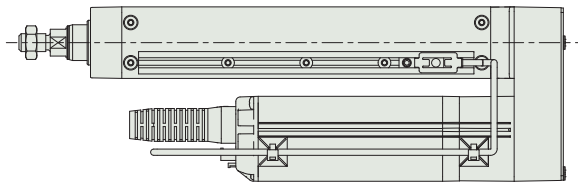
ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



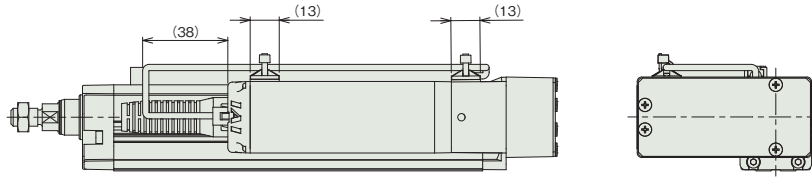
■センサー取付け(オプション)



センサーレール寸法



※ケーブルタイ張出し量目安



■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	標準	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5
	背面取付けオプション	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	297.5	322.5	347.5	372.5	397.5	422.5
A		114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
D		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F		20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
G		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
K		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
ロッド先端静的許容荷重(N)		38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7	6.4	5.8	5.4
	オフセット100mm	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
質量(kg)	ブレーキ無し	0.71	0.76	0.81	0.85	0.90	0.95	1.00	1.05	1.10	1.14	1.19	1.24
	ブレーキ有り	0.80	0.85	0.90	0.94	0.99	1.04	1.09	1.14	1.19	1.23	1.28	1.33

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



# RCP4-RA5R

モーター折返し  
本体幅 **50mm**  
24Vパルスモーター

型式項目

**RCP4 - RA5R - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I   インクリメンタル	モーター種類 42P   パルスモーター 42□サイズ	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 400   400mm (50mmごと)	適応コントローラー P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□   長さ指定 R□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	-----------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

選定上の  
注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

CE RoHS 10



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

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 (注1)	B	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ金具 (注1)	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
スクレーパ	SC	4-598	-

(注1) 50ストロークのブレーキ有りは、モーターカバーとフランジが干渉するため使用できません。  
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40	
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3	
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1.5	4	10	20	
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
押付け	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	400	400	400	400	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	リード20: ±0.03mm リード12/6/3: ±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5						
800	4	3				1	1						

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3					
600	10	10	6	3	2	4	3	2					
700	6	2				2	1						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8					
300	40	35	25	20	14	6	6	6					
350	40	30	14	12	10	5	5	5					
400	30	18	10	6	5	4	3	3					
450	25	8	3			2	2	1					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10					
150	60	50	40	30	25	14	10	6					
175	60	40	35	25	20	12	6	5					
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5					
225	40	16	16	10	6	5	5	4					

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.2
0	6	1.5
160	6	1.5
320	6	1.5
480	4	1
640	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	25	4
100	25	4
200	25	4
300	20	3
400	10	2
500	5	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	10
50	40	10
100	40	10
150	40	8
200	35	5
250	10	3

リード3

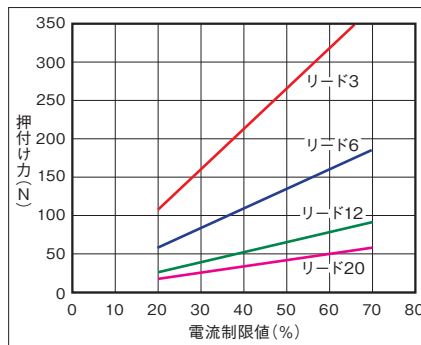
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	20
25	40	20
50	40	16
75	40	12
100	40	9
125	40	5

ストロークと最高速度

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

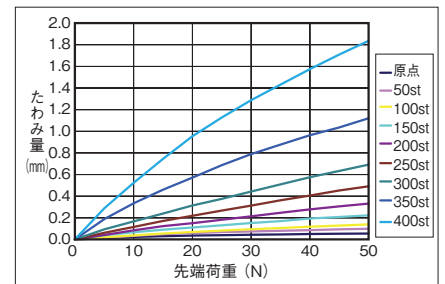
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

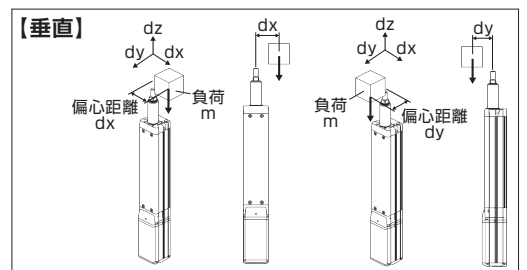
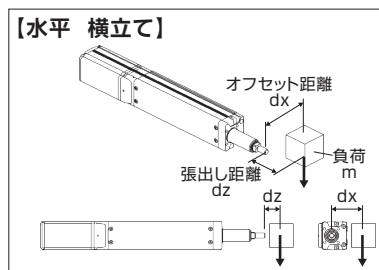
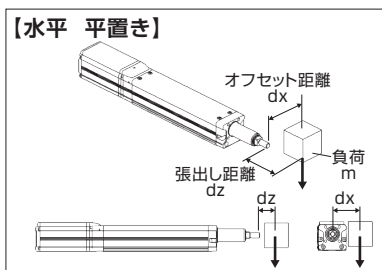


ロッドたわみ量(参考値)

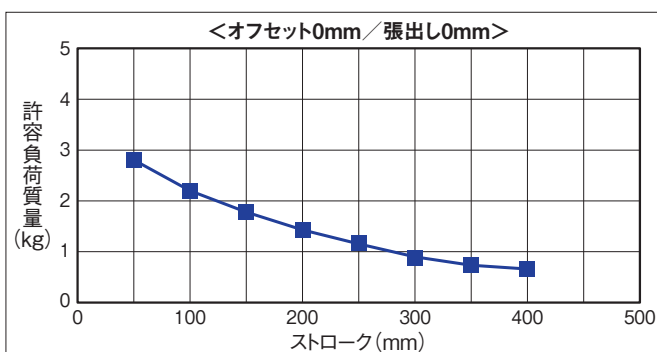
下表はアクチュエーターを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。



ロッド先端許容負荷質量

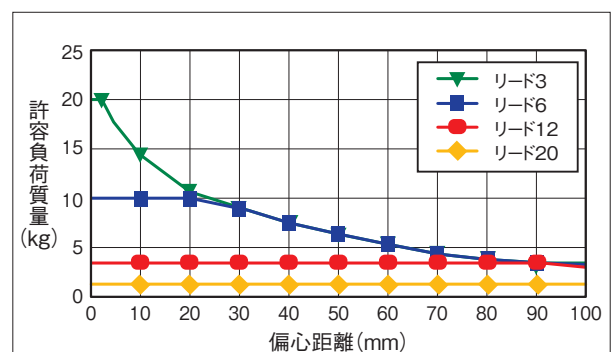


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「表」  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

注意事項

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) フロントハウジングおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。  
 (注) 50ストロークのブレーキ有りは、モーターカバーとフランジが干渉するため使用できません。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド

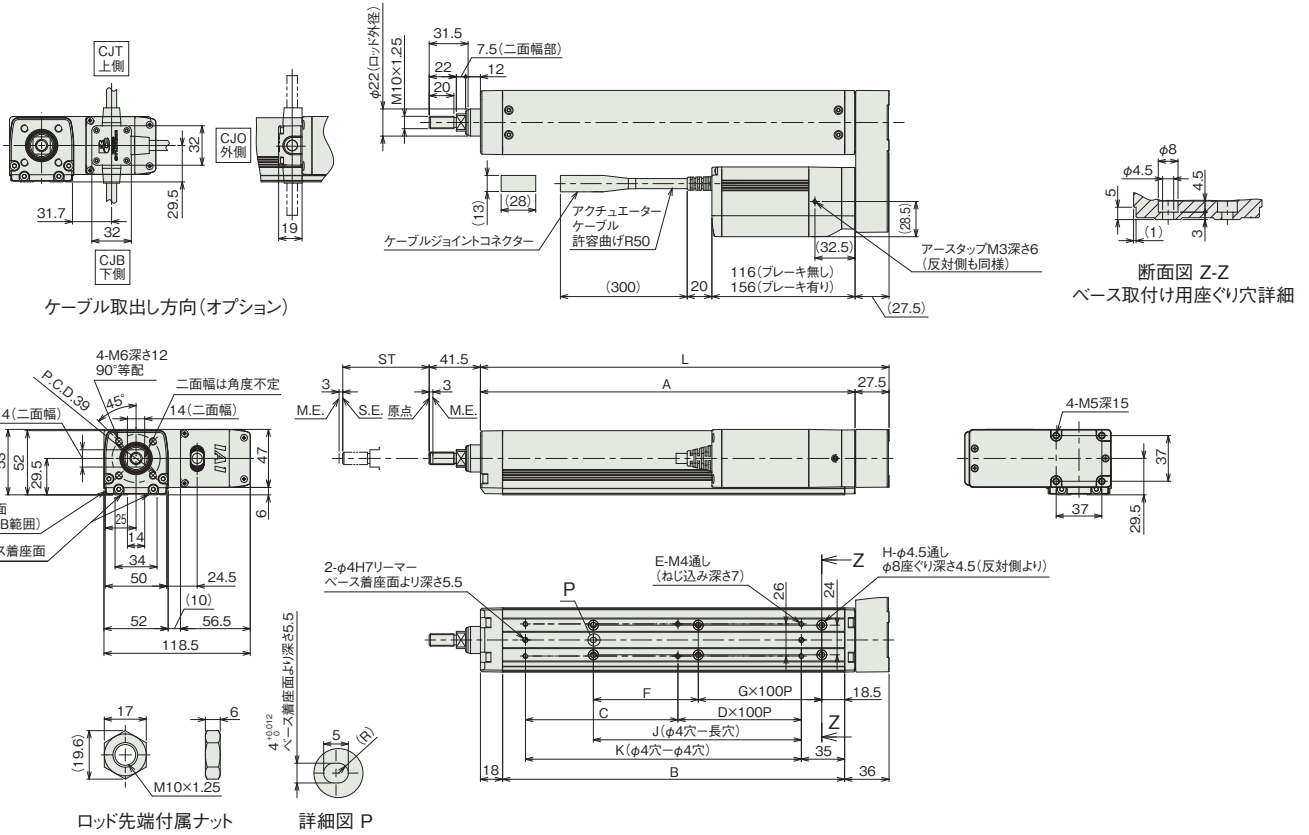
非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

オプション

ケーブル型式



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	181	231	281	331	381	431	481	531
A	153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
B	127	177	227	277	327	377	427	477
C	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5
D	0	0	1	1	2	2	3	3
E	4	4	6	6	8	8	10	10
F	35	85	135	85	135	85	135	85
G	0	0	0	1	1	2	2	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10
J	18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
ロッド先端静的許容荷重(N)	66	51	42	35	30	26	22	20
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7
	オフセット100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.6	2.9	3.2	3.4	4.0
	ブレーキ有り	2.3	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.2

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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			
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP3

パルスモーター				
RCP3	ロッド	RCP3-RA2AC	4-191	
		RCP3-RA2BC	4-195	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP3-RA2AR	4-199	
		RCP3-RA2BR	4-203	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

**RCP3**

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP3-RA2AC

細小型

モーター  
ストロート

本体幅  
20  
mm

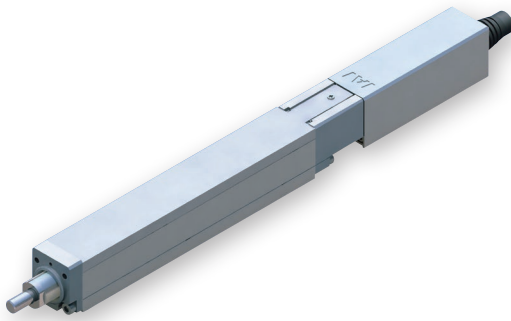
24v  
パルス  
モーター

ボール  
ねじ

## 型式項目

RCP3 - RA2AC - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 1   インクリメンタル	モーター種類 20P   パルスモーター 20□標準タイプ 20SP   パルスモーター 20□高推力タイプ	リード 4   4mm 2   2mm 1   1mm	ストローク 25   25mm ?   100   100mm (25mmごと)	適応コントローラー P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	--	--------------------------------------	--	---	---	---------------------------



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

## 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	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

## メインスペック

モータータイプ	リード	ボールねじリード (mm)	内容					
			標準タイプ			高推力タイプ		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.20	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	12.6	25.2	50.4	23.1	46.2	92.4	
	押付け最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.20	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	1	0.32

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	2	0.62

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	4	1.25

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	0.3	0.2

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	0.3	0.2

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	0.3	0.2

ストロークと最高速度

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

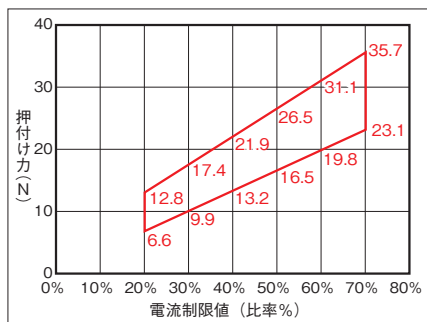
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

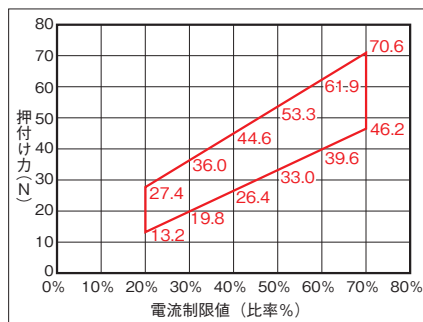
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

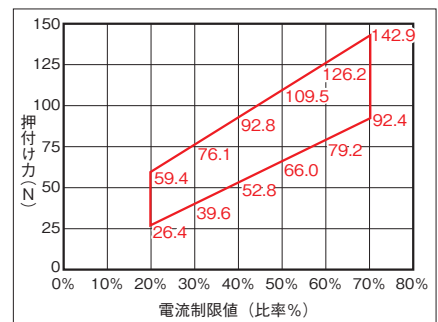
リード4



リード2

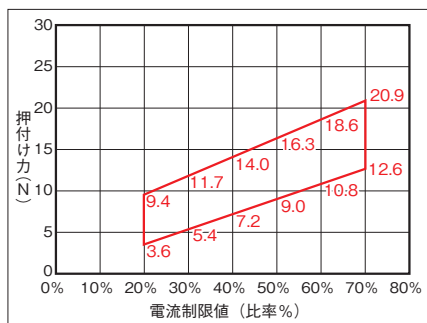


リード1

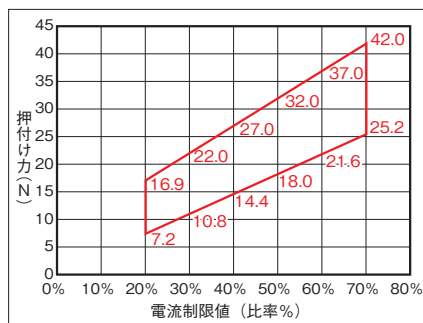


■標準タイプ

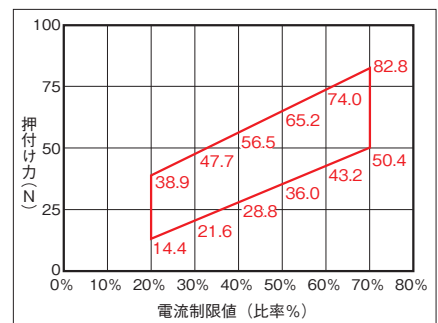
リード4



リード2



リード1



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

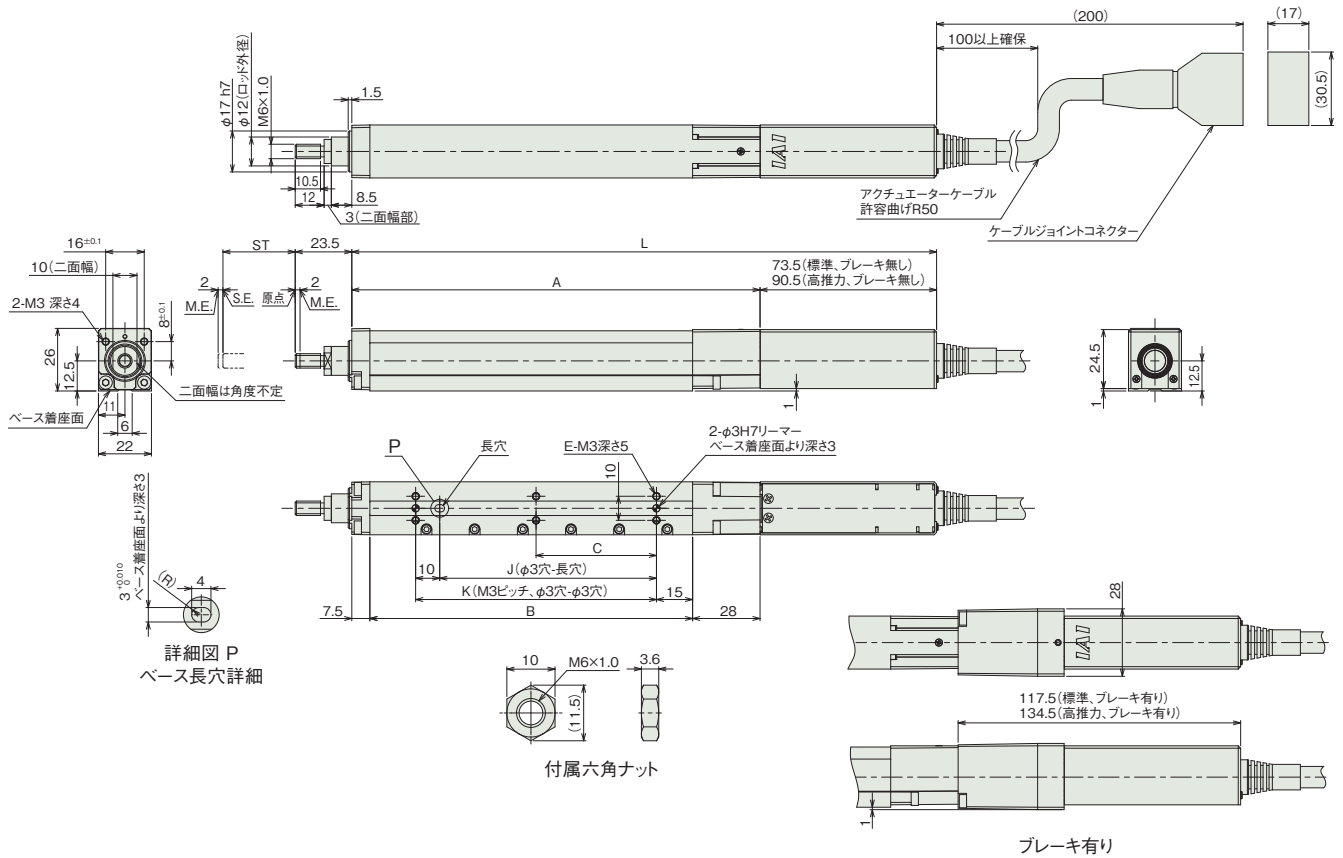
## 寸法図

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



- (注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- (注) 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) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) ブレーキハウジングの底面は本体取付け面より1mmはみ出していますので、取付けの際はご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

		ストローク				
		25	50	75	100	
L	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243
		ブレーキ有り	212	237	262	287
	高推力	ブレーキ無し	185	210	235	260
		ブレーキ有り	229	254	279	304
A		94.5	119.5	144.5	169.5	
B		59	84	109	134	
C		0	0	0	50	
E		4	4	4	6	
J		15	40	65	90	
K		25	50	75	100	

### ■ストローク別質量

		ストローク				
		25	50	75	100	
質量 (kg)	標準	ブレーキ無し	0.28	0.3	0.32	0.34
		ブレーキ有り	0.38	0.4	0.43	0.45
	高推力	ブレーキ無し	0.31	0.34	0.36	0.38
		ブレーキ有り	0.42	0.45	0.47	0.49

### 適応コントローラ

本ページ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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク															
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
用シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

**RCP3**

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP3-RA2BC

細小型

モーター  
ストレート

本体幅  
**30**  
mm

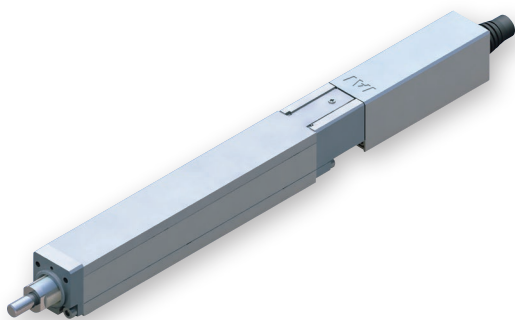
**24v**  
パルス  
モーター

ボール  
ねじ

■型式項目

**RCP3 - RA2BC - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□標準タイプ 20SP パルスモーター 20□高推力タイプ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--	---	---	---	---	---------------------------



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (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) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (7) パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

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</b>	4-583	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準タイプ	長さ指定	ロボットケーブル	長さ指定
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-	-
		-	-	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ		内容									
		標準タイプ				高推力タイプ					
RCP6/ RCP6S	リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	1	6	4	2	1	
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	4	1	2	4	8
		速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
			最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
			定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
RCP5	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
		最低加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50	
	RCP4	垂直	最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
定格加減速度 (G)			0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
最高加減速度 (G)			0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
押付け		押付け時最大推力 (N)	6.3	12.6	25.2	50.4	15.4	23.1	46.2	92.4	
RCP3	押付け	押付け最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5	5	5	
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
		ブレーキ保持力 (kgf)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5	
		最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	
RCD	ストローク	最大ストローク (mm)	150	150	150	150	150	150	150	150	
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	1	0.32

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	2	0.62

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	4	1.25

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	8	2.5

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	0.5	0.2

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	1	0.37

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	2	0.75

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	4	1.5

ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
6	180	280	300
4	180	200	
2	100		
1	50		

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

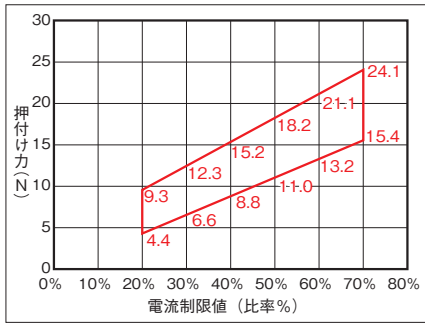


押付け力と電流制限値の相関図

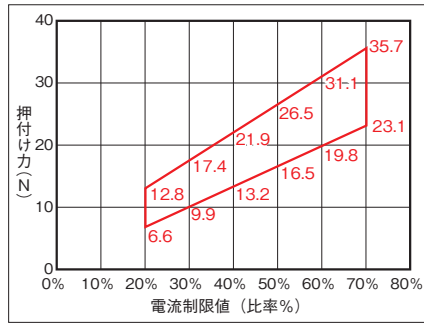
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

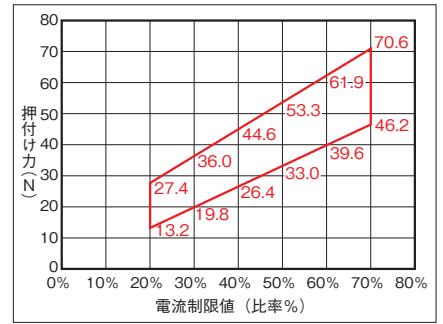
リード6



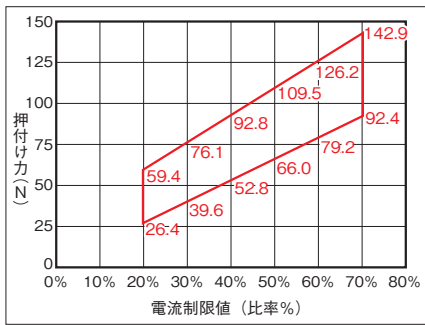
リード4



リード2

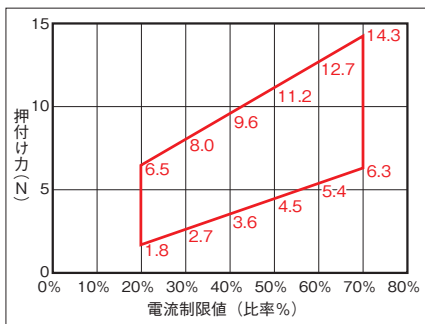


リード1

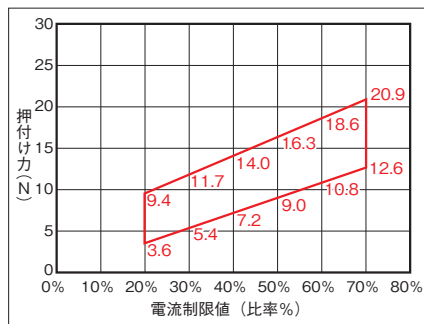


■標準タイプ

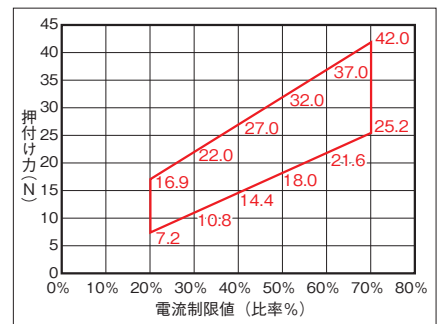
リード6



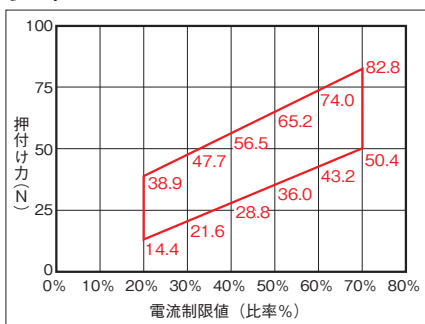
リード4



リード2



リード1



RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

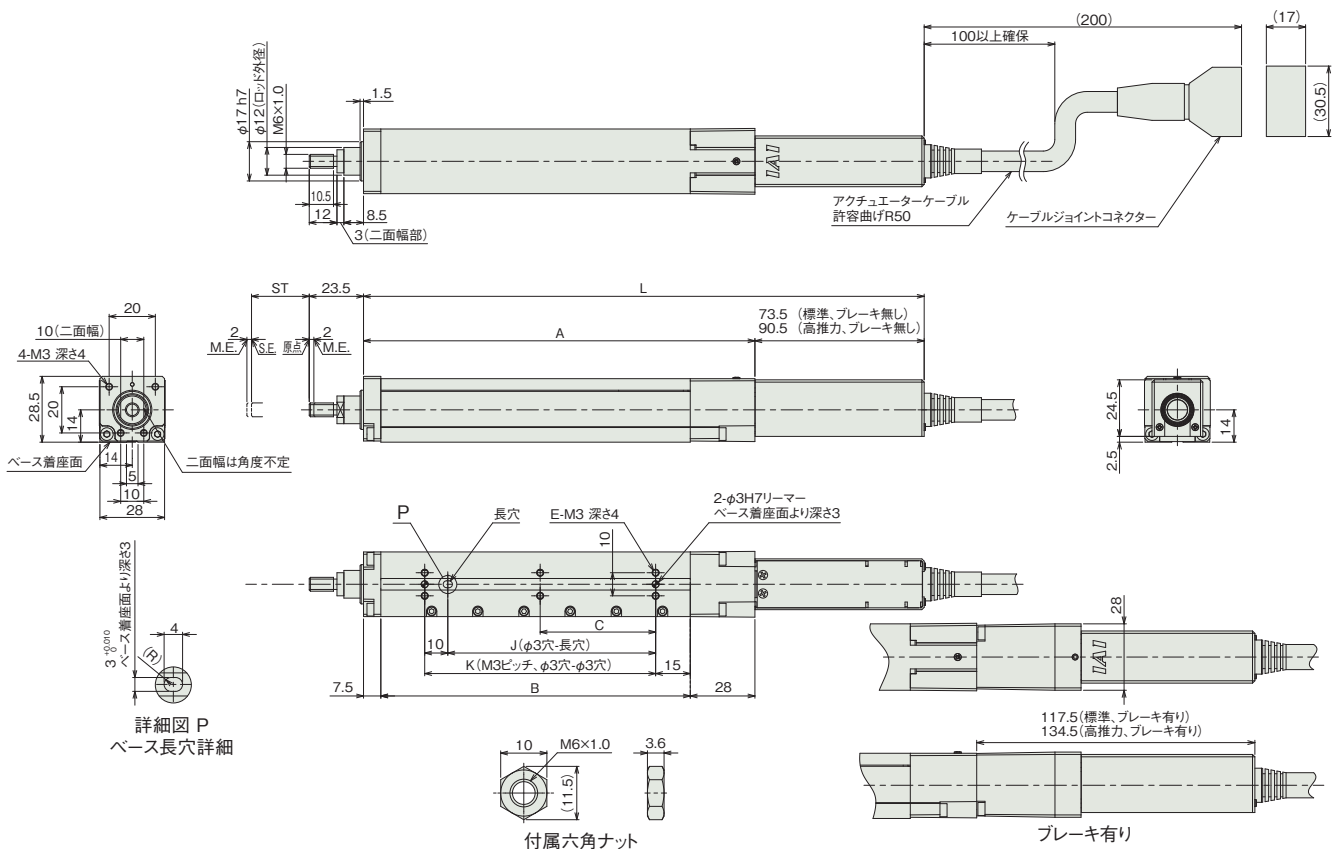
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) 一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) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	
L	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
		ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
	高推力	ブレーキ無し	185	210	235	260	285	310
		ブレーキ有り	229	254	279	304	329	354
A		94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5	
B		59	84	109	134	159	184	
C		0	0	0	50	62.5	75	
E		4	4	4	6	6	6	
J		15	40	65	90	115	140	
K		25	50	75	100	125	150	

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	
質量 (kg)	標準	ブレーキ無し	0.32	0.36	0.39	0.42	0.45	0.48
		ブレーキ有り	0.44	0.47	0.5	0.53	0.56	0.59
	高推力	ブレーキ無し	0.36	0.39	0.42	0.45	0.48	0.51
		ブレーキ有り	0.47	0.5	0.54	0.57	0.59	0.62

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
 RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

# RCP3-RA2AR

細小型

モーター折返し

本体幅 20mm

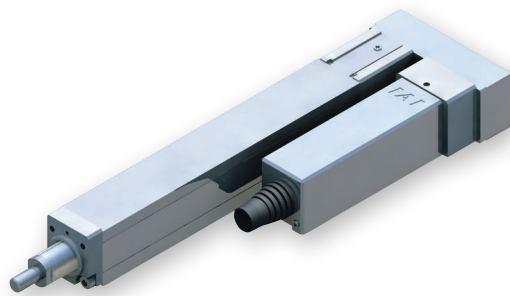
24V パルスモーター

ボールねじ

■型式項目

**RCP3 - RA2AR - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□標準タイプ 20SP パルスモーター 20□高推力タイプ	リード 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、回り止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (7) パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

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	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ		内容						
		標準タイプ			高推力タイプ			
RCP6/ RCP6S	リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	4	2	1
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	1	2
最高速度 (mm/s)			200	100	50	200	100	50
速度/加減速度		最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
RCP5	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.2	0.37	0.75	0.32	0.62
RCP4	垂直	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2
RCP3	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
RCP2	押付け	押付け時最大推力 (N)	12.6	25.2	50.4	23.1	46.2	92.4
		押付け最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5
RCD	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
		ブレーキ保持力 (kgf)	0.2	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25
RCA2	ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25
		最大ストローク (mm)	100	100	100	100	100	100
RCA		ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	1	0.32

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	2	0.62

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	4	1.25

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	0.3	0.2

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	0.3	0.2

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	0.3	0.2

ストロークと最高速度

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

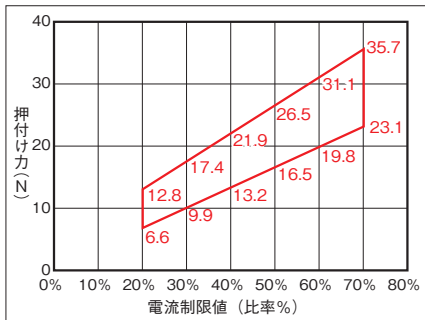
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

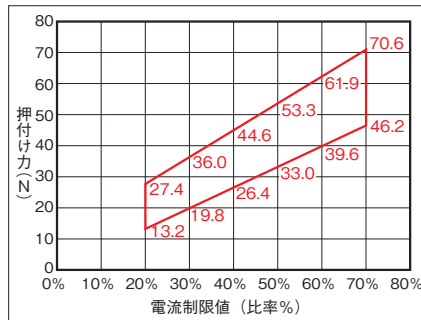
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

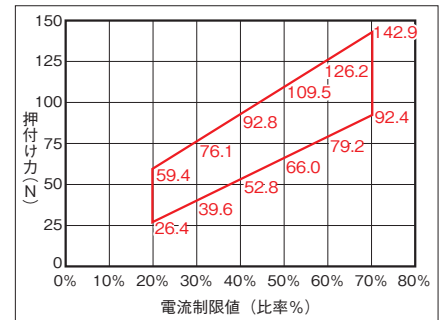
リード4



リード2

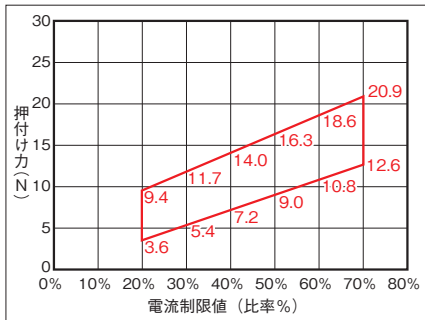


リード1

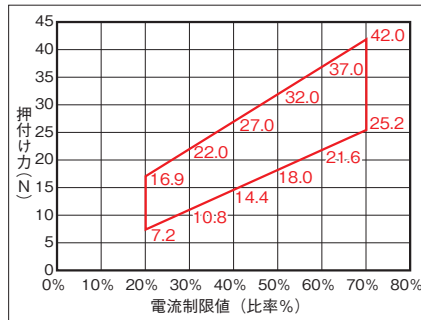


■標準タイプ

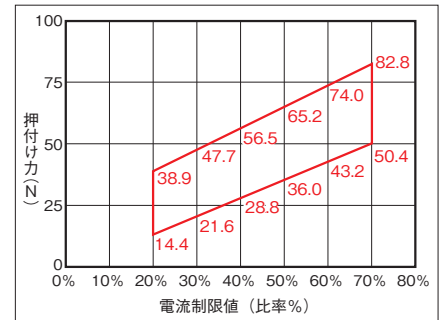
リード4



リード2



リード1



- 選定
- 注意事項
- 非搭載機種
- ロボット
- ケーブル
- オプション
- ケーブル型式一覧表
- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

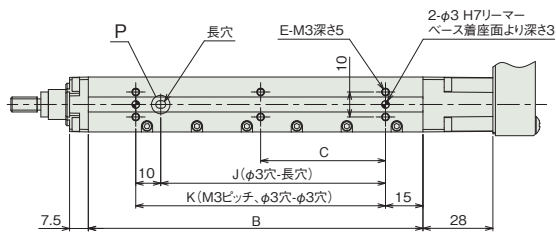
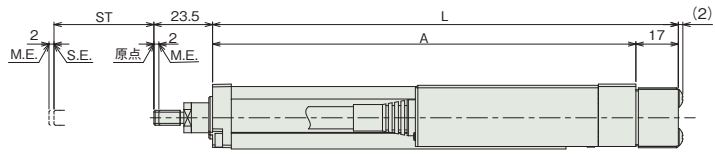
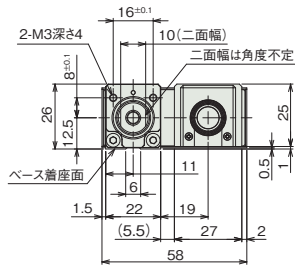
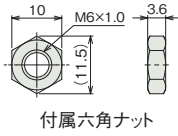
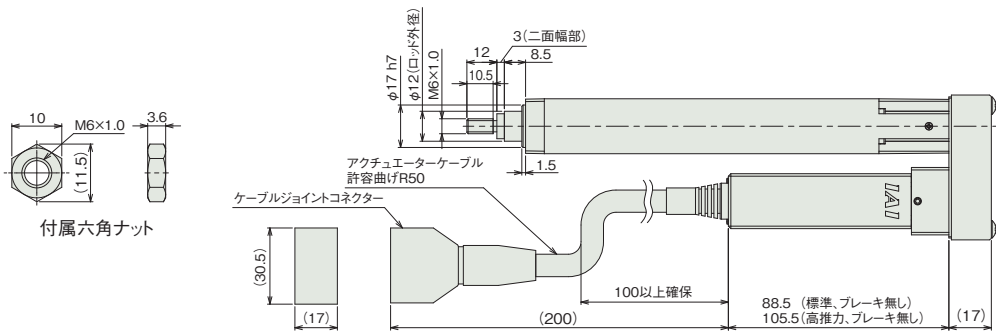
## 寸法図

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

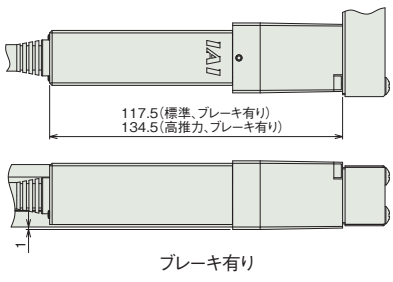


- (注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様です。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) ブレーキハウジングの底面は本体取付け面より1mmはみ出していますので、取付けの際はご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P  
ベース長穴詳細



### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	標準	ストローク	25	50	75	100
			ブレーキ無し	0.31	0.33	0.35
高推力	標準	ブレーキ有り	0.41	0.43	0.46	0.47
		ブレーキ無し	0.34	0.36	0.39	0.41
		ブレーキ有り	0.45	0.48	0.5	0.52

## 適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP3-RA2BR

細小型

モーター折返し

本体幅 30mm

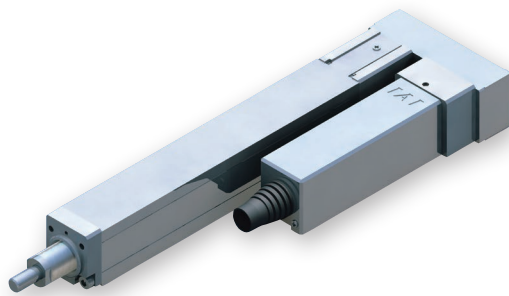
24V パルスモーター

ボールねじ

## 型式項目

**RCP3 - RA2BR - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20標準タイプ 20SP パルスモーター 20高推力タイプ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--	---	---	---	---	---------------------------



選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、回り止めに破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

## 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	4-583	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

## メインスペック

モータータイプ		内容								
		標準タイプ				高推力タイプ				
リード	ボールねじリード(mm)	6	4	2	1	6	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	1	2	4	1	2	4	8
		最高速度(mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
		最高速度(mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
押付け	最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	押付け時最大推力(N)	6.3	12.6	25.2	50.4	15.4	23.1	46.2	92.4	
	押付け最高速度(mm/s)	5	5	5	5	5	5	5	5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力(kgf)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	
ストローク	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	150	150	150	150	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	1	0.32

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	2	0.62

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	4	1.25

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	8	2.5

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	0.5	0.2

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	1	0.37

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	2	0.75

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	4	1.5

ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
6	180	280	300
4	180	200	
2	100		
1	50		

(単位はmm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

ACA2

ACA

RCS4

RCS3

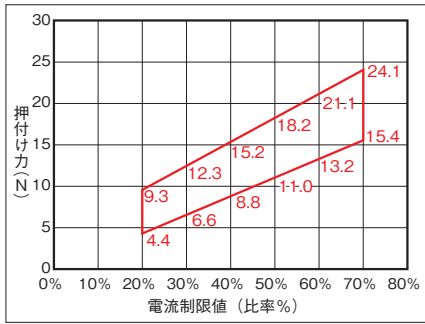
RCS2

押付け力と電流制限値の相関図

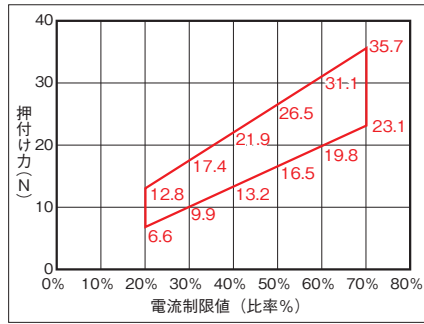
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

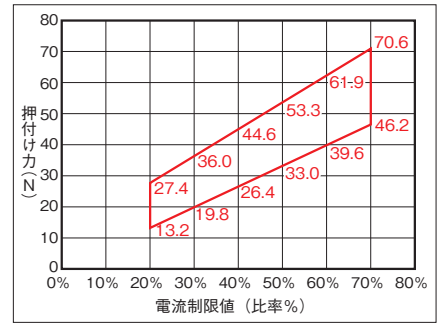
リード6



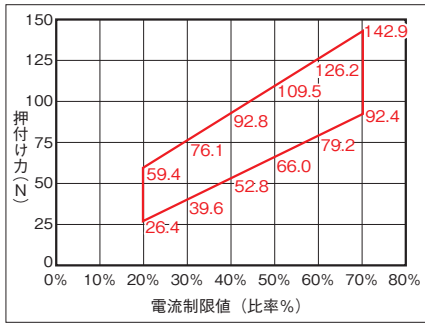
リード4



リード2

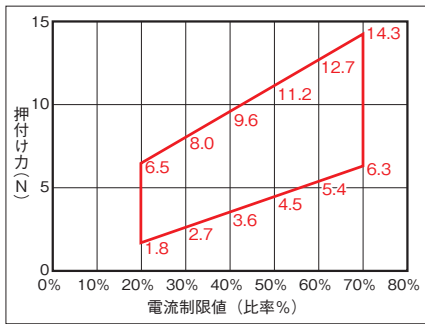


リード1

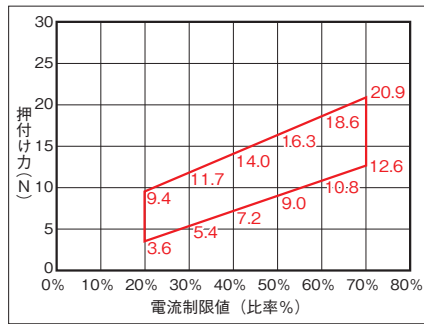


■標準タイプ

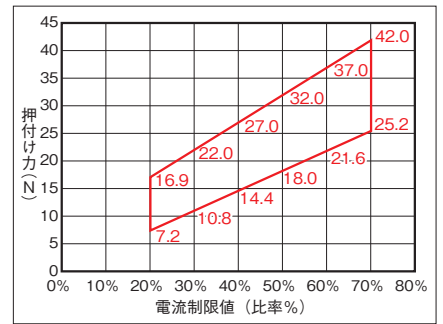
リード6



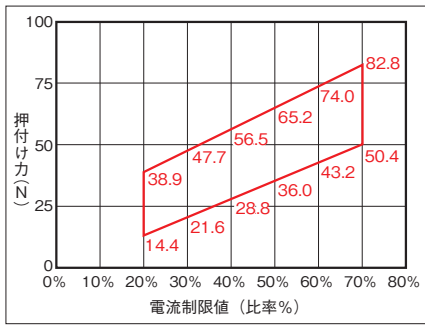
リード4



リード2



リード1



RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

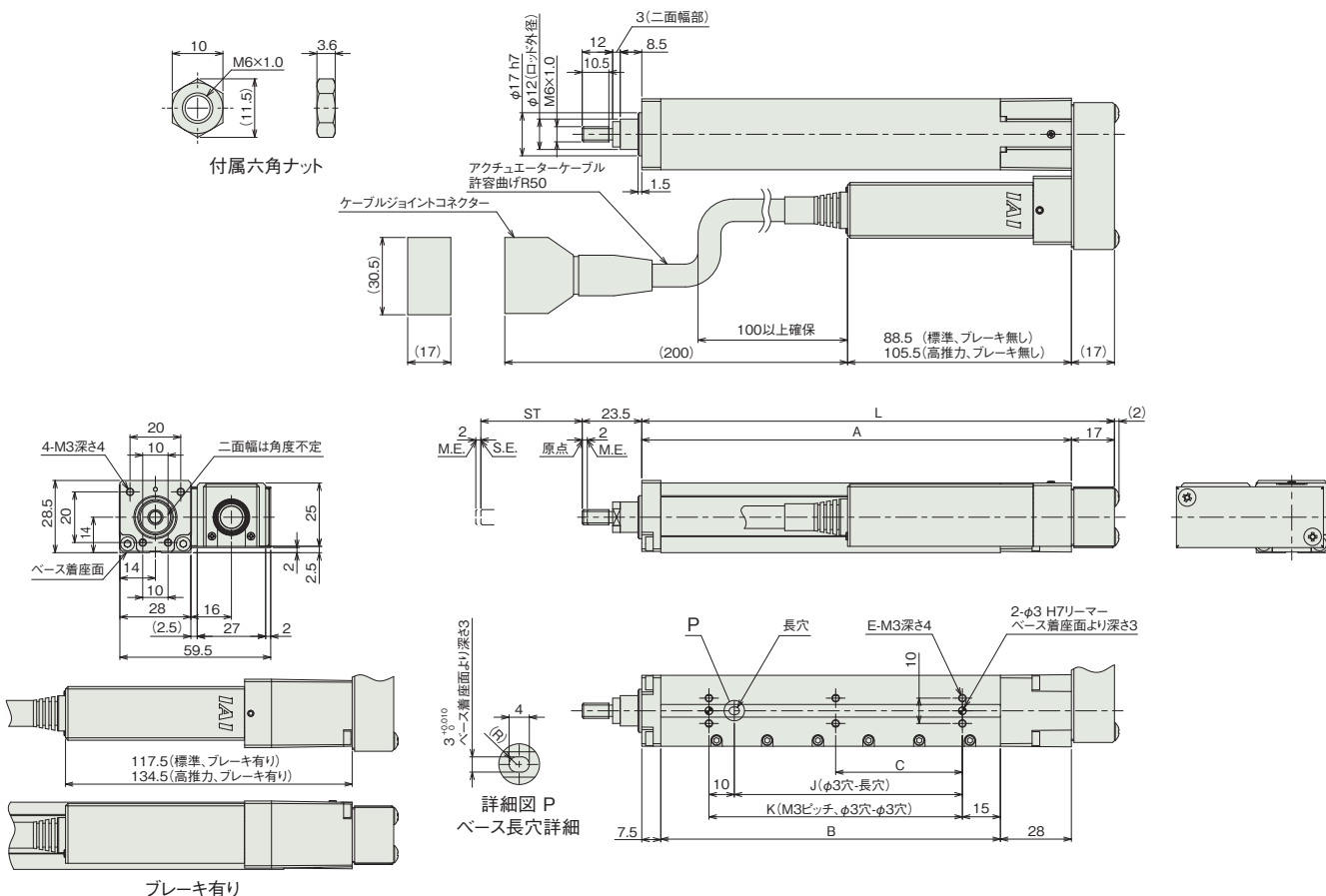
寸法図

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 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二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。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。  
 (注) 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。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	59	84	109	134	159	184
C	0	0	0	50	62.5	75
E	4	4	4	6	6	6
J	15	40	65	90	115	140
K	25	50	75	100	125	150

■ストローク別質量

質量 (kg)	標準	ストローク		25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	0.35	0.38	0.41	0.44	0.47	0.5
	高推力	ブレーキ無し	ブレーキ有り	0.38	0.41	0.45	0.48	0.5	0.53
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	0.49	0.52	0.56	0.59	0.62	0.65

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種



ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP2

パルスモーター				
RCP2	ロッド 【折返しタイプ】	RCP2-SRA4R	4-209	
		RCP2-SRGS4R	4-213	
		RCP2-SRGD4R	4-217	

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP2-SRA4R



本体幅  
50mm

24V  
パルス  
モーター

## ■型式項目

RCP2 - SRA4R - I - 35P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 200	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---------------------------	--------------------	---	---	---------------------------



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

### 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	-

### 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 (注1)	B	4-583	-
フランジ金具 (前)	FL	4-585	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-587	-
フート金具1 (底面取付)	FT	4-588	-
フート金具2 (右/左側面取付)	FT2/FT4	4-591	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

### メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 最高速度 (mm/s) 最低速度 (mm/s)
水平	速度/加減速度	250 125 7 4 定格加減速度 (G) 最高加減速度 (G)
	可搬質量	9 15 250 125
垂直	速度/加減速度	7 4 0.2 0.2 0.2 0.2
	押付け	押付け時最大推力 (N) 押付け最高速度 (mm/s)
ブレーキ	ブレーキ仕様	112 224 20 20
	ブレーキ保持力 (kgf)	9 15
ストローク	最小ストローク (mm)	20 20
	最大ストローク (mm)	200 200
	ストロークピッチ (mm) (注2)	10 10

(注2) 100mm以上は50mmごととなります。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±1.5度
ロッド先端静的許容トルク	0.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種別	パルスモーター
エンコーダー種別	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	25	9
100	25	7
150	20	5
200	15	3.5
250	10	2

リード2.5

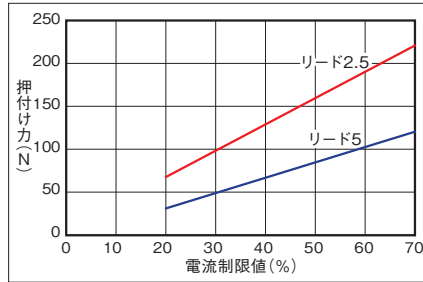
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

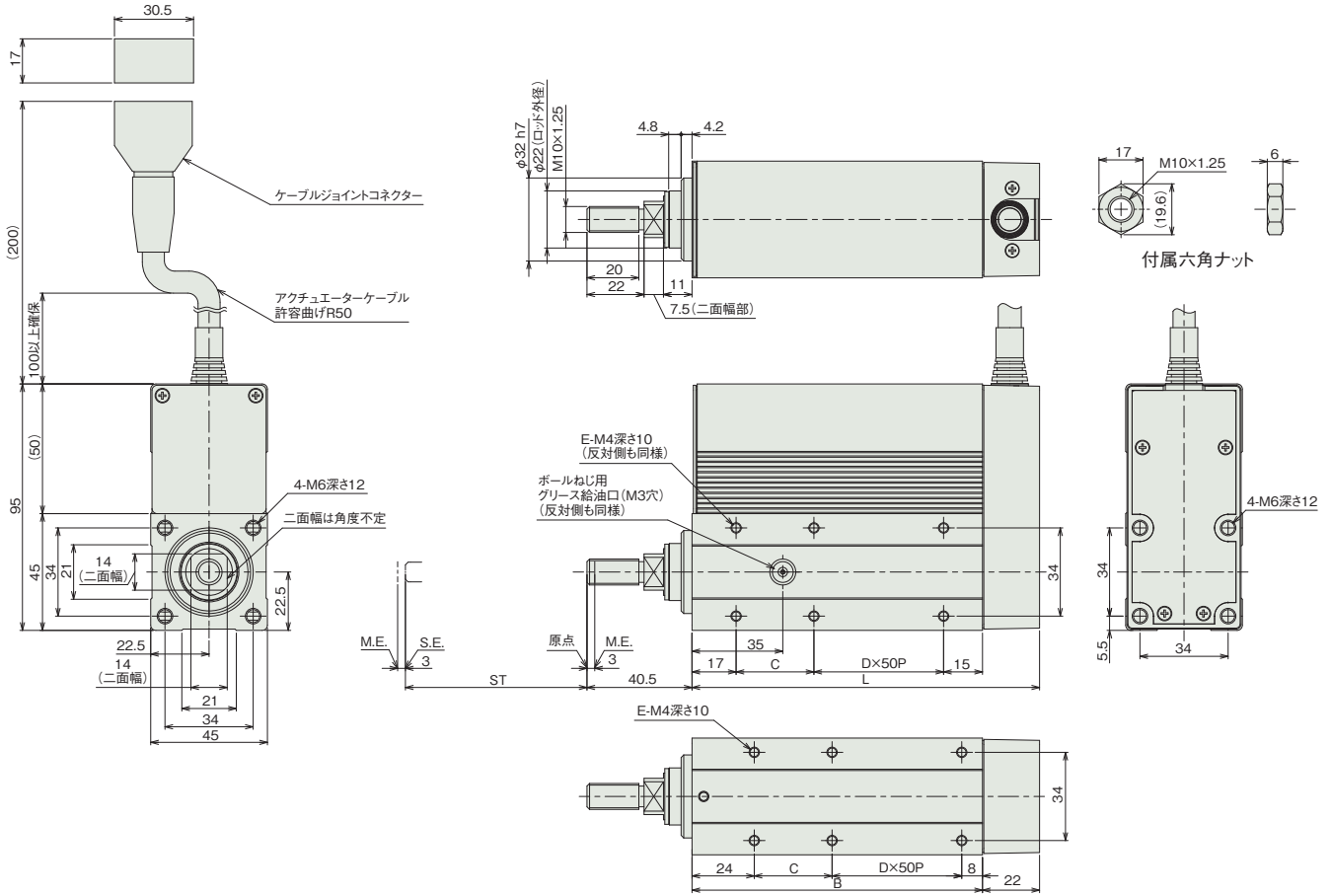
RCS4

RCS3

RCS2

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただし、ブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。(60mm以下の対応はできません)

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	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

### ■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.83	0.89	0.96	1.02	1.08	1.14	1.21	1.27	1.33	1.64	1.95
	ブレーキ有り	-	-	-	-	-	1.35	1.41	1.47	1.53	1.84	2.15

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCA2	MSEL-PC/PG	4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
RCA	PCON-CB/CGB	1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
RCS4	PCON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCS3	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RCS2	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
用シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP2-SRGS4R

シングル  
ガイド付

モーター  
折返し

本体幅  
50  
mm

24v  
パルス  
モーター

## ■型式項目

**RCP2 - SRGS4R - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 200	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---------------------------	--------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は「先端許容荷重と走行寿命の関係」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

(注) 上写真はガイド右取付仕様 (GS2) です。

### 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	-

### 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 (注1)	B	4-583	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-587	-
フート金具 (注2)	FT	4-588	-
フート金具2 (右 / 左側面取付)	FT2/FT4	4-591	-
ガイド取付方向変更 (注3)	GS2~GS4	4-591	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

- (注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。  
 (注2) フート金具は80ストローク以上で使用可能です。ただし、GS3はフート金具が使用出来ません。ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2は、FTもしくはFT4、GS4は、FTもしくはFT2の組合せが使用可能です)  
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

### メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 24 35 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.2
水平	速度/加減速度	最高可搬質量 (kg) 8 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
	速度/加減速度	最高可搬質量 (kg) 8 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
垂直	速度/加減速度	最高可搬質量 (kg) 8 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
	速度/加減速度	最高可搬質量 (kg) 8 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	112 224
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	8 15
ストローク	最小ストローク (mm)	20 20
	最大ストローク (mm)	200 200
ストローク	ストロークピッチ (mm) (注4)	10 10

(注4) 100mm以上は50mmごととなります。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.05度
ロッド先端静的許容トルク	0.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	24	8
100	24	6
150	19	4
200	14	2.5
250	9	1

リード2.5

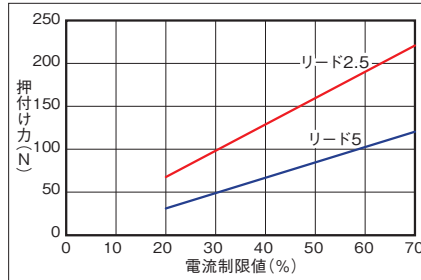
姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

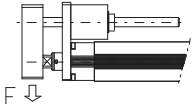
ストローク リード	20~200 (10mmごと)
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

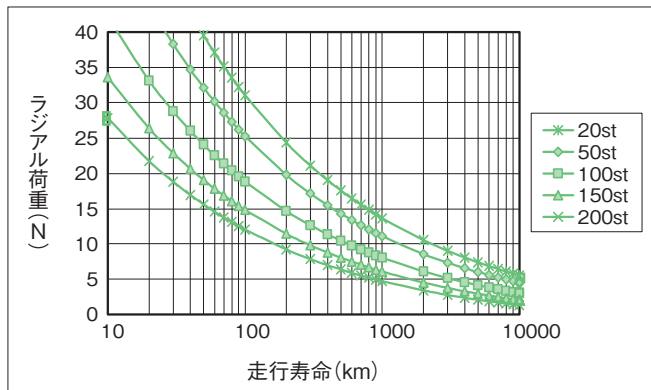


走行寿命、先端たわみ量

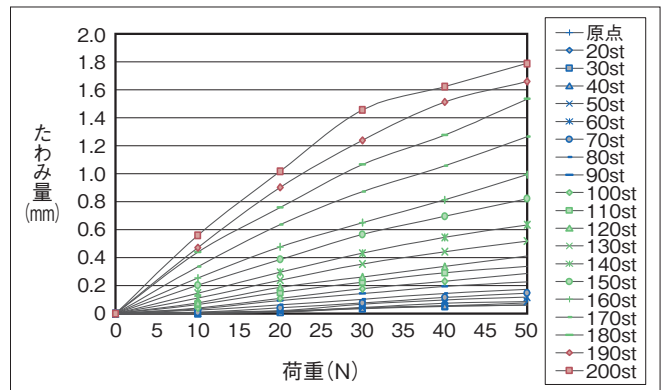


\* シングルガイド仕様  
は上下方向の荷重以  
外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

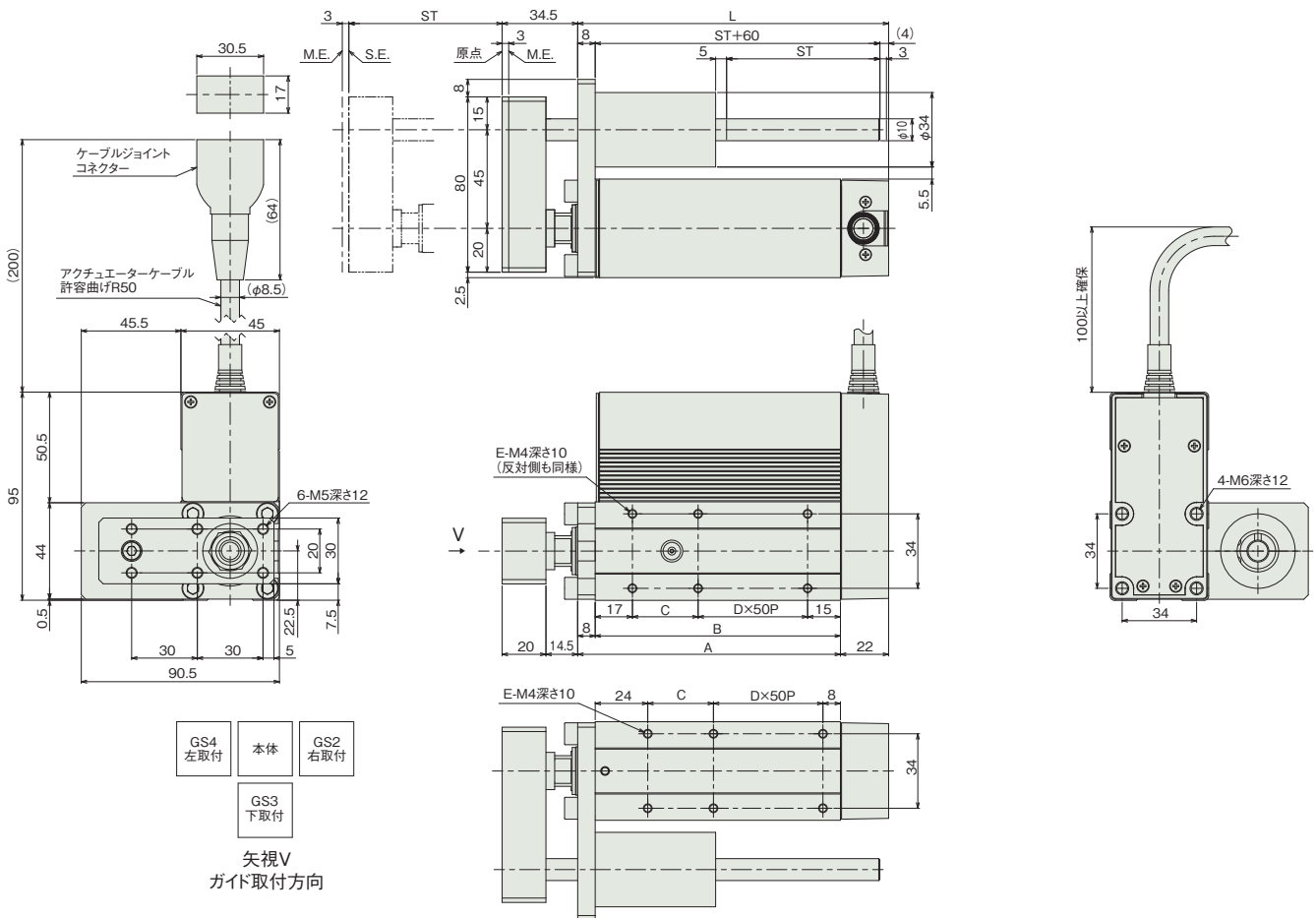
RCS4

RCS3

RCS2

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただし、ブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。(60mm以下の対応はできません)

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	92	102	112	122	132	142	152	162	172	222	272
A	70	80	90	100	110	120	130	140	150	200	250
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10

### ■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.20	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09	2.43
	ブレーキ有り	-	-	-	-	-	1.75	1.81	1.88	1.95	2.29	2.63

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
用シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



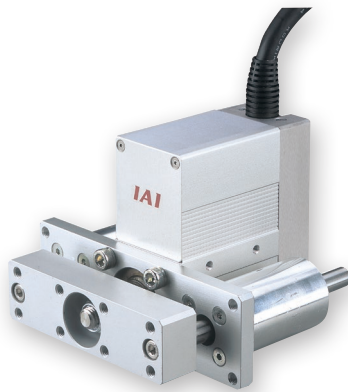
# RCP2-SRGD4R

ダブルガイド付  
モーター折返し  
本体幅 50mm  
24Vパルスモーター

## 型式項目

**RCP2 - SRGD4R - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 ~ 200 20mm 200mm (10mmごと設定) ※100mm以上は 50mmごと設定	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	---------------------------	---	--	---	---------------------------



### 選定上の注意



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は「先端許容荷重と走行寿命の関係」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-275ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

### 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	-

### 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 (注1)	B	4-583	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-587	-
フート金具 (注2)	FT	4-588	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。  
(注2) フート金具は80ストローク以上で使用可能です。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

### メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 24 35
水平	最高速度 (mm/s)	250 125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s) 7 4
	定格加減速度 (G)	0.3 0.2
	最高加減速度 (G)	0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 8 15
	最高速度 (mm/s)	250 125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s) 7 4
	定格加減速度 (G)	0.2 0.2
最高加減速度 (G)	最高加減速度 (G)	0.2 0.2
	最高加減速度 (G)	0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	112 224
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	8 15
ストローク	最小ストローク (mm)	20 20
	最大ストローク (mm)	200 200
	ストロークピッチ (mm) (注3)	10 10

(注3) 100mm以上は50mmごととなります。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.05度
ロッド先端静的許容トルク	右図参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	24	8
100	24	6
150	19	4
200	14	2.5
250	9	1

リード2.5

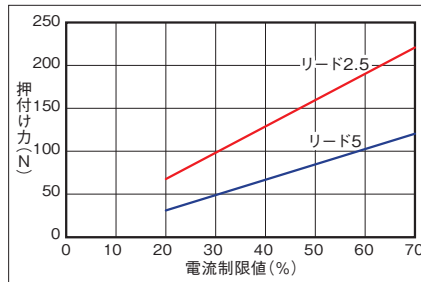
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

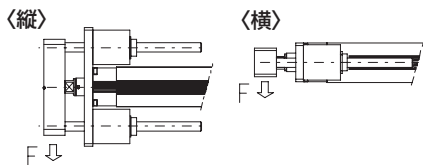
ストローク	最高速度
20~200 (10mmごと)	
リード 5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

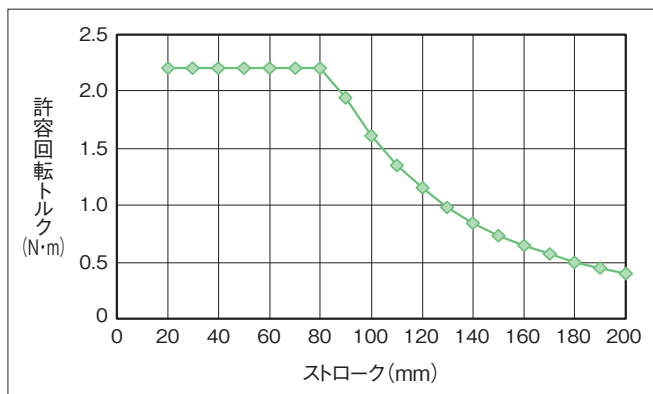
押付け力と電流制限値の相関図



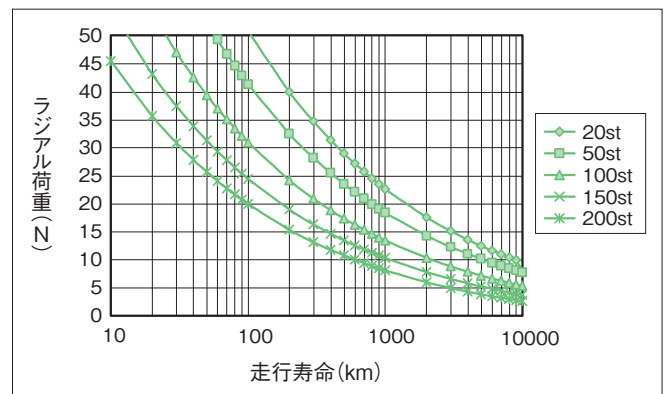
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



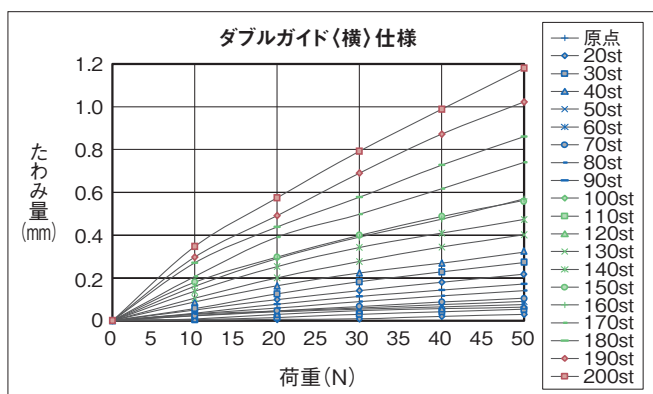
ロッド先端静的許容トルク



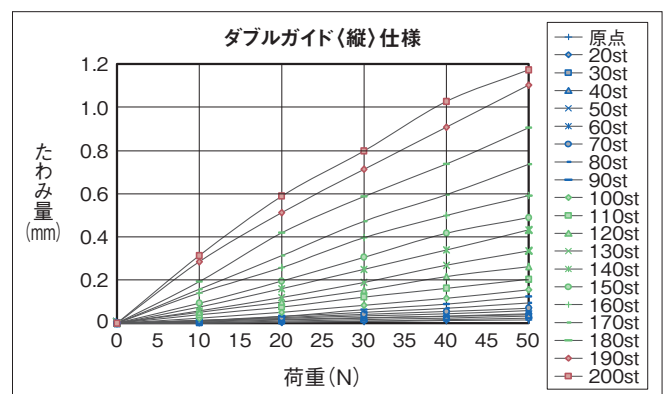
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルロッド  
ケーブル型式  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

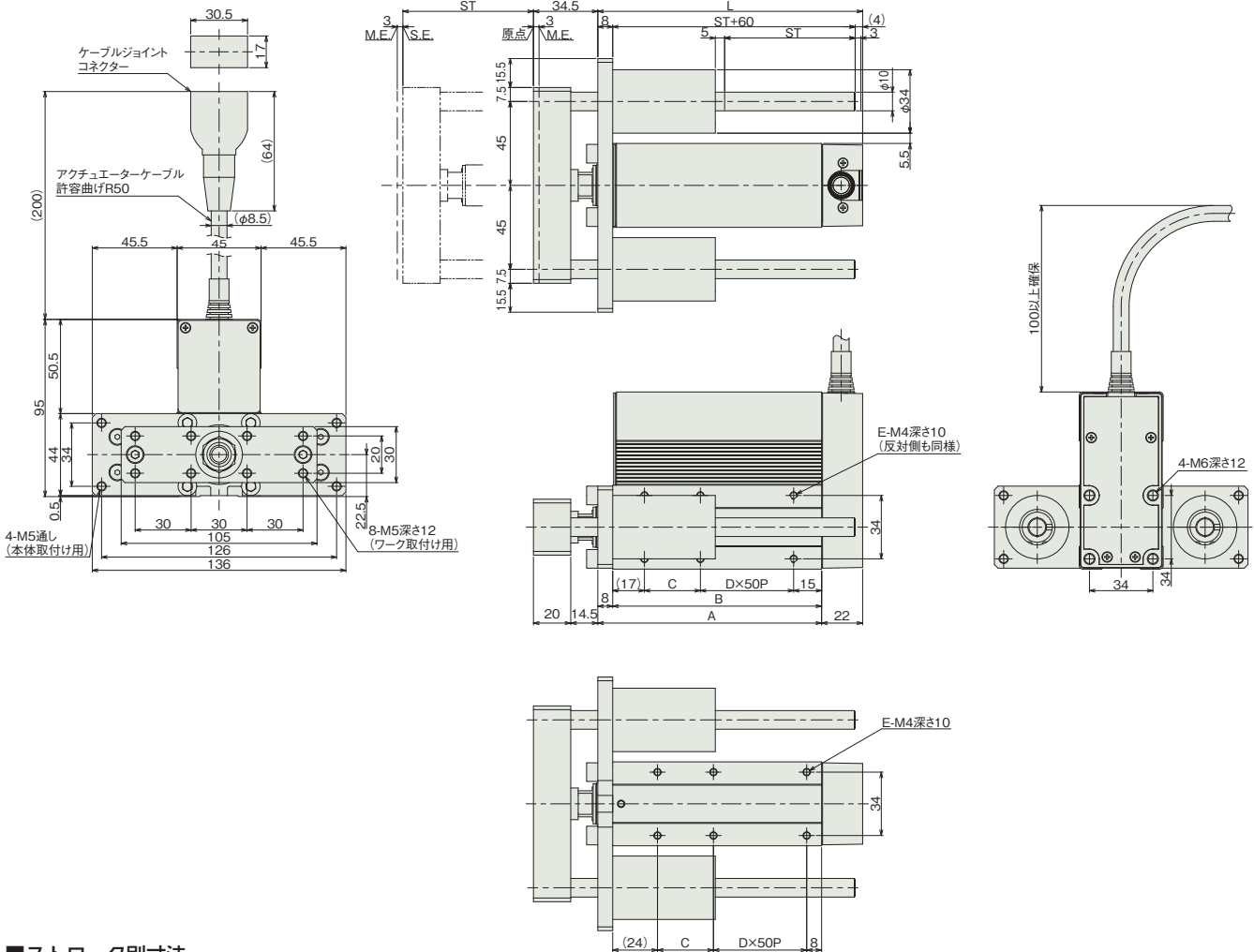
## 寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただし、ブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。(60mm以下の対応はできません)

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	92	102	112	122	132	142	152	162	172	222	272
A	70	80	90	100	110	120	130	140	150	200	250
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10

### ■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
質量 (kg)											
ブレーキ無し	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81
ブレーキ有り	-	-	-	-	-	2.05	2.12	2.2	2.27	2.64	3.01

## 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCD

<b>DCサーボモーター (超小型ロッドタイプ)</b>			
<b>RCD</b>	ロッド	RCD-RA1DA	4-223 

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

**RCD**

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCD-RA1DA



本体幅  
**10mm**

24V  
DCブラシ  
レスモーター

## 型式項目

<b>RCD</b>	-	<b>RA1DA</b>	-	<b>I</b>	-	<b>3</b>	-	<b>2</b>	-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類 インクリメンタル		モーター種類 DCブラシレス モーター3W		リード 2mm		ストローク 10 10mm 30 30mm (10mmごと)		適応コントローラ D5 DCON D6 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル



- (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 1G 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) 当機種はすべりねじを使用していますので、メインスペックは使用状況により変化する場合があります。
- (4) 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 の時にロッドが下降しますのでご注意ください。
- (5) 押付け動作については 1-275 ページをご参照ください。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	-
20	-
30	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	D5	D6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
		-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 D5: CB-CAN2-MPA(-RB)  
 D6: CB-ADPC2-MPA(-RB)

## メインスペック

項目	内容	
リード	すべりねじリード (mm) 2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 0.7
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 300
		定格加減速度 (G) 1
		最高加減速度 (G) 1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 0.3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 300
		定格加減速度 (G) 1
		最高加減速度 (G) 1
推力	定格推力 (N) 4.2	
押付け	押付け最大推力 (N) 2.6	
	押し付け最高速度 (mm/s) 5	
ストローク	最小ストローク (mm) 10	
	最大ストローク (mm) 30	
	ストロークピッチ (mm) 10	

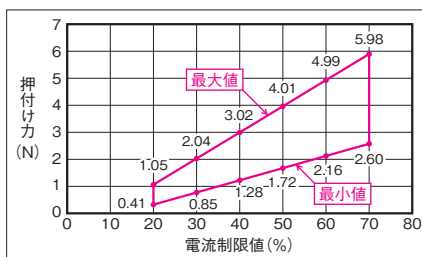
項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ3mm
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロスモーション	0.2mm以下
ロッド	φ5mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±3.0度
ロッド先端静的許容トルク	0.02Nm
走行寿命	1000万回 (往復回数)
使用周囲温度・湿度	温度0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	DCブラシレスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	480 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

## ストロークと最高速度

リード (mm)	10~30 (10mmごと)
2	300

(単位は mm/s)

## 電流制限値と押付け力



(注) 押付け速度は5mm/sです。  
 (注) 上記グラフは、すべりねじ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利用ください。

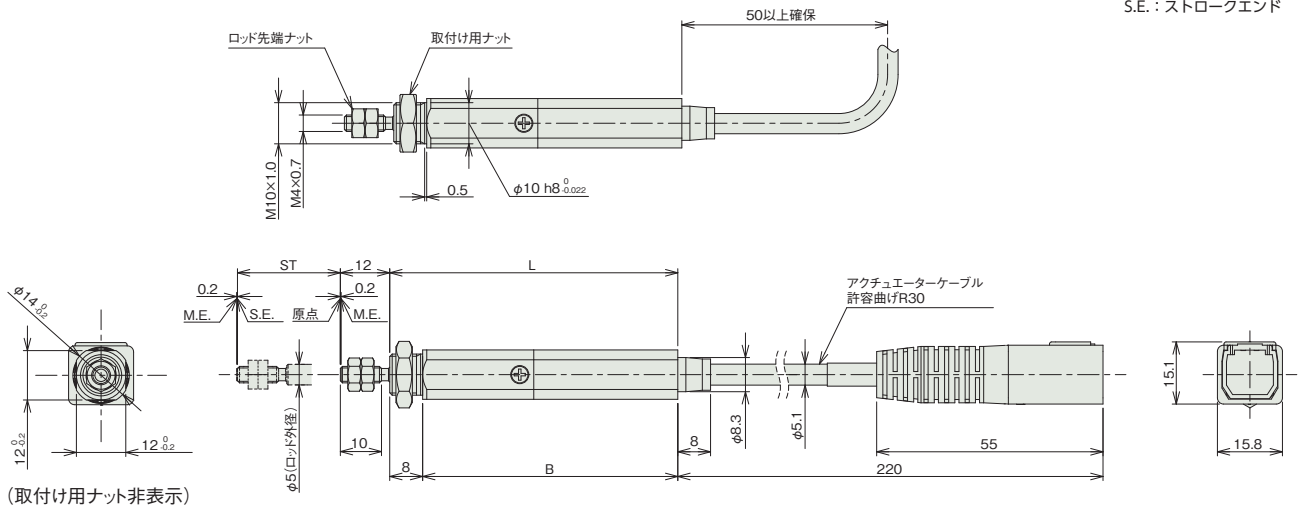


寸法図

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



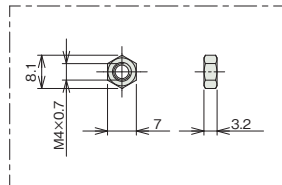
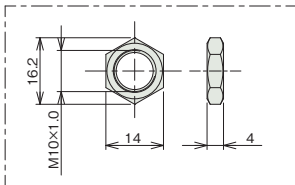
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



(取付け用ナット非表示)

取付け用ナット(付属)

ロッド先端ナット(付属)



■ストローク別寸法

ストローク	10	20	30
L	60	70	80
B	52	62	72

■ストローク別質量

ストローク	10	20	30
質量 (kg)	0.047	0.051	0.055

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
DCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512	-	8-229
DCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) 簡易アプユニットは使用できません。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

選定

注意事項

非掲載機種





ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCA2

サーボモーター 24V			
RCA2	細小型ロッド	RCA2-RN3NA	4-227 
		RCA2-RP3NA	4-229 
		RCA2-GS3NA	4-231 
		RCA2-GD3NA	4-235 
		RCA2-SD3NA	4-239 
		RCA2-RN4NA	4-243 
		RCA2-RP4NA	4-245 
		RCA2-GS4NA	4-247 
		RCA2-GD4NA	4-251 
		RCA2-SD4NA	4-255 

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

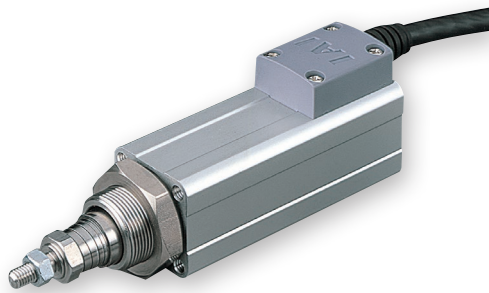
# RCA2-RN3NA

細小型	モーター ストレート	本体幅 <b>30</b> mm	<b>24V</b> ACサーボ モーター	すべり ねじ	ボール ねじ
-----	---------------	------------------------	-----------------------------	-----------	-----------

## ■型式項目

**RCA2 - RN3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応

### 選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわ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) またまわ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。取付け方法、条件などは 1-274 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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「II」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

## 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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

## ストロークと最高速度

ストローク		30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
4	2	200	100		
		100	50		
1	4	200	100		
		100	50		

(単位はmm/s)

## ケーブル長価格表 (標準価格)

### ■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□□(-RB)

■メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ		
		4	2	1	4	2	1			
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1			
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1		
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50		
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2		
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2		
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5		
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50		
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2		
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2		
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5			
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5			
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30			
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50			
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20			

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■寸法図

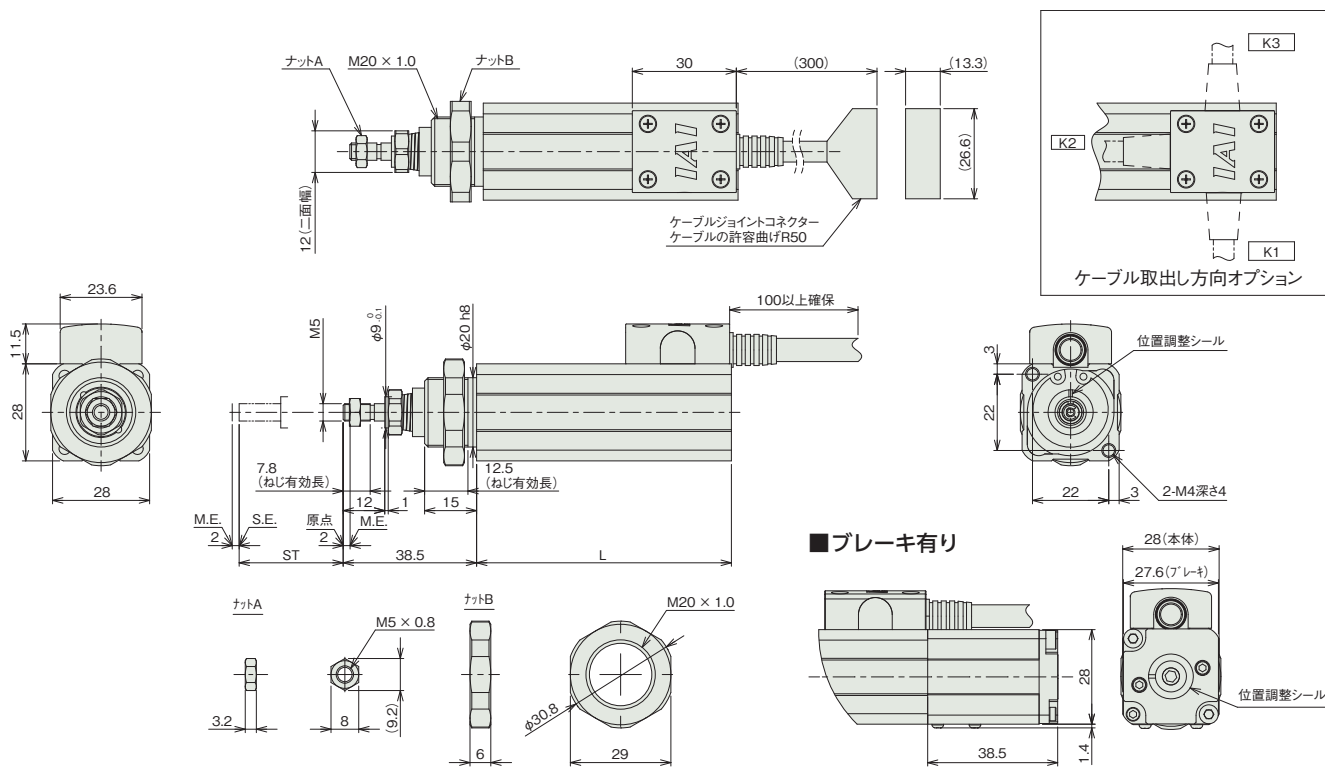
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじ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。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	30	50
	ブレーキ無し	0.25
	ブレーキ有り	0.35

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

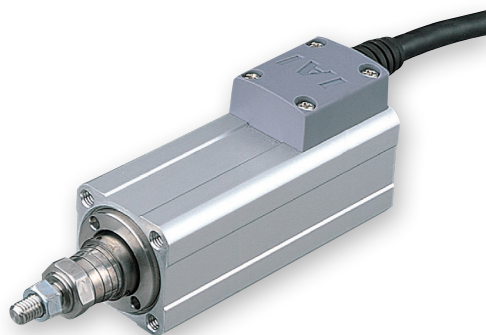
# RCA2-RP3NA

細小型    モーターストレート    本体幅 30mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

## 型式項目

**RCA2 - RP3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応

### 選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわ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) またまわ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。取付け方法、条件などは 1-274 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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

## 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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

## ストロークと最高速度

ストローク		30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
すべりねじ	1	50	-	-	-
	4	200	-	-	-
すべりねじ	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-

(単位はmm/s)

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準コネクタ		
		A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準コネクタ		
		A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□□(-RB)

■メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■寸法図

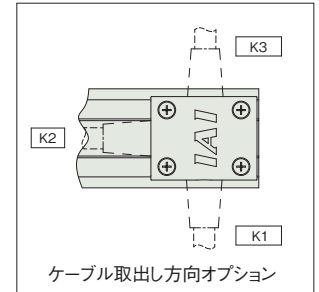
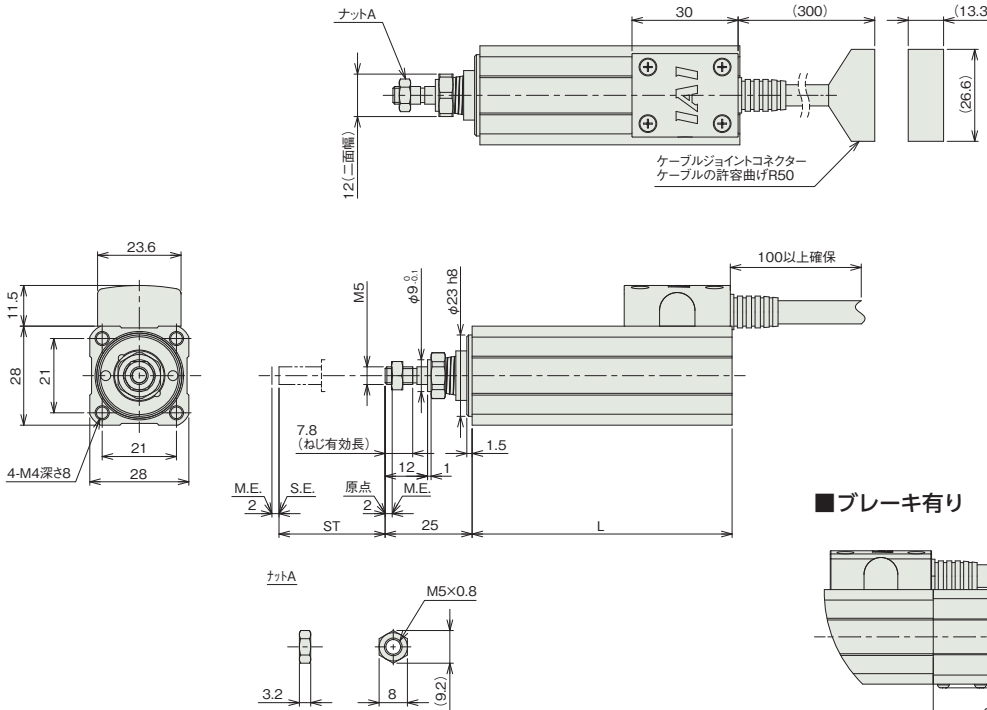
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



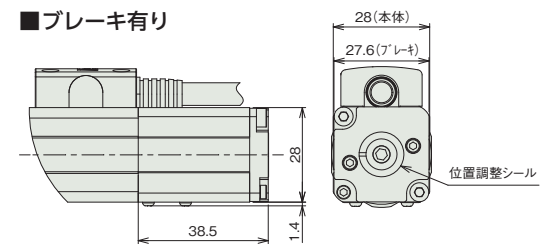
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていないので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.2
	ブレーキ有り	0.3

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

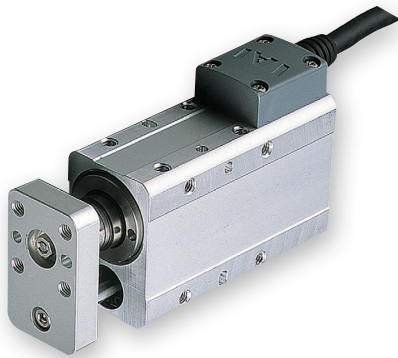
# RCA2-GS3NA

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボ モーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	----------	-----------	-------------	----------------------	-------	-------

## ■型式項目

**RCA2 - GS3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	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
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 選定上の注意**
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
  - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

### 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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
		ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

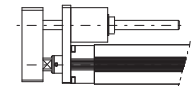
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	30 (mm)	50 (mm)
		ボールねじ	200
すべりねじ	4	200	100
	2	100	50
	1	50	20

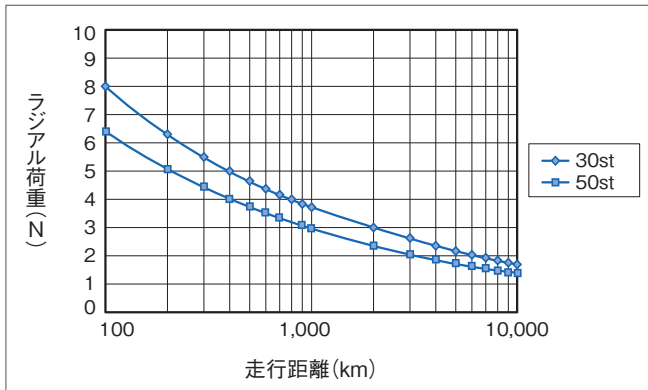
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

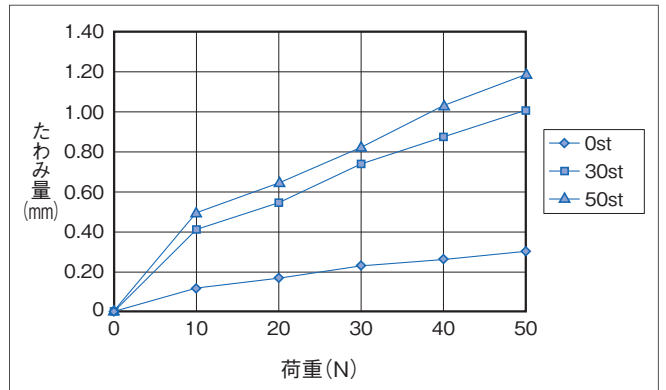


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

寸法図

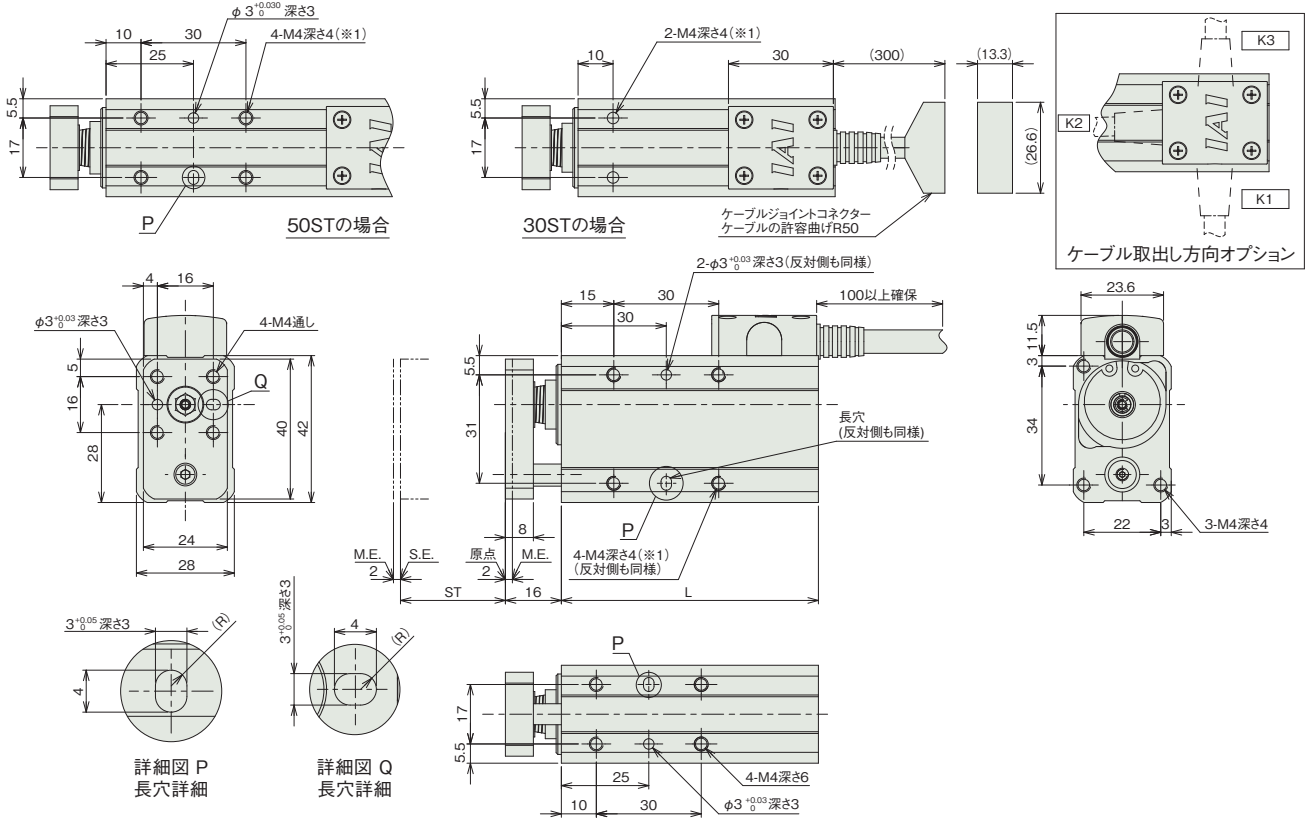
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



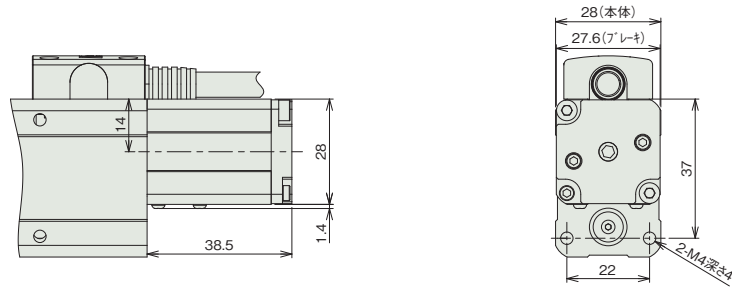
■ブレーキ無し

※1 ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク		30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.32	0.36
	ブレーキ有り	0.42	0.46

■適応コントローラ

本ページ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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

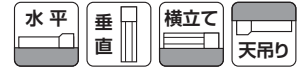
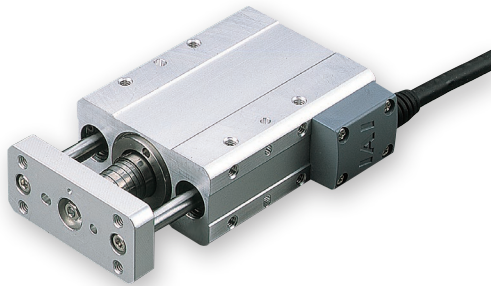
# RCA2-GD3NA

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボ モーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	---------	-----------	-------------	----------------------	-------	-------

## 型式項目

**RCA2 - GD3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	-----------------------------	--	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



選定上の  
注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」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、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプリで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

## 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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

## 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード(mm)	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力(N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力(kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ(mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

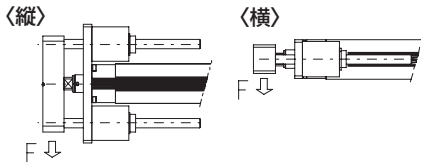
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

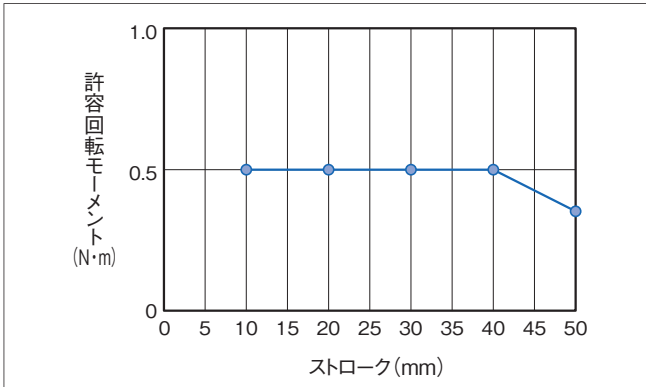
ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

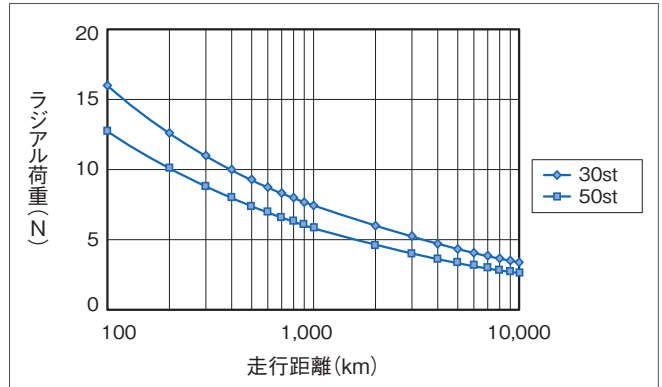
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



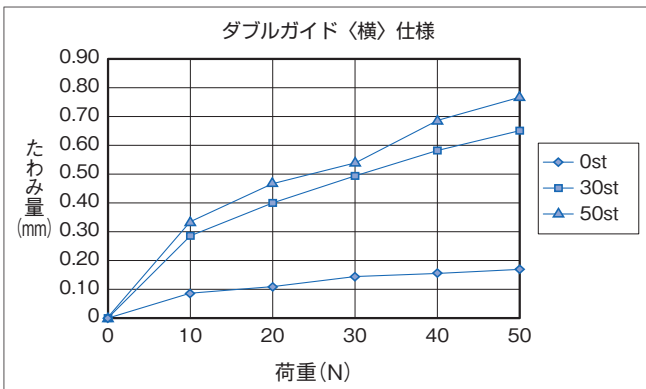
ロッド先端静的許容トルク



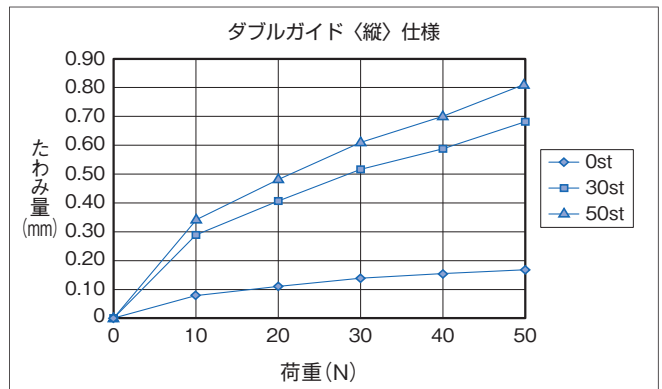
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボットマッ

テーブル

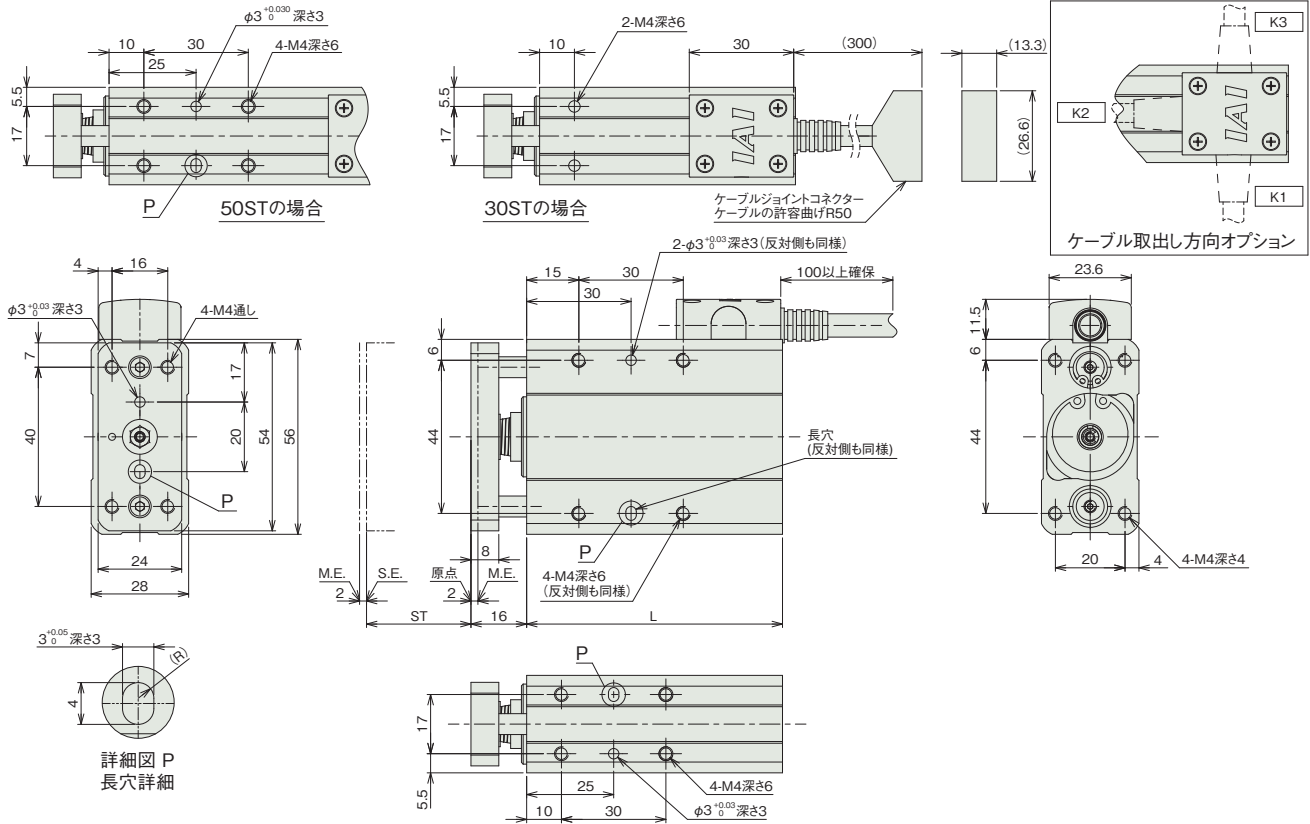
オプション

ケーブル型式  
一覧表

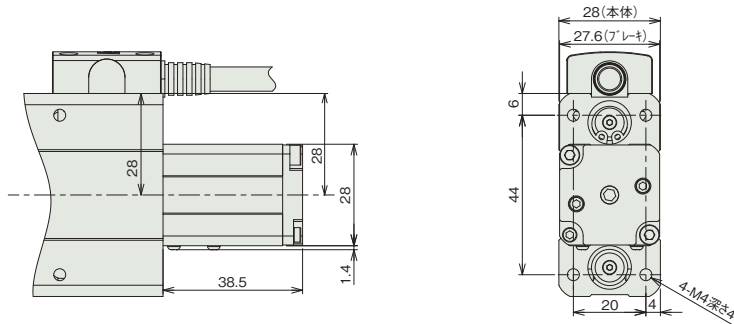
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.41
	ブレーキ有り	0.51

■適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

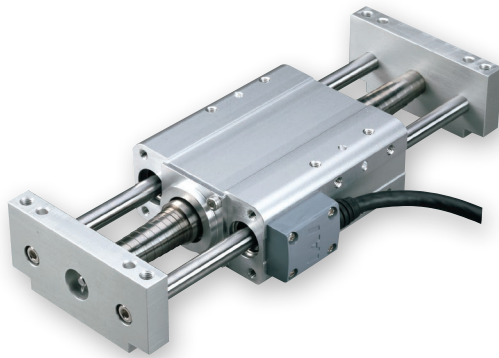
# RCA2-SD3NA

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 <b>60mm</b>	24V ACサーボ モーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	---------	-----------	--------------------	----------------------	-------	-------

## 型式項目

**RCA2 - SD3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	25 25mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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の値は、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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ことは出来ませんのでご注意ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
25	-	-
50	-	-

### 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
小型コネクター仕様	CNS	4-583	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

#### 標準コネクター

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

#### 小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□□(-RB)  
A6 : CB-ADPC2-MPA□□□□(-RB)

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注2)	±0.05mm
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

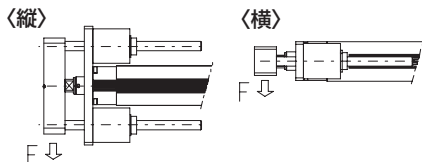
(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

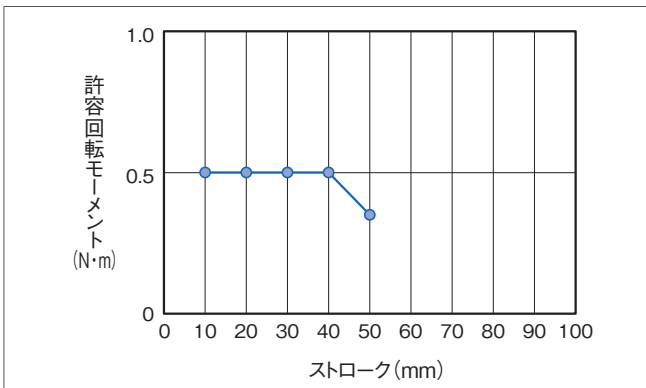
ストローク		25 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

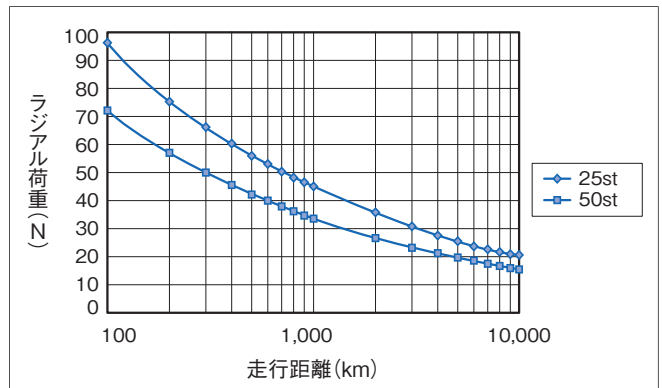
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



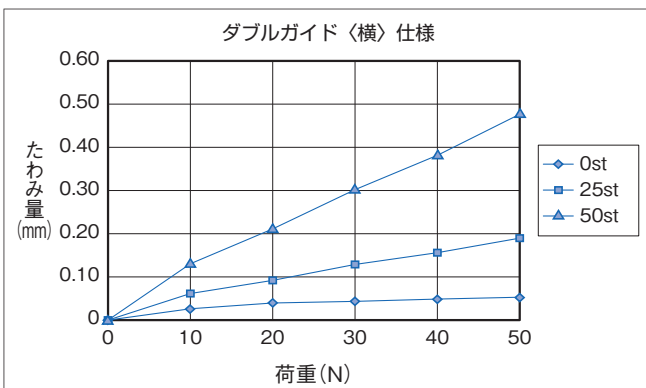
ロッド先端静的許容トルク



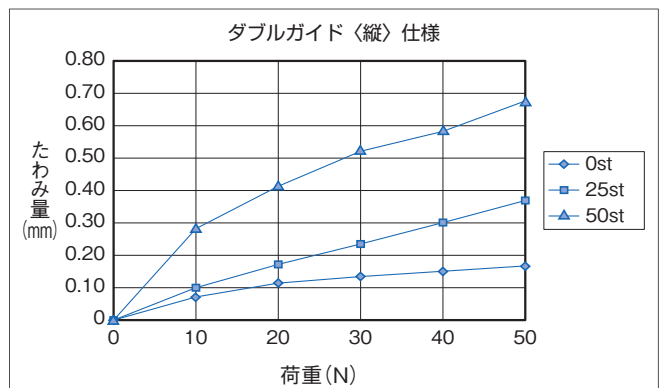
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



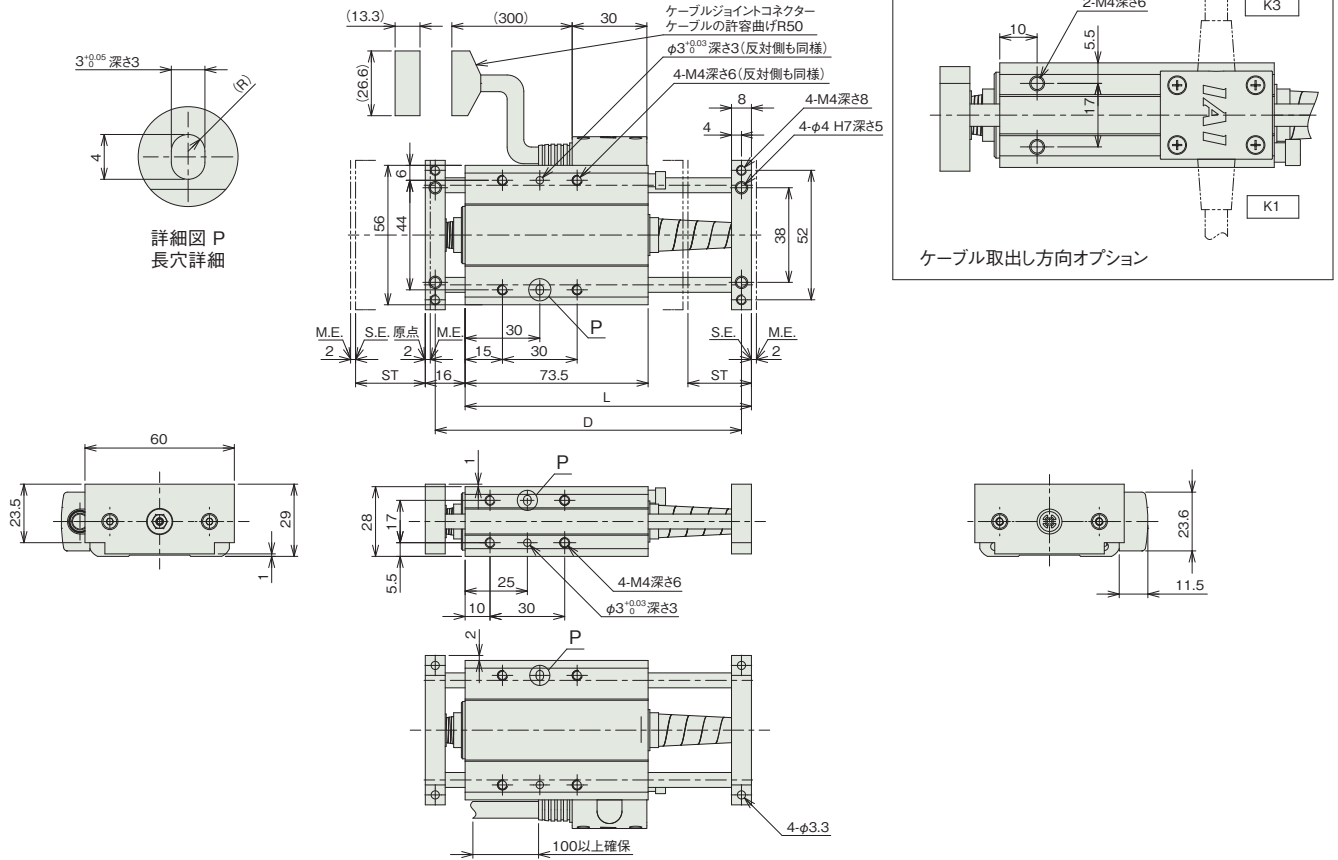
ラジアル荷重と先端たわみ量



- 選定
- 注意事項
- 非掲載機種
- ラジアルシリンダー
- ロッド
- ケーブル型式
- テーブル
- オプション
- ケーブル型式
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS3
- RCS2

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	115	140
D	123	148

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.48	0.5

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCA																				
RCS4	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

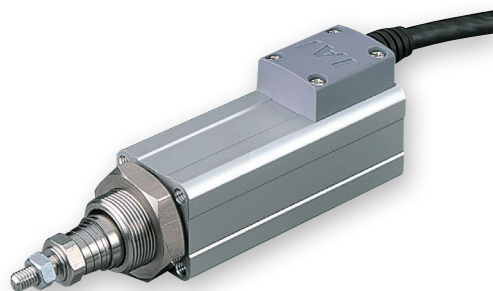
# RCA2-RN4NA

細小型    モーターストレート    本体幅 30mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

## ■型式項目

**RCA2 - RN4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	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
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応

### 選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわ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) またまわ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。取付け方法、条件などは 1-274 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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

### 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	4-583	-
小型コネクター仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### ■小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ	φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	ボールねじ/すべりねじ	±0.02mm/±0.05mm	
ロストモーション	ボールねじ/すべりねじ	0.1mm以下/0.3mm以下(初期値)	
ロッド不回転精度		-	
走行寿命	ボールねじ/すべりねじ	5000kmもしくは5000万往復	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP20	
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		ACサーボモーター	
エンコーダ種類		インクリメンタル	
エンコーダパルス数		1048 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

寸法図

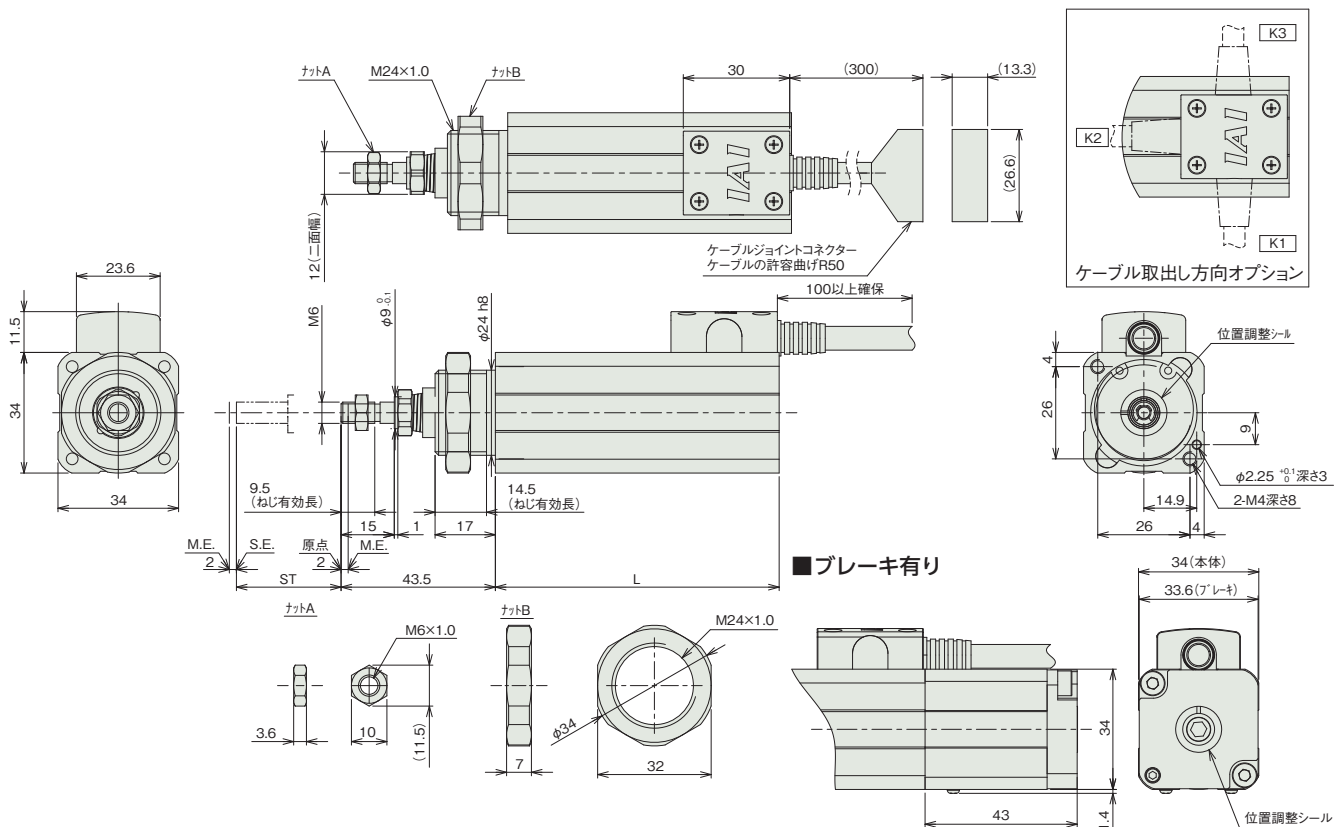
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) 本製品は送りねじ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。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

ストローク	30	50	
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.4	0.44
	ブレーキ有り	0.55	0.59

適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



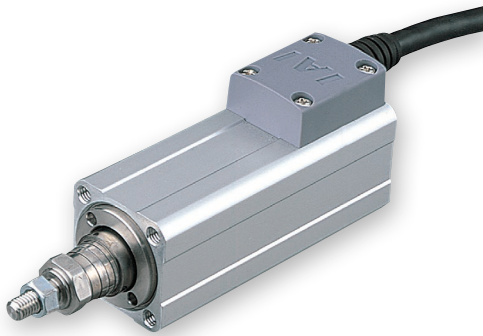
# RCA2-RP4NA

細小型    モーターストレート    本体幅 30mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

■型式項目

**RCA2 - RP4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	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
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応

選定上の注意



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわ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) またまわ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。取付け方法、条件などは 1-274 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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクタ		A3	A5	A6
標準タイプ	種類			
	ケーブル記号			
	P(1m) S(3m) M(5m)	-	-	-
長さ指定	種類			
	ケーブル記号			
	X06(6m) ~ X10(10m) X11(11m) ~ X15(15m) X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	種類			
	ケーブル記号			
	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

標準コネクタ		A3	A5	A6
標準タイプ	種類			
	ケーブル記号			
	P(1m) S(3m) M(5m)	-	-	-
長さ指定	種類			
	ケーブル記号			
	X06(6m) ~ X10(10m) X11(11m) ~ X15(15m) X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	種類			
	ケーブル記号			
	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

■メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード(mm)	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力(N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力(kgf)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ(mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■寸法図

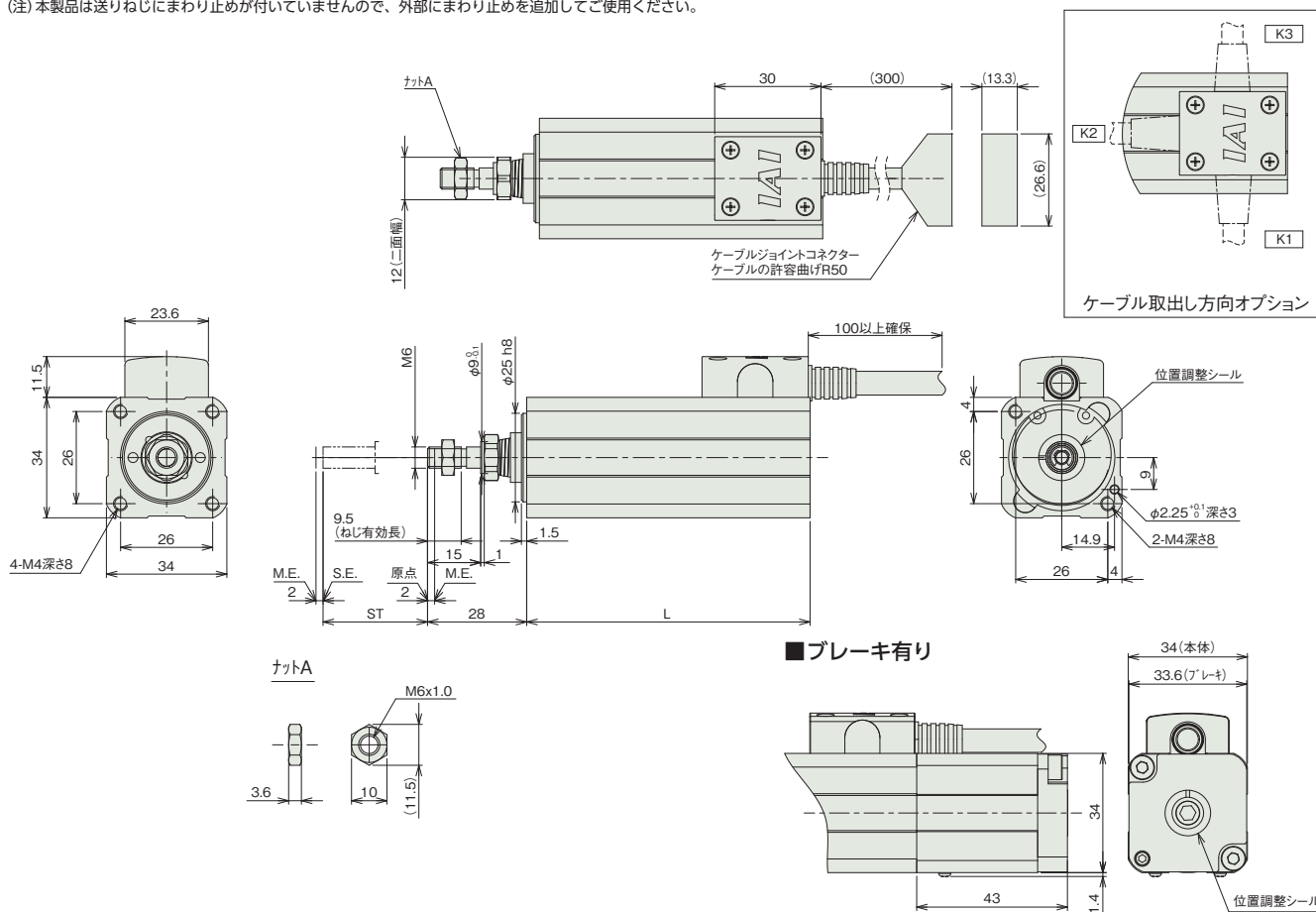
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) 本製品は送りねじ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。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD  
3次元 CAD

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク		30	50
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	0.32	0.36
			0.47	0.51

■適応コントローラ

本ページ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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								その他						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229			
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57			
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103			

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

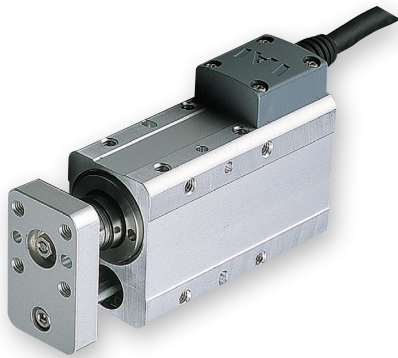
# RCA2-GS4NA

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボモーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	----------	-----------	----------	---------------	-------	-------

## ■型式項目

**RCA2 - GS4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	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
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応

選定上の注意



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

### 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	4-583	-
小型コネクター仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

#### ■標準コネクター

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
ロボットケーブル	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

#### ■小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
ロボットケーブル	R10(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

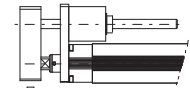
ストロークと最高速度

ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270<220>	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

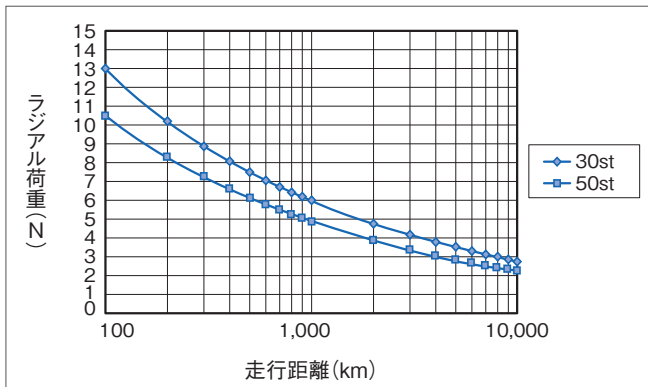
(注) < >内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

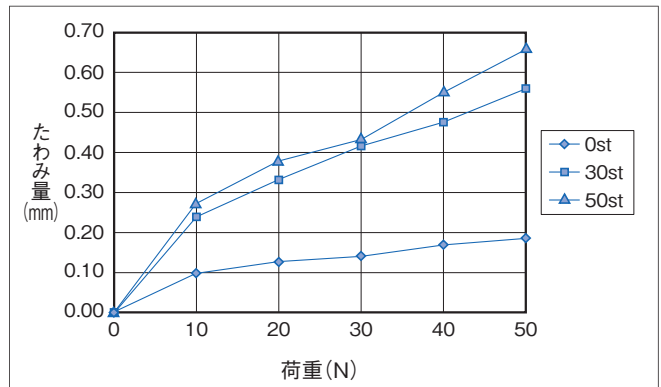


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

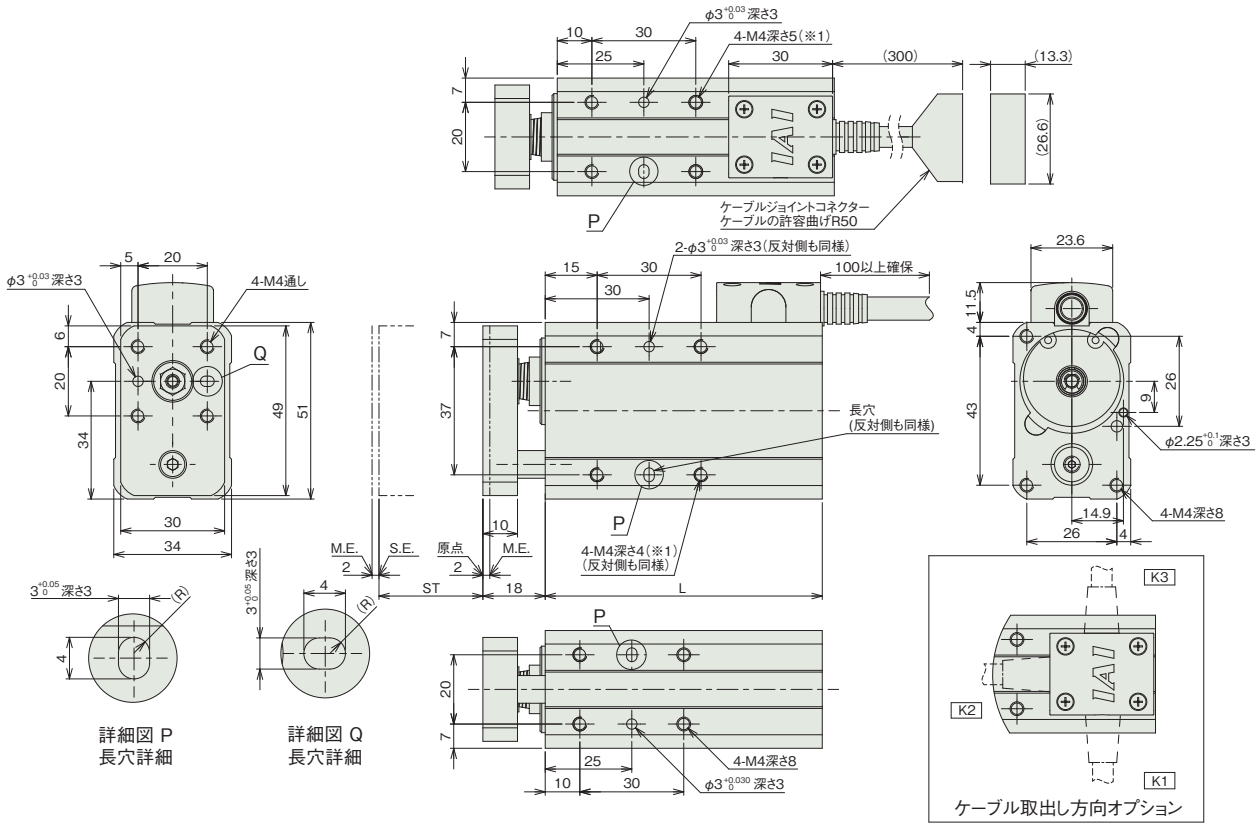
オプション

ケーブル型式  
一覧表

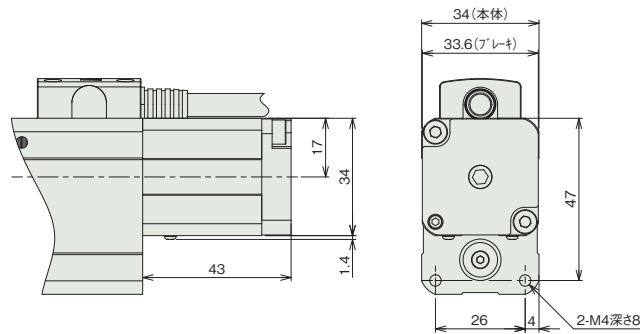
■ブレーキ無し

\*1 ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。  
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		30	50
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	0.57	0.63
			0.72	0.78

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

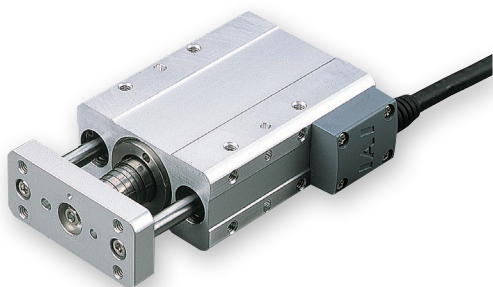
# RCA2-GD4NA

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボモーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	---------	-----------	----------	---------------	-------	-------

## 型式項目

**RCA2 - GD4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CSGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--------------------------	--	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」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、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

### 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	4-583	-
小型コネクター仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-	-
	(注) A3, A5はロボットケーブルです。			

### 小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-	-
	(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB) A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)			



メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

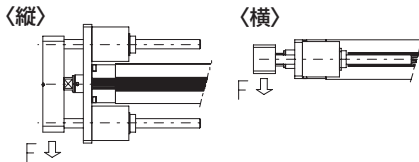
ストロークと最高速度

ストローク		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270<220>	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

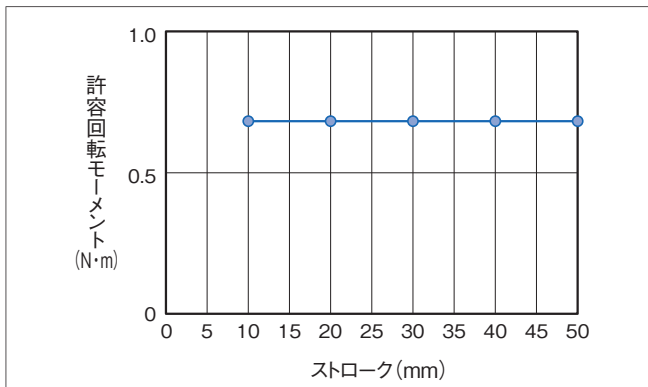
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

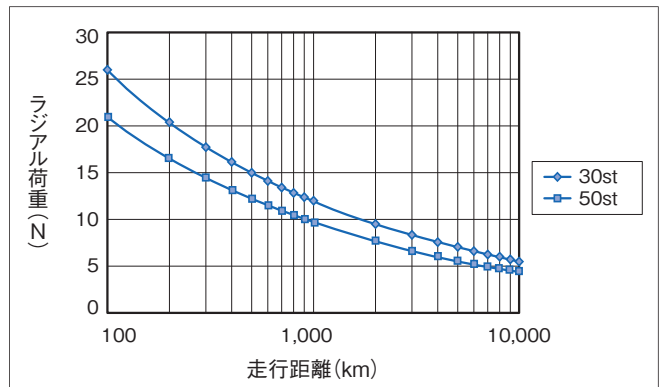
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



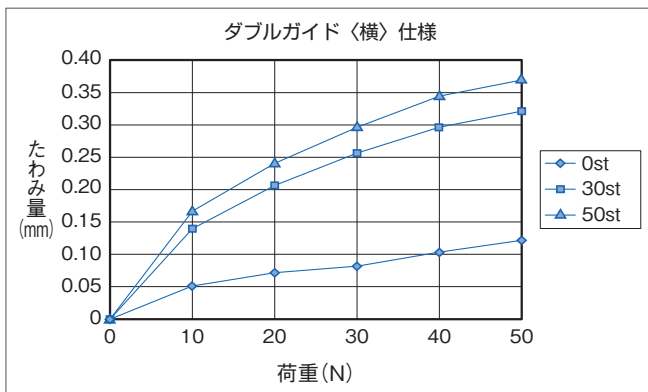
■ロッド先端静的許容トルク



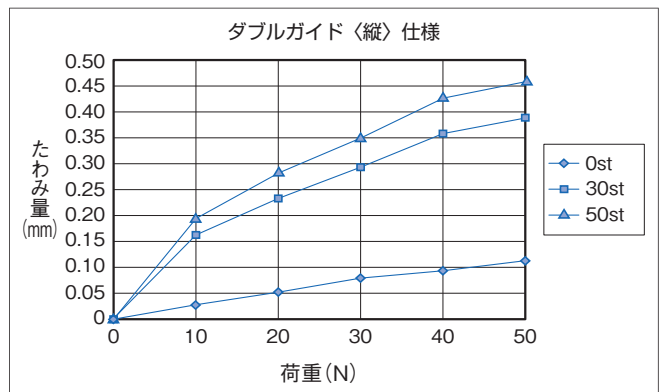
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

寸法図

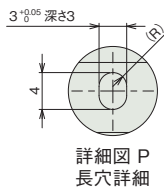
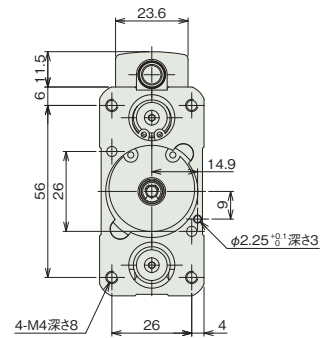
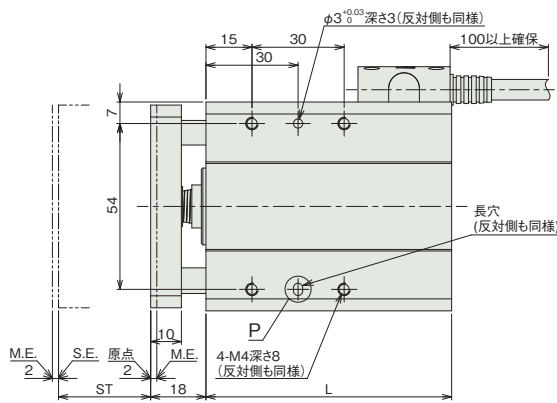
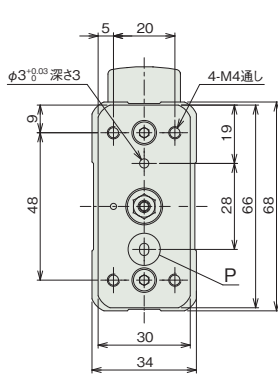
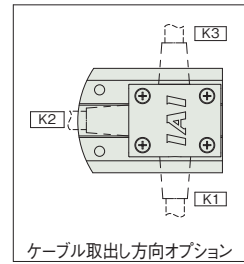
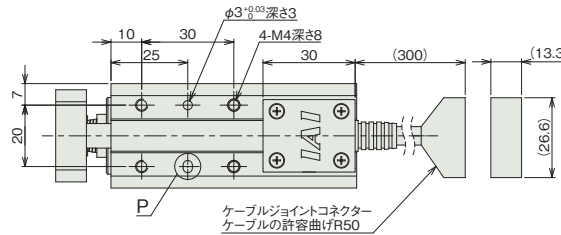
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



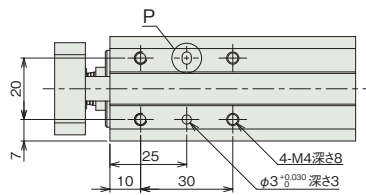
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

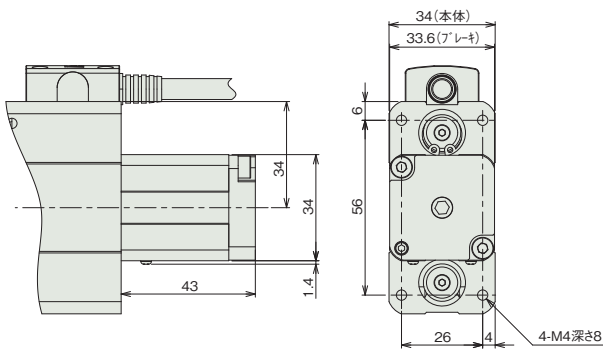
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P  
長穴詳細



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	30	50
	ブレーキ無し	0.65	0.76
	ブレーキ有り	0.8	0.91

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								PRT				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT		SSN	ECM			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

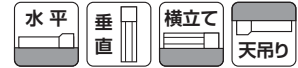
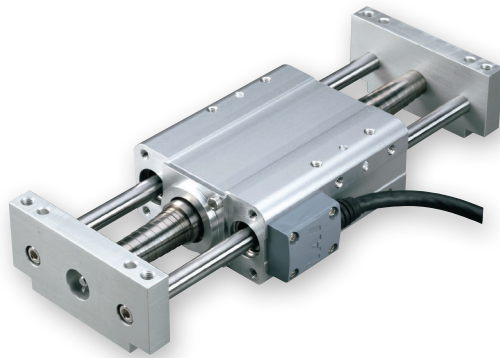
# RCA2-SD4NA

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 70mm	24V ACサーボモーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	---------	-----------	----------	---------------	-------	-------

## 型式項目

**RCA2 - SD4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	25 25mm 50 50mm 75 75mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」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、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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ことは出来ませんのでご注意ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
25	-	-
50	-	-
75	-	-

### 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
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

メインスペック

項目		内容						
送りねじ種類		ボールねじ			すべりねじ			
リード	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	
		25	25	25	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注2)	±0.05mm
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

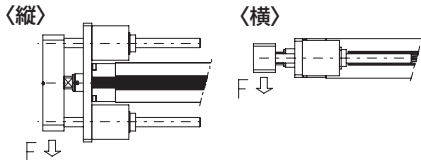
ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)		50~75 (mm)	
	ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
6	240	<200>	300	
4	200			
2	100			
6	200		300	
4	200			
2	100			

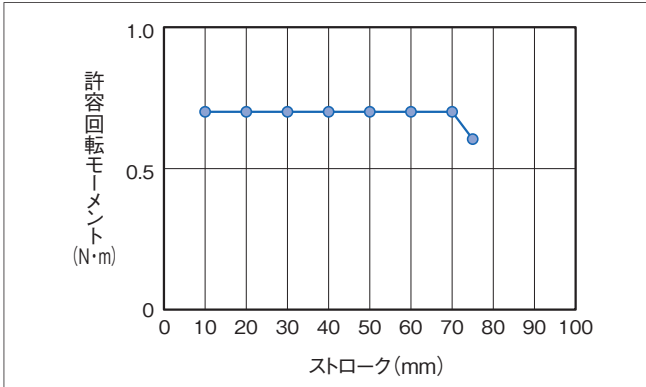
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

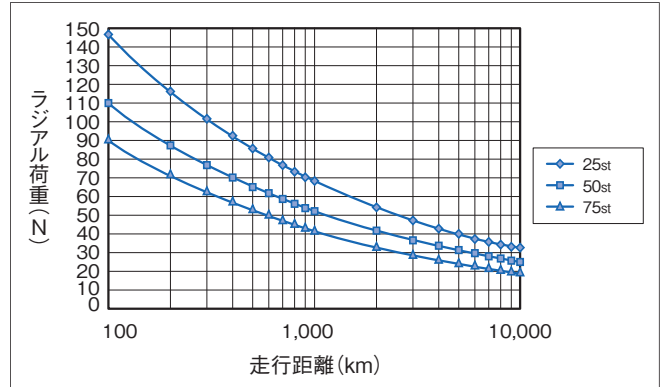
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



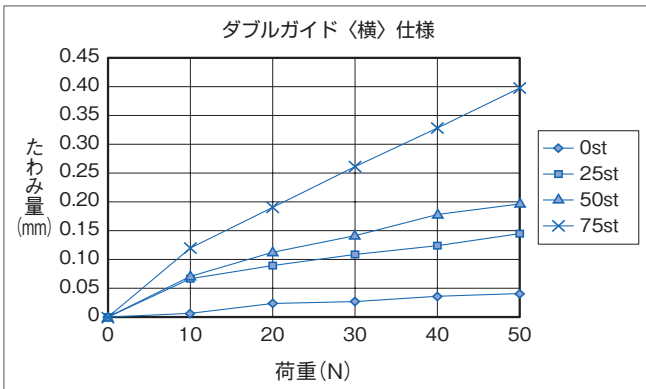
ロッド先端静的許容トルク



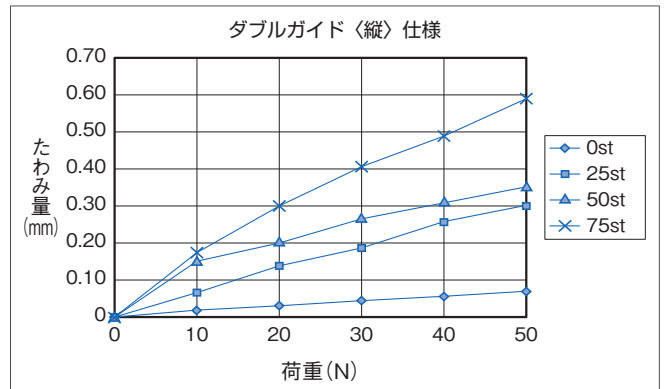
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

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



注意事項

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

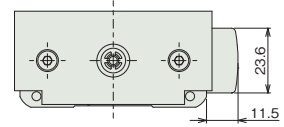
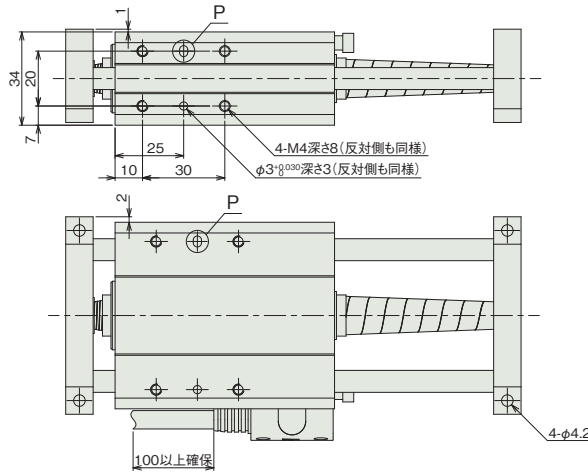
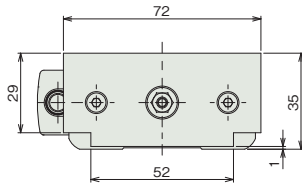
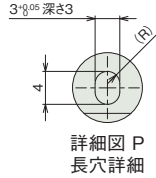
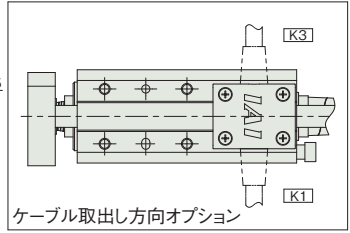
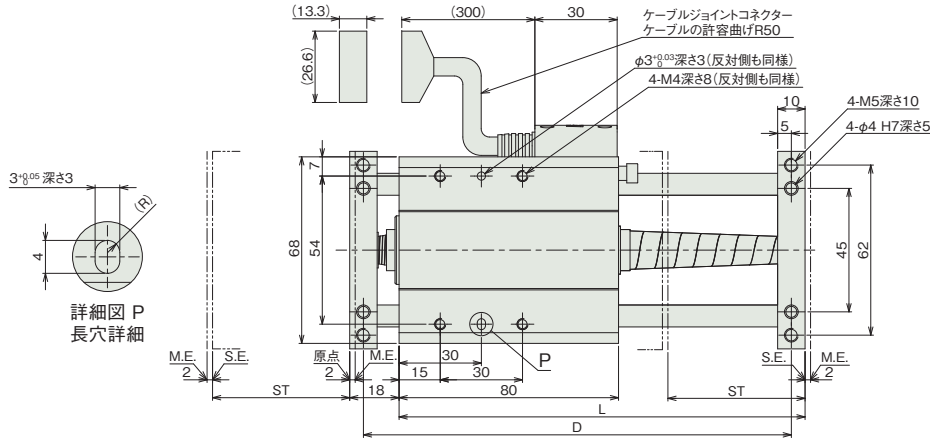
非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75
L	141	166	191
D	131	156	181

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75
質量 (kg)	0.73	0.75	0.77

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

**RCA2**

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非掲載機種



ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCA

サーボモーター 24V				
RCA	ロッド	RCA-RA3C	4-261	
		RCA-RA4C	4-265	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCA-RA3R	4-269	
		RCA-RA4R	4-271	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

**RCA**

RCS4

RCS3

RCS2

# RCA-RA3C



モーター  
ストレート

本体径  
の30  
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	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50 200 50mm 200mm (50mmごと)	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--------------------------	--	---	---	---	---------------------------



省電力対応

高加減速対応

(注) リード2.5は除く



- (1) 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「メインスペック」の数値が上限となります)
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (6) RCON/RSEL接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

### ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-

### 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	4-583	-
フート金具	FT	4-588	-
フランジ金具(前)	FL	4-585	-
フランジ金具(後)	FLR	4-587	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
高加減速対応(注1、3)	HA	4-591	-
原点確認センサー(注2)	HS	4-591	-
省電力対応(注3)	LA	4-592	-
ナックルジョイント	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
トラニオン金具(前)	TRF	4-599	-
トラニオン金具(後)	TRR	4-599	-

(注1) リード2.5は使用できません。  
 (注2) 原点逆仕様では使用できません。  
 (注3) 高加減速対応と省電力対応の併用はできません。

### ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目		内容			
モーター出力 (W)		20			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	9	18
		最高速度 (mm/s)	500	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6.5
		最高速度 (mm/s)	500	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力 (N)	36.2	72.4	144.8	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6.5
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質:鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度 (注4)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)																			最高速度 (mm/s)		
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	10	5.2	4.8	4	3.4	2.9	2.4	2	1.7	1.5	1.4	1.3	1.2	1.1	1.05	1					500	500
	5	12	11	9	6.5	4.5	3.5	2.8	2.3	2.1	2										250	250
	2.5	23.5	18	9																		125
垂直	10	1.5	1.5	1.5	1.2	0.9	0.7	0.6	0.5												500	500
	5	3	3	3	2.5	2	1.7	1.5													250	250
	2.5	6.5	6.5	3.5																	125	125

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
「覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

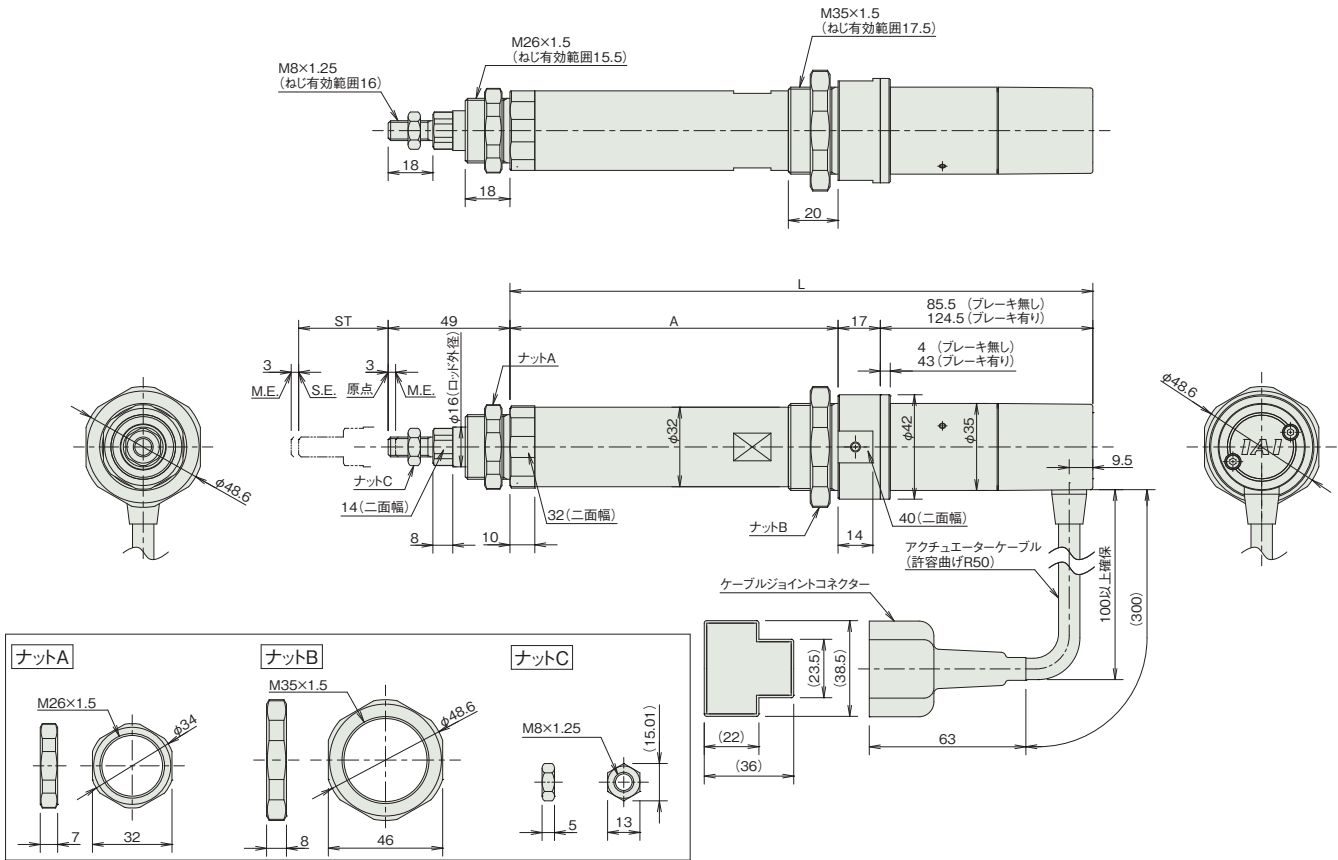
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-605ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	234.5	284.5	334.5	384.5
	ブレーキ有り	273.5	323.5	373.5	423.5
A		132	182	232	282

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.8	0.9	1.0
	ブレーキ有り	0.9	1.0	1.1	1.2

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

適用コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCS4	ACON-CB/CGB	1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
RCS3	ACON-CYB/PLB/POB	1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCS2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RCS2	RSEL	8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

**RCA**

RCS4

RCS3

RCS2

# RCA-RA4C



本体径  
の40  
mm

24v  
ACサーボ  
モーター

## 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル 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 ? 300 50mm ? 300mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応

高加減速対応

(注) 20W全機種と30Wリード3は除く

選定上の  
注意



- 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「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は1-288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、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。
- 型式項目のエンコーダー種類欄が「A」(アブソリュート)の場合は、使用可能な適応コントローラーはACON-CB/CGB、ASELのみとなります。簡易アブソで使用の場合は「I」(インクリメンタル)となります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- RCON/RSEL接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	エンコーダー種類			
	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	-	-	-	-

### ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
		-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

### 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	4-583	-
フット金具	FT	4-588	-
フランジ金具(前)	FL	4-585	-
フランジ金具(後)	FLR	4-587	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
高加減速対応(注1、3)	HA	4-591	-
原点確認センサー(注2)	HS	4-591	-
省電力対応(注3)	LA	4-592	-
ナックルジョイント	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
トラニオン金具(前)	TRF	4-599	-
トラニオン金具(後)	TRR	4-599	-

(注1) 20W全機種と30Wリード3は使用できません。  
 (注2) 原点逆仕様では使用できません。  
 (注3) 高加減速対応と省電力対応の併用はできません。



メインスペック

項目		内容						
		20			30			
モーター出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	4	9	18
		最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力 (N)	18.9	37.7	75.4	28.3	56.6	113.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
		ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	1.5	3	6.5
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50
		最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質:鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度(注4)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダパルス数	インクリメンタル: 800 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーターW数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																		最高速度 (mm/s)						
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後			
水平	20	12	4	3.6	3	2.1	1.5	1	0.75	0.5	0.35	0.25												600	600	
		6	8	7.2	6	4.2	3	2.2	1.5	1	0.75	0.5												300	300	
		3	15.5	12	3																				150	150
	30	12	5.2	4.8	4	2.8	2	1.55	1.25	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25								600	600
		6	12	10.8	9	6.5	4.5	3.2	2.5	1.8	1.4	1													300	300
		3	23.5	18	5																					150
垂直	20	12	1	1	1	0.7	0.5	0.35	0.2	0.1														600	600	
		6	2	2	2	1.4	1	0.7	0.5															300	300	
		3	4	4	2																				150	150
	30	12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.5	0.35	0.25	0.15	0.1													600	600
		6	3	3	3	2.1	1.5	1.1	0.75	0.55	0.4	0.25													300	300
		3	6.5	6.5	3.5																				150	150

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

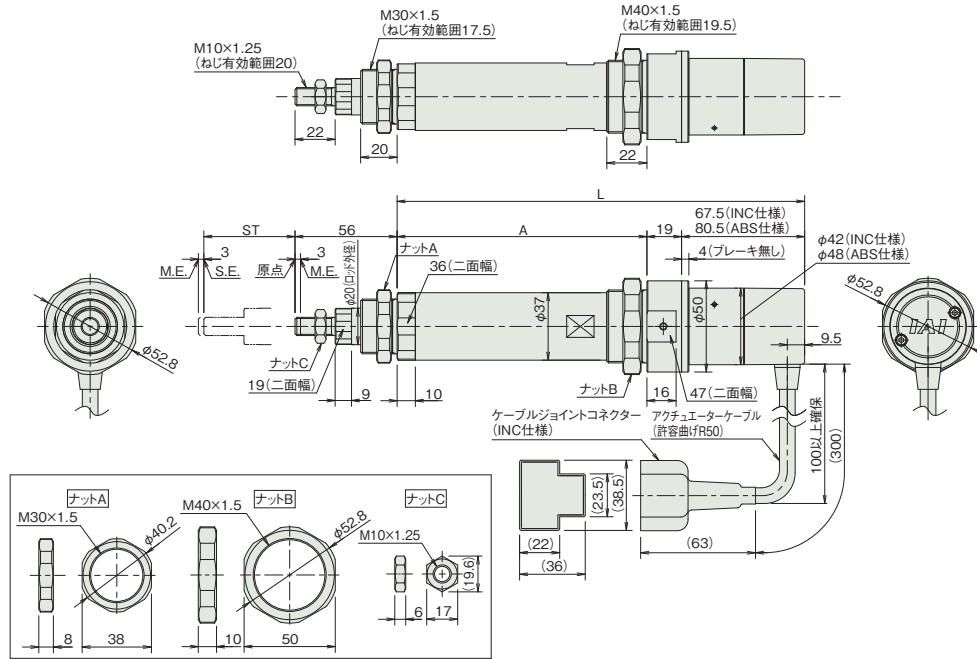
オプション

ケーブル型式  
一覧表

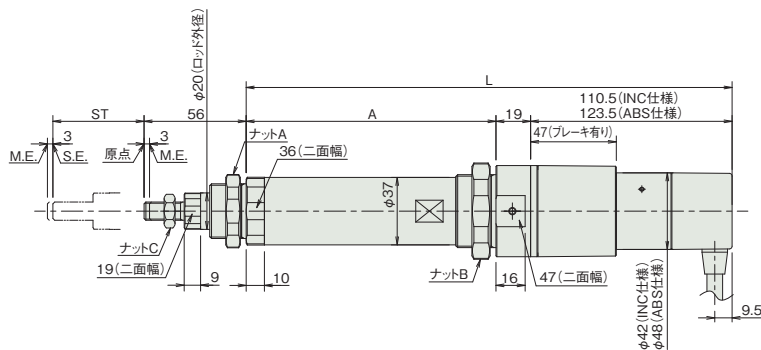
■ブレーキ無し (20W)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り (20W)



■ストローク別寸法

		ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	ブレーキ無し	INC仕様	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5
			ABS仕様	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5
		ブレーキ有り	INC仕様	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5
			ABS仕様	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
RCA2	30W	ブレーキ無し	INC仕様	238.5	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5
			ABS仕様	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5
		ブレーキ有り	INC仕様	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5
			ABS仕様	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
A				137	187	237	287	337	387

■ストローク別質量

		ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	RCS3	ブレーキ無し		1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8
		ブレーキ有り		1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

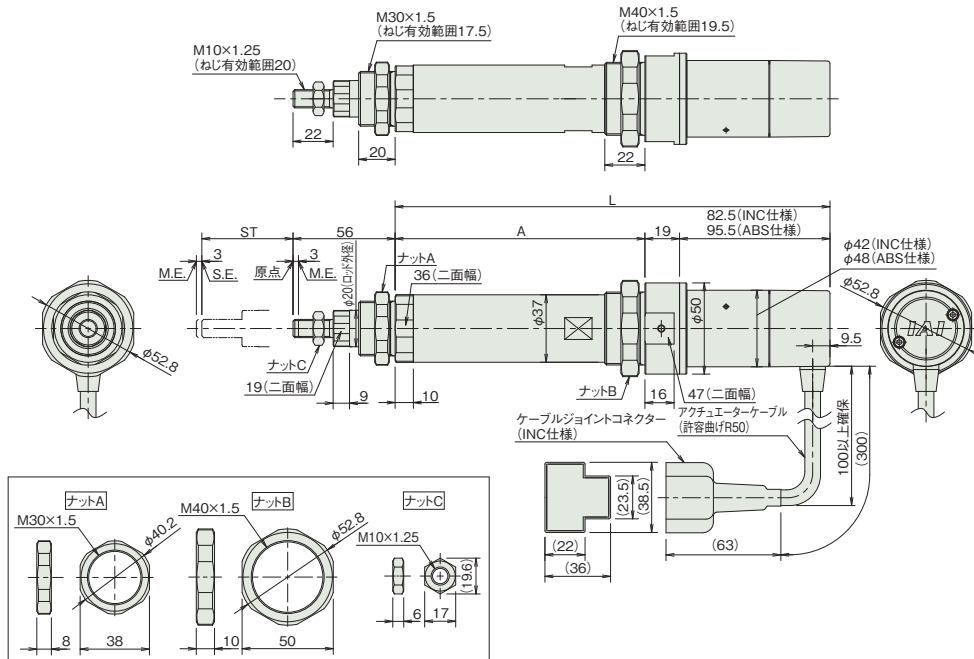
RCS3

RCS2

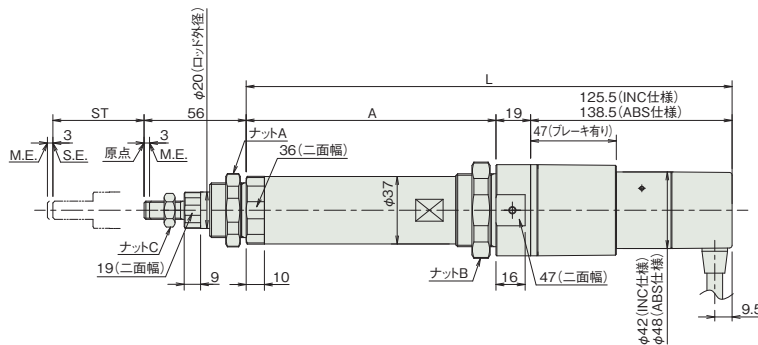
■ブレーキ無し (30W)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-605ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り (30W)



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
 ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
 (一覧表)

RCP6/  
 RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-ACに接続できません。

# RCA-RA3R



本体径  
φ30  
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	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 200	ストローク 50mm 200mm (50mmごと)	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--------------------------	--------------------------------------	--------------------	------------------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応

### 選定上の注意



- 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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 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、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。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-

## 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	4-583	-
フート金具	FT	4-588	-
フランジ金具 (前)	FL	4-585	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-587	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
原点確認センサー (注1)	HS	4-591	-
省電力対応	LA	4-592	-
ナックルジョイント	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
クレビス金具	QR	4-597	-
背面取付用プレート	RP	4-598	-
トランシオン金具 (前)	TRF	4-599	-

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

## メインスペック

項目	内容		
モーター出力 (W)	20		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4 9 18
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	500 250 125
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3 0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	500 250 125
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3 0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3 0.2
推力	定格推力 (N)	36.2	72.4 144.8
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3 6.5
	最小ストローク (mm)	50	50 50
ストローク	最大ストローク (mm)	200	200 200
	ストロークピッチ (mm)	50	50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質: 鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-605ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

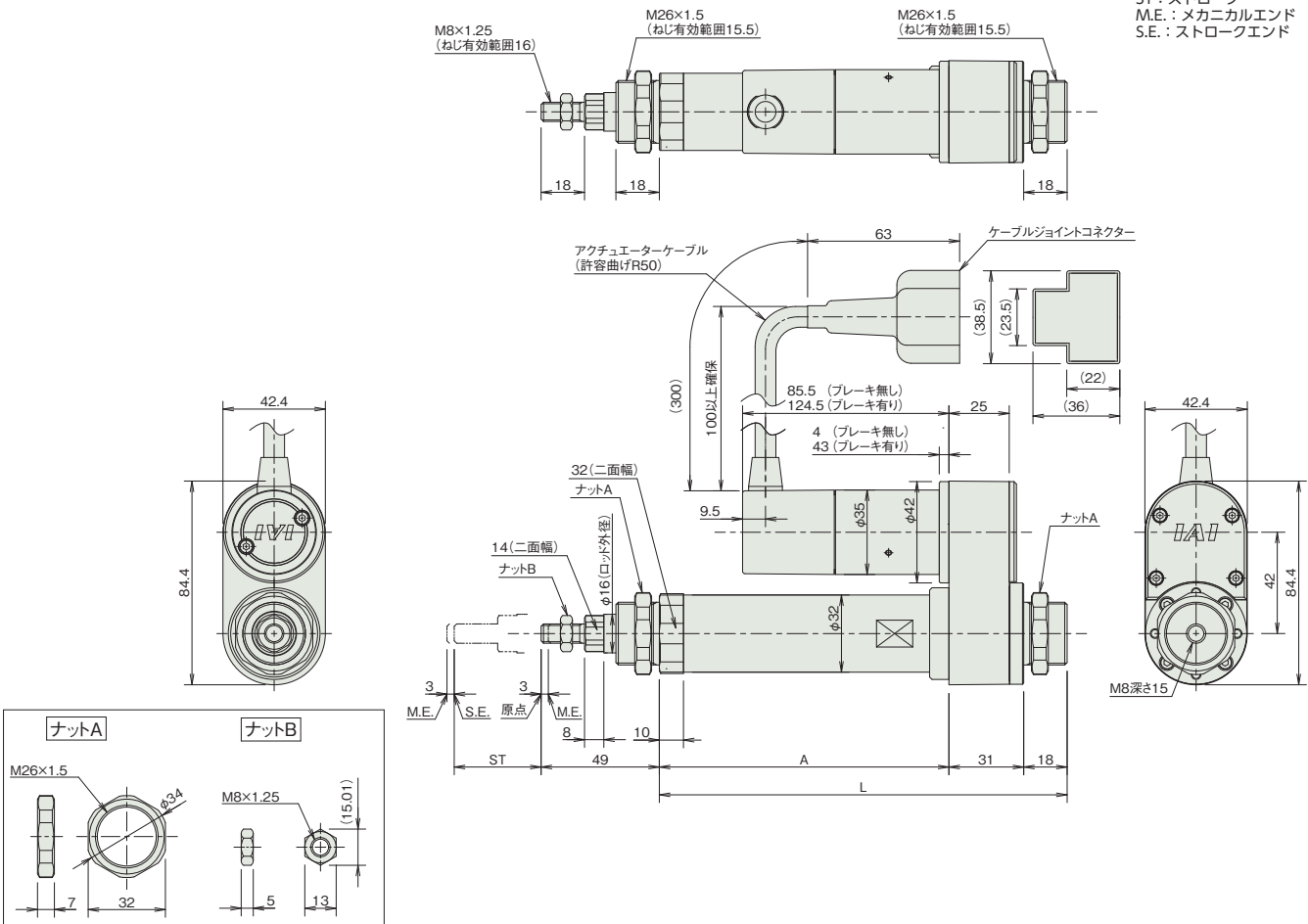
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。

(注) 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ため、あまり止めが破損する場合があります。

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



ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	169	219	269	319
A	120	170	220	270

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.8	0.9	1.0
	ブレーキ有り	1.0	1.1	1.2

■適用コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCA-RA4R



本体径  
の40mm

24V  
ACサーボ  
モーター

## 型式項目

RCA - RA4R

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I   インクリメンタル A   アブソリュート	モーター種類 20   サーボモーター 20W 30   サーボモーター 30W	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 100   100mm 150   150mm 200   200mm 250   250mm 300   300mm (50mmごと)	適応コントローラー A3   ACON-CYB/PLB/POB A5   ACON-CB/CGB A6   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---	--	--	---	---	---	---------------------------



省電力対応

選定上の  
注意



- 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、加速度は上限となりません。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 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、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。
- 型式項目のエンコーダー種類欄が [A] (アブソリュート) の場合は、使用可能な適応コントローラーは ACON-CB/CGB、ASEL のみとなります。簡易アプソで使用する場合は [I] (インクリメンタル) となります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 エンコーダー種類			
	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	-	-	-	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
		-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

### 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	4-583	-
フット金具	FT	4-588	-
フランジ金具(前)	FL	4-585	-
フランジ金具(後)	FLR	4-587	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
原点確認センサー(注1)	HS	4-591	-
省電力対応	LA	4-592	-
ナックルジョイント	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
クレビス金具	QR	4-597	-
背面取付用プレート	RP	4-598	-
トラニオン金具(前)	TRF	4-599	-

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

### メインスペック

項目	内容							
	20			30				
モーター出力(W)	20			30				
水平	リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3	12	6	3
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	12	4	9	18
		最高速度(mm/s)	600	300	150	600	300	150
		速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量(kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
		最高速度(mm/s)	600	300	150	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力(N)	18.9	37.7	75.4	28.3	56.6	113.1	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	1	2	4	1.5	3	6.5	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質:鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度(注2)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 800 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

寸法図

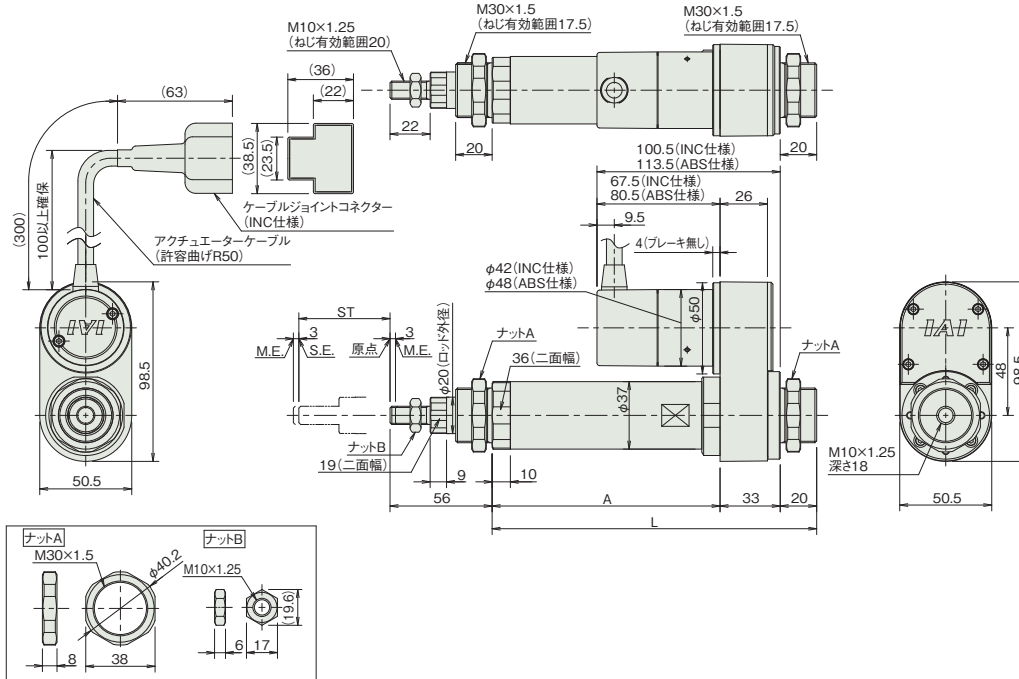
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



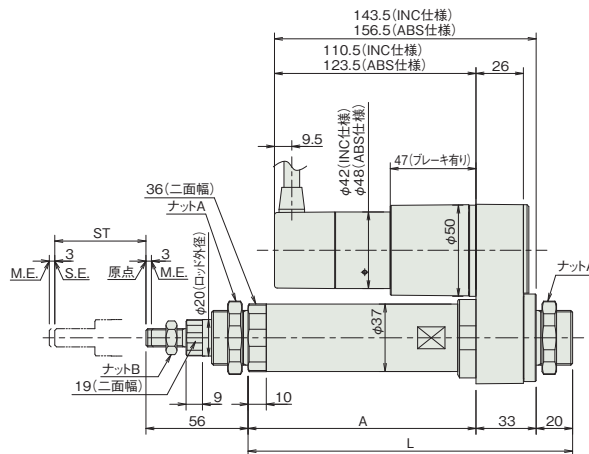
■ブレーキ無し (20W)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り (20W)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	178	228	278	328	378	428
A	125	175	225	275	325	375

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.7	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.2

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

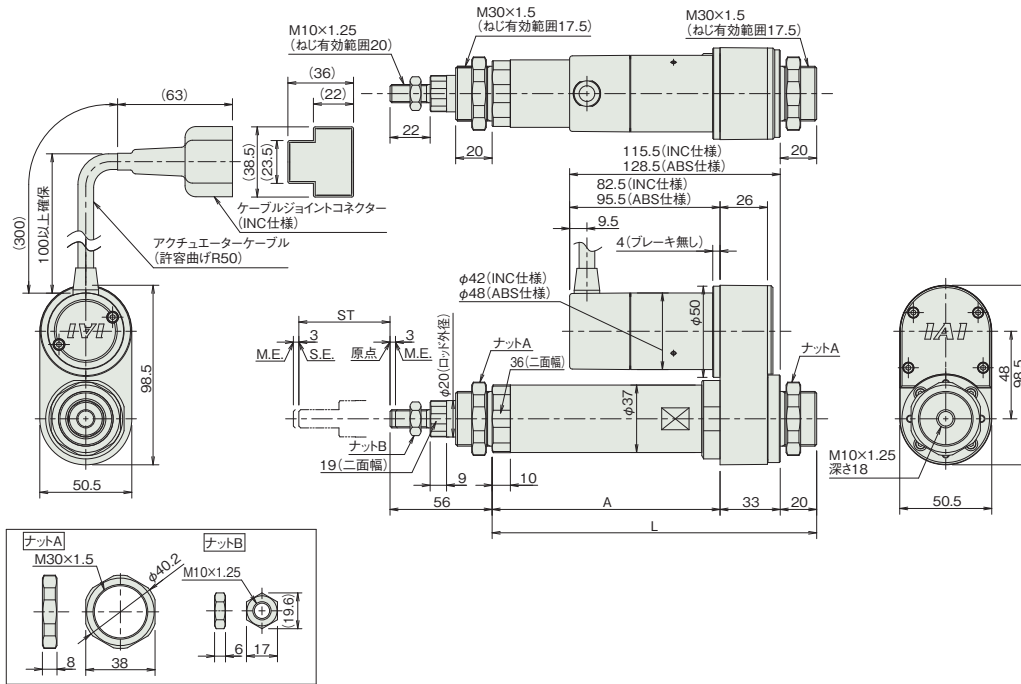
オプション

ケーブル型式

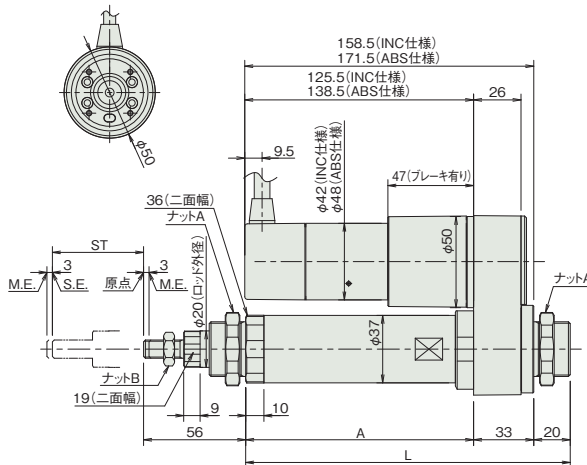
■ブレーキ無し (30W)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-605ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り (30W)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	178	228	278	328	378	428
A	125	175	225	275	325	375

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.7	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) アソリュートのアクチュエーターは、RCON-ACに接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

**RCA**

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー




テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCS4

## サーボモーター 200V

RCS4	ロッド	RCS4-RA4C	4-277	
		RCS4-RA6C	4-279	
		RCS4-RA7C	4-281	
		RCS4-RA8C	4-283	
	ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-RRA4C	4-285	
		RCS4-RRA6C	4-289	
		RCS4-RRA7C	4-293	
		RCS4-RRA8C	4-297	
	ワイド ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-WRA10C	4-301	
		RCS4-WRA12C	4-305	
		RCS4-WRA14C	4-309	
		RCS4-WRA16C	4-313	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS4-RA4R	4-317	
		RCS4-RA6R	4-319	
		RCS4-RA7R	4-321	
		RCS4-RA8R	4-323	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-RRA4R	4-325	
		RCS4-RRA6R	4-329	
		RCS4-RRA7R	4-333	
		RCS4-RRA8R	4-337	
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®</small>	RCS4-WRA10R	4-341		
	RCS4-WRA12R	4-345		
	RCS4-WRA14R	4-349		
	RCS4-WRA16R	4-353		

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーパー

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

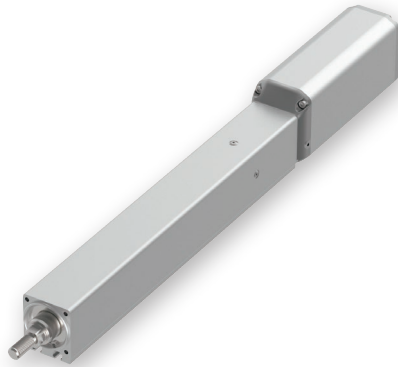
# RCS4-RA4C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

## 型式項目

**RCS4 - RA4C - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 200   200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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、まわり止めに破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	150	-
100	-	200	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容	内容				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	18	30	40
		最高速度 (mm/s)	800	500	250	125
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.5	0.5
水平	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		可搬質量	2	4	6	10
		最高速度 (mm/s)	800	500	250	125
		定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7
垂直	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	53	85	170	340	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	6	10	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

### 加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード (mm)	水平						垂直			
		加速度 (G)									
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
RCS4	16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
	10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
	5	30	30	25	20		6	6	6	6	
RCS3	2.5	40	40	35		10	10	10			

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50	200 (50mmごと)
16	800	
10	500	
5	250	
2.5	125	

(単位はmm/s)

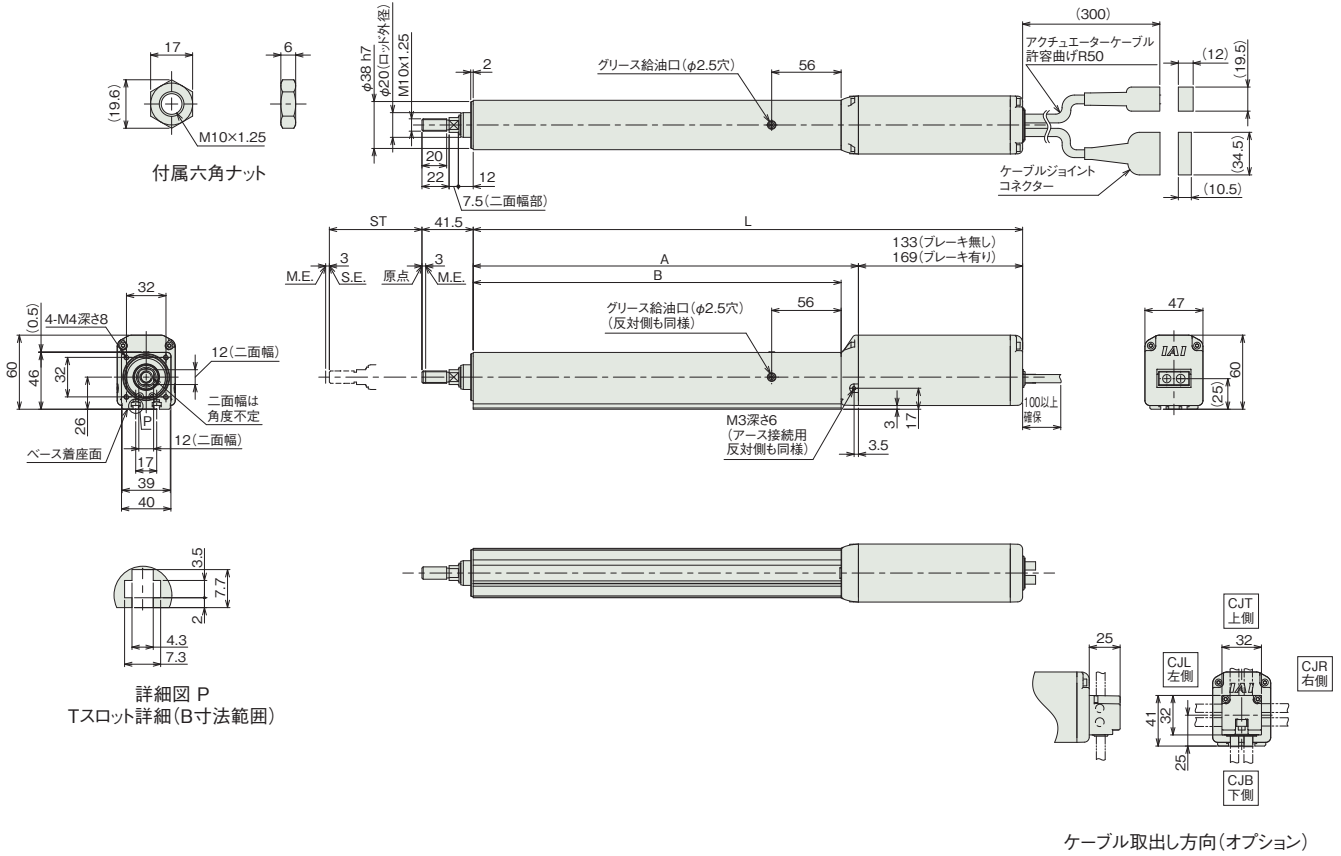
寸法図

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



(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	295	345	395
	A	B	162	212	262	312
			148	198	248	298

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9
			1.7	1.9	2.1	2.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCS4-RA6C

バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
100W

## ■型式項目

**RCS4 - RA6C - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 300 50mm 300mm (50mmごと)	選定コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	---------------------------	---	---	--	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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、まわり止めに破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ■ストローク別価格表（標準価格）

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

## ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

## ■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	25	50	60
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg)	4	10	20	20
		最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.7
推力	最高加減速度 (G)	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格推力 (N)	85	142	283	566
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	4	10	20	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

## ■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平								垂直	
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	4	4	3	3	2
12	25	20	20	12	12	10	8	8	6	6
6	50	45	30	25		20	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

## ■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mmごと)	
リード	最高速度 (mm/s)
20	1000
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)



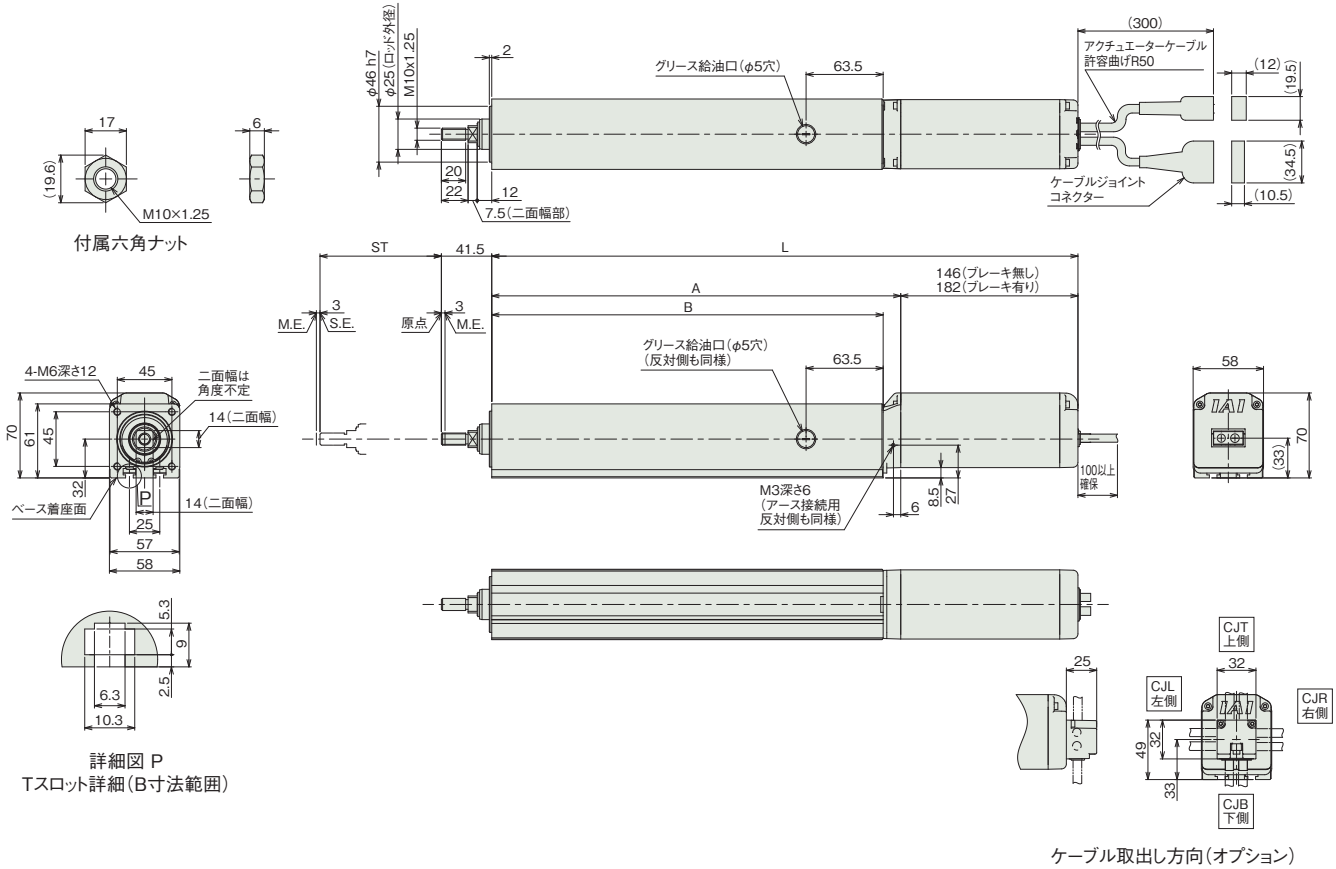
寸法図

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



(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	333	383	433	483	533	583
ブレーキ有り	369	419	469	519	569	619	
A	187	237	287	337	387	437	
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	2.6	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5
ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8	

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS4-RA7C

バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

## ■型式項目

**RCS4 - RA7C - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード 24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50   50mm 300   300mm (50mmごと)	選定コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表（標準価格）

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

### ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

### ■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### ■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20	45	60	80
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
	可搬質量	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		最大可搬質量 (kg)	6	12	25	35
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
RCP2	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	25	35	
	RCD	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
RCD		最大ストローク (mm)	300	300	300	300
	ストローク	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期目安)です。

### ■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平								垂直	
	加減速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	20	15	10	10	8	6	6	6	4	4
RCS3 16	45	30	25	20	15	12	12	10	8	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20		
RCS2 4	80	70	60		35	35	30			

### ■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mmごと)	
リード	
24	1200
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

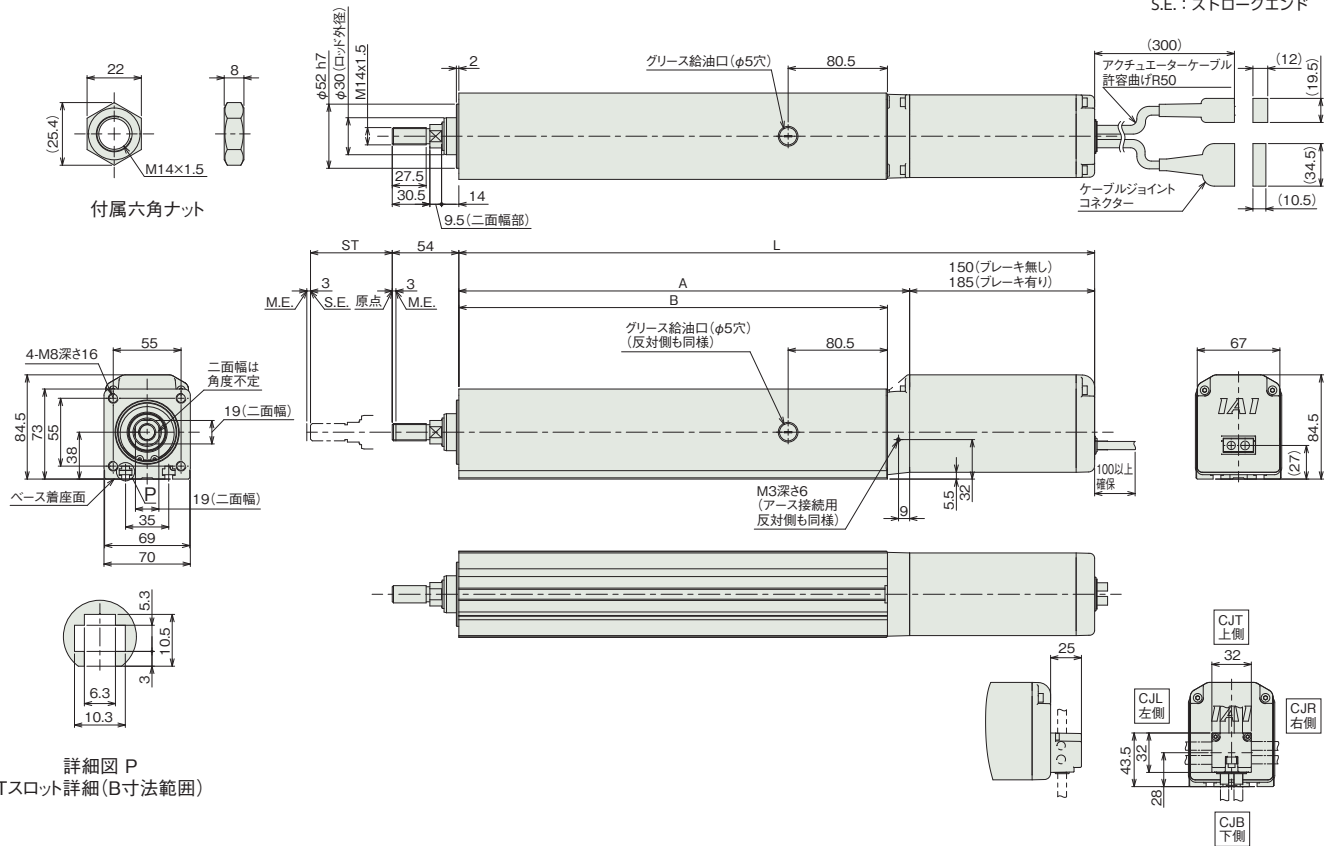
寸法図

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



(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
	ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5
A		215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.6	5.2	5.7	6.3	6.9	7.5
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.2	6.8	7.4	8.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非搭載機種  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2

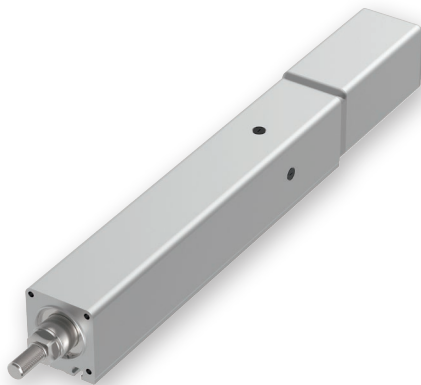
# RCS4-RA8C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 90mm
200V ACサーボモーター
400W

## ■型式項目

**RCS4 - RA8C - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------------	---------------------------	------------------------------------	--	---	---	---------------------------



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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。
- リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

## ■ストローク別価格表(標準価格)

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

## ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

## ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	80	100
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	500	250
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
		可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	40
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	500	250
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
		推力	定格推力(N)	339	678
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	20	40	72	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

## ■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

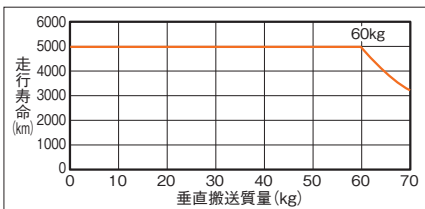
姿勢	水平						垂直					
	加速度(G)											
リード(mm)	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	55	40	25		

## ■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300(50mmごと)	
リード	
20	1000
10	500
5	250

(単位はmm/s)

垂直搬送質量と走行寿命



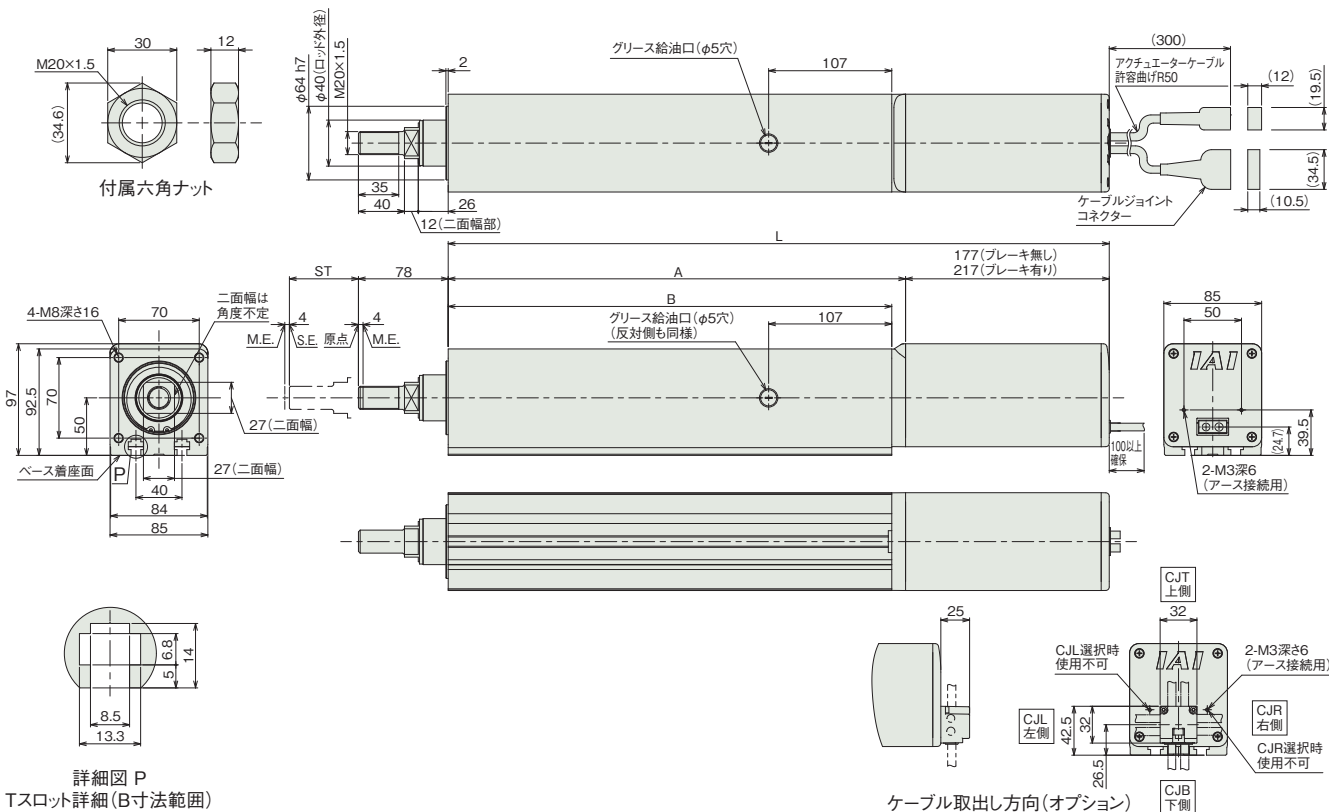
寸法図

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



(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P  
Tスロット詳細 (B寸法範囲)

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
A			247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B			235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	8.3	9.2	10.0	10.8	11.7
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	8.9	9.8	10.6	11.4	12.3	13.1

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS4-RRA4C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

## ■型式項目

**RCS4 - RRA4C - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 60   60mm 410   410mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### ■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 16 10 5 2.5
水平	可搬質量 (注1) 最大可搬質量 (kg) 8 18 30 40
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 960 600 300 150
	定格加減速度 (G) 0.5 0.3 0.5 0.5
垂直	可搬質量 最高加減速度 (G) 1.2 1.2 1 0.7
	最大可搬質量 (kg) 2 4 6 10
	最高速度 (mm/s) 960 600 300 150
推力	定格加減速度 (G) 1 1 1 0.7
	定格推力 (N) 53 85 170 340
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 2 4 6 10
	最小ストローク (mm) 60 60 60 60
	最大ストローク (mm) 410 410 410 410
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

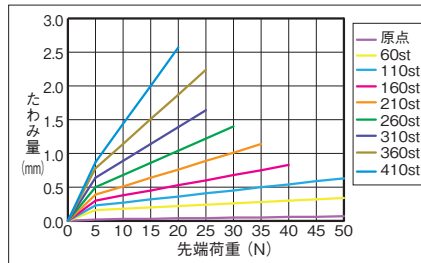
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
5	30	30	25	20		6	6	6	6	
2.5	40	40	35			10	10	10		

ストロークと最高速度

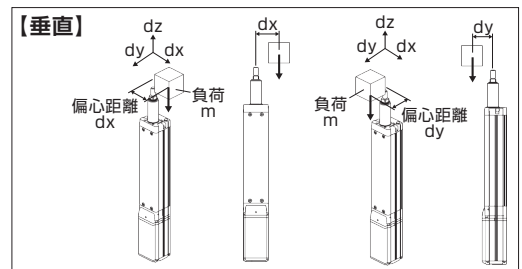
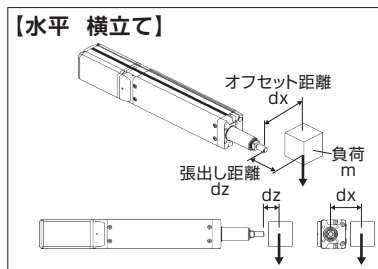
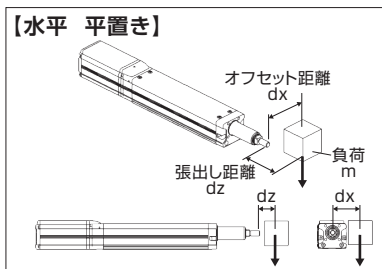
ストローク	60~410 (50mmごと)
リード	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

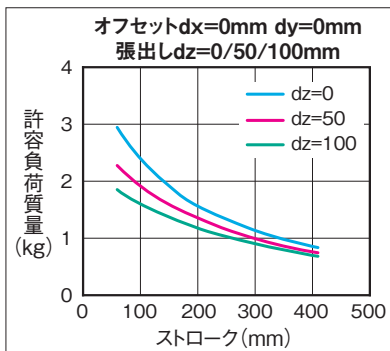
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

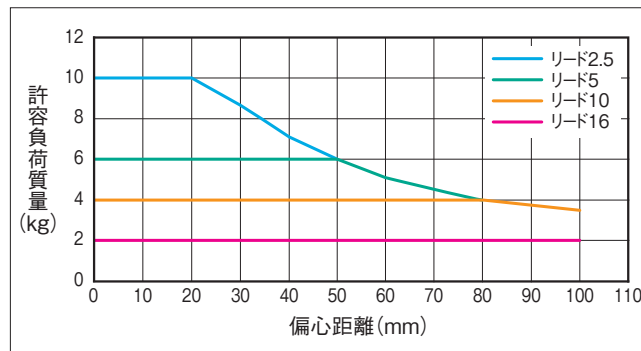


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アルミシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



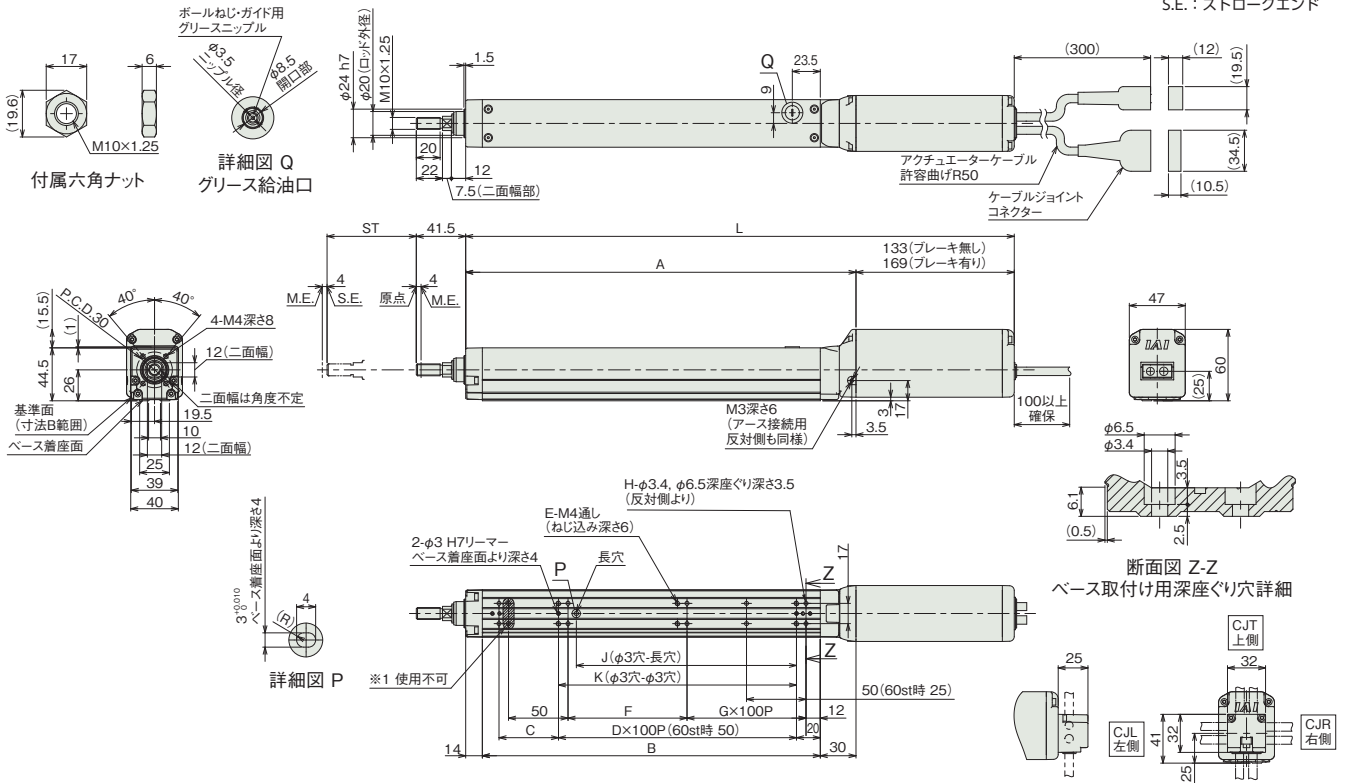
## 寸法図

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 上面取付け穴 (H) のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数 (H) は使用不可穴を除きます。  
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
L	ブレーキ無し	311	361	411	461	511	561	611
	ブレーキ有り	347	397	447	497	547	597	647
A	178	228	278	328	378	428	478	528
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400
ロッド先端静的許容荷重 (N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4
	オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

### ■ストローク別質量

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RCA	RSEL	8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS3	SSEL-CS	2	単相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
RCS3	XSEL-P/Q	6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

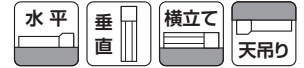
# RCS4-RRA6C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
100W

## ■型式項目

**RCS4 - RRA6C - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 65   65mm 415   415mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表（標準価格）

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

### ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### ■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### ■メインスペック

	項目	内容				
		20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	15	25	50	60
	水平	最高速度 (mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	10	20	20
	最高速度 (mm/s)	1200	720	360	180	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.7	
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力 (N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	4	10	20	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	65	65	65	65	
	最大ストローク (mm)	415	415	415	415	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

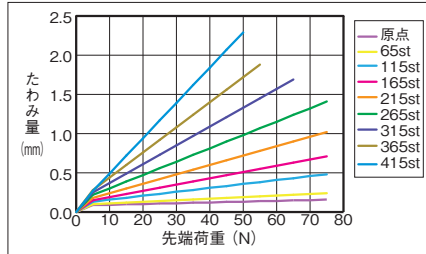
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	4	4	3	3	2
12	25	20	20	12	12	10	8	8	6	6
6	50	45	30	25		20	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

**ストロークと最高速度**

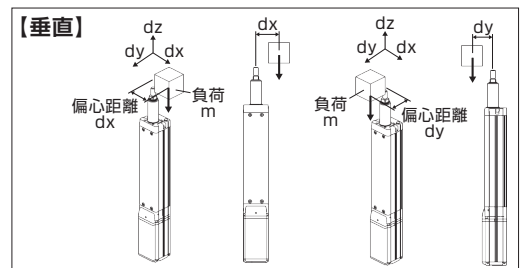
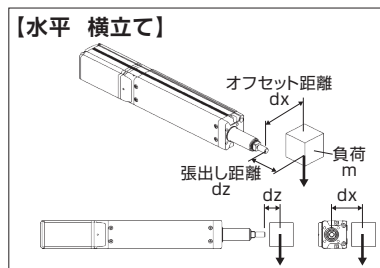
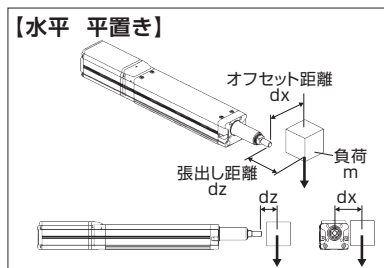
ストローク リード	65~415 (50mmごと)
20	1200
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

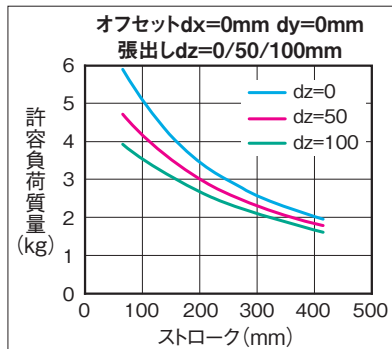
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

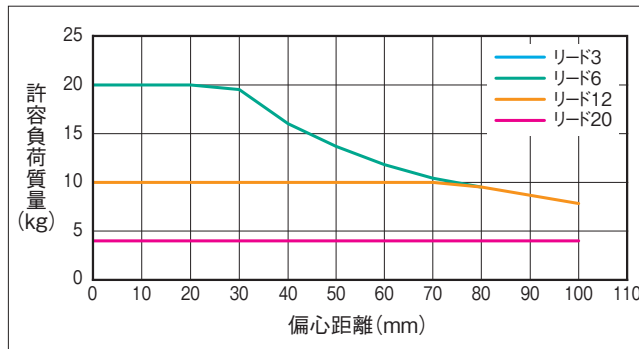


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

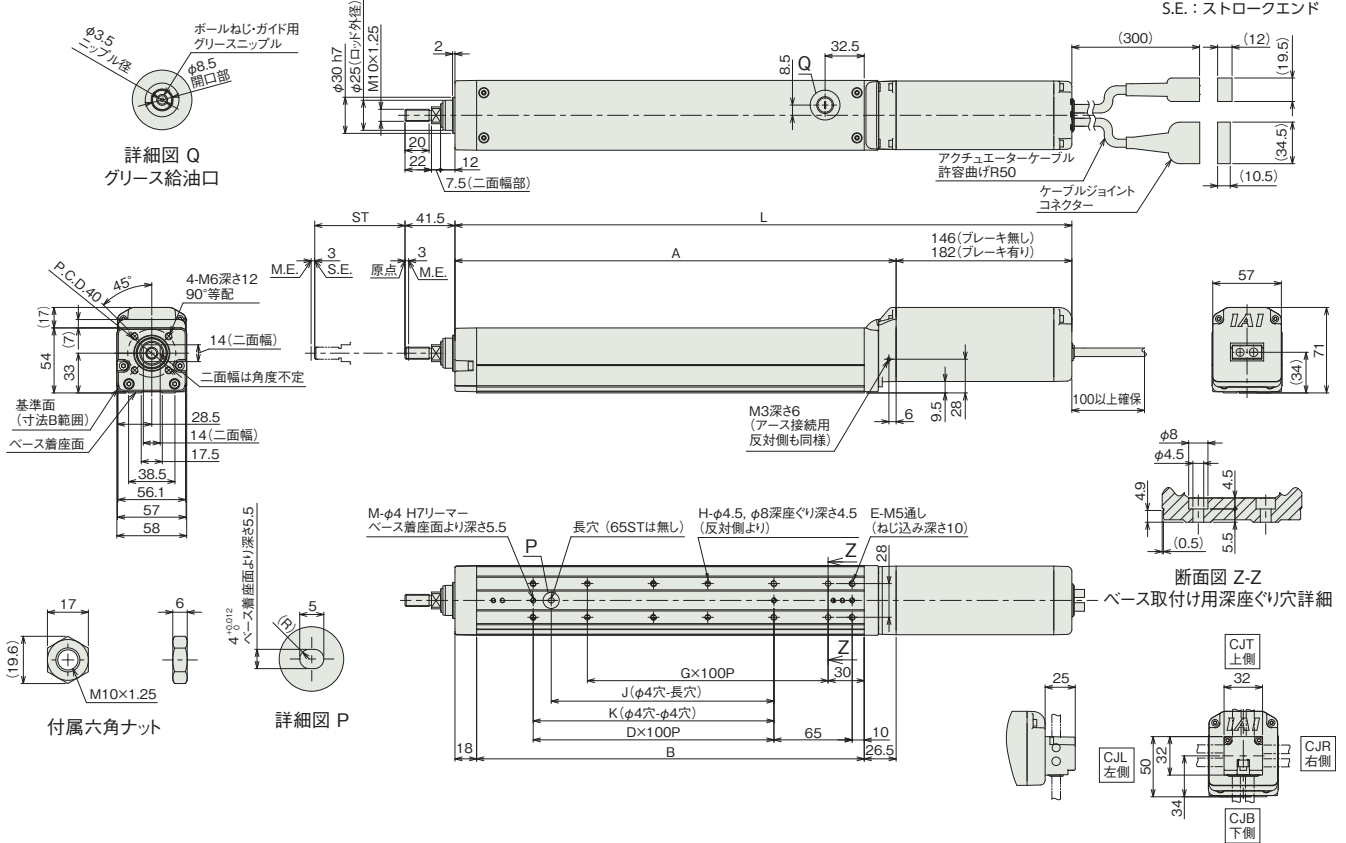
## 寸法図

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 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

### ■ストローク別寸法

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
L	ブレーキ無し	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
	ブレーキ有り	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5
A		216.5	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5
B		172	222	272	322	372	422	472	522
D		0	1	1	2	2	3	3	4
E		4	6	6	8	8	10	10	12
G		1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	6	6	8	8	10	10
J		0	85	85	185	185	285	285	385
K		0	100	100	200	200	300	300	400
M		2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

### ■ストローク別質量

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7
	ブレーキ有り	2.4	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.0

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RCA	RSEL	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS3	SSEL-CS	2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
RCS3	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-RRA7C

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅  
**70mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**200W**

■型式項目

**RCS4 - RRA7C - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード 24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 70   70mm 520   520mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   <input type="checkbox"/> 長さ指定 R   <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



選定上の  
注意

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

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

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	20	45	60	80
水平	最高速度 (mm/s)	1440	960	480	240	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	12	25	35
	最高速度 (mm/s)	1440	960	480	240	
	定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.5	0.5	
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	25	35	
ストローク	最小ストローク (mm)	70	70	70	70	
	最大ストローク (mm)	520	520	520	520	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

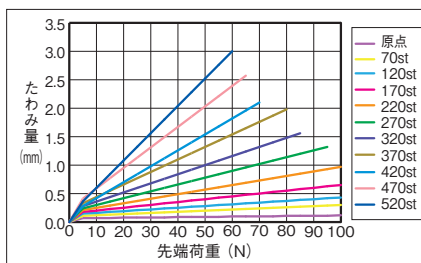
姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	20	15	10	10	8	6	6	6	4	4
16	45	30	25	20	15	12	12	10	8	8
8	60	50	40	40		25	25	20	20	
4	80	70	60			35	35	30		

ストロークと最高速度

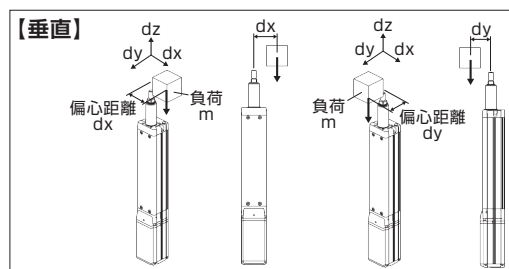
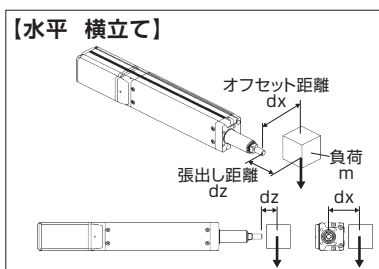
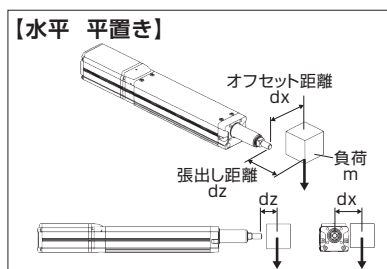
ストローク	70~520 (50mmごと)	
リード		
24	1440	
16	960	
8	480	
4	240	

(単位はmm/s)

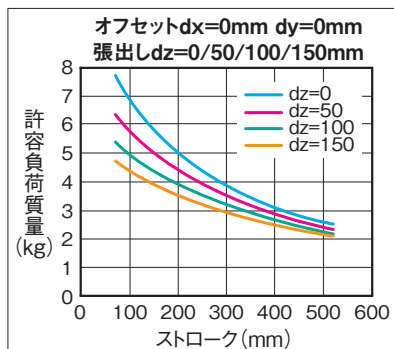
ロッドたわみ量(参考値)



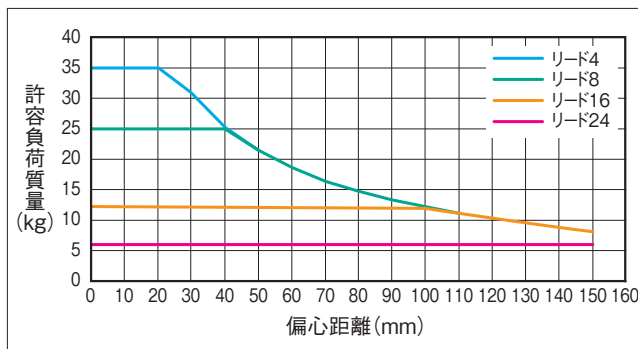
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

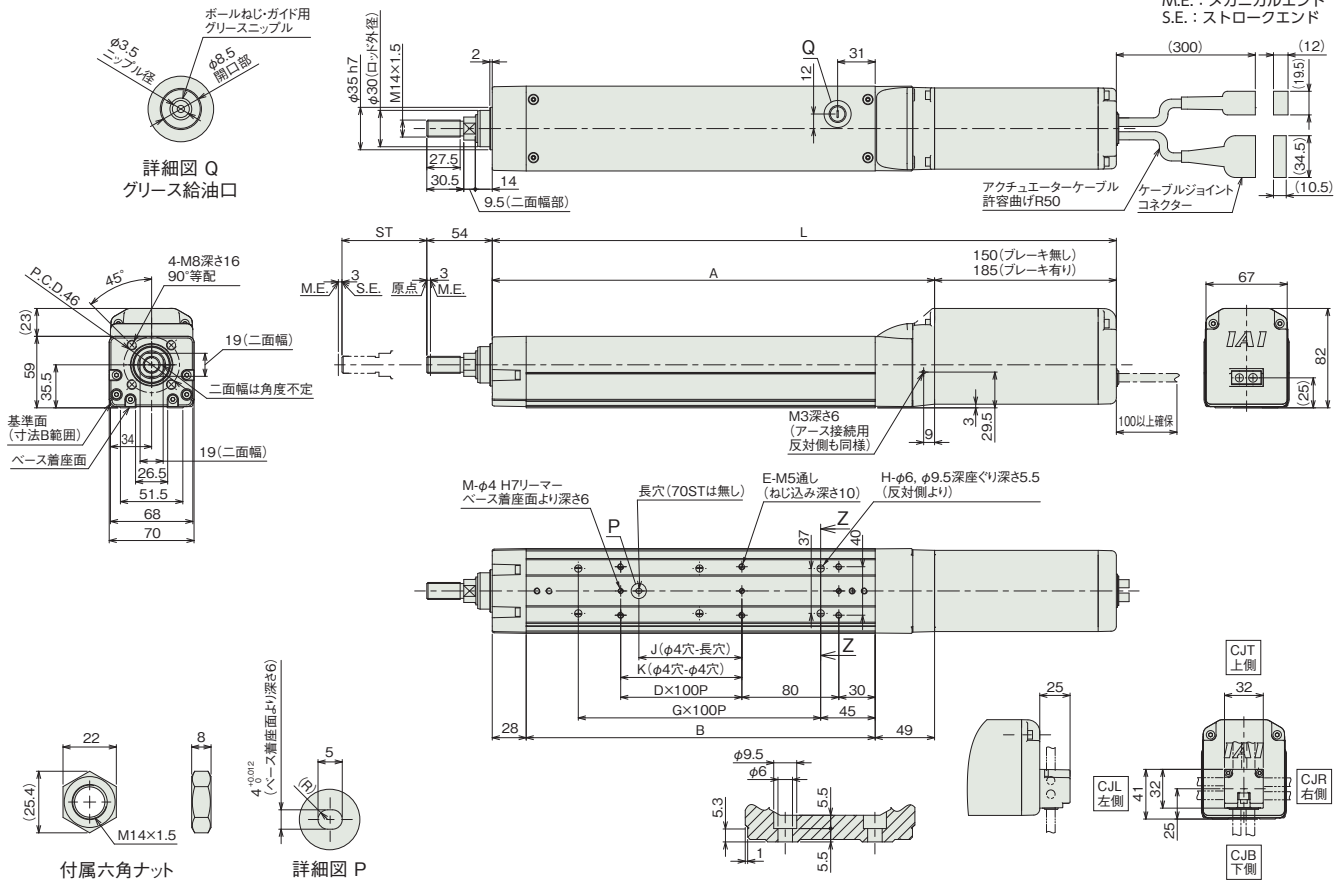
## 寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ベース取付け用深座ぐり穴詳細

ケーブル取出し方向(オプション)

### ■ストローク別寸法

L	ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
A			265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
G			1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
H			4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
J			0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K			0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
M			2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
ロッド先端静的許容荷重 (N)			175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)			オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
			オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16	

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	3.7	4.0	4.2	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8
			4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RCA	RSEL	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS3	SSEL-CS	2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
RCS2	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-RRA8C

バッテリーレスアプソ

モーターストロート

本体幅  
**90mm**

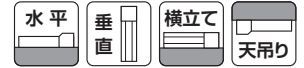
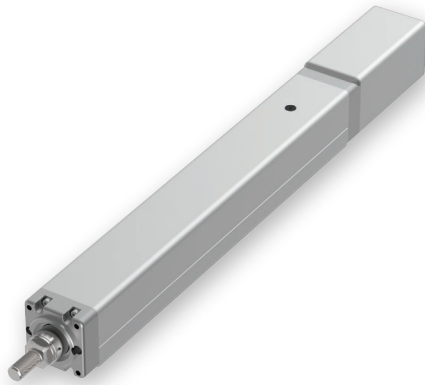
200V  
ACサーボ  
モーター

**400W**

■型式項目

**RCS4 - RRA8C - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 400   サーボモーター 400W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				30   30mm 20   20mm 10   10mm 5   5mm	50   50mm 700   700mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

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

■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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
フランジ	<b>FL</b>	4-585	-
先端アダプター (雌ねじ)	<b>NFA</b>	4-593	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m) <b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m) <b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-

■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	80	100
	最高速度 (mm/s)	1500	1100	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5	0.3
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	72
	最高速度 (mm/s)	1500	1100	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	226	339	678	1357	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	8	20	40	72	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

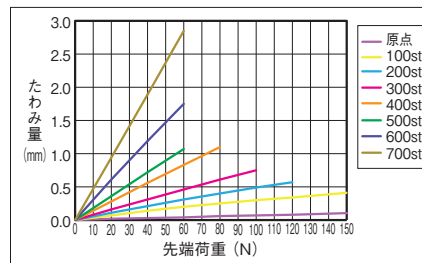
姿勢 リード (mm)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	8	6	6
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	50	40	25		

**ストロークと最高速度**

ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350	350
20	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

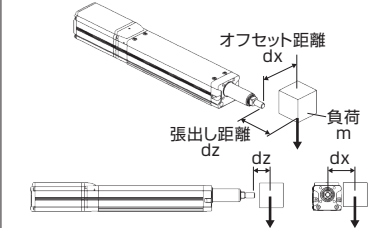
(単位はmm/s)

**ロッドたわみ量(参考値)**

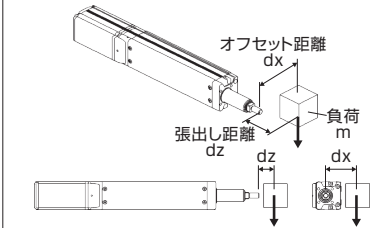


**ロッド先端許容負荷質量**

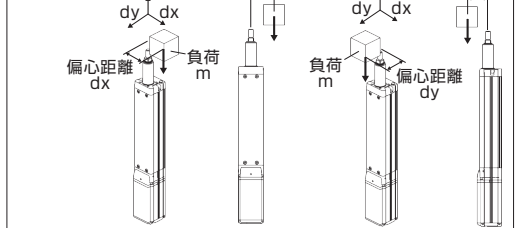
**【水平 平置き】**



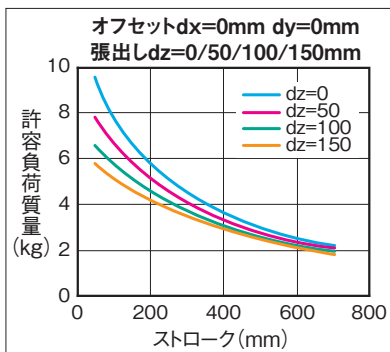
**【水平 横立て】**



**【垂直】**

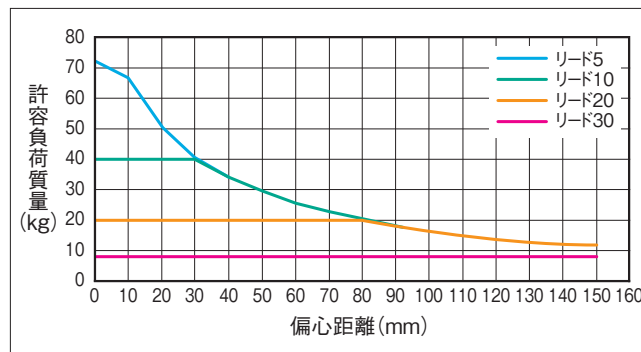


**■水平**



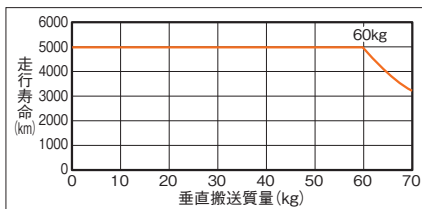
許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

**垂直搬送質量と走行寿命**



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

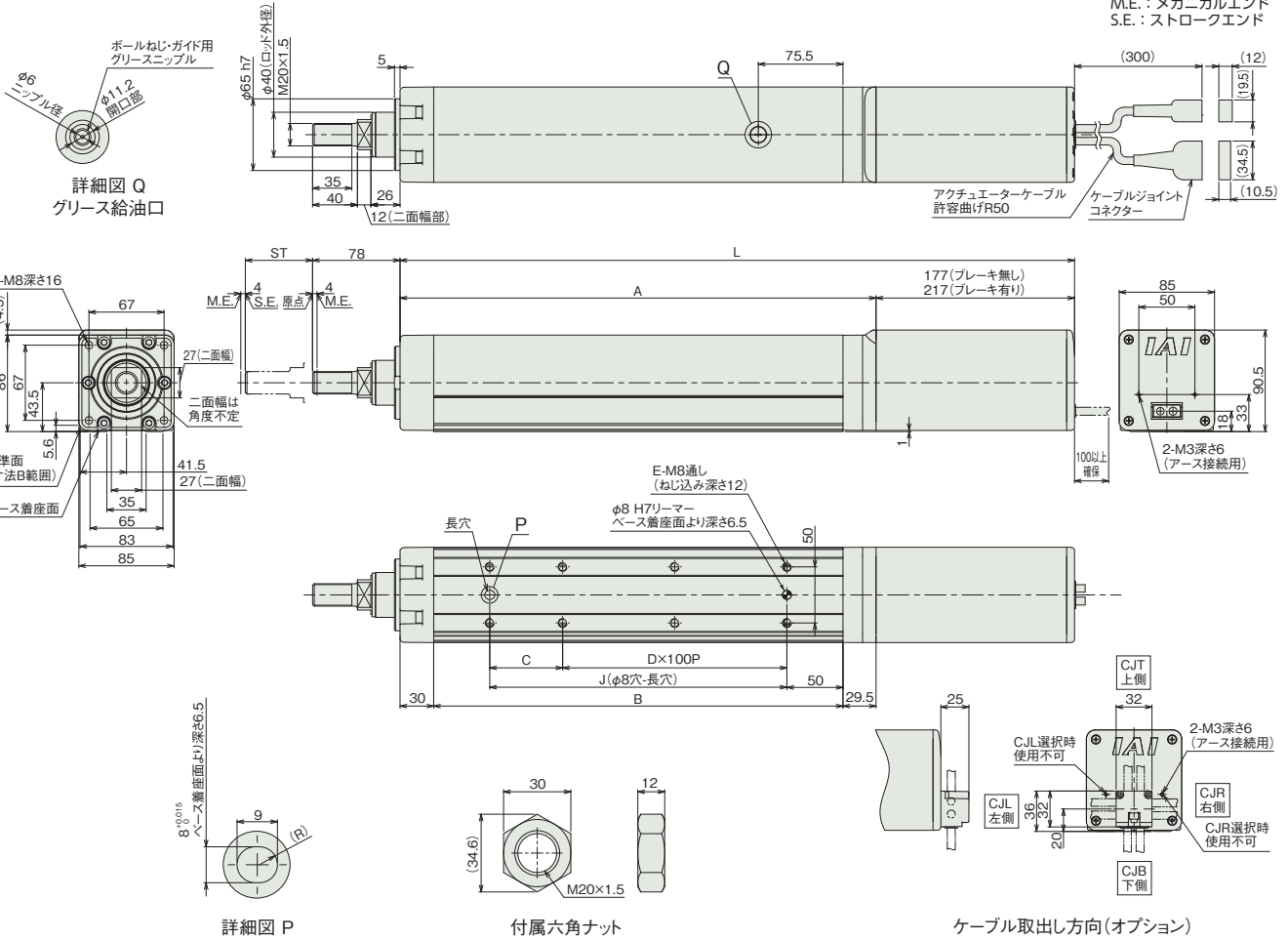
## 寸法図

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  
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法







ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	ブレーキ無し	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5
	ブレーキ有り	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5
A		274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
RCP6/ RCP6S	ロッド先端静的許容荷重(N)	222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
RCP5	オフセット0mm	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
	オフセット100mm	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
RCP4	ロッド先端静的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
RCP3	質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.5	12.0	12.4	12.9
		7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.0	13.5

適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



# RCS4-WRA10C

バッテリーレスアプン

モーターストレート

本体幅  
**100mm**

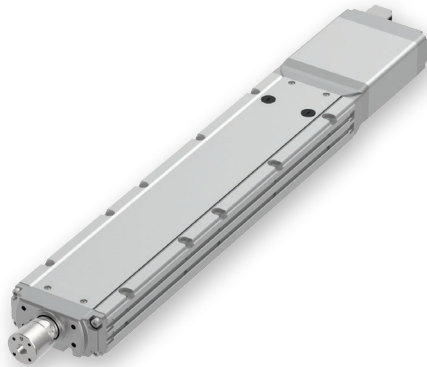
200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■ 型式項目

**RCS4 - WRA10C - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプン	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづれかの記号をご記入ください。

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■ メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 16 10 5 2.5
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) 5 16 25 40
	最高速度 (mm/s) 800 600 300 150
	定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.3 0.3
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) - 3 5 10
	最高速度 (mm/s) - 600 300 150
	定格加減速度 (G) - 0.5 1 0.3
推力	最高加減速度 (G) - 1.2 1 0.7
	定格推力 (N) 53 85 170 340
	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf) - 3 5 10
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 500 500 500 500
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプンリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

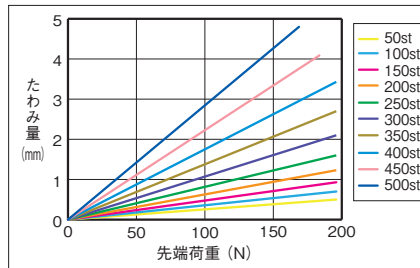
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	5	5	4	3	2					
10	16	16	12	10	8	3	3	2	2	1
5	25	20	15	10		5	5	5	5	
2.5	40	35	25		10	8	8			

**ストロークと最高速度**

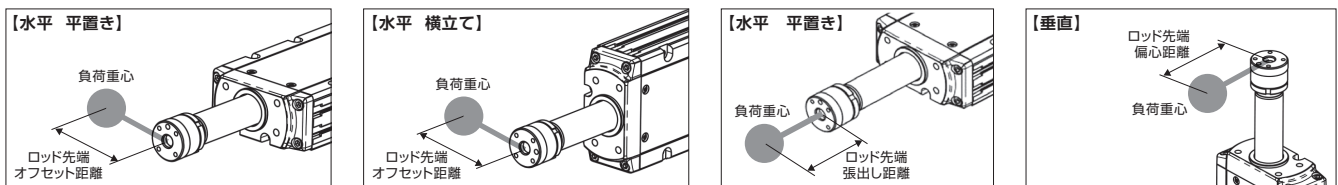
ストローク リード	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

(単位はmm/s)

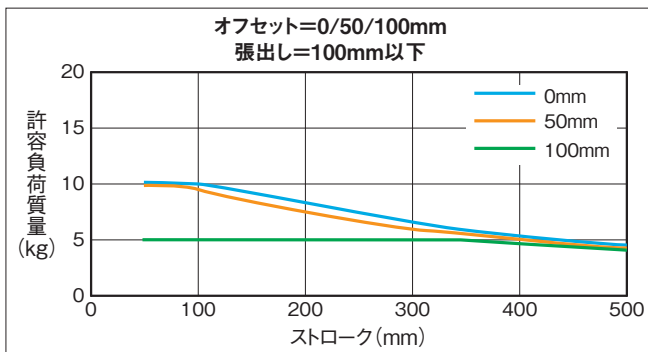
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

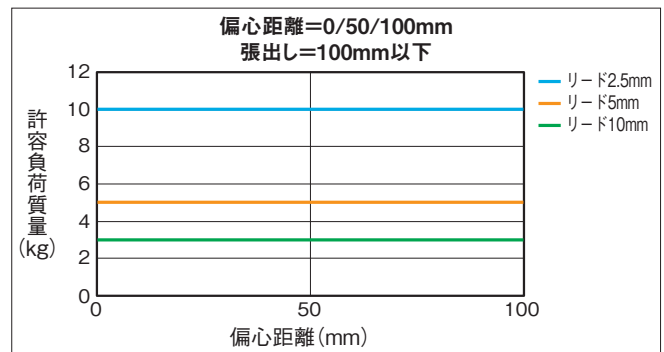


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

- 選定
- 注意事項
- 非掲載機種
- ロボット  
ラジアルシリンダー
- テーブル
- オプション
- ケーブル型式
- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4**
- 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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

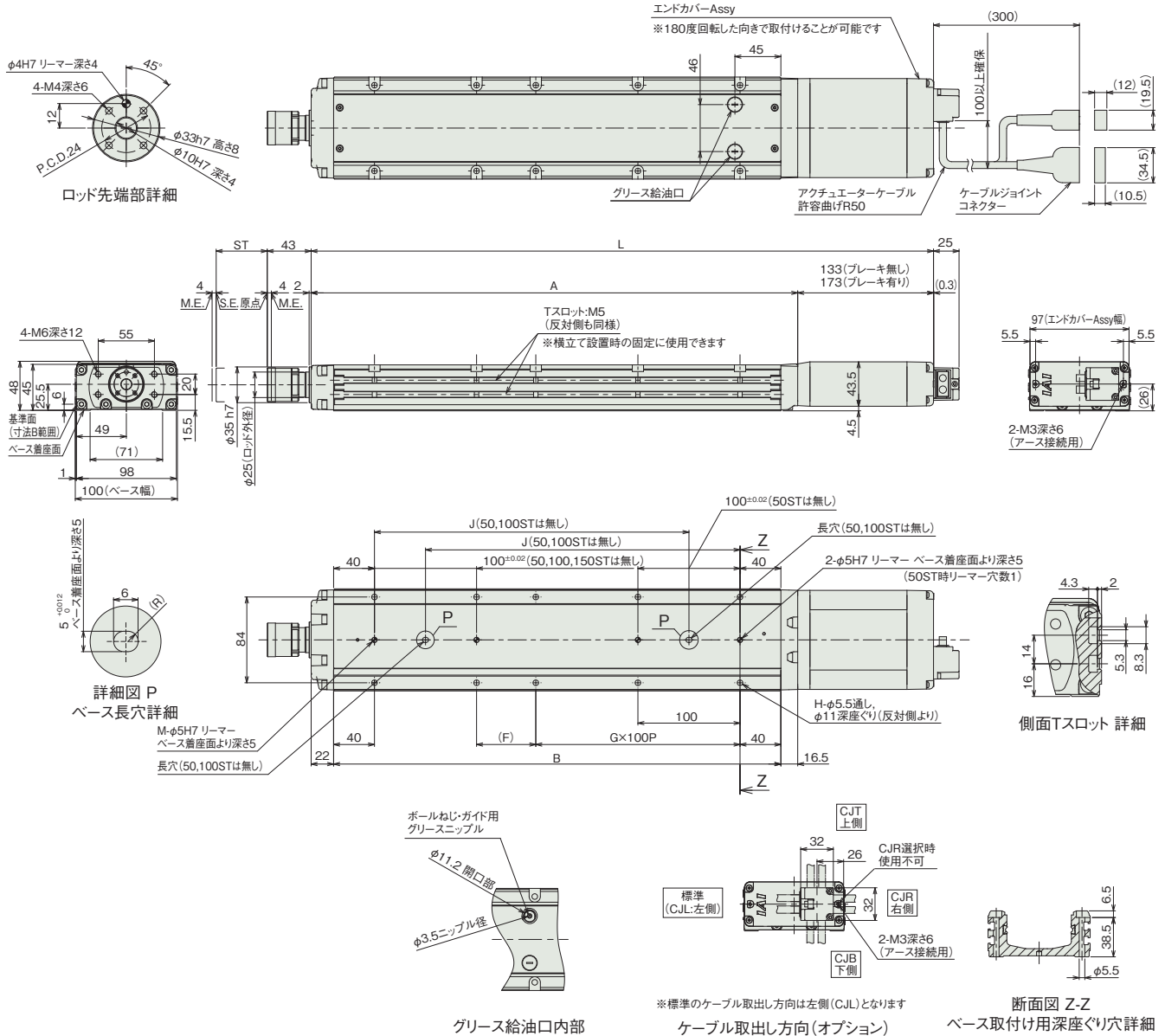
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法







ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP6/ RCP6S	L	ブレーキ無し	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5
		ブレーキ有り	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5
RCP4	A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
RCP3	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
RCP2	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
RCD	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
RCA2	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
RCA	5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9	
	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43	
RCS4	5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.0	
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.0	

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RCS3	質量 (kg)	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
		3.6	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7

適応コントローラ

本ページ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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

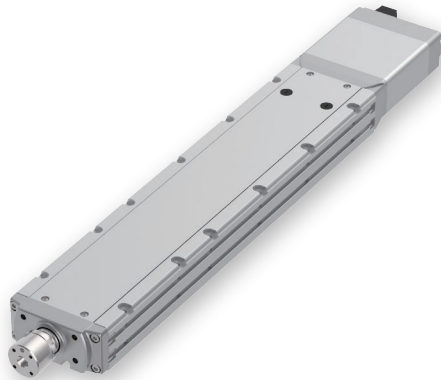
# RCS4-WRA12C

バッテリーレスアプン
モーターストレート
本体幅 120mm
200V ACサーボモーター
100W

■型式項目

RCS4 - WRA12C - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプン	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 500   500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	------------------------------	---	--	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点对仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容	内容				
		20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	12	25	40	60
水平	最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.5	0.3	
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	6	15	20
	最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.7	0.5	0.7	
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力 (N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	6	15	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

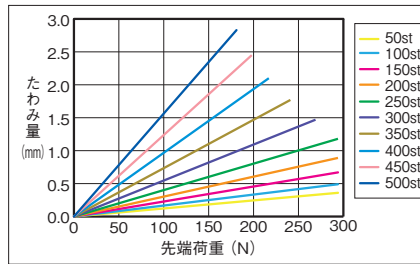
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	12	10	8	6	4	2	2	1.5	1.5	1
12	25	25	20	15	15	6	6	6	5	5
6	40	40	30	25		15	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

**ストロークと最高速度**

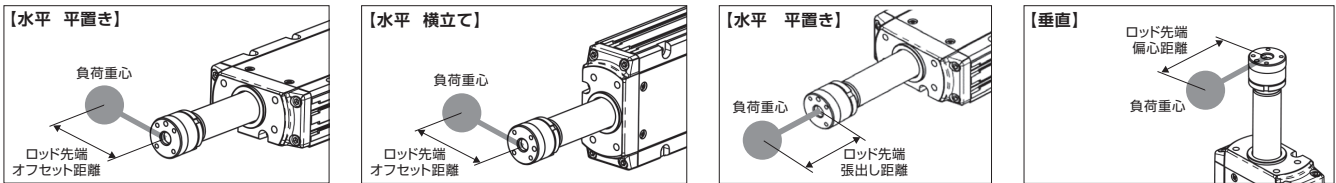
ストローク	50~500 (50mmごと)
リード	
20	1000
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

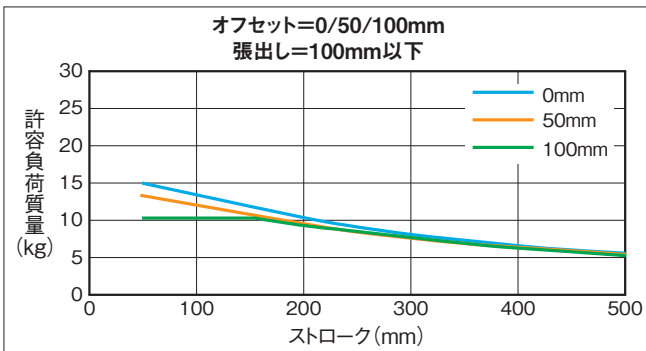
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

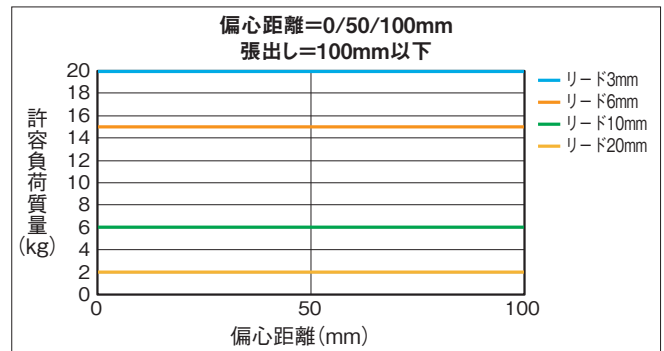


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

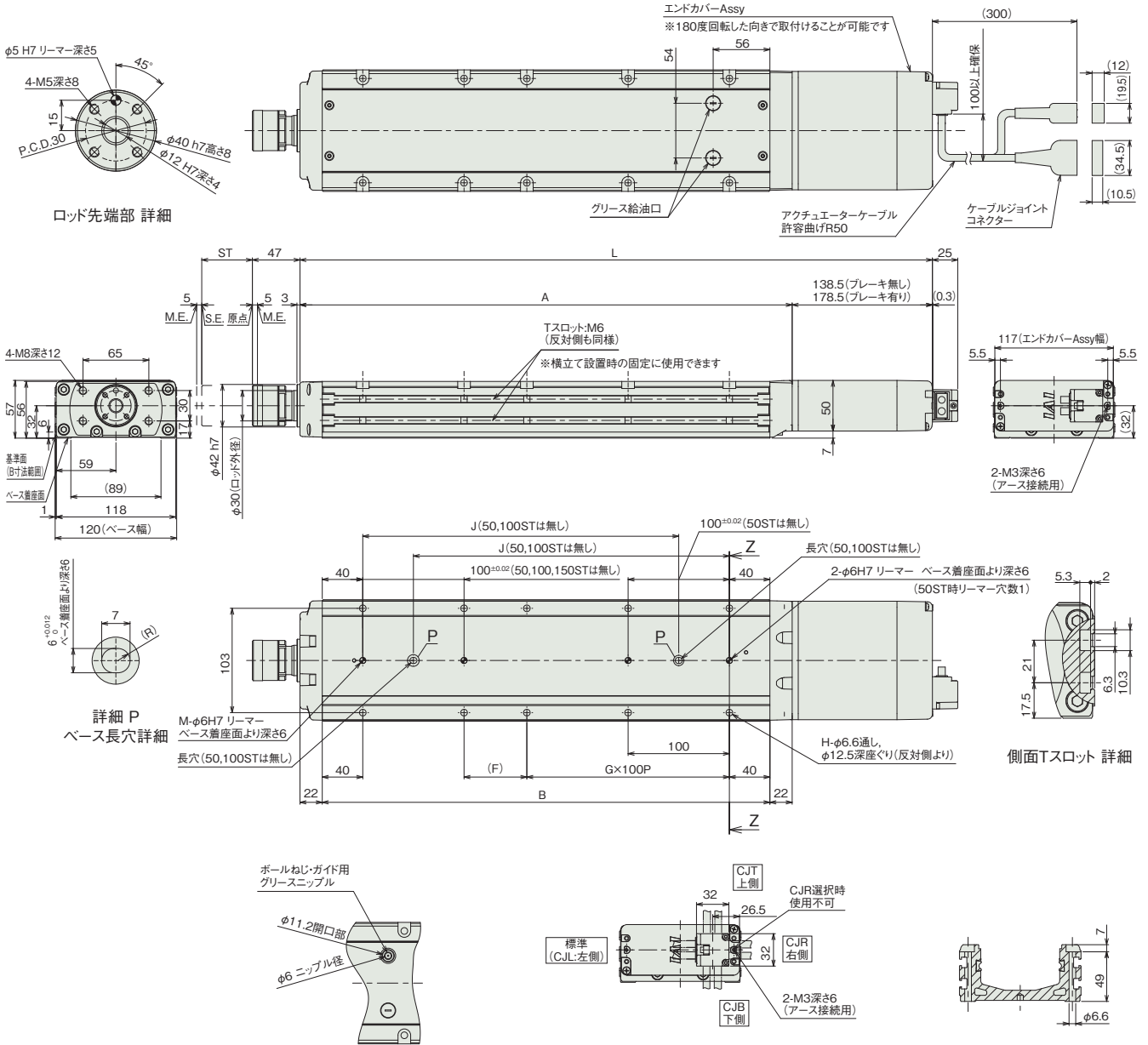
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
	ブレーキ有り	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5
A		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
	オフセット0mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
	オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1







### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.8	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0	10.7
	ブレーキ有り	5.1	5.8	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.7	10.3	11.0



適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

# RCS4-WRA14C

バッテリーレスアプソ

モーター  
ストロート

本体幅  
**140**  
mm

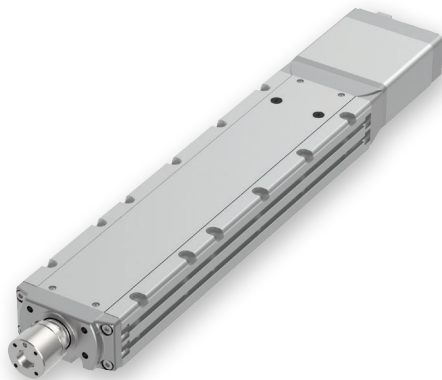
200V  
ACサーボ  
モーター

**200**  
W

■型式項目

**RCS4 - WRA14C - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード 24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50   50mm 600   600mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

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

■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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更（上側）（注1）	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更（右側）（注1）	<b>CJR</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更（左側）（注1）	<b>CJL</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更（下側）（注1）	<b>CJB</b>	4-583	-
フランジ	<b>FL</b>	4-585	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-
Tスロットナットバー（左）	<b>NTBL</b>	4-595	-
Tスロットナットバー（右）	<b>NTBR</b>	4-595	-

（注1） 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	25	50	65	85
水平	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	8	20	30
	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	1	0.7
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無磁磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	20	30	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

（注2） ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

（注3） 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

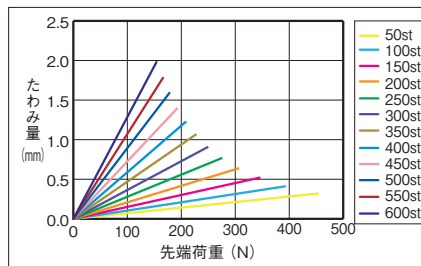
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	25	15	10	6	4	3	3	2	2	2
16	50	30	25	20	15	8	6	6	6	5
8	65	50	40	40		20	20	20	20	
4	85	70	60			30	30	30		

ストロークと最高速度

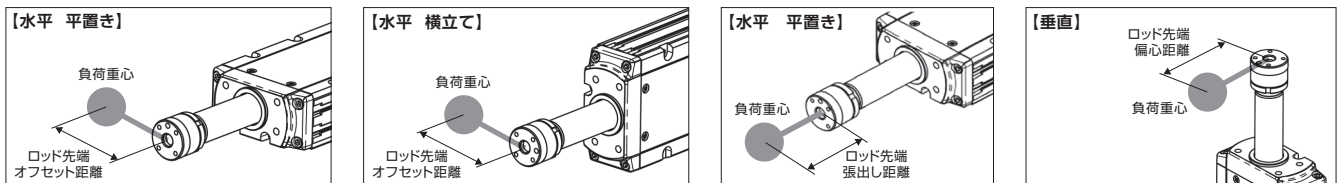
ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)
24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

(単位はmm/s)

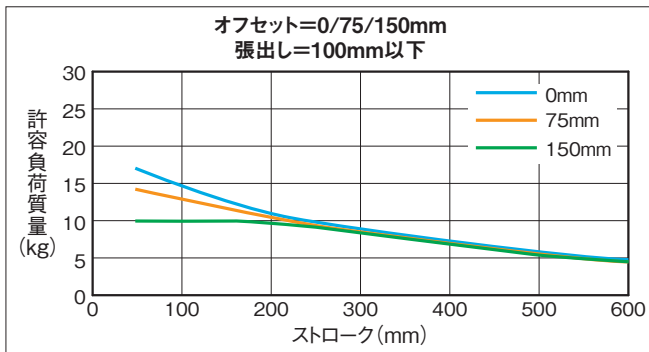
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

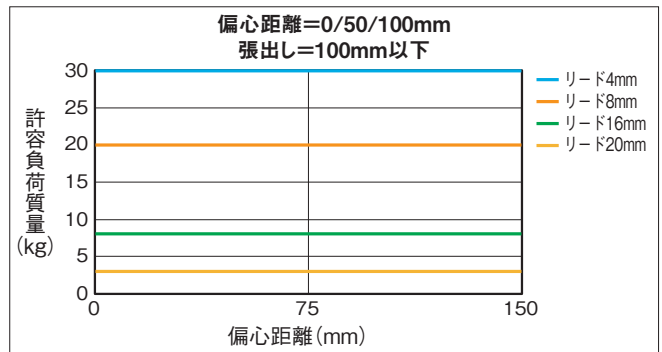


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボットマッ

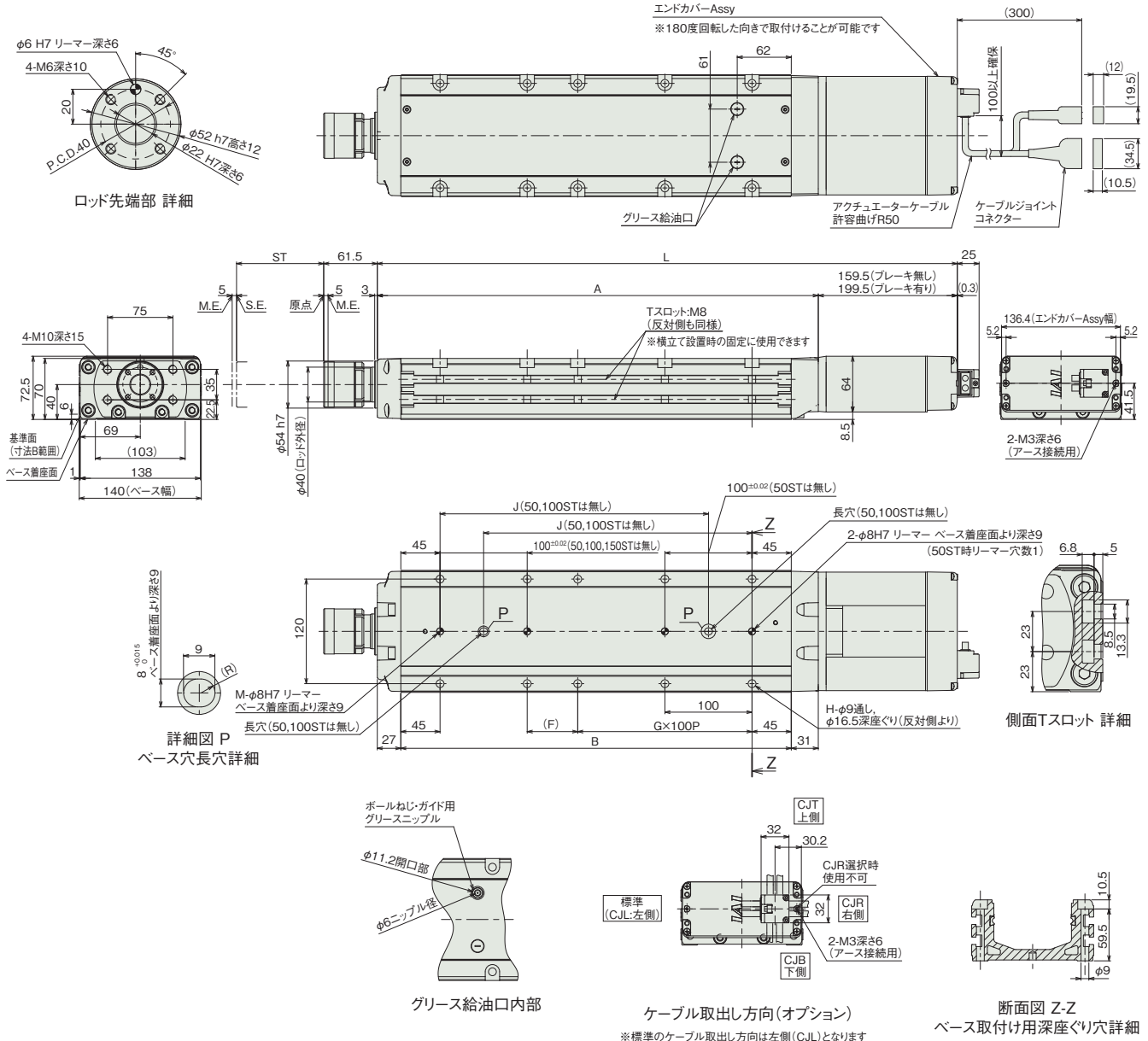
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法







ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCP4	L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5
		455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5
RCP3	A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
RCP2	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
RCD	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
RCA2	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
	ロッド先端静的許容荷重 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
RCA	ロッド先端動的許容荷重 (N)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	3000km寿命	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
RCS4	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
	5000km寿命	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCS3	質量 (kg)	8.0	8.8	9.8	10.6	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8
		8.6	9.4	10.4	11.2	12.2	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4

適応コントローラ

本ページ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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

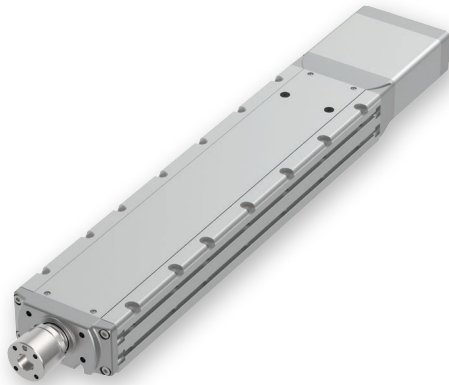
# RCS4-WRA16C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 160mm
200V ACサーボモーター
400W

■ 型式項目

RCS4 - WRA16C - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■ 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	80
水平	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5	0.3
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	6	12	35	50
	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250
	定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.7	0.3
RCD	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
	推力	定格推力 (N)	226	339	678
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	35	50
RCA2	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
	ストローク	最大ストローク (mm)	800	800	800
RCA	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

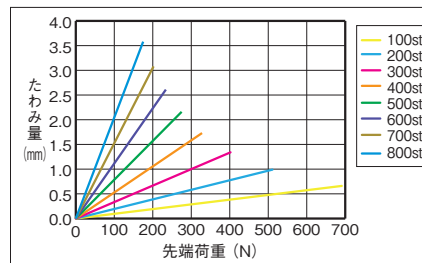
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	20	15	8	6	6	5	4	3	1.5
20	60	40	25	20	15	12	12	10	10	8
10	80	80	70	60		35	35	35	20	
5	100	80	60			50	30	25		

ストロークと最高速度

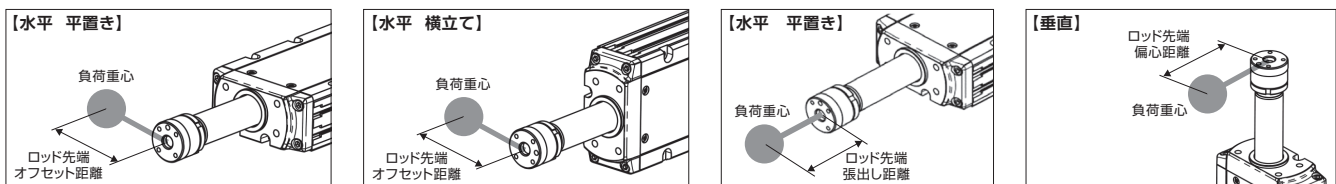
ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	270
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

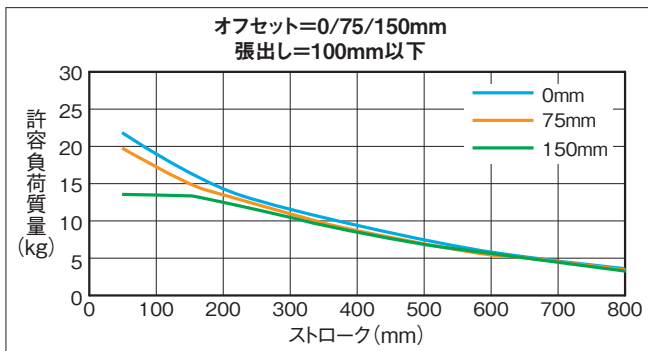
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

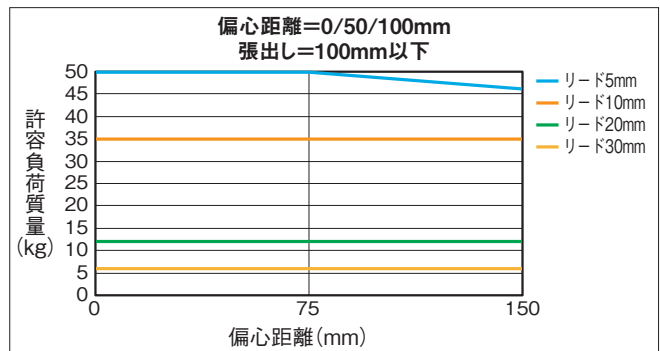


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル  
型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



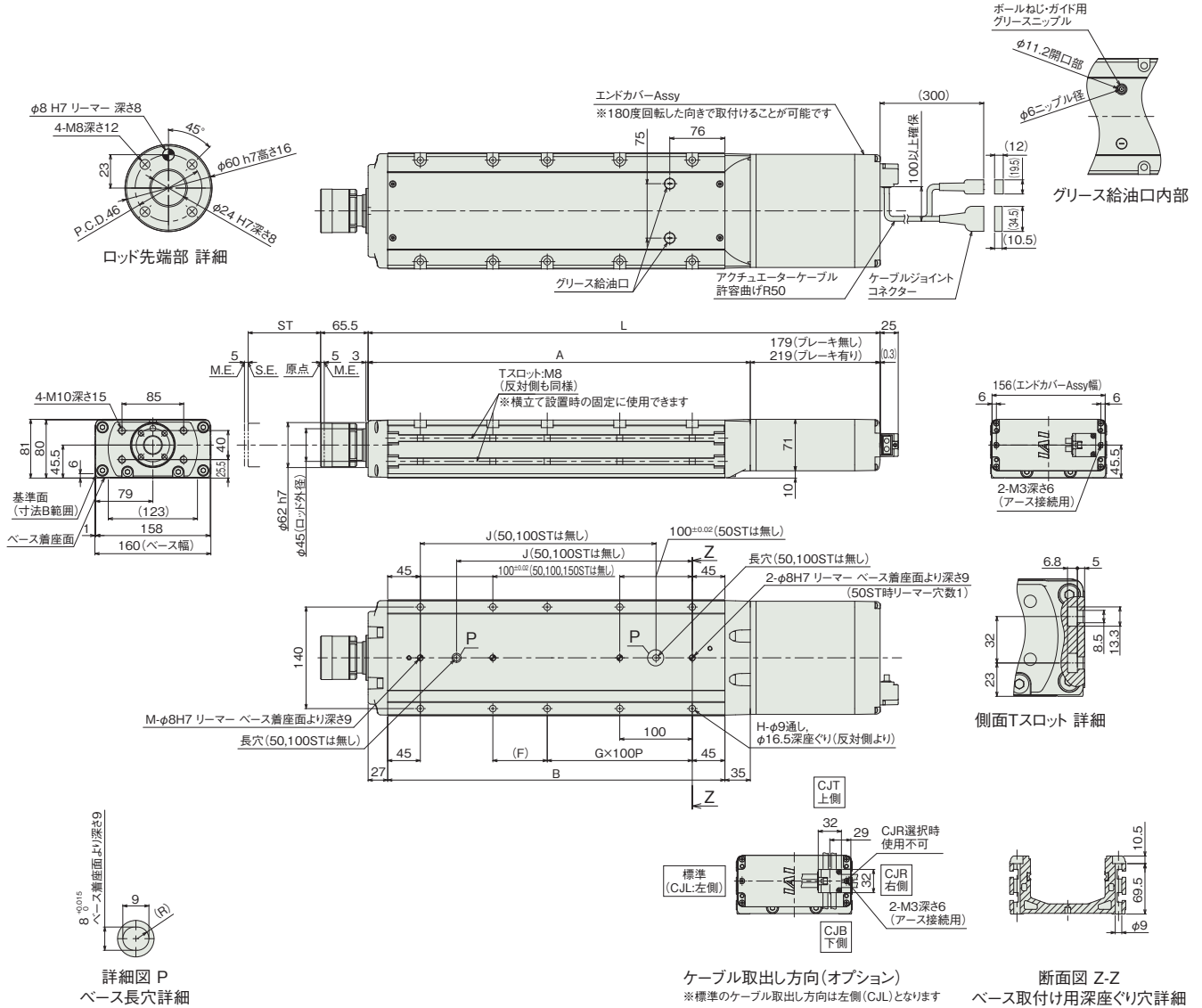
## 寸法図

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 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法







ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
	ブレーキ有り	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
RCP2	ロッド先端静的許容荷重(N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
	ロッド先端静的許容トルク(N·m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
RCD	3000km寿命	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
RCA2	5000km寿命	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
RCS4	質量(kg)	11.4	12.5	13.6	14.8	15.9	17.1	18.2	19.4	20.5	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4	28.6
		12.0	13.1	14.2	15.4	16.5	17.7	18.8	20.0	21.1	22.3	23.4	24.6	25.7	26.9	28.0	29.2

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

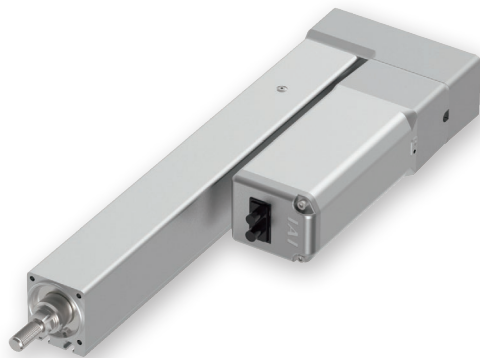
# RCS4-RA4R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

## 型式項目

**RCS4 - RA4R - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 50   50mm 200   200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

**選定上の注意**

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

CE
RoHS 10
水平
垂直
横立て
天吊り

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	150	-
100	-	200	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フート金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-595	-
背面取付けプレート	RP	4-598	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	16   10   5   2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8   18   30   40
	水平	最高速度 (mm/s)	800   500   250   125
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)
垂直	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2   4   6   10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800   500   250   125
		定格加減速度 (G)	1   1   1   0.7
推力	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
	定格推力 (N)	53   85   170   340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	2   4   6   10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50   50   50   50	
	最大ストローク (mm)	200   200   200   200	
	ストロークピッチ (mm)	50   50   50   50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニエート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	8	8	6	5	2	2	2	2
10	18	15	12	12	4	4	4	4
5	30	30	25	20	6	6	6	6
2.5	40	40	35		10	10	10	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~200 (50mmごと)
16	800
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

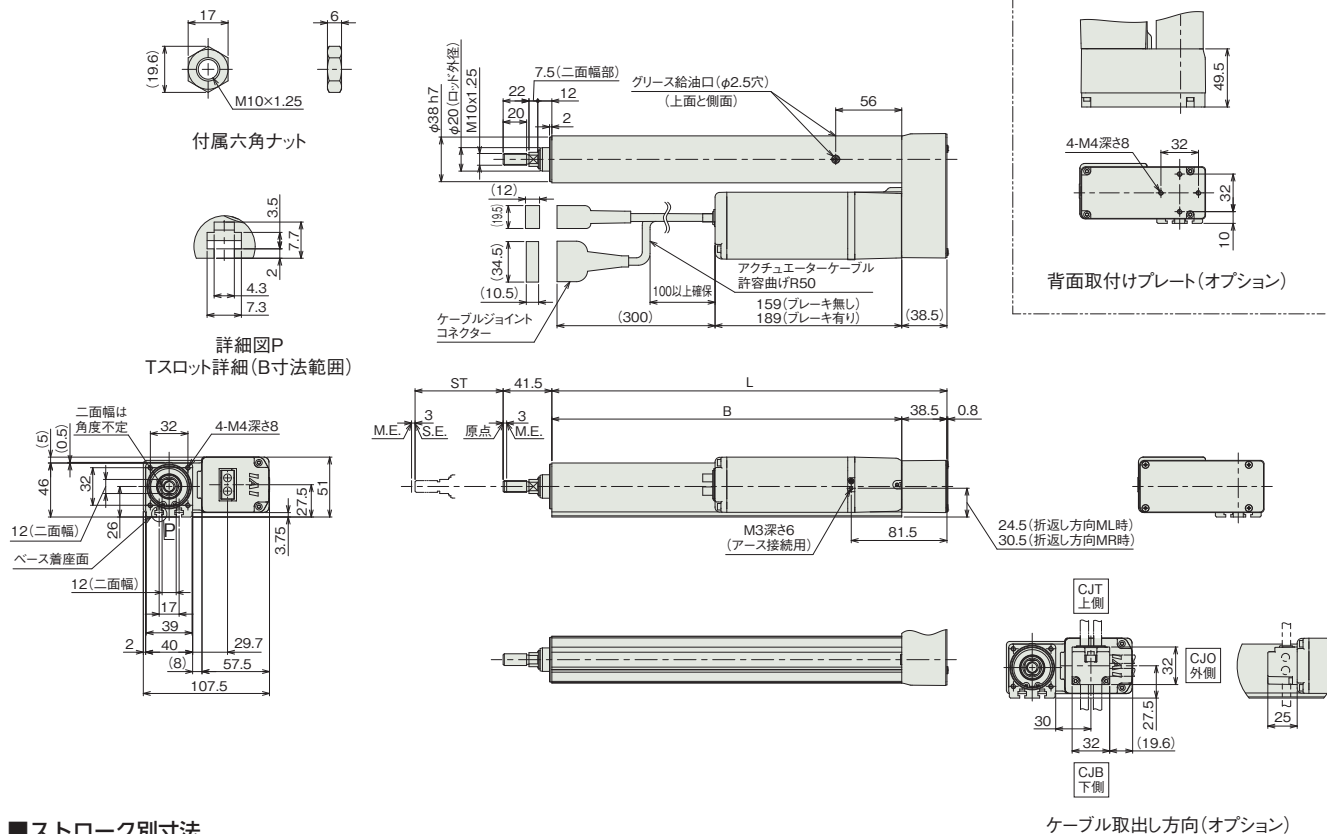
寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	186.5	236.5	286.5	336.5
B	148	198	248	298

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク				
	50	100	150	200	
	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.1	2.3
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.3	2.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

# RCS4-RA6R







■型式項目

**RCS4 - RA6R - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 300   300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。



■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容				
	20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	25	50
水平	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	9	19
RCP3	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3
RCP2	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	85	142	283	566
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	4	9	19	20
RCD	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300
RCA2	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	15	10	8	6	4	4	3	3
12	25	20	20	12	9	8	8	6
6	50	45	30	25	19	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mmごと)
20	1000
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

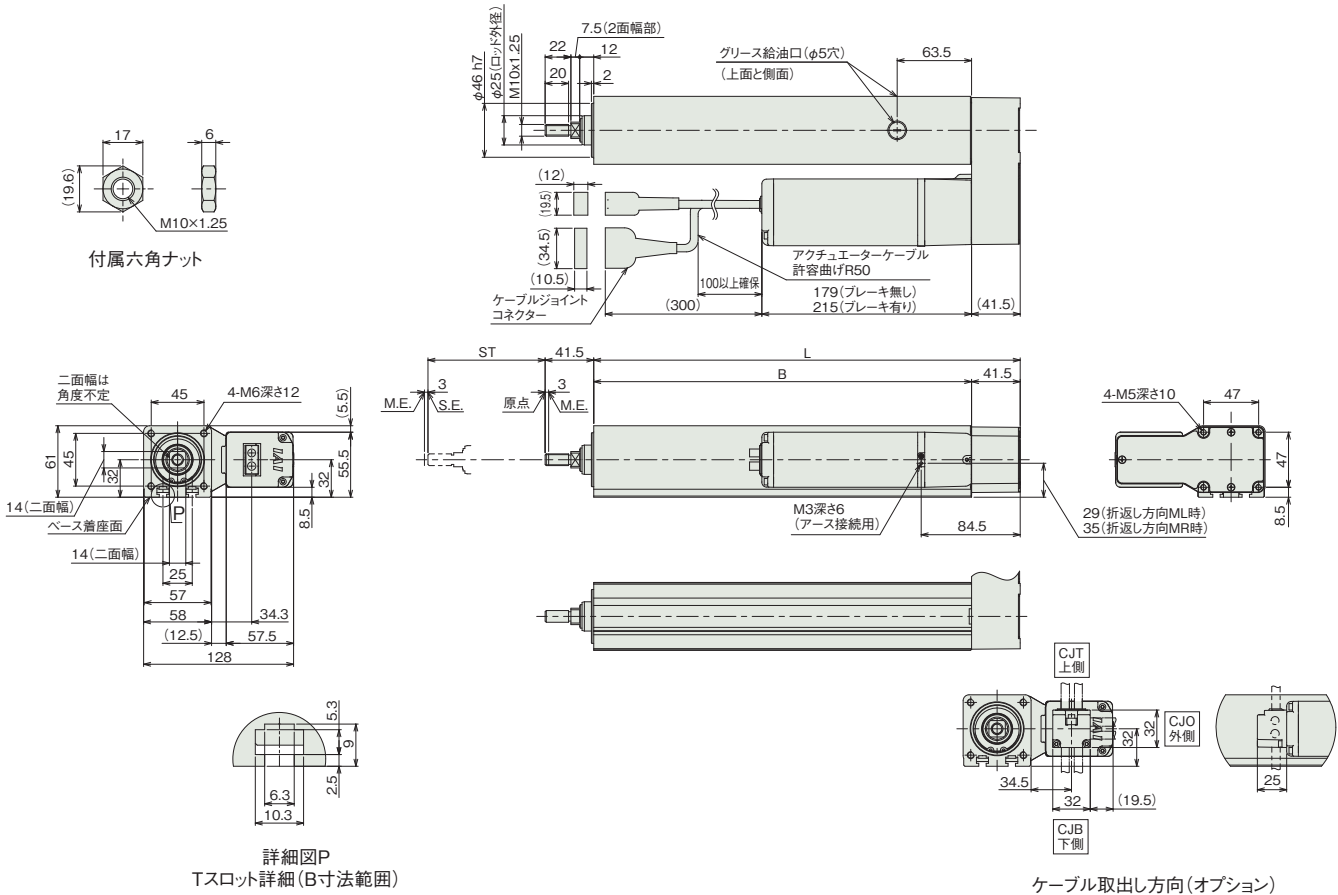
寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	214	264	314	364	414	464
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5
ブレーキ有り		3.2	3.6	4.0	4.4	4.8	5.2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	●	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	●	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



# RCS4-RA7R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

## ■型式項目

**RCS4 - RA7R - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード 24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50   50mm 300   300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。



## ■ストローク別価格表 (標準価格)

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

## ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601 ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

## ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## ■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	24   16   8   4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20   45   60   80
水平	最高速度 (mm/s)	1200   800   400   200	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3   0.3   0.3   0.3
垂直	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6   12   25   35
RCP3	最高速度 (mm/s)	1200   800   400   200	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7   0.5   0.5   0.5
RCP2	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
RCD	推力	定格推力 (N)	142   214   427   855
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
RCA2	ブレーキ保持力 (kgf)	6   12   25   35	
	ストローク	最小ストローク (mm)	50   50   50   50
	最大ストローク (mm)	300   300   300   300	
	ストロークピッチ (mm)	50   50   50   50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニエート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。



加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	20	15	10	10	6	6	6	4
16	45	30	25	20	12	12	10	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20
4	80	70	60		35	35	30	

ストロークと最高速度

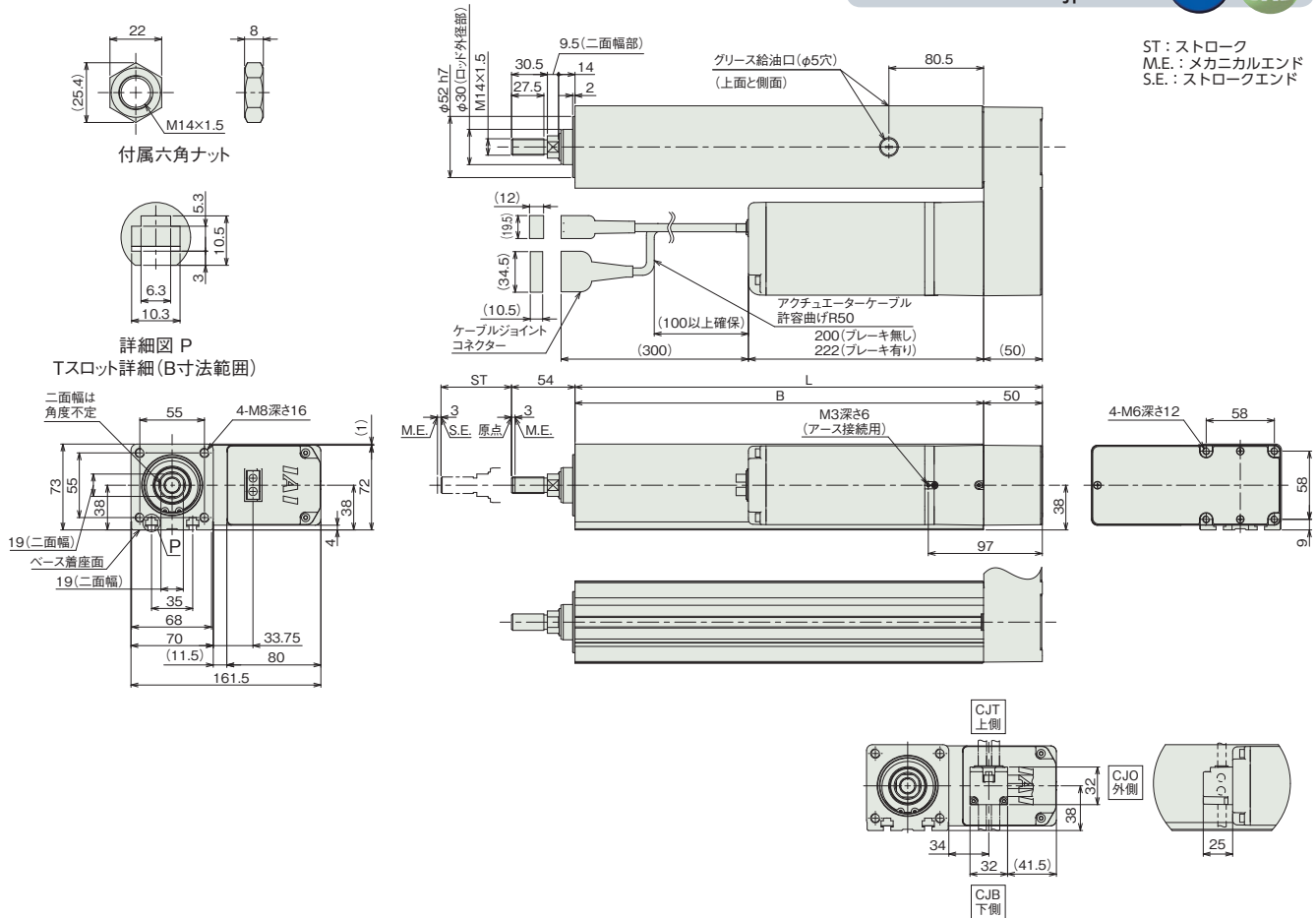
ストローク リード	50~300 (50mmごと)	
24	1200	
16	800	
8	400	
4	200	

(単位はmm/s)

寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	5.4	6.0	6.5	7.1	7.7	8.3
	ブレーキ有り	5.9	6.5	7.0	7.6	8.2	8.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーパー

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS4-RA8R

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅 90mm

200V ACサーボモーター

400W

## ■型式項目

**RCS4 - RA8R - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA 電池リニアアップ	モーター種類 400 サーマモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 10 100mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	----------------------------	------------------------------------	--	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

### 選定上の注意



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の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。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。



### ■ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### ■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60	80	100	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	500	250	
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.3	
		最高加減速度 (G)	1	1	0.7	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20	40	72
		最高速度 (mm/s)	1000	500	250	
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.2	
RCP2	推力	最高加減速度 (G)	1	1	0.7	
		定格推力 (N)	339	678	1357	
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
RCD	ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	20	40	72	
		最小ストローク (mm)	50	50	50	
RCA2	ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
線返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	電池リニアアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

### ■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

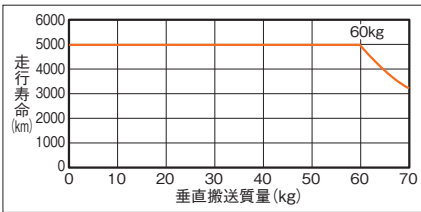
姿勢	水平						垂直				
	加速度 (G)										
リード (mm)	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	
RCS3	20	60	60	40	25	20	20	20	20	15	12
	10	80	80	80	70	60	40	40	30	30	20
RCS2	5	100	100	80	60		72	55	40	25	

### ■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mmごと)	
リード 20	1000
10	500
5	250

(単位はmm/s)

垂直搬送質量と走行寿命

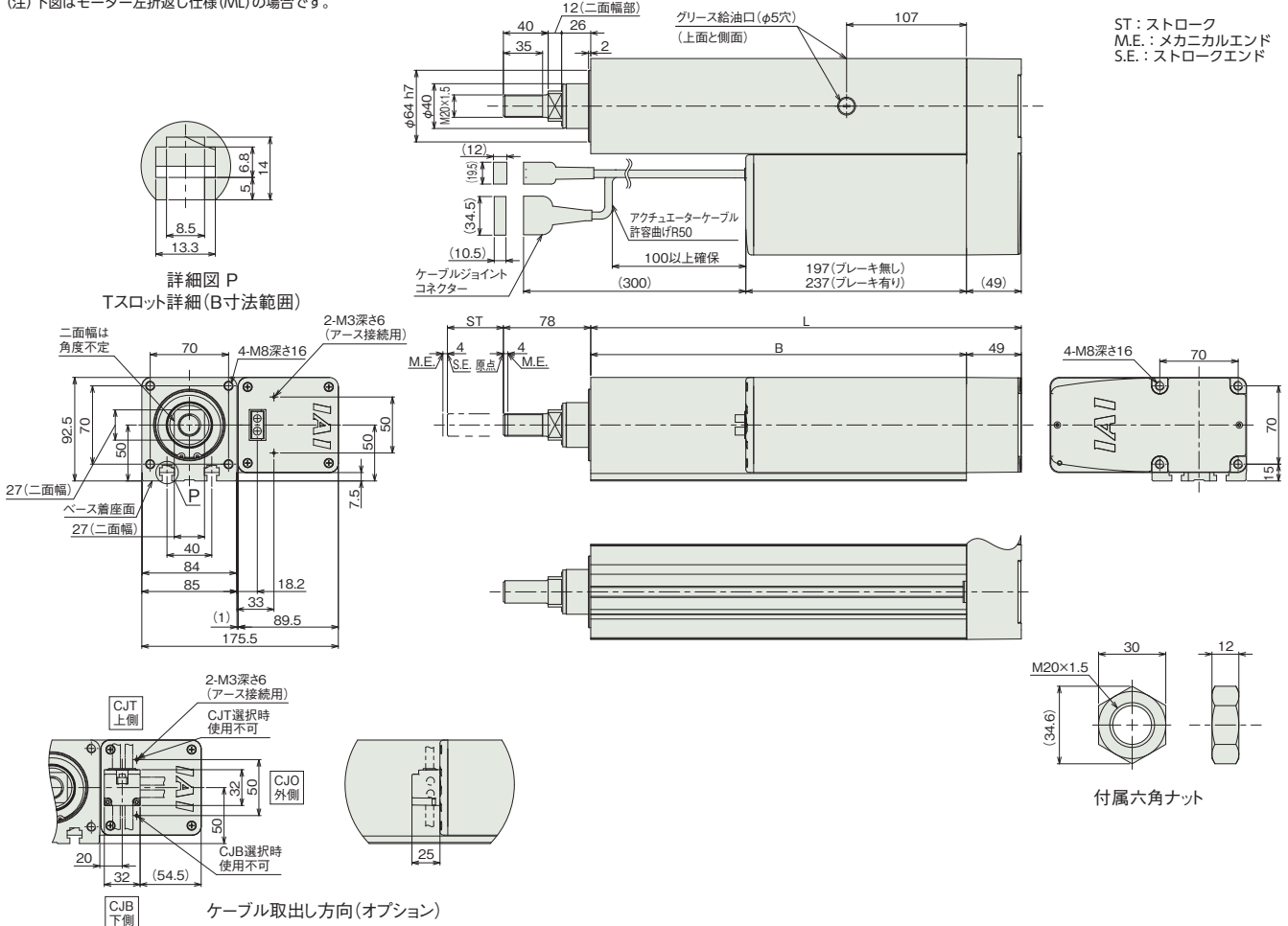


寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD  
3次元 CAD



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.6	10.4	11.2	12.1	13.8
	ブレーキ有り	10.2	11.0	11.8	12.7	14.4

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS4-RRA4R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 40mm

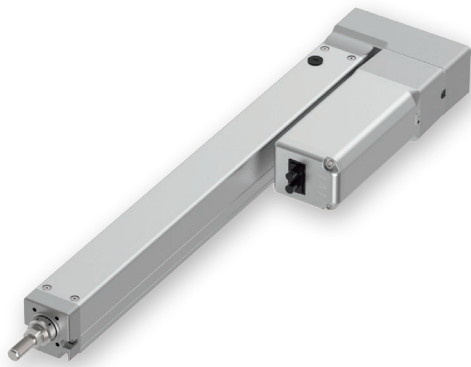
200V ACサーボモーター

60W

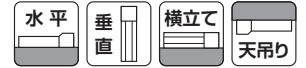
## ■型式項目

**RCS4 - RRA4R - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 60   60mm 410   410mm (50mmごと)	適応コントローラ T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
背面取付けプレート	RP	4-598	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### ■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	8	18	30	40
水平	最高速度 (mm/s)	960	600	300	150	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6	10
	最高速度 (mm/s)	960	600	300	150	
	定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
推力	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
	定格推力 (N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	6	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

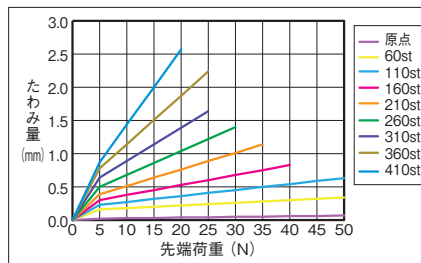
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	8	8	6	5	2	2	2	2
10	18	15	12	12	4	4	4	4
5	30	30	25	20	6	6	6	6
2.5	40	40	35		10	10	10	

ストロークと最高速度

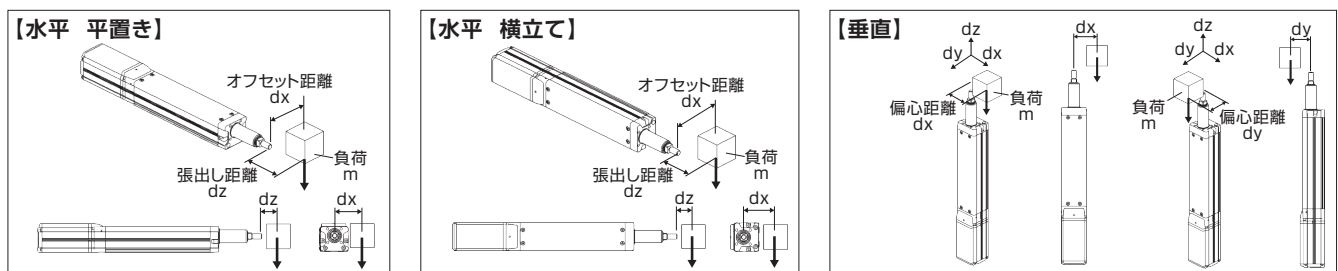
ストローク	60~410 (50mmごと)
リード	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

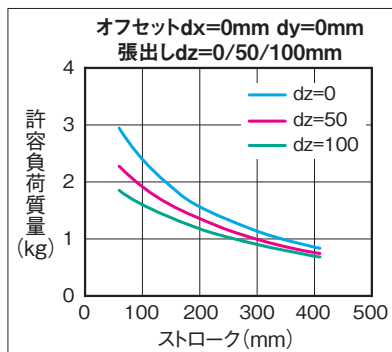
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

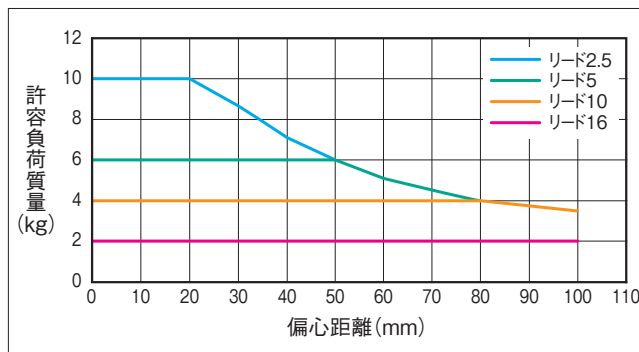


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

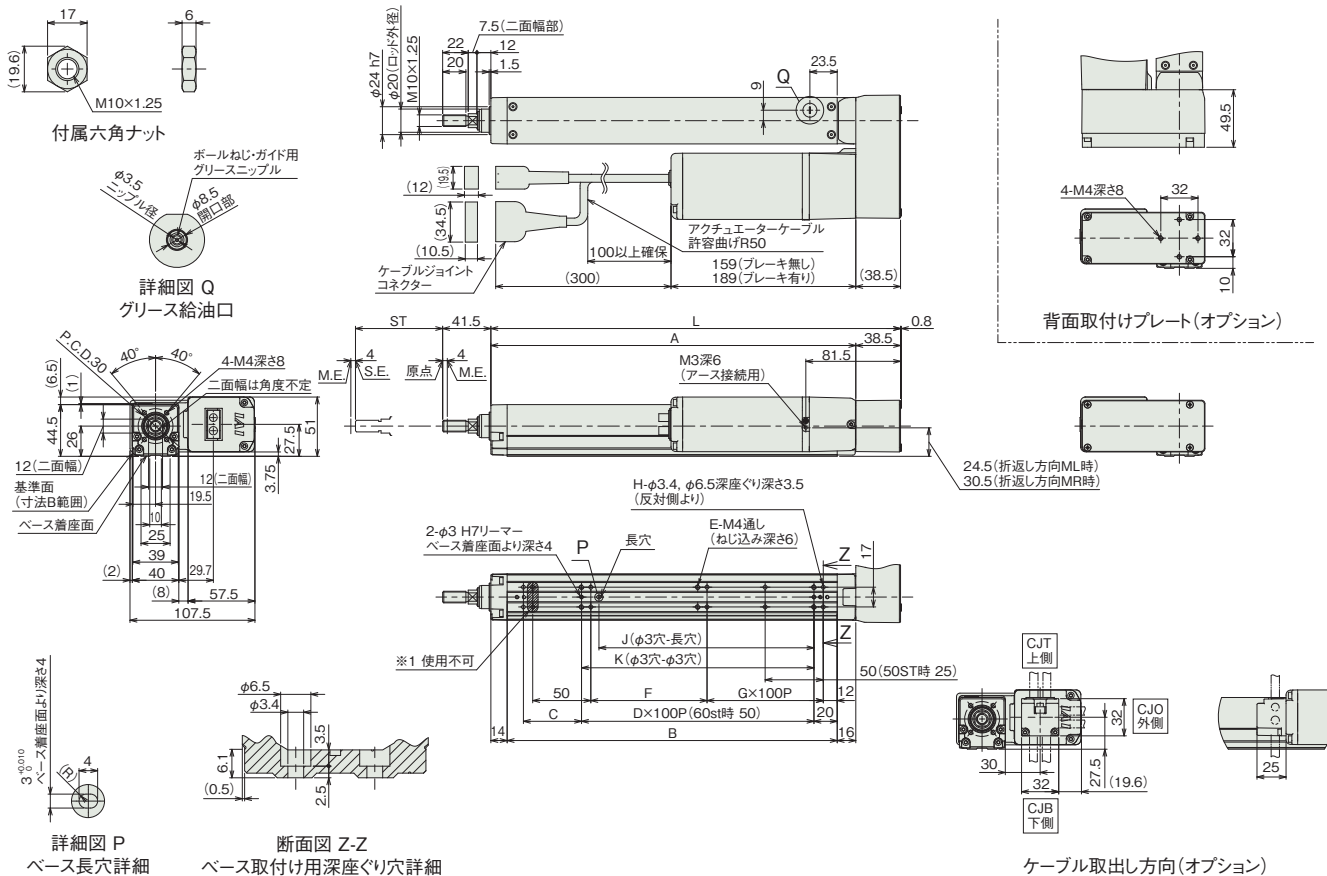
## 寸法図

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 3次元 CAD

※1 上面取付け穴 (H) のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数 (H) は使用不可穴を除きます。  
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



## ストローク別寸法

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
L	202.5	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5
A	164	214	264	314	364	414	464	514
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400
ロッド先端静的許容荷重 (N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4
	オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0
ロッド先端静的許容トルク (N·m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N·m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

## ストローク別質量

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.8

## 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RCA	RSEL	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS3	SSEL-CS	2	●	-	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279	
RCS3	XSEL-P/Q	6	-	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319	
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2



# RCS4-RRA6R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 60mm

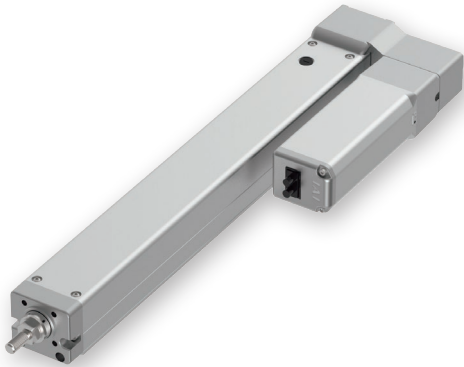
200V ACサーボモーター

100W

## ■型式項目

**RCS4 - RRA6R - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	65   65mm 415   415mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N   無し P   1m S   3m M   5m X   <input type="checkbox"/> 長さ指定 R   <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

RoHS 10

水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応  
**ラジアルシリンダー®**



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

### ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### ■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)
	20   12   6   3
水平	可搬質量 (注3)
	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)
垂直	可搬質量
	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)
推力	定格推力 (N)
	ブレーキ仕様
	ブレーキ保持力 (kgf)
ストローク	最小ストローク (mm)
	最大ストローク (mm)
	ストロークピッチ (mm)

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

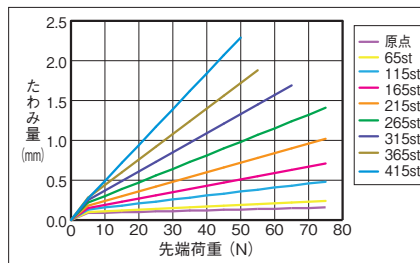
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	15	10	8	6	4	4	3	3
12	25	20	20	12	9	8	8	6
6	50	45	30	25	19	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

ストロークと最高速度

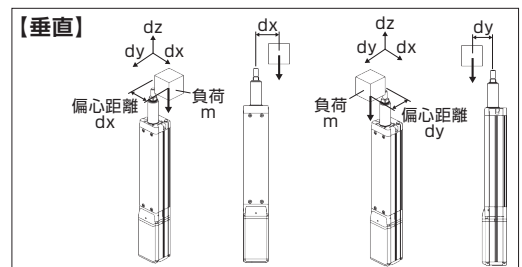
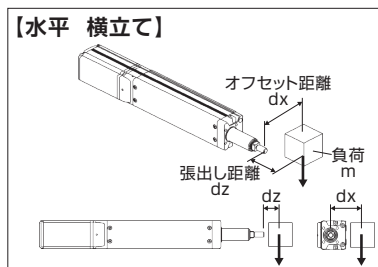
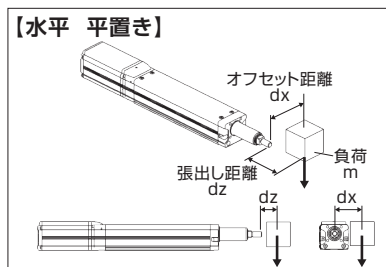
ストローク	65~415 (50mmごと)
リード	
20	1200
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

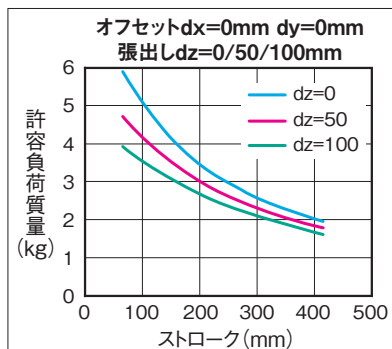
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

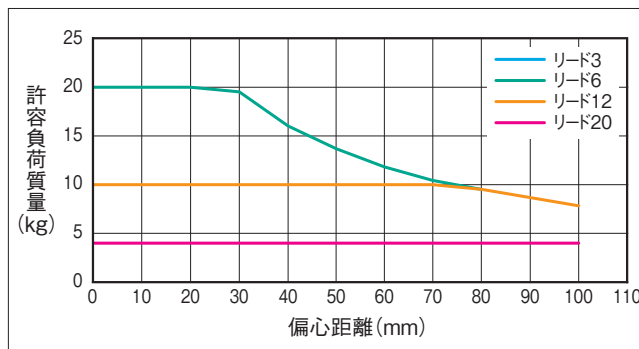


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

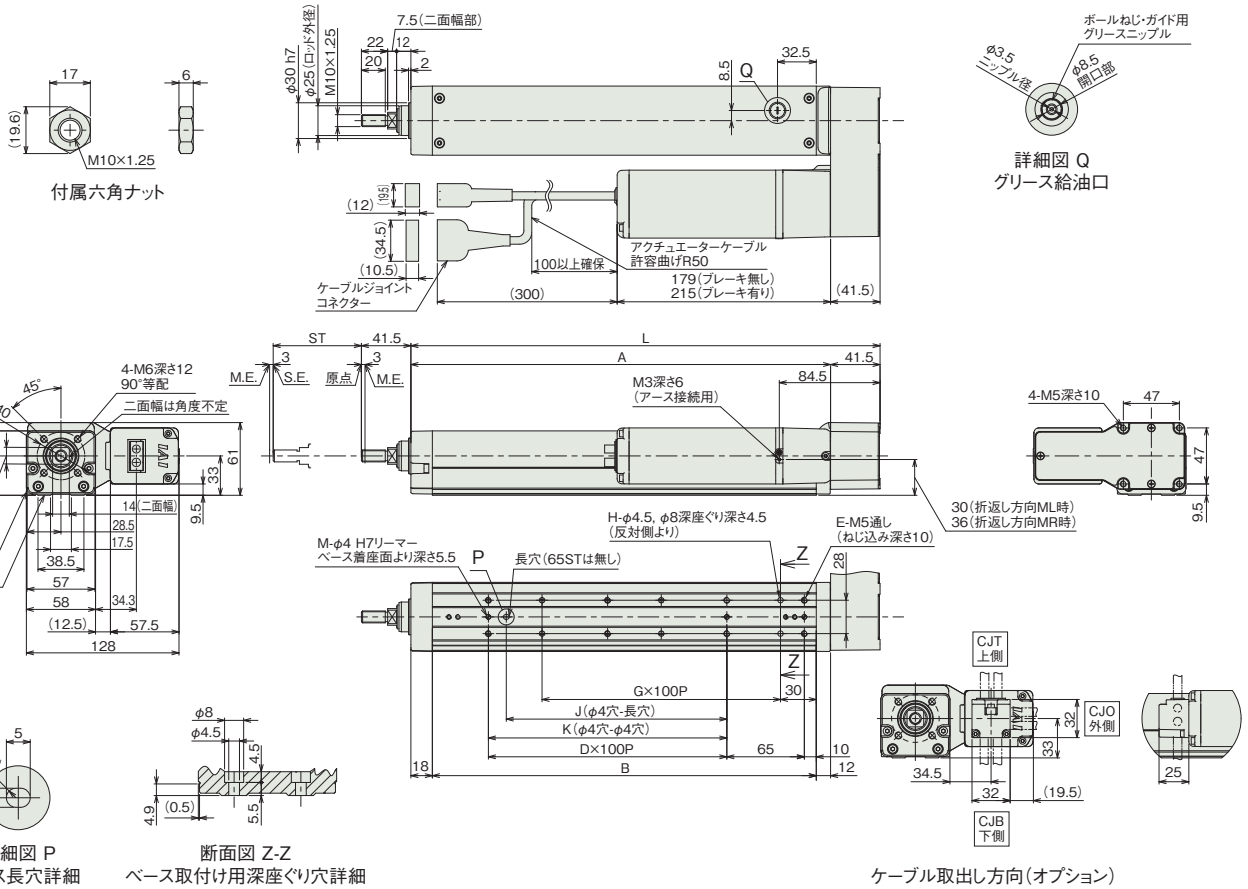
## 寸法図

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 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
L	243.5	293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
A	202	252	302	352	402	452	502	552
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重(N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

### ■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
質量(kg)	ブレーキ無し	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.9	4.1
	ブレーキ有り	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.4

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RCA	RSEL	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS3	SSEL-CS	2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
RCS3	XSEL-P/Q	6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

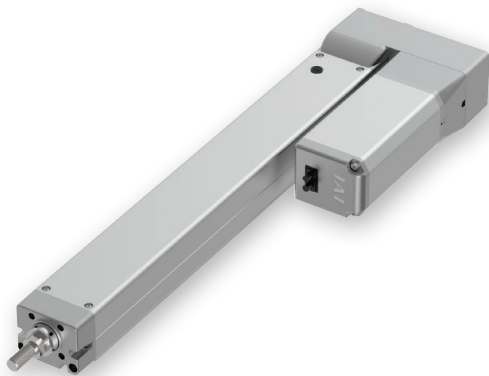
# RCS4-RRA7R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

## ■型式項目

**RCS4 - RRA7R - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 70 70mm 520 520mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

## ■ストローク別価格表(標準価格)

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

## ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	-
フランジ(注1)	FL	4-585	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

## ■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量(注3)	最大可搬質量(kg)	20	45	60	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
		最大可搬質量(kg)	6	12	25	35
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	960	480	240
RCD	推力	定格加減速度(G)	0.7	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
RCA2	ブレーキ	定格推力(N)	142	214	427	855
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
RCA	ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	6	12	25	35
		最小ストローク(mm)	70	70	70	70
		最大ストローク(mm)	520	520	520	520
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
線返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

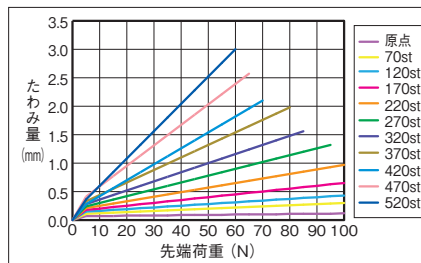
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	20	15	10	10	6	6	6	4
16	45	30	25	20	12	12	10	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20
4	80	70	60		35	35	30	

ストロークと最高速度

ストローク	70~520(50mmごと)
リード	
24	1440
16	960
8	480
4	240

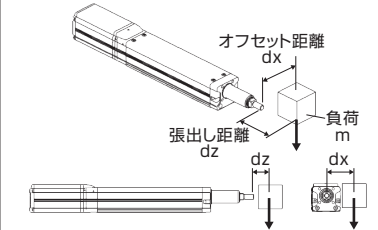
(単位はmm/s)

ロッドたわみ量(参考値)

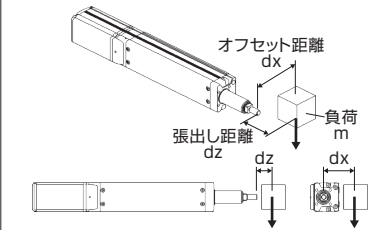


ロッド先端許容負荷質量

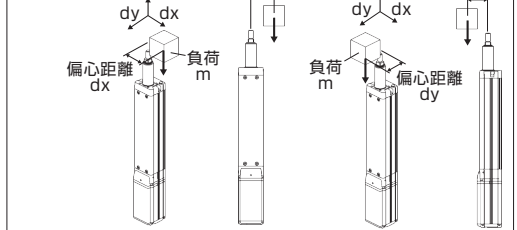
【水平 平置き】



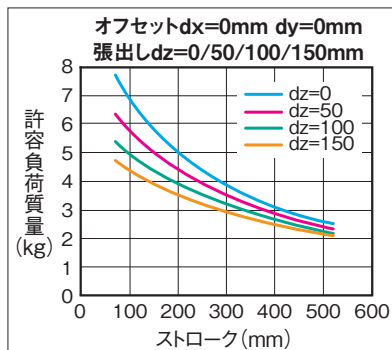
【水平 横立て】



【垂直】

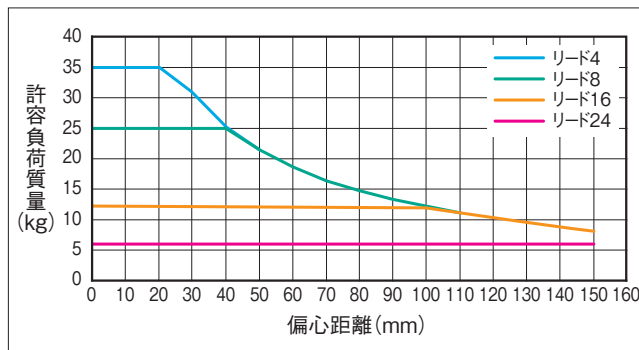


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

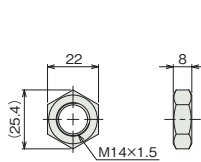
## 寸法図

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

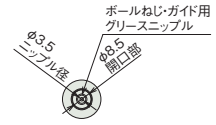
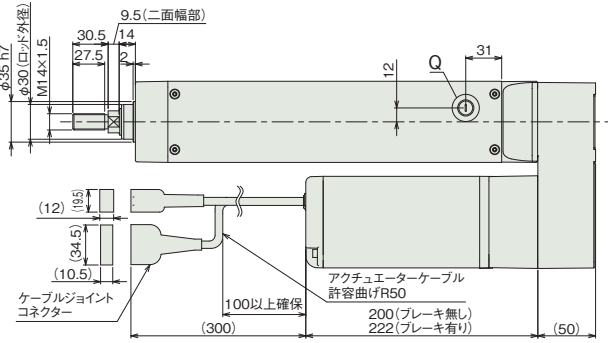
2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

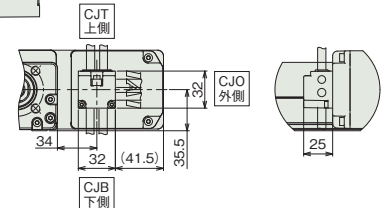
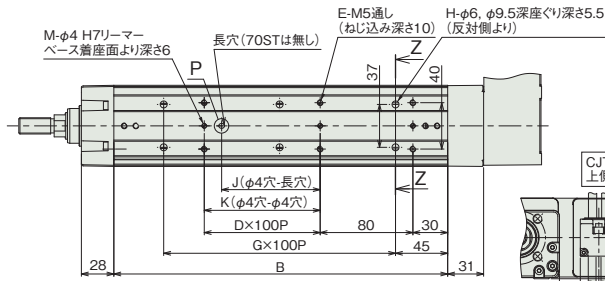
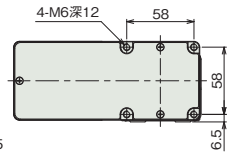
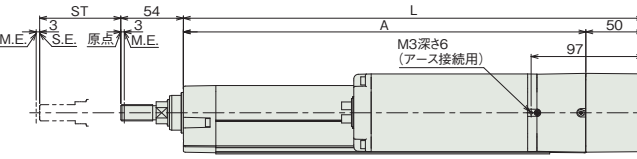
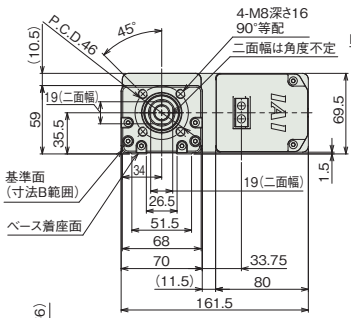
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



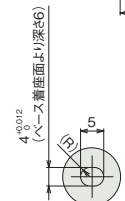
付属六角ナット



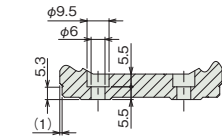
詳細図 Q  
グリース給油口



ケーブル取出し方向(オプション)



詳細図 P  
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z  
ベース取付け用深さぐり穴詳細

## ■ストローク別寸法

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重(N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	24.7
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6
ロッド先端静的許容トルク(N·m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッド先端動的許容トルク(N·m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16

## ■ストローク別質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量(kg)	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9
	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4

## ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RCA	RSEL	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253		
RCS3	SSEL-CS	2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279		
RCS3	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319		
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-RRA8R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 90mm

200V ACサーボモーター

400W

■型式項目

RCS4 - RRA8R - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601 ページ)」をご確認ください。  
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 30 20 10 5
水平	可搬質量 (注3) 30 60 80 100
	最高速度 (mm/s) 1300 1000 550 275
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.5 0.3 最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 8 17 34 72
	最高速度 (mm/s) 1300 1000 550 275
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.7 0.5 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力 (N) 226 339 678 1357
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 8 17 34 72
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 700 700 700 700
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

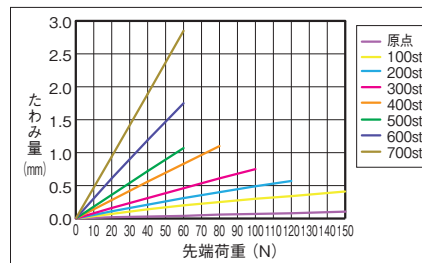
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	6
20	60	60	40	25	20	17	17	17	15	12
10	80	80	80	70	60	34	34	30	30	20
5	100	100	80	60		72	50	40	25	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1300	1230	970	790	650	540	460	400	350	
20	1000		820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

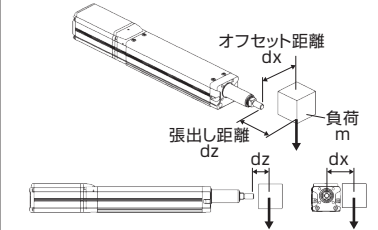
(単位はmm/s)

ロッドたわみ量(参考値)

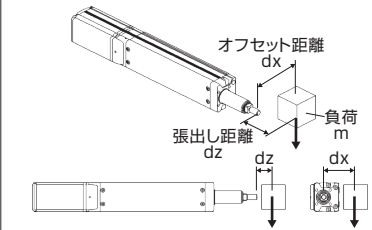


ロッド先端許容負荷質量

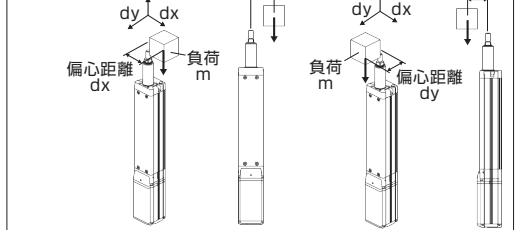
【水平 平置き】



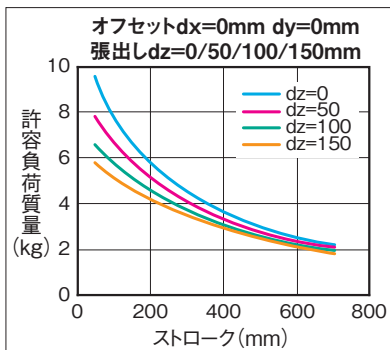
【水平 横立て】



【垂直】

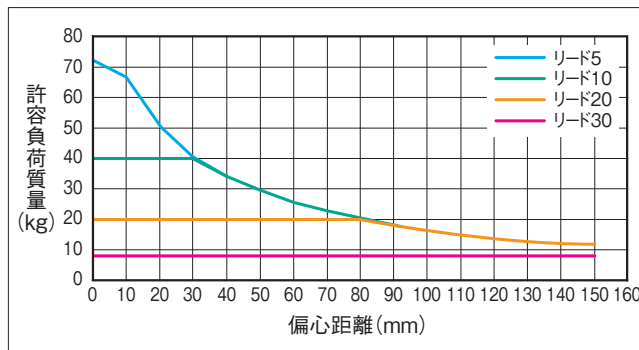


■水平



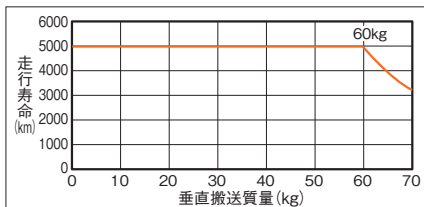
許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アルミシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

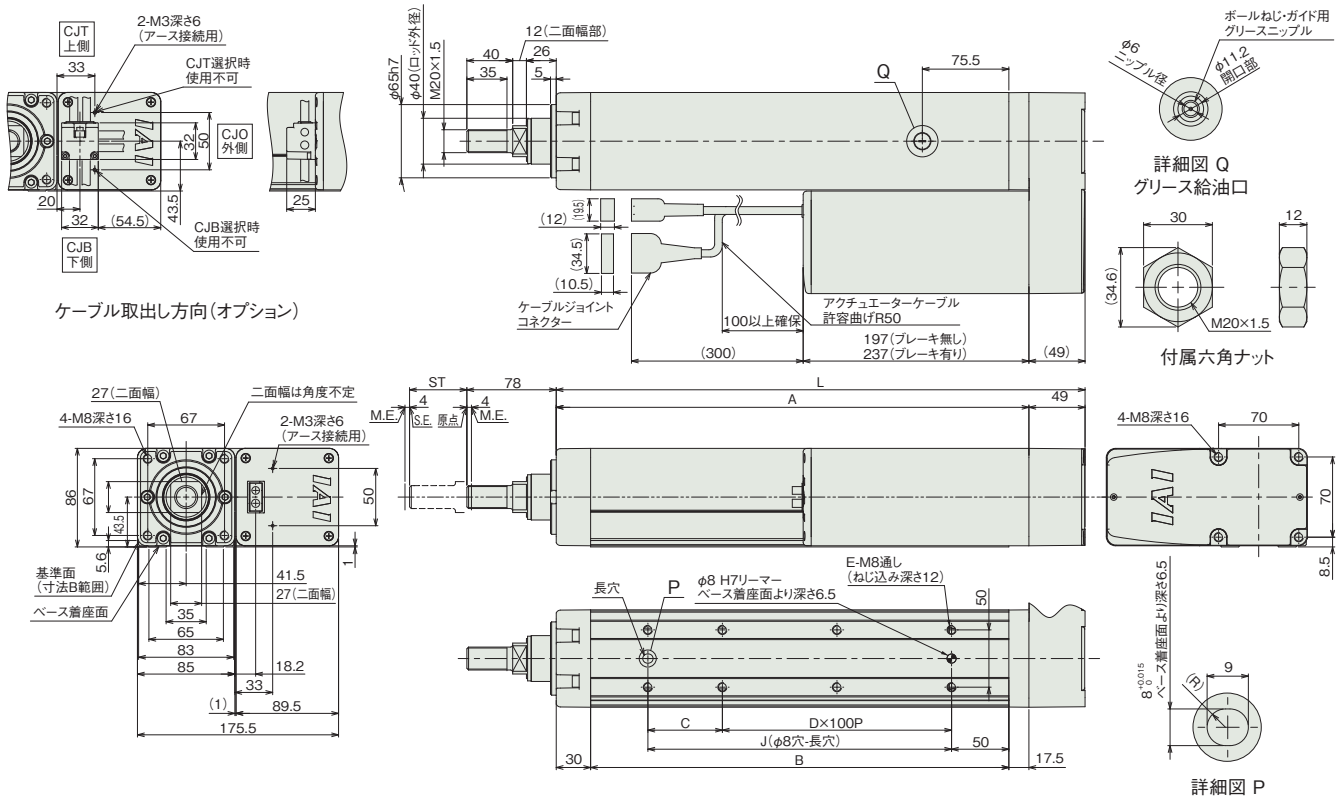
RCS2

## 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 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重(N)	222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
	オフセット0mm	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2

### ■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
質量(kg)	プレーキ無し	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7
	プレーキ有り	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RCA	RSEL	8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS3	SSEL-CS	2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279	
RCS3	XSEL-P/Q	6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319	
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-WRA10R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**100mm**

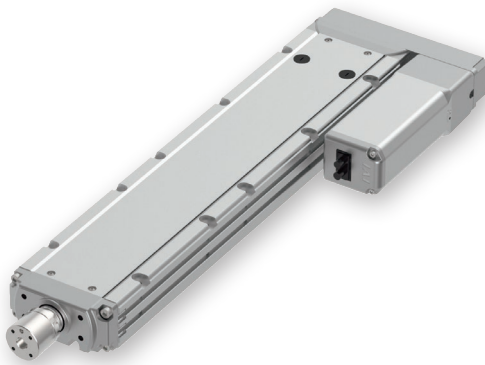
200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

**RCS4 - WRA10R - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	16 10 5 2.5	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	5 13 25 40
	水平	最高速度 (mm/s)	800 600 300 150
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)
垂直	最高加減速度 (G)	1 1 1 0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	- 2.5 5 10
推力	最高速度 (mm/s)	- 600 300 150	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	- 0.5 1 0.3
ブレーキ	最高加減速度 (G)	- 1 1 0.7	
	定格推力 (N)	53 85 170 340	
ブレーキ仕様	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	- 2.5 5 10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50 50	
	最大ストローク (mm)	500 500 500 500	
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50 50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニエート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

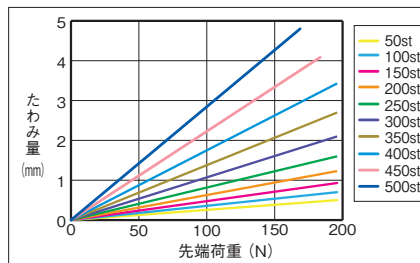
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	5	5	4	3				
10	13	13	9	6	2.5	2.5	2	2
5	25	20	15	10	5	5	5	5
2.5	40	35	25		10	8	8	

**ストロークと最高速度**

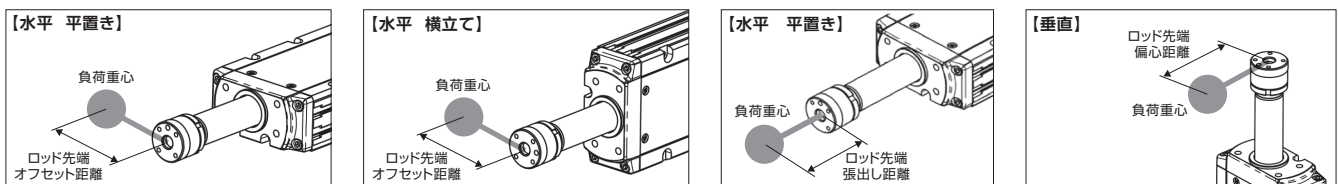
ストローク リード	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

(単位はmm/s)

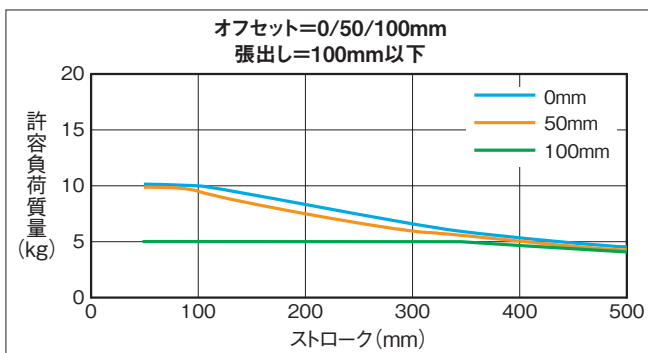
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

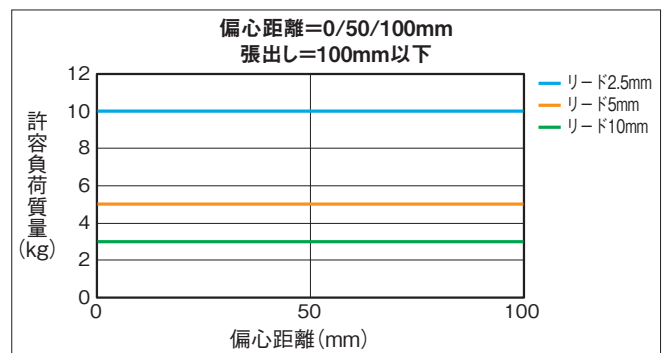


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



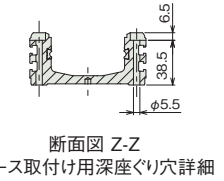
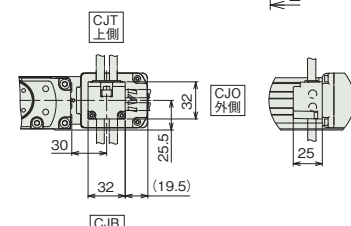
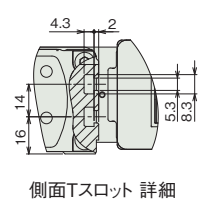
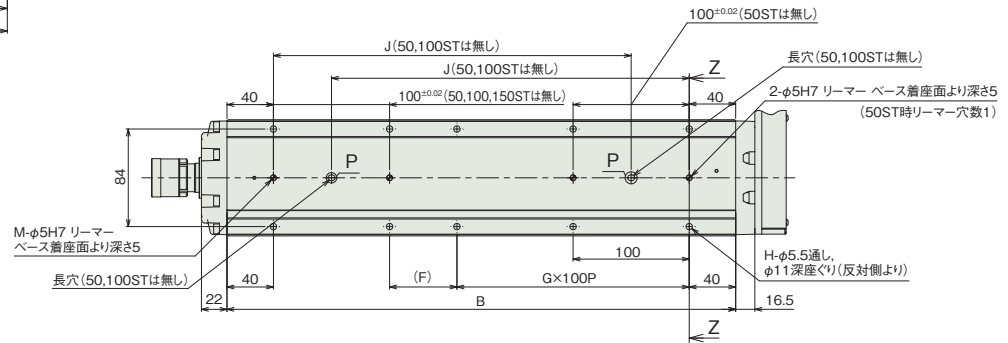
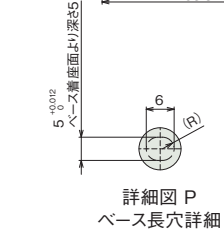
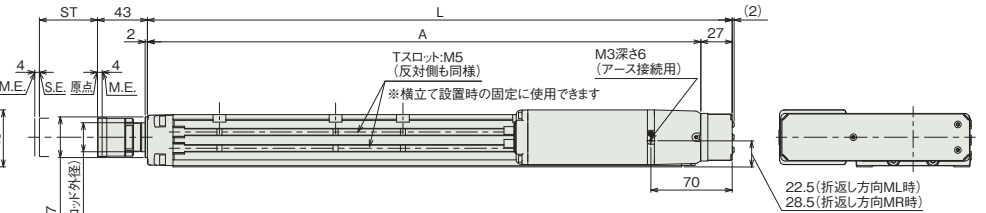
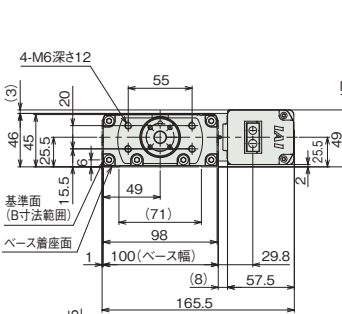
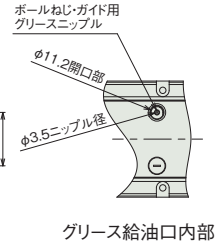
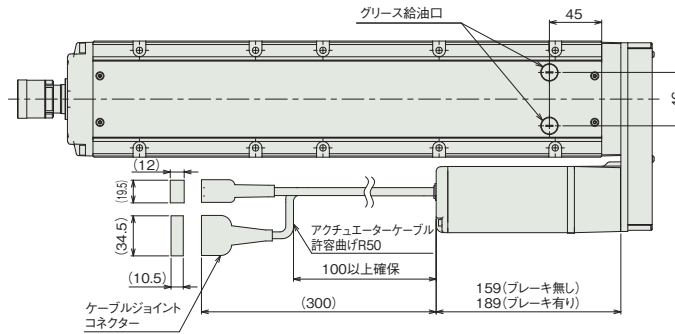
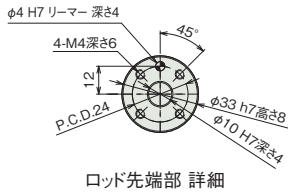
## 寸法図

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 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP3	L	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	
	A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
RCP2	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
RCD	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重(N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
RCA	ロッド先端静的許容トルク(N·m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
	3000km寿命	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9	
	5000km寿命	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0	

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCS2	質量(kg)											
		ブレーキ無し	3.7	4.2	4.6	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有り	4	4.5	4.9	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7	8.1

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA





RCS4

RCS3

RCS2

### 適応コントローラ

本ページ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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

# RCS4-WRA12R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**120mm**

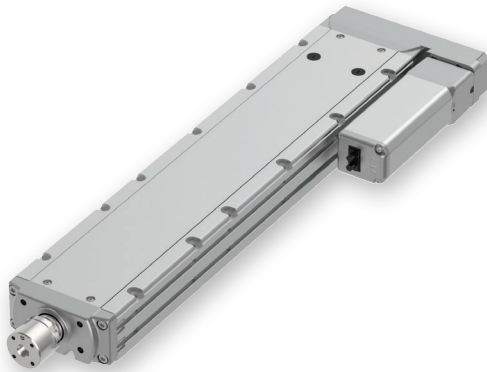
200V  
ACサーボ  
モーター

**100W**

■型式項目

**RCS4 - WRA12R - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 50   50mm 500   500mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応  
**ラジアルシリンダー®**



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	20   12   6   3	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	12   25   40   60
		最高速度 (mm/s)	1000   720   360   180
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)
水平	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2   6   15   20
		最高速度 (mm/s)	1000   720   360   180
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)
垂直	最高加減速度 (G)	1   1   1   0.7	
	推力	定格推力 (N)	85   142   283   566
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	2   6   15   20	
	ストローク	最小ストローク (mm)	50   50   50   50
		最大ストローク (mm)	500   500   500   500
ストローク	ストロークピッチ (mm)	50   50   50   50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

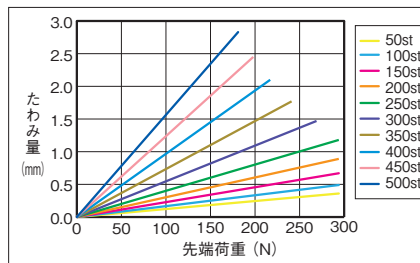
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	12	10	8	6	2	2	1.5	1.5
12	25	25	20	15	6	6	6	5
6	40	40	30	25	15	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

**ストロークと最高速度**

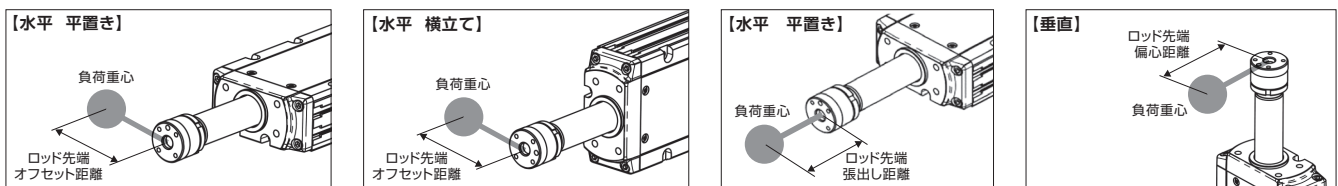
ストローク	50~500 (50mmごと)
リード	
20	1000
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

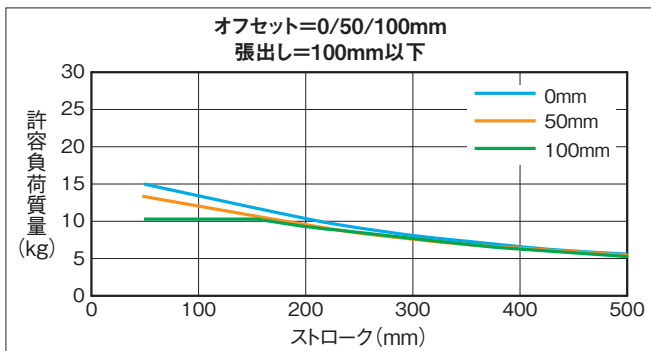
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

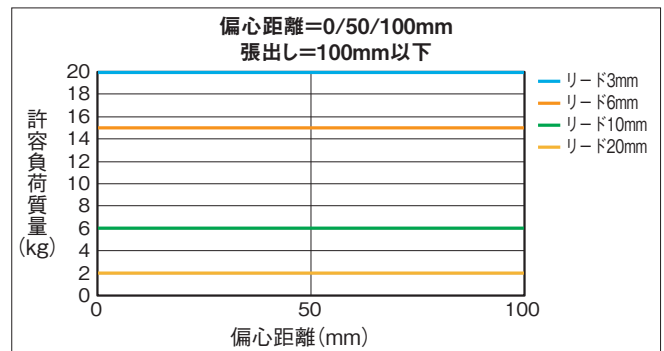


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

**■垂直**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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  
3次元 CAD

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルマウントタイプ

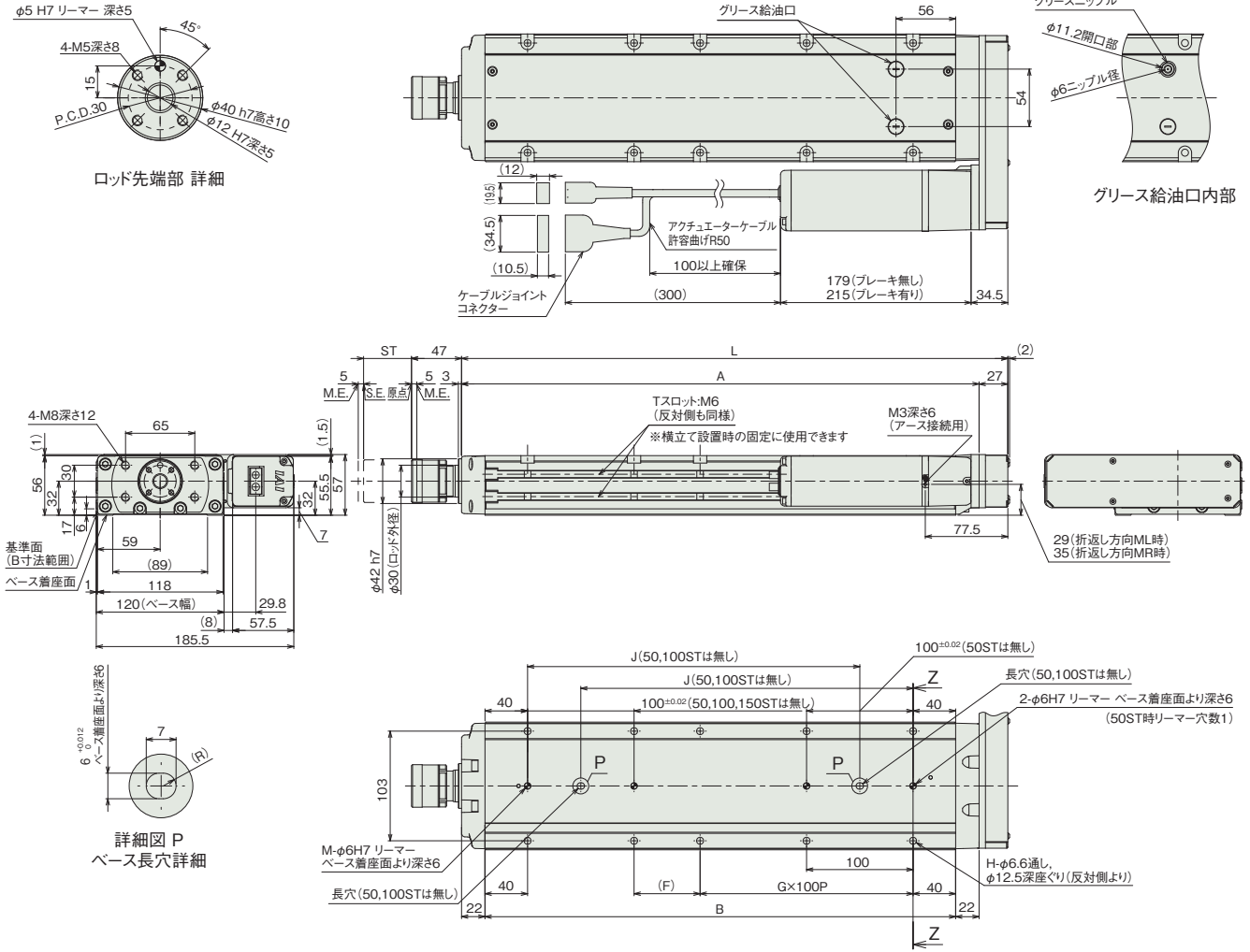
テーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCP6/ RCP6S	L	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	
	A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686	
	B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
	F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
RCP2	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
RCD	J	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
RCA2	ロッド先端静的許容荷重(N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181	
	ロッド先端静的許容トルク(N·m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
RCA	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット0mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3	
	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
	オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51	
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RCS2	質量(kg)										
	ブレーキ無し	5.2	5.9	6.5	7.2	7.8	8.5	9.1	9.8	10.4	11.1
	ブレーキ有り	5.5	6.2	6.8	7.5	8.1	8.8	9.4	10.1	10.7	11.4

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA







RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラ

本ページ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													
DV	CC	CIE	PR				CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

# RCS4-WRA14R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 140mm

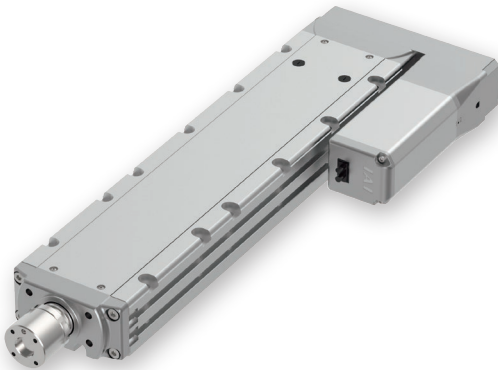
200V ACサーボモーター

200W

■ 型式項目

**RCS4 - WRA14R - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーマモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 600 600mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	----------------------------	---	--	--	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



**選定上の注意**

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
**ラジアルシリンダー®**

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■ 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	25	50	65	85
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	8	20	30
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	1	0.7
RCD	推力	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
		定格推力 (N)	142	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	20	30	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

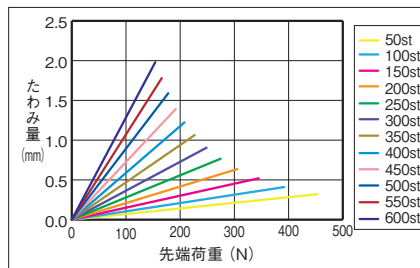
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	25	15	10	6	3	3	2	2
16	50	30	25	20	8	6	6	6
8	65	50	40	40	20	20	20	20
4	85	70	60	30	30	30	30	

ストロークと最高速度

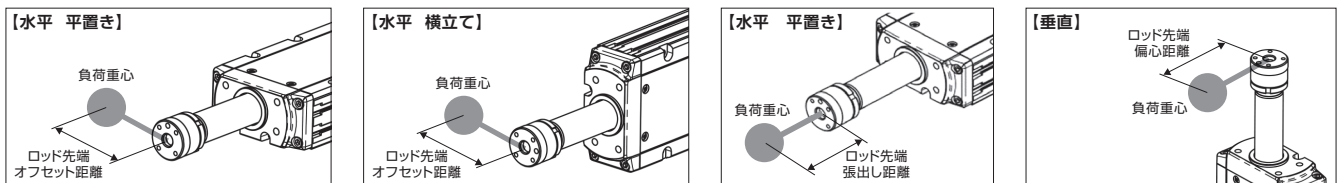
ストローク リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)
24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

(単位はmm/s)

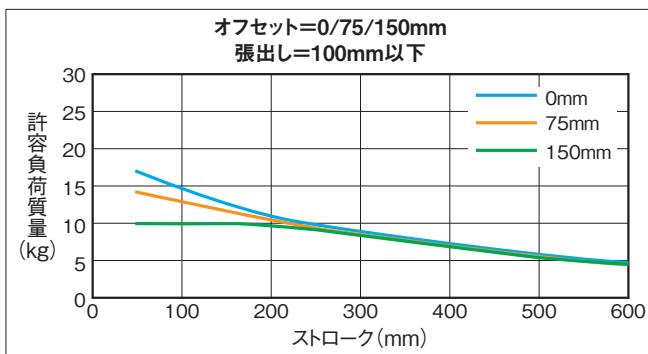
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

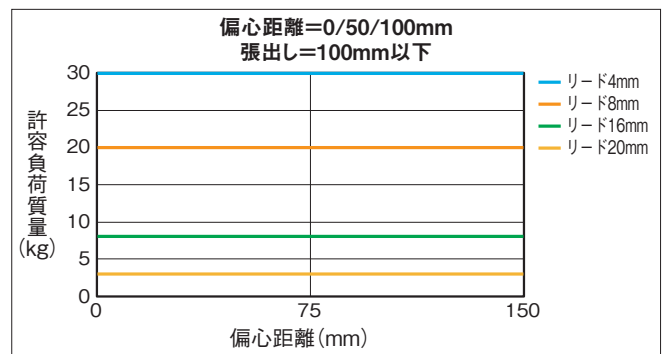


■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ミニアルミシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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 3次元 CAD

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

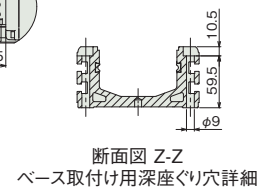
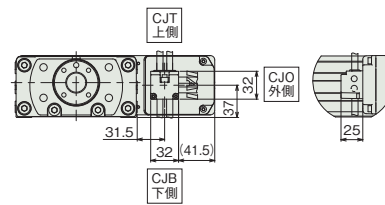
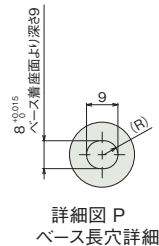
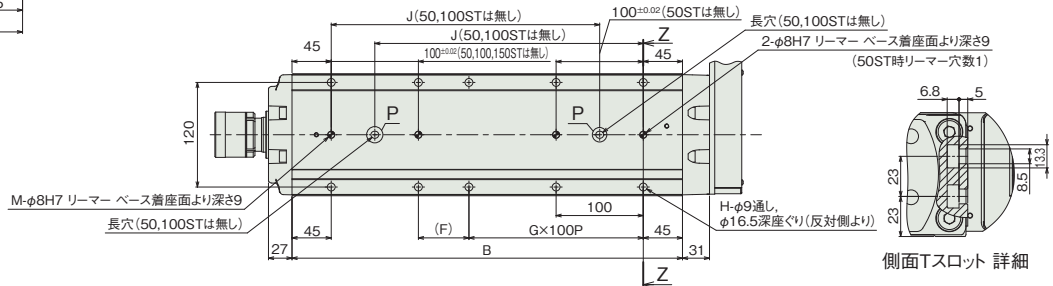
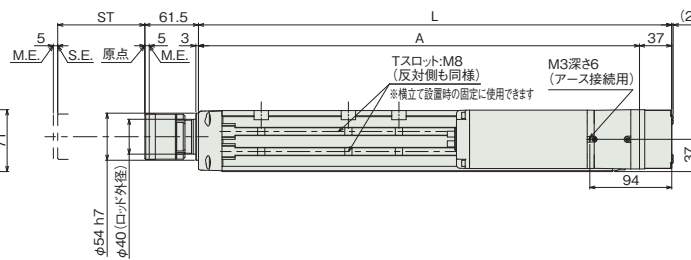
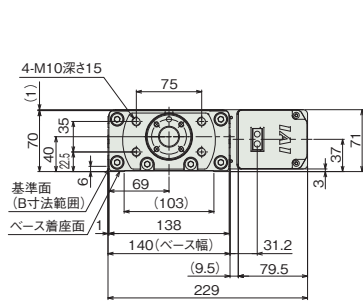
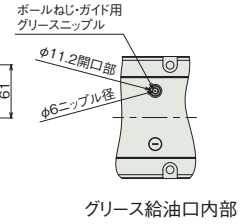
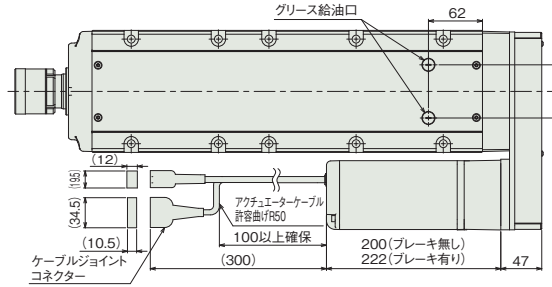
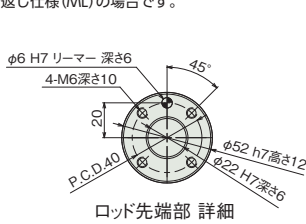
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCP5	L	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843
	A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
RCP4	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
RCP3	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
RCP2	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
RCD	ロッド先端静的許容荷重 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
RCA2	3000km寿命	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	5000km寿命	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
RCA	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
	ロッド先端動的許容荷重 (N)	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
RCS4	5000km寿命	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

### ■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
RCS4	質量 (kg)													
		ブレーキ無し	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8
		ブレーキ有り	9.5	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA







RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

# RCS4-WRA16R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅  
**160mm**

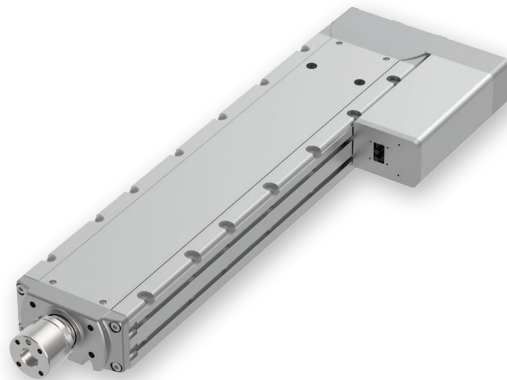
200V ACサーボモーター

**400W**

■型式項目

**RCS4 - WRA16R - WA - 400**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	4-583	-
フランジ(注1)	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー(左)(注1)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー(右)(注1)	NTBR	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-601ページ)」をご確認ください。  
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 30 20 10 5
水平	可搬質量(注3) 最大可搬質量(kg) 30 60 80 100
	最高速度(mm/s) 1300 1000 500 250
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.5 0.3
	最高加減速度(G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) 6 12 35 50
	最高速度(mm/s) 1300 1000 500 250
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.3 0.5 0.7 0.3
	最高加減速度(G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力(N) 226 339 678 1357
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力(kgf) 6 12 35 50
ストローク	最小ストローク(mm) 50 50 50 50
	最大ストローク(mm) 800 800 800 800
	ストロークピッチ(mm) 50 50 50 50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度(注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

**加速度別可搬質量表**

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

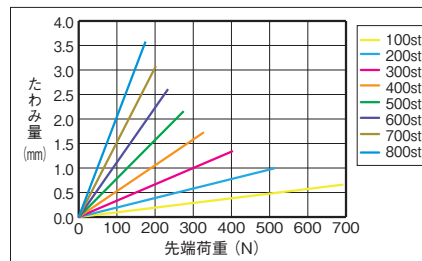
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	20	15	8	6	5	4	3
20	60	40	25	20	12	12	10	10
10	80	80	70	60	35	35	35	20
5	100	80	60		50	30	25	

**ストロークと最高速度**

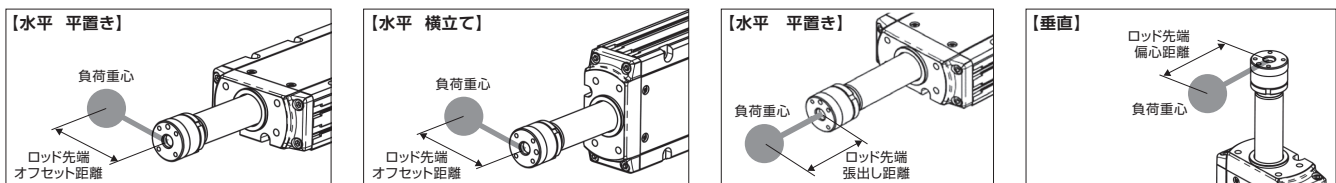
ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

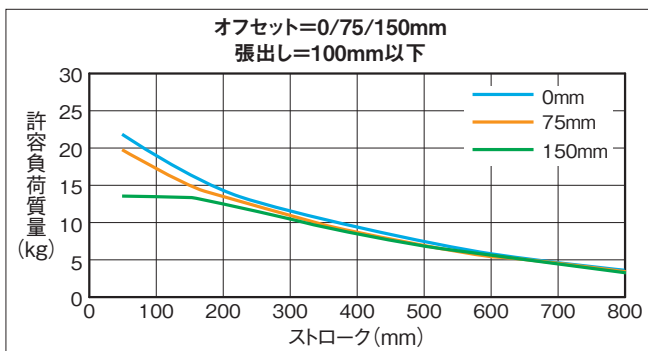
**ロッドたわみ量(参考値)**



**ロッド先端許容負荷質量**

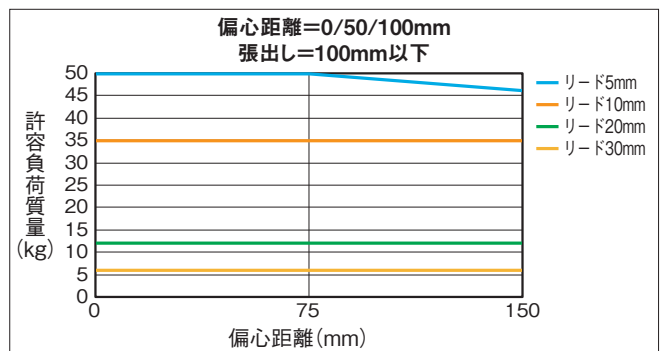


**■水平**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度500mm/s)

**■垂直**



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.2G、速度500mm/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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 3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

ロボットマッ

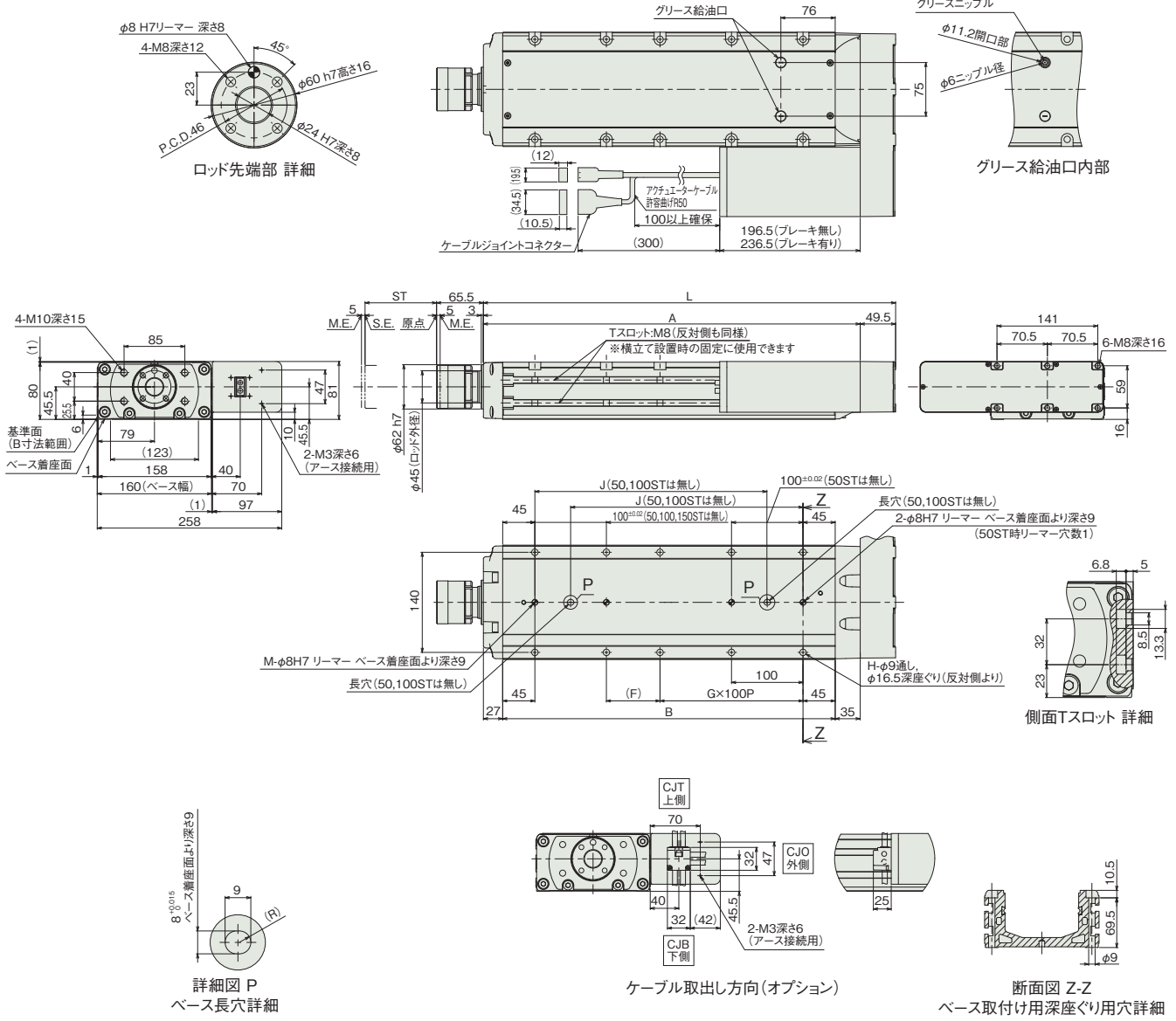
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RCP5	ストローク																
	L	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
RCP4	A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
	B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
	F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
RCP3	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
	J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
RCP2	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
	ロッド先端静的許容荷重(N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
RCD	ロッド先端静的許容トルク(N・m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
	ロッド先端動的許容荷重(N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	オフセット0mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
RCA2	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
	ロッド先端動的許容荷重(N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
	オフセット100mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
RCA	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

### ■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RCS4	質量(kg)																
	ブレーキ無し	12.8	13.9	15.1	16.2	17.4	18.5	19.7	20.8	22.0	23.1	24.3	25.4	26.6	27.7	28.9	30.0
RCS3	ブレーキ有り	13.4	14.5	15.7	16.8	18	19.1	20.3	21.4	22.6	23.7	24.9	26	27.2	28.3	29.5	30.6

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー  
リアルタイム

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA







RCS4

RCS3

RCS2

適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCS2 / RCS3 高可搬タイプ

サーボモーター 200V			
RCS2 RCS3	ロッド	RCS2-RA13R	4-359
	【折返しタイプ】	RCS3-RA15R	4-363
		RCS3-RA20R	4-367



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

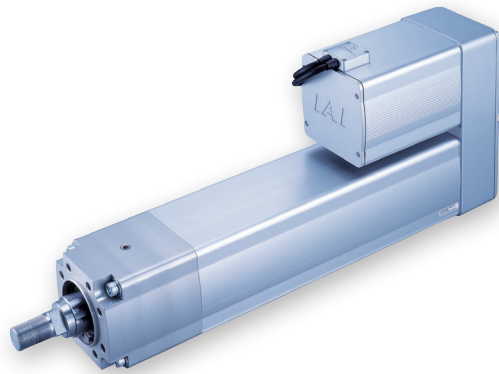
# RCS2-RA13R

バッテリーレスアップ
モーター折返し
本体幅 130mm
200V ACサーボモーター
750W

## 型式項目

**RCS2 - RA13R - WA - 750**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 750   サーボモーター 750W	リード 2.5   2.5mm 1.25   1.25mm	ストローク 50   50mm 200   200mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	-------------------------------------	---	---	---	---------------------------



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 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比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こと、デューティ比 50% 以下であることを確認してください。詳細は選定資料 (1-280 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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-283 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、ロッドに進行方向以外からの外力が加からない場合の数値です。
- ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-285 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ブレーキ有り (オプション) の場合は、本体とコントローラー以外にブレーキボックスが必要になります。詳細は「寸法図」をご参照ください。
- アクチュエーターとコントローラーのエンコーダー配線の途中にブレーキボックス (付属品) の設置が必要になります。ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	1tタイプ (リード2.5)	2tタイプ (リード1.25)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

## 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	4-583	-
ブレーキ (ブレーキボックス無) (注1)	BN	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具 (注2)	FT	4-588	-
モーター上側折り返し (注3)	MT1/MT2/MT3	4-593	-
モーター右側折り返し (注2、3)	MR1/MR2	4-593	-
モーター左側折り返し (注2、3)	ML1/ML3	4-593	-

(注1) 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、別途ブレーキボックス+コントローラー間のケーブル (CB-RCS2-PLA010) の購入が必要となります。  
 (注2) MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することはできません。  
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	2.5   1.25
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)   400   500
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)   125   62
		定格加減速度 (G)   0.02   0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)   200   300
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)   125   62
		定格加減速度 (G)   0.02   0.01
推力	定格推力 (N)	5106   10211
	最大押付力 (N)	9800   19600
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10   10
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	最小ストローク (mm)	50   50
	最大ストローク (mm)	200   200
	ストロークピッチ (mm)	50   50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ32mm 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
ロッド	φ50mm ボールスプライン
ロッド不回転精度 (注4)	±0.1度
ロッド許容負荷モーメント	1-285参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリッド
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

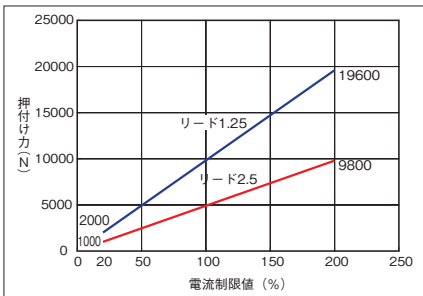
(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

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

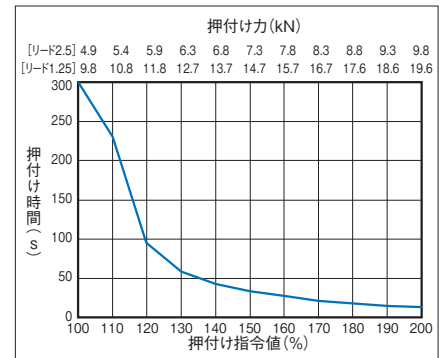
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



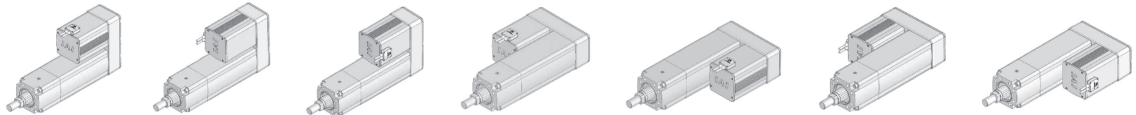
- (注) 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- (注) 電流制限値が低いと押付け力がはらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
- (注) 押付け動作時の移動速度は10mm/s固定となります。グラフは10mm/sで押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。
- (注) 動作条件によっては、モーターの温度上昇により押付け力が低下する場合があります。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒) (連続押付け可能)
70以下	300
71~100	300
110	230
120	95
130	58
140	43
150	33
160	27
170	21
180	18
190	15
200	13



モーター折返し方向／ケーブル取出位置(オプション)

モーター折返し方向／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ください。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	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

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
リニアモーター

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

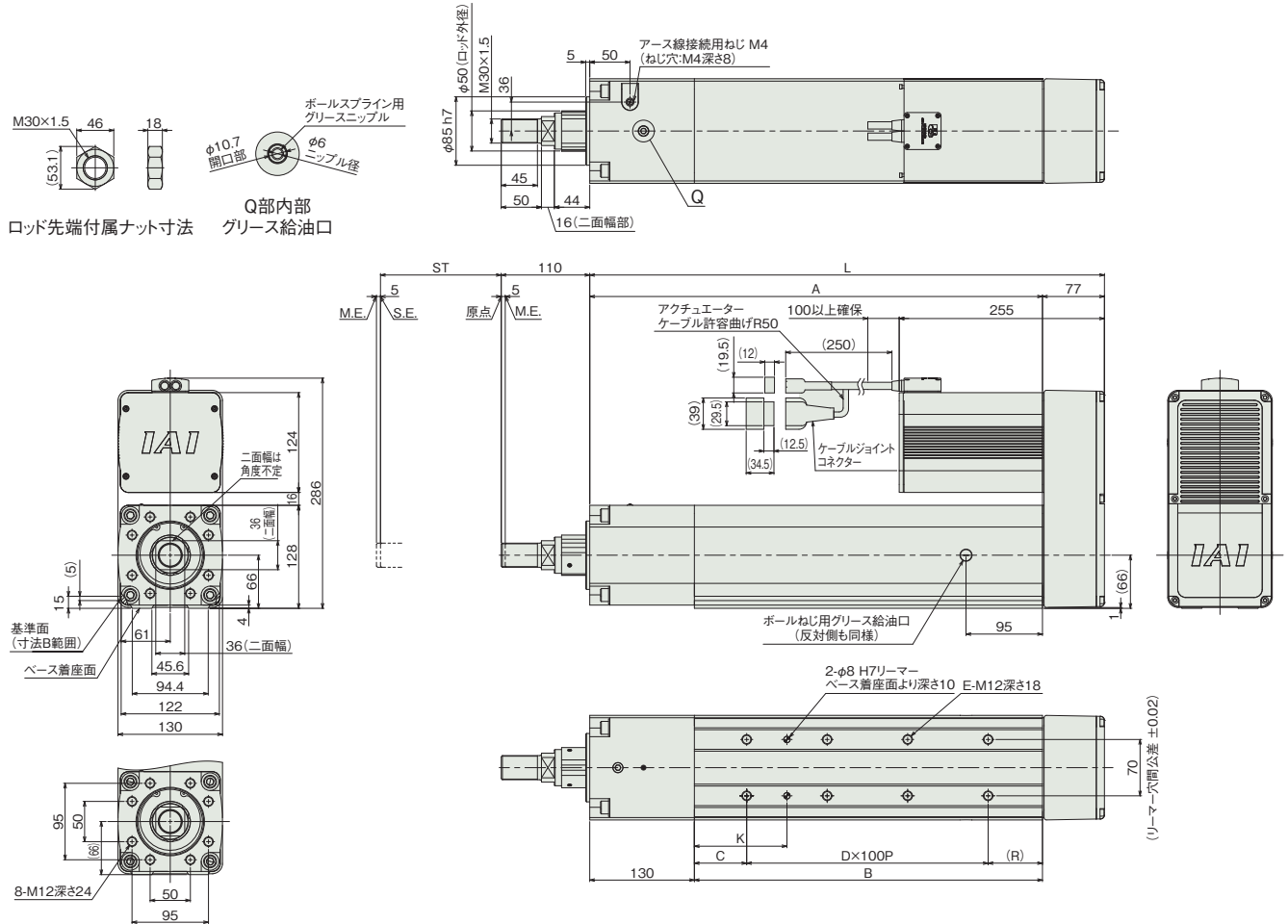
RCS3

RCS2

### ■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

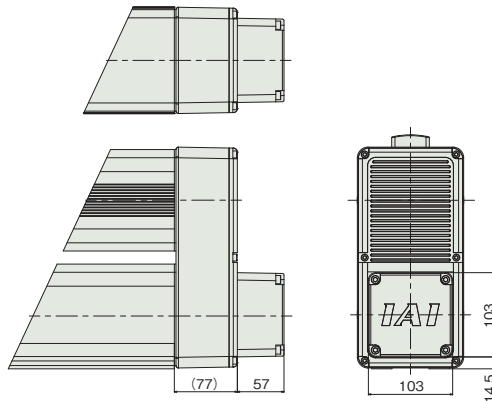
RCS4

RCS3

RCS2

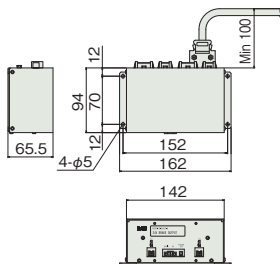
■ブレーキ有り

(注) ブレーキ有り仕様(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。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター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。  
(注) ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。



■ブレーキボックス(付属品)

単品型式: RCB-110-RA13-0



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	489.5	539.5	589.5	639.5
A	412.5	462.5	512.5	562.5
B	282.5	332.5	382.5	432.5
C	40	65	40	65
D	2	2	3	3
E	6	6	8	8
K	90	115	90	115
R	42.5	67.5	42.5	67.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)				
ブレーキ無し	35.5	36.5	37.5	38.5
ブレーキ有り	37.5	38.5	39.5	40.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

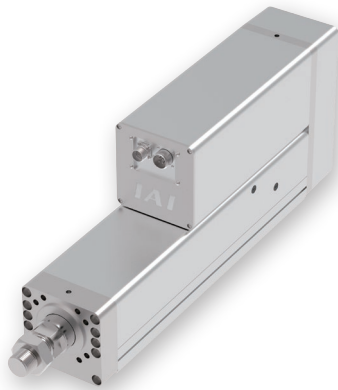
# RCS3-RA15R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 150mm
200V ACサーボモーター
3300W

## 型式項目

**RCS3 - RA15R - WA - 3300 - 7.2 - [ ] - T3 - [ ] - [ ]**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 3300 サーボモーター 3300W	リード 7.2 リード7.2mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (100mmごと)	適応コントローラー T3 SCON-CGB	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	---------------------------------	---------------------	--	--------------------------	---	---------------------------



### 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、動作条件（搬送質量、速度）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-283 ページをご参照ください。
- 押付け動作については「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- 水平設置の正面取付け時は支持台を設けてください。詳細は 1-270 ページの「取付け時の注意点」をご参照ください。
- ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-285 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	-

(注) ロボットケーブルです。

## 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	4-583	-
ケーブル取だし方向 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取だし方向 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取だし方向 (左側)	CJL	4-583	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	4-592	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

## メインスペック

項目	内容
リード	リード (mm) 7.2
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 700
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
	最高加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 400
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
	最高加減速度 (G) 0.2
推力	定格推力 (N) 7789
	最大推力 (N) 15000
	押付け最高速度 (mm/s) 10
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 400
	最小ストローク (mm) 100
ストローク	最大ストローク (mm) 500
	ストロークピッチ (mm) 100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ36mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ60mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-285参照
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

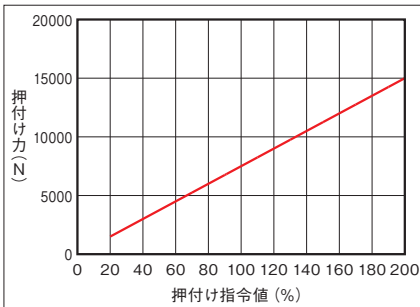
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。



ストロークと最高速度

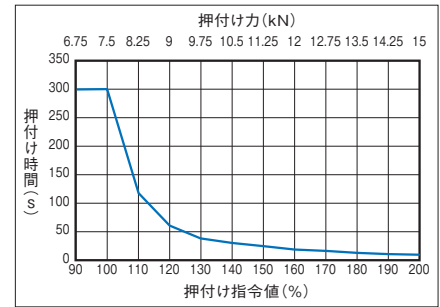
ストローク(mm)	100~500 (100mmごと)
リード(mm)	400
(単位はmm/s)	

押付け力と電流制限値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので、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。

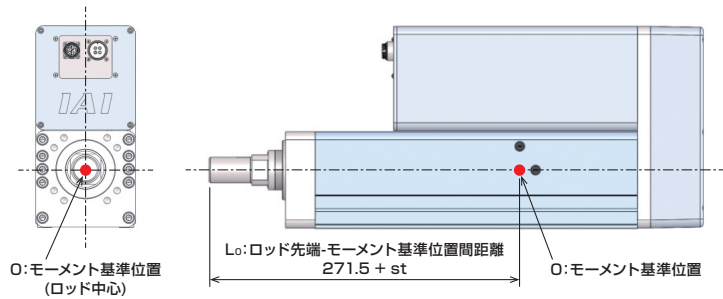
押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	118
120	58
130	40
140	30
150	25
160	20
170	16
180	13
190	10
200	9



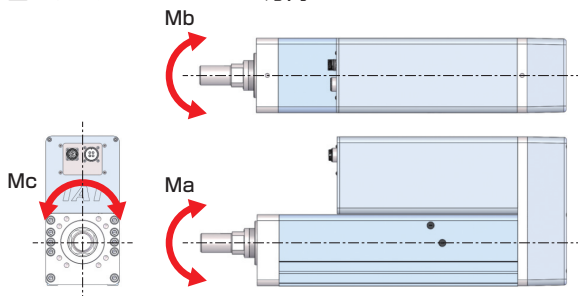
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重 (N)	392				
許容モーメント (Nm)	140	135	130	125	120

(注) 作用するモーメントが許容モーメント内であることを確認する際は1-285ページ記載の計算式に従って計算してください。



■ロッドタイプモーメント方向



選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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.i ai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

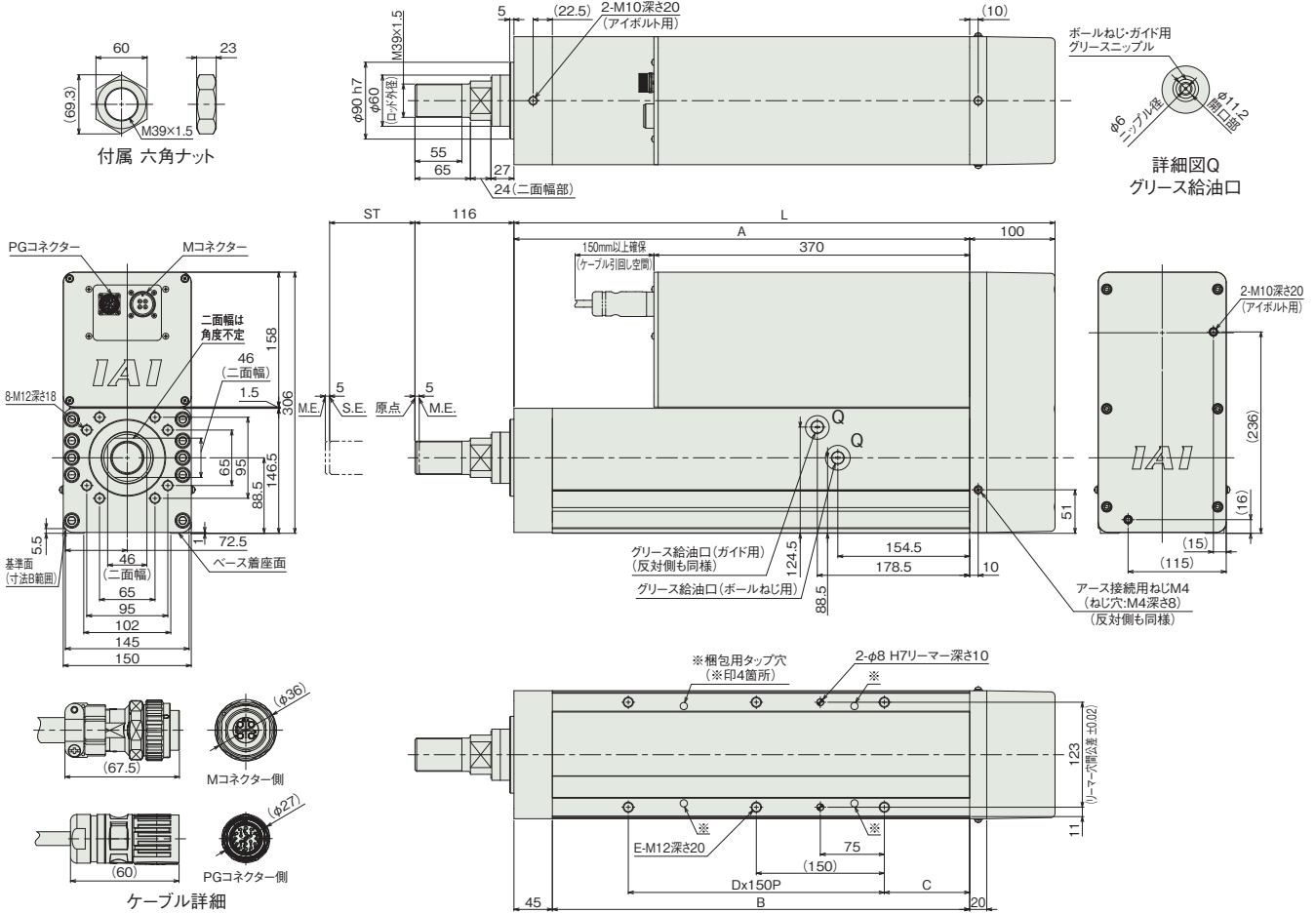
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) PGコネクタおよびMコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	534	634	734	834	934
A	434	534	634	734	834
B	389	489	589	689	789
C	50	100	70	50	100
D	2	2	3	4	4
E	6	6	8	10	10

### ■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	60.0	63.9	67.7	71.6	75.5
	ブレーキ有り	62.0	65.9	69.7	73.6	77.5

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

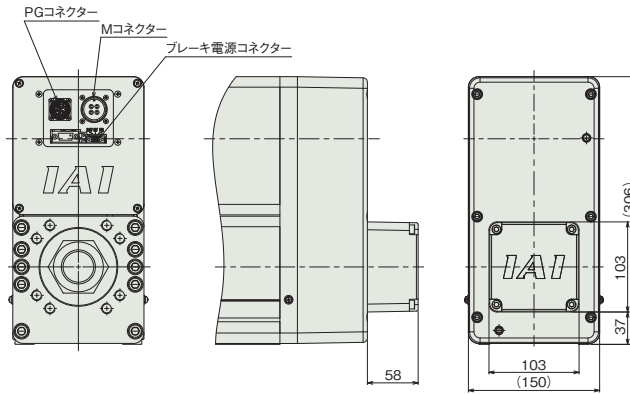
RCA

RCS4

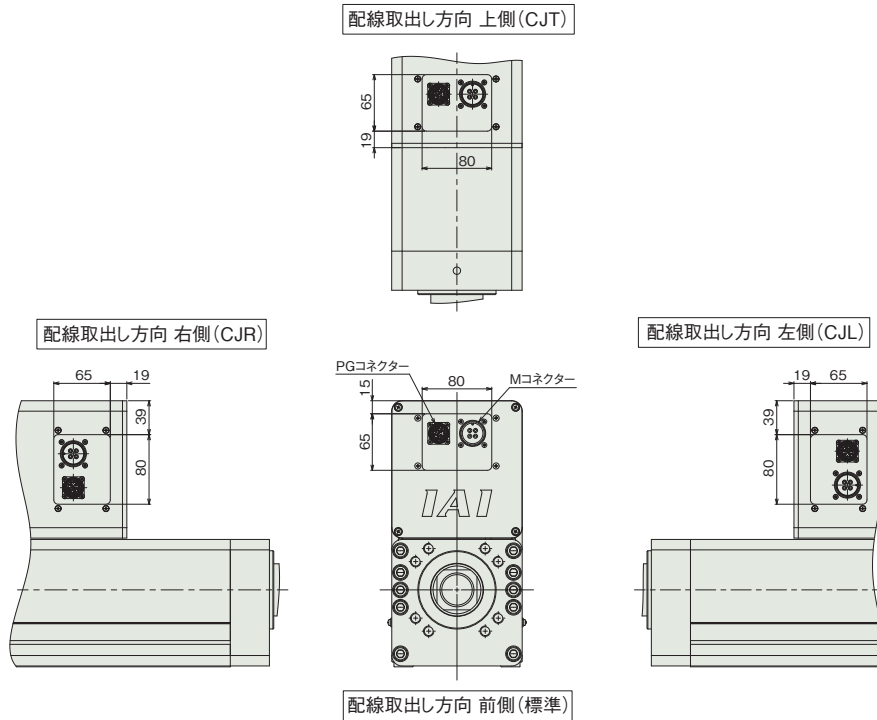
RCS3

RCS2

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
シリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

■適応コントローラ

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

名称	外觀	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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

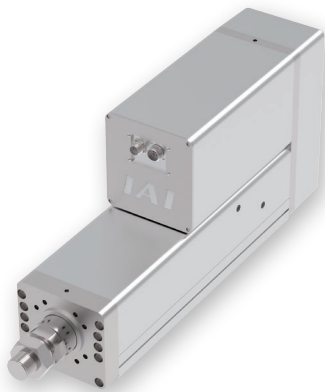
# RCS3-RA20R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 200mm
200V ACサーボモーター
3000W

## ■型式項目

**RCS3 - RA20R - WA - 3000 - 10 - [ ] - T3 - [ ] - [ ]**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 3000   サーボモーター 3000W	リード 10   リード10mm	ストローク 100   100mm 500   500mm (100mmごと)	適応コントローラー T3   SCON-CGB	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	--	----------------------------	---	---------------------------



### 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、動作条件（搬送質量、速度）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-283 ページをご参照ください。
- (2) 押付け動作については「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- (3) 水平設置の正面取付け時は支持台を設けてください。詳細は 1-270 ページの「取付け時の注意点」をご参照ください。
- (4) ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-285 ページをご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

### ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	-

(注) ロボットケーブルです。

### ■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	4-583	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	4-583	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	4-592	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

### ■メインスペック

	項目	内容	
リード	リード (mm)	10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1000
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	400
		定格加減速度 (G)	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	600
		最高速度 (mm/s)	400
		定格加減速度 (G)	0.2
RCP4	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2
		定格加減速度 (G)	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2
RCP3	推力	定格推力 (N)	10361
		最大押付け力 (N)	20000
		押付け最高速度 (mm/s)	10
RCP2	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力 (kgf)	600
RCD	ストローク	最小ストローク (mm)	100
		最大ストローク (mm)	500
		ストロークピッチ (mm)	100

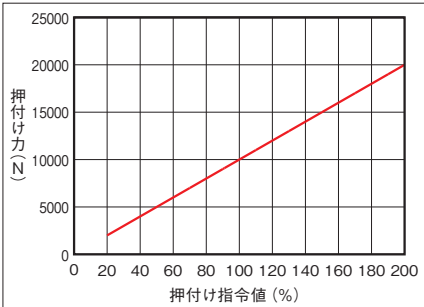
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ40mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ80mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-285参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

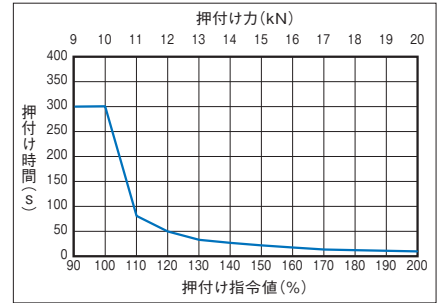
ストロークと最高速度

ストローク(mm)	100~500 (100mmごと)
リード(mm)	400
(単位はmm/s)	

押付け力と電流制限値の相関図



押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10

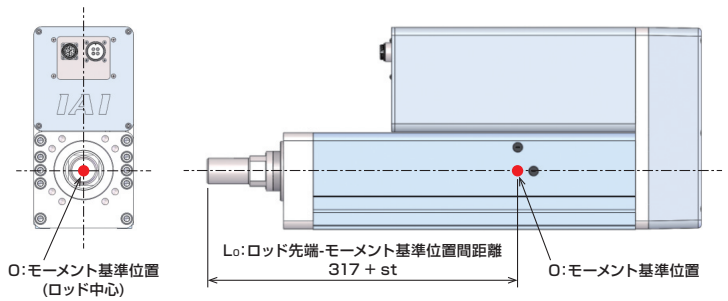


(注) 押付け力は目安の値ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

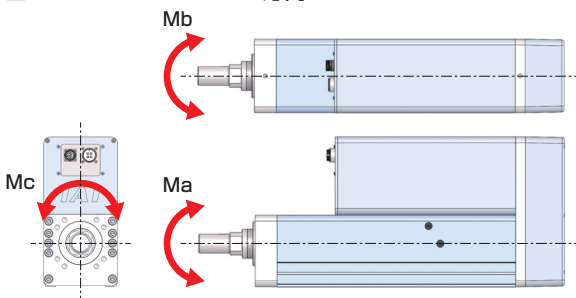
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重 (N)	540				
許容モーメント (Nm)	230	220	210	200	190

(注) 作用するモーメントが許容モーメント内であることを確認する際は1-285ページ記載の計算式に従って計算してください。



■ロッドタイプモーメント方向



## 寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

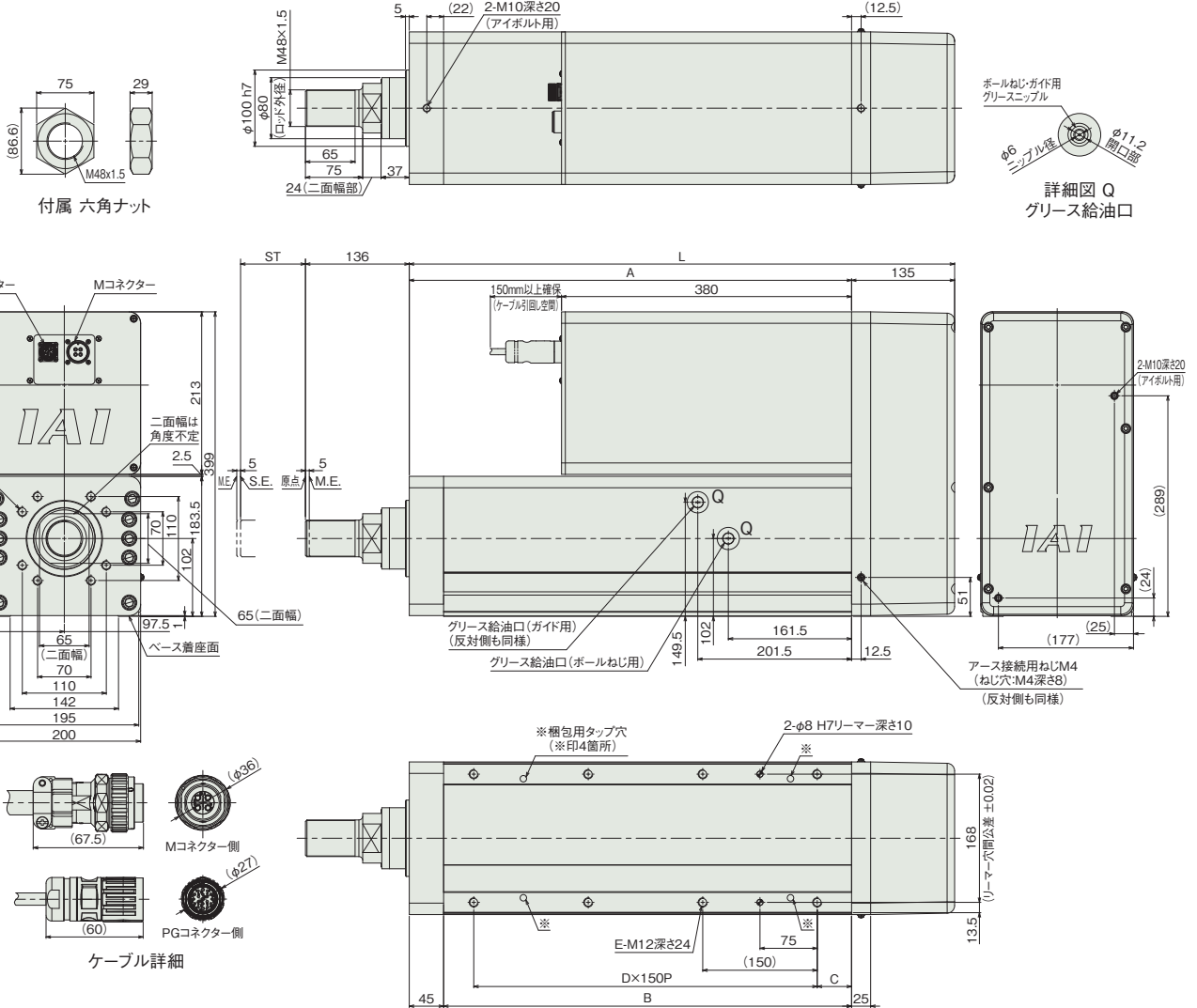
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

(注) PGコネクターおよびMコネクターにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



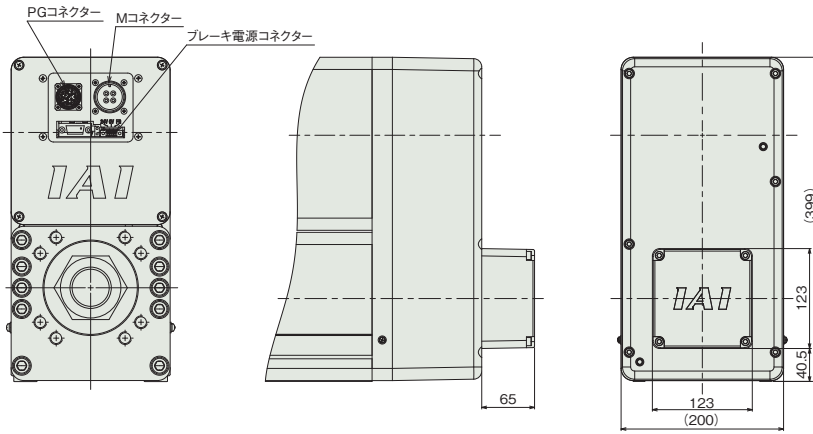
### ■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
RCP6/ RCP6S	L 614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
	A 479.5	579.5	679.5	779.5	879.5
RCP5	B 434.5	534.5	634.5	734.5	834.5
	C 70	45	100	70	120
	D 2	3	3	4	4
RCP4	E 6	8	8	10	10

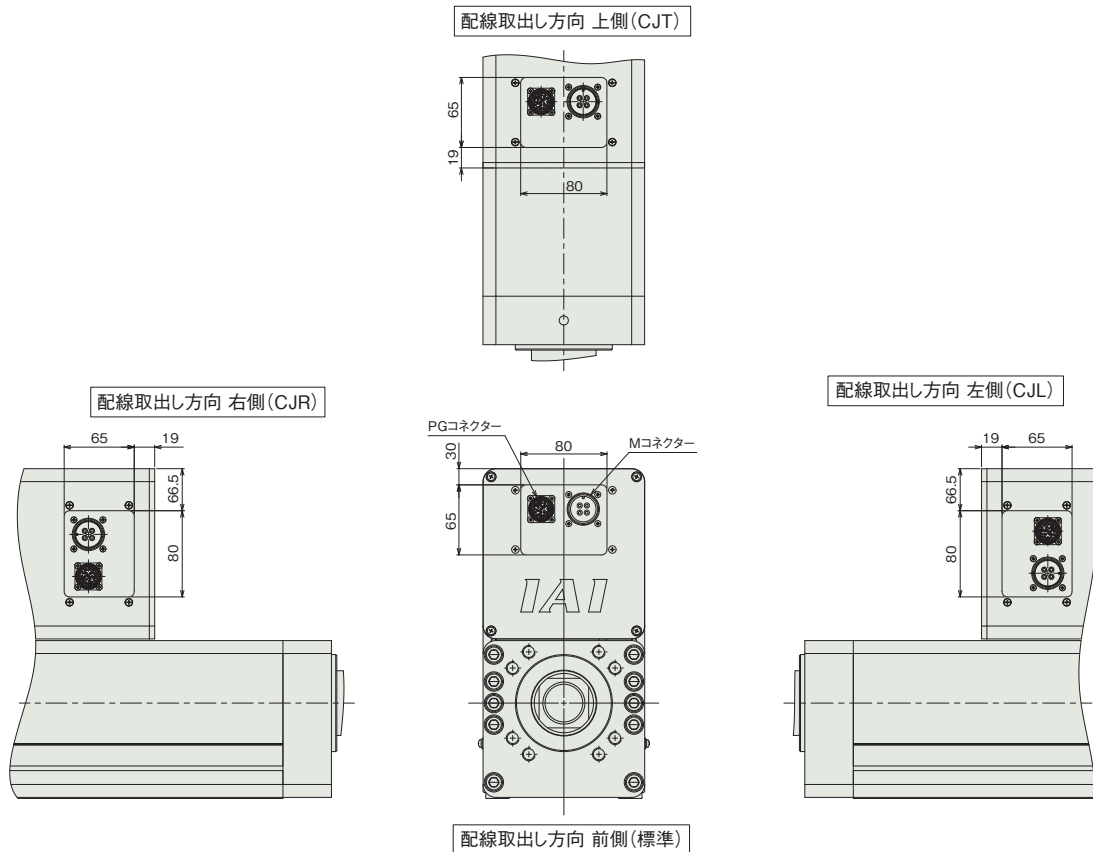
### ■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500
RCP3	質量 ブレーキ無し 93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
RCP2	ブレーキ有り 96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続 可能回転数	電源電圧	制御方法													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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	8-253

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
リニアシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非掲載機種

ロッド  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCS2

## サーボモーター 200V

RCS2	細小型ロッド	RCS2-RN5N	4-373	
		RCS2-RP5N	4-375	
		RCS2-GS5N	4-377	
		RCS2-GD5N	4-381	
		RCS2-SD5N	4-385	
	ロッド	RCS2-RA5C	4-389	
		RCS2-SRA7BD	4-393	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS2-RA5R	4-397	
	シングルガイド付き	RCS2-RGS5C	4-399	
		RCS2-SRGS7BD	4-403	
	ダブルガイド付き	RCS2-RGD5C	4-407	
		RCS2-SRGD7BD	4-411	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS2-RN5N

細小型    モーターストレート    本体幅 50mm    200V ACサーボモーター    60W    ボールねじ

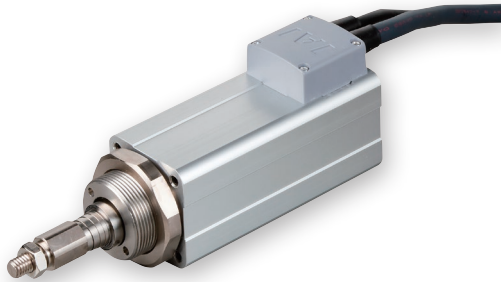
## 型式項目

RCS2 - RN5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



- 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など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。取付け方法、条件などは1-274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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- 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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

### ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

寸法図

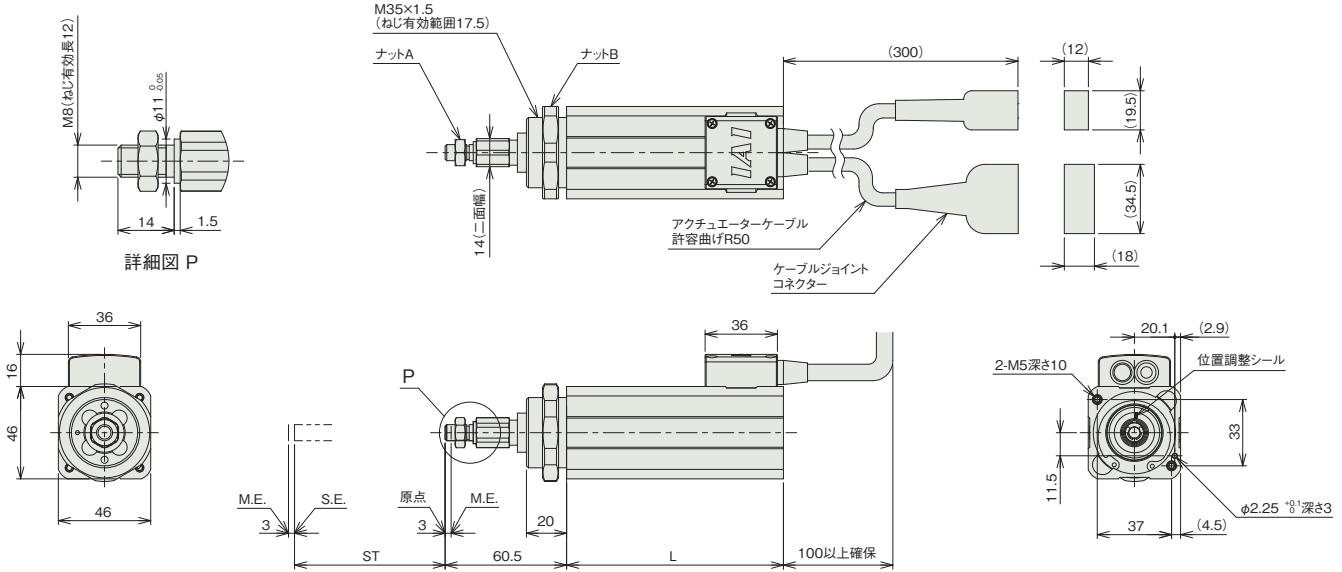
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

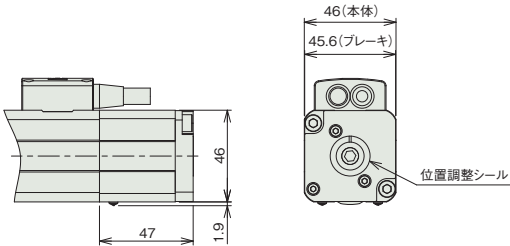
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。  
(注) 本製品は送りねじ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。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

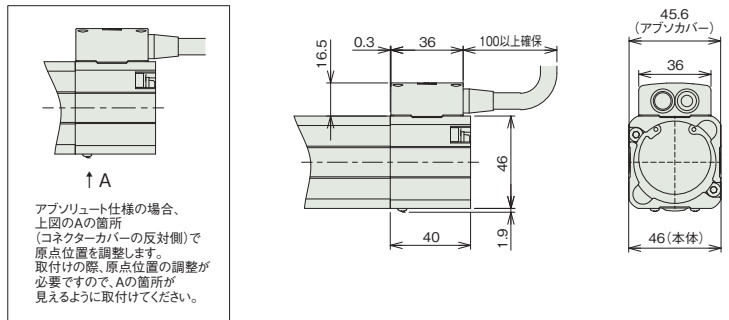


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)		
ブレーキ無し (インクリメンタル仕様)	1	1.1
ブレーキ無し (アブソリュート仕様)	1.1	1.2
ブレーキ有り (インクリメンタル仕様)	1.21	1.36
ブレーキ有り (アブソリュート仕様)	1.22	1.32

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	●	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。  
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS2-RP5N

細小型    モーターストレート    本体幅 50mm    200V ACサーボモーター    60W    ボールねじ

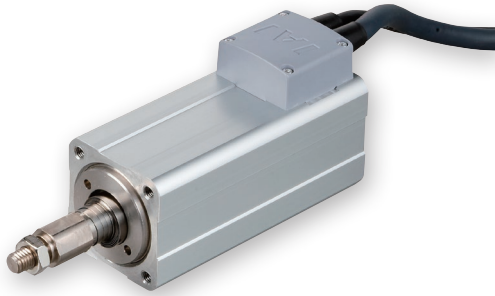
## 型式項目

RCS2 - RP5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		T1 インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



- 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など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。取付け方法、条件などは1-274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、加速度は上限となります。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- 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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

### 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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

### ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
		最高速度(mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	250	125
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
RCP3	推力	定格推力(N)	89	178	356
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
RCP2	ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6
		最小ストローク(mm)	50	50	50
RCD	ストローク	最大ストローク(mm)	75	75	75
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

### ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

寸法図

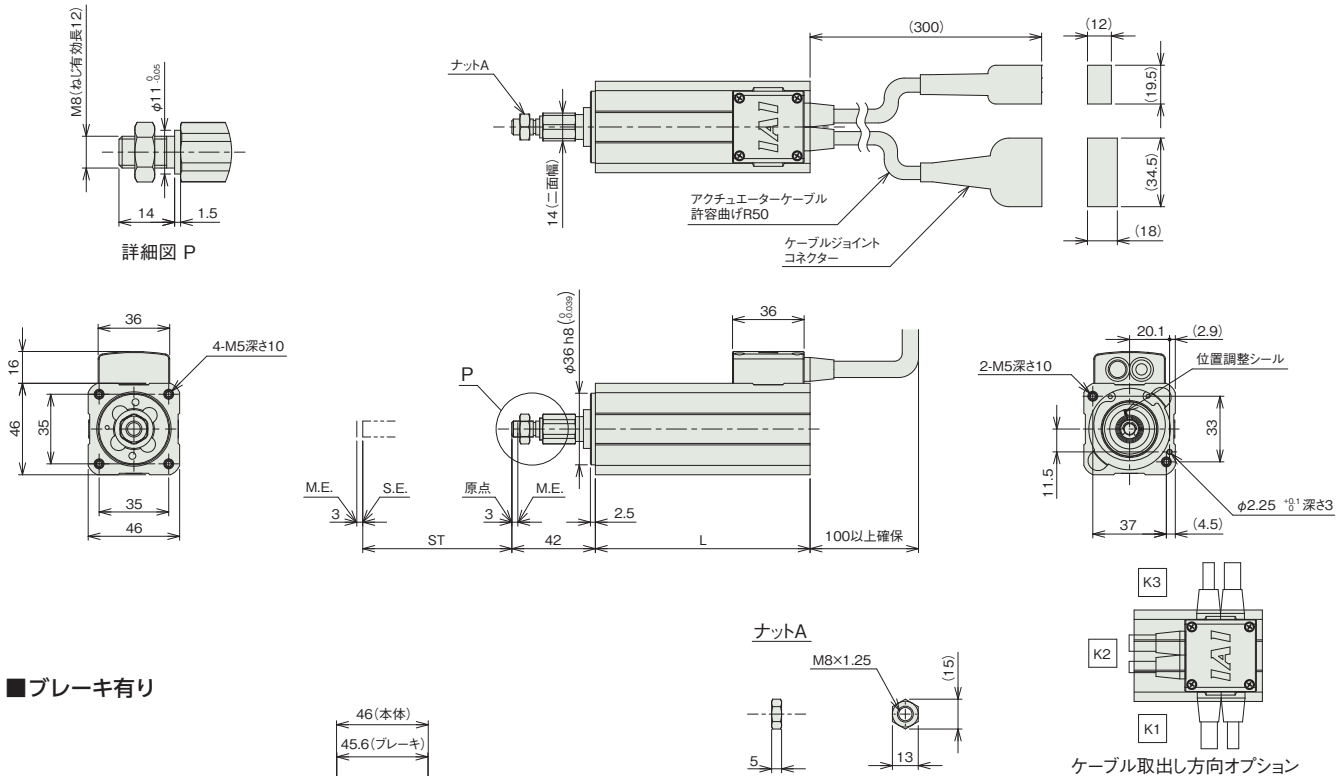
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

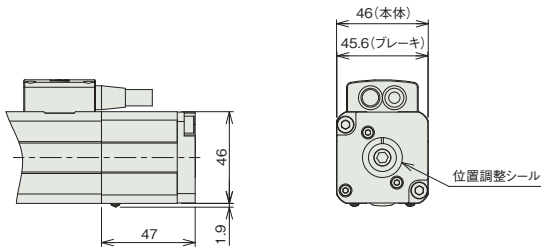
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

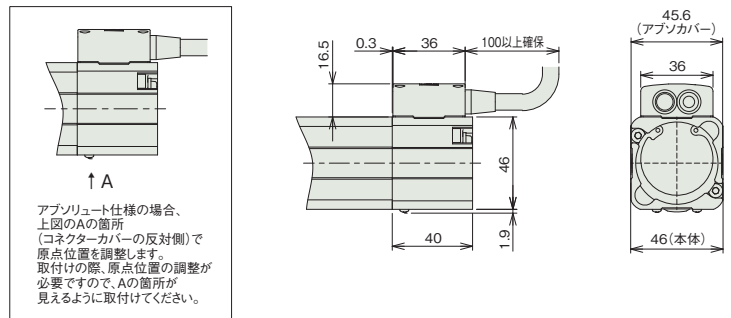


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	0.85
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	0.95
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.11
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.07

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。  
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボット  
ラジアルジョイント

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

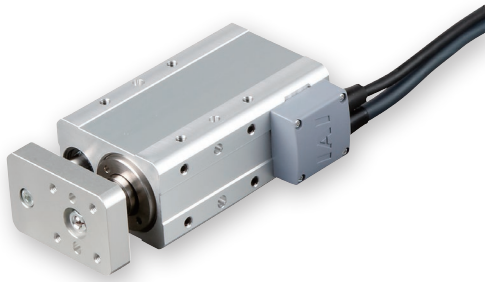
# RCS2-GS5N

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W	ボールねじ
-----	----------	-----------	----------	----------------	-----	-------

## 型式項目

**RCS2 - GS5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル	60W サーボモーター	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」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できません。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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
	可搬質量	5	10 20
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380 250 125
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5 3 6	
	最小ストローク (mm)	50 50 50	
ストローク	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

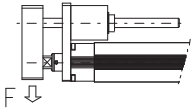
### ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。 (単位はmm/s)

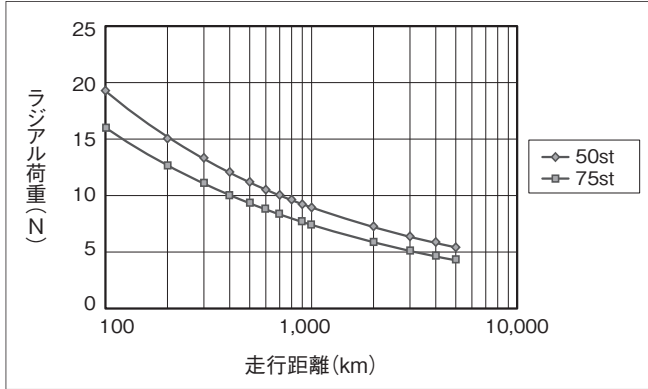


走行寿命、先端たわみ量

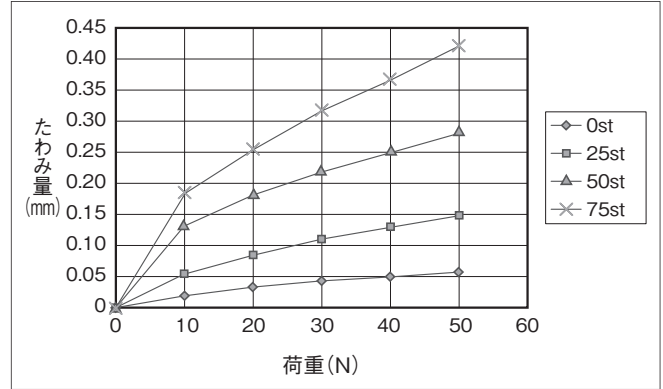


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

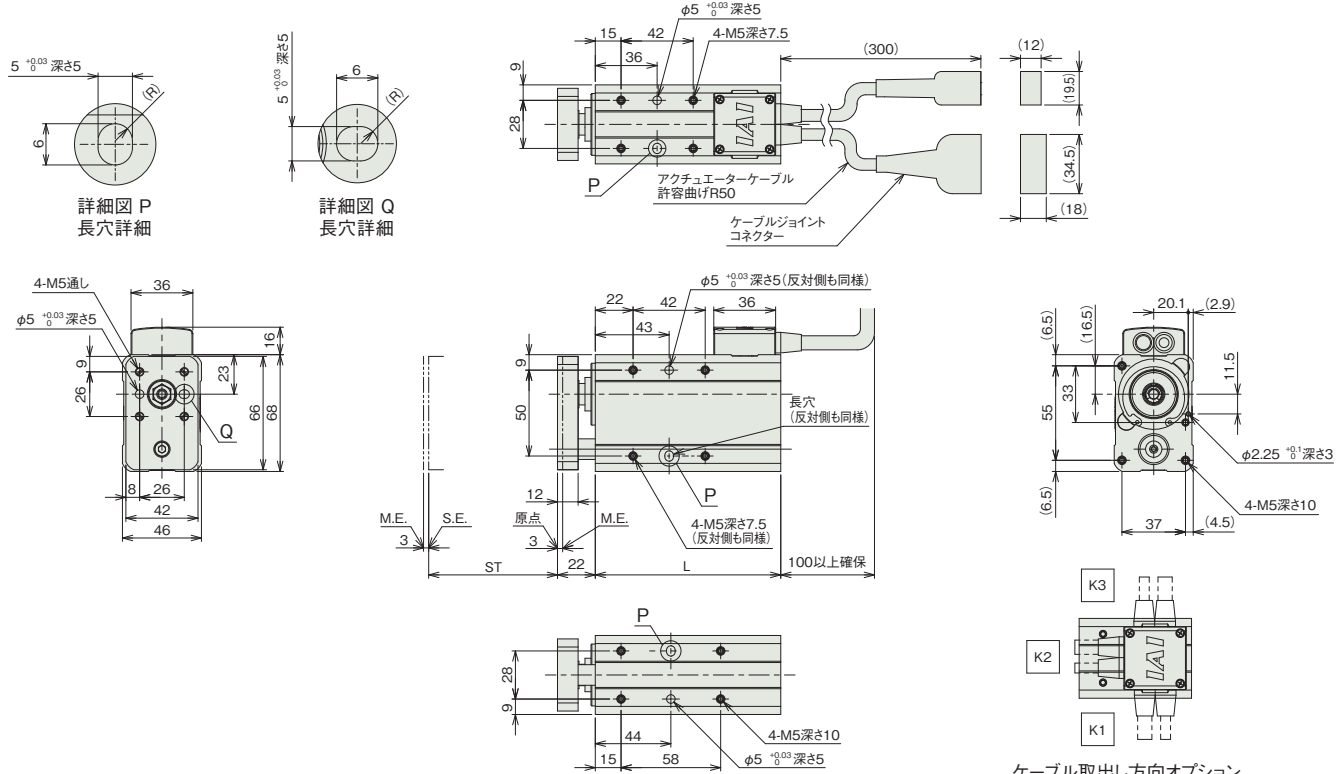
オプション

ケーブル型式

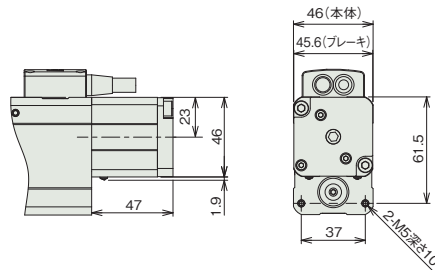
### ■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

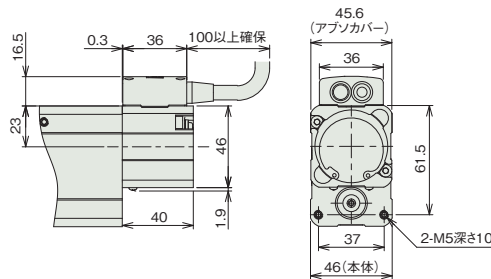


### ■ブレーキ有り



### ■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



### ■ストローク別寸法







L	ストローク	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	108	133
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	148	173	
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	155	180	
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	148	173	

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.4
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.5	
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.66	
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.62	

■ 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	—	8-57
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-253
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-319
XSEL-RA/SA		8	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。  
 (注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

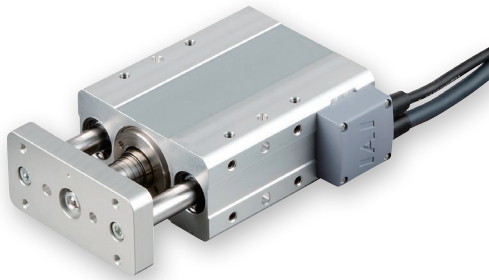
# RCS2-GD5N

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W	ボールねじ
-----	---------	-----------	----------	----------------	-----	-------

## 型式項目

**RCS2 - GD5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

### 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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出 (注1)	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	89	178	356	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

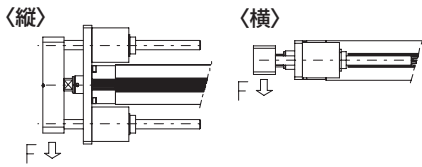
### ストロークと最高速度

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

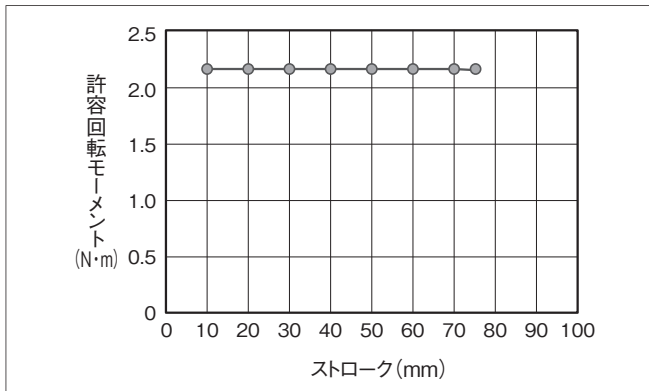
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

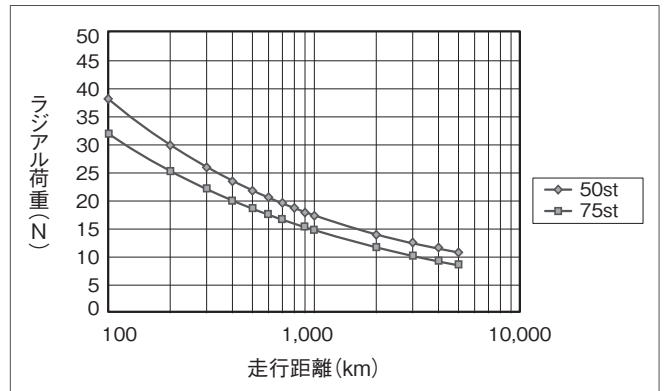
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



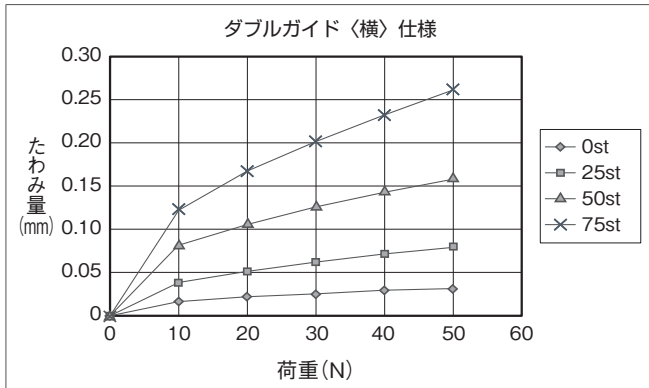
■ロッド先端静的許容トルク



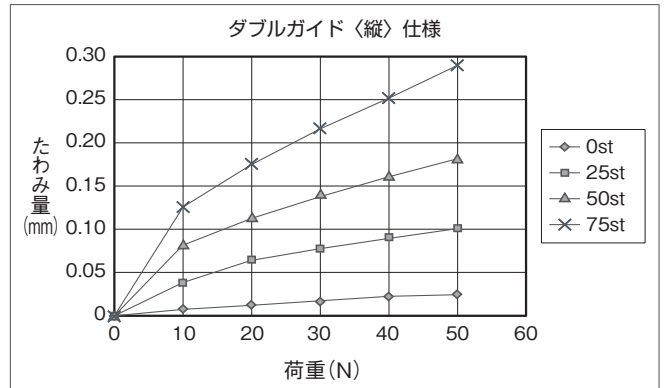
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

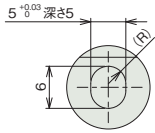
RCS3

RCS2

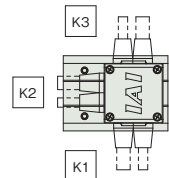
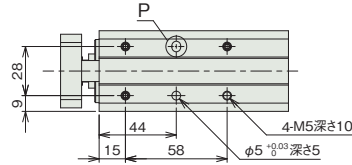
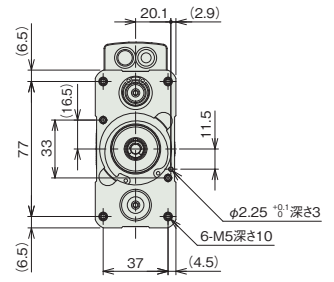
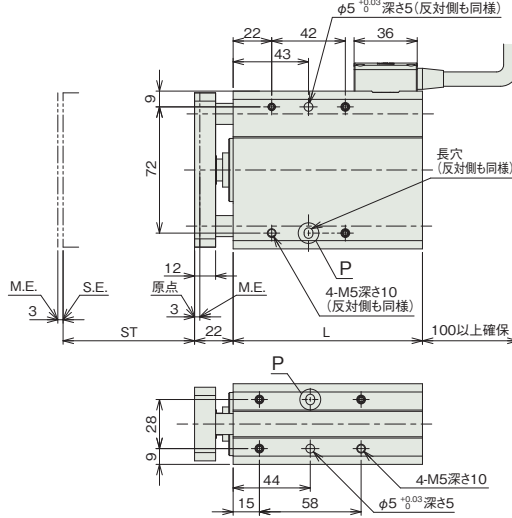
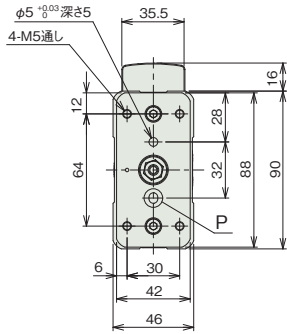
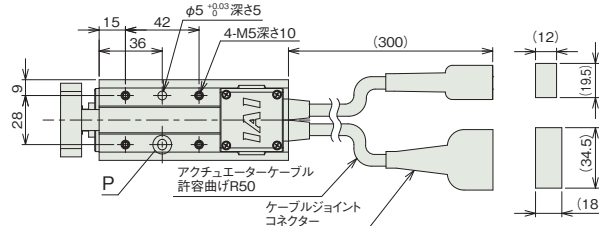
### ■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

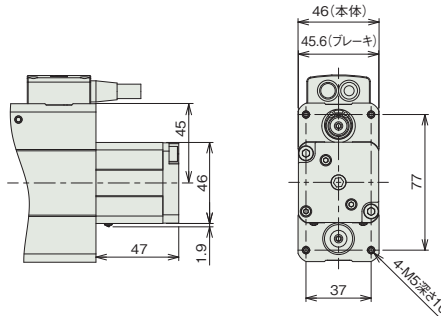


詳細図 P  
長穴詳細



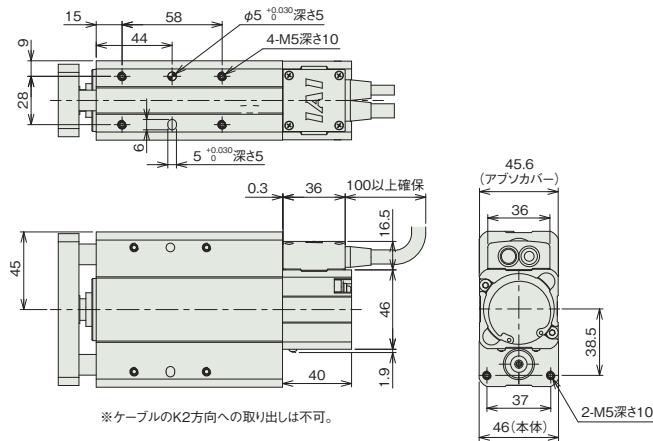
ケーブル取出し方向オプション

### ■ブレーキ有り



### ■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



\*ケーブルのK2方向への取り出しは不可。

■ストローク別寸法

ストローク		50	75
L	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	108	133
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	148	173
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	155	180
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	148	173

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量 (kg)	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.6	1.9
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.7	2
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.86	2.16
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.82	2.12

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。  
 (注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。



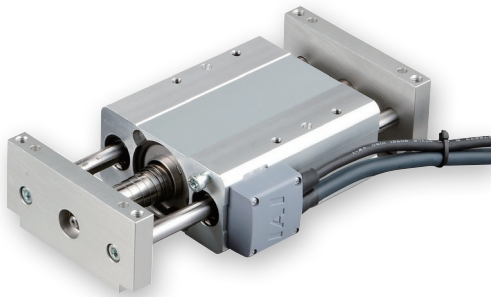
# RCS2-SD5N

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 90mm	200V ACサーボモーター	60W	ボールねじ
-----	---------	-----------	-------------	----------------	-----	-------

## 型式項目

**RCS2 - SD5N - I - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--------------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



**選定上の注意**

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないよう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、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

### 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	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
		最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
ブレーキ	定格推力 (N)	89	178	356	
	ブレーキ仕様	-	-	-	
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	-	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

### ストロークと最高速度

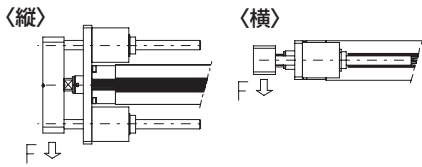
ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

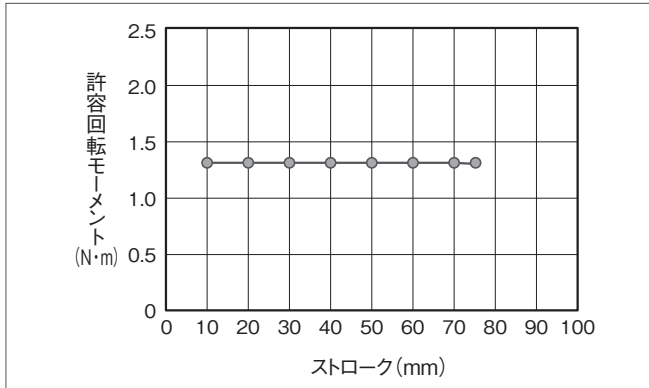
(注) < >内は垂直使用の場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

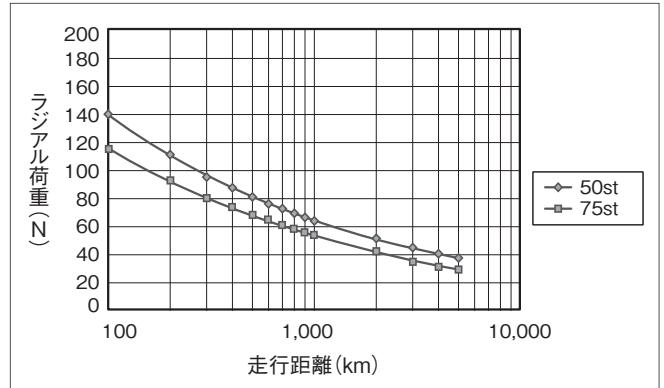
■ ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



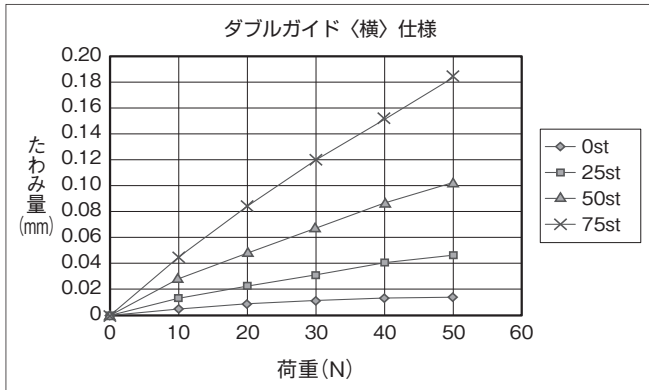
■ ロッド先端静的許容トルク



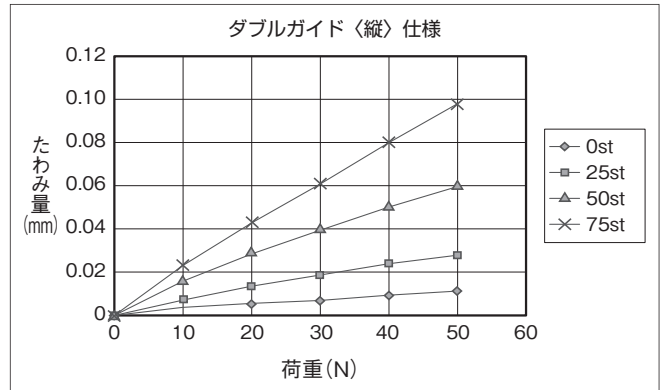
■ 先端許容荷重と走行寿命の関係



■ ラジアル荷重と先端たわみ量



■ ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

選定

注意事項

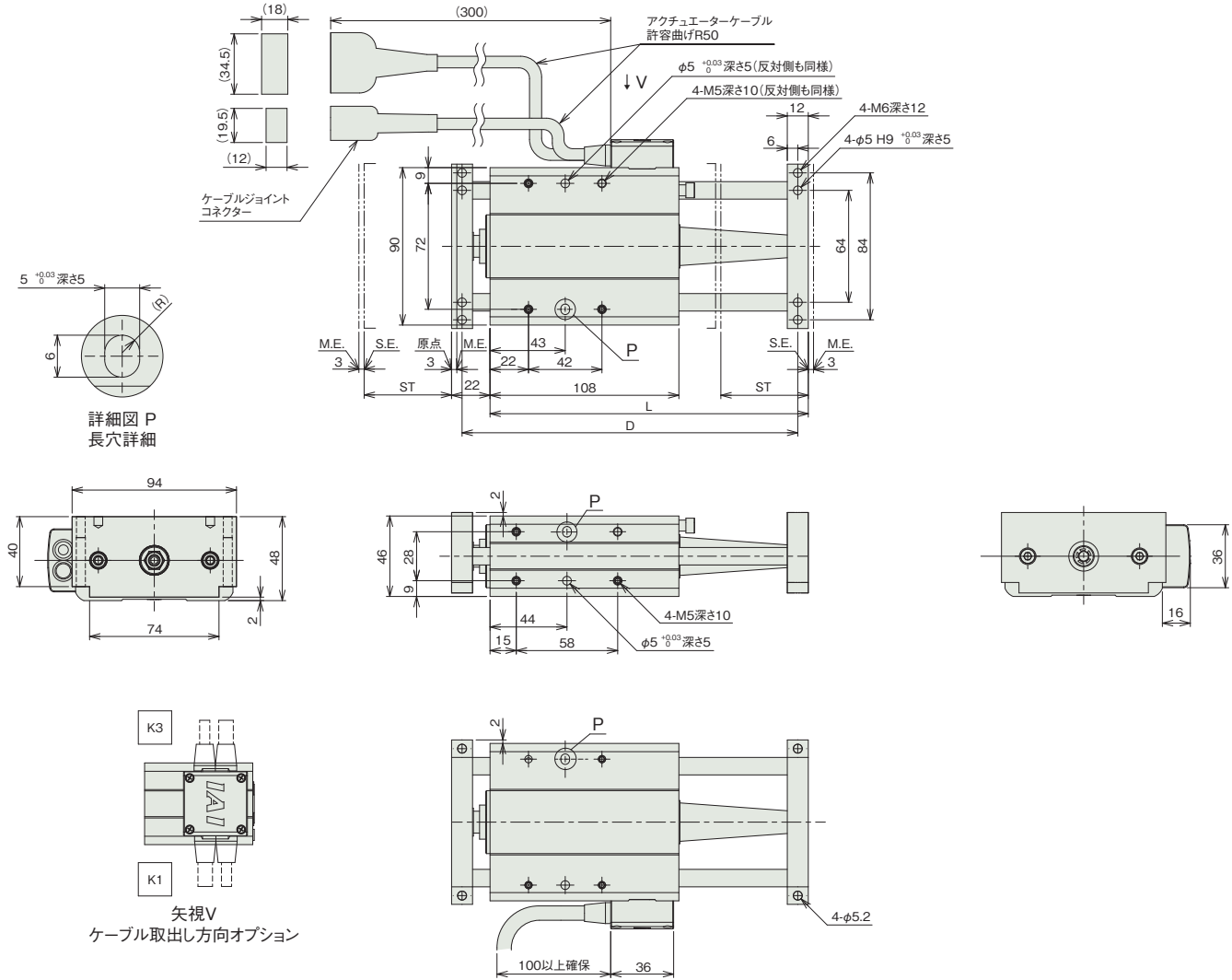
非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式一覽表



### ■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	182	207
D	192	217

### ■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.9	1.94

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

**RCS2**

# RCS2-RA5C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
60W
100W

## 型式項目

**RCS2 - RA5C - WA**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーマーター 100 サーマーター	リード 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50 100 300 50mm 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	--	--	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



### 高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



### 選定上の注意



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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で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「メインスペック」の数値が上限となります。)
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-288ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

## エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	モーターW数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

## 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	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
高加減速対応 (注1)	HA	4-591	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## メインスペック

項目	内容	60W				100W				
		16	8	4	16	8	4	16	8	4
モーター	出力 (W)	12	25	50	15	30	60	12	25	50
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4
	可搬質量	12	25	50	15	30	60	12	25	50
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
水平	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	2	5	11.5	3.5	9	18	2	5	11.5
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
RCA	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	63.8	127.5	255.1
RCS4	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	11.5	3.5	9	18	2	5	11.5
RCS3	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300
RCS2	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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	φ30mm 材質: ステンレス
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 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																		最高速度 (mm/s)				
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	60	16	15.5	14.4	12	9	7	5.9	5	4.4	3.9	3.5	3.1	2.75	2.45	2.2	2					800	800	
		8	32.5	30	25	20	15	12.2	10	7.5	5.5	4	3.2	2.5									400	400
		4	65	50	25	10	3																200	200
	100	16	19.5	18	15	11	8.6	7.1	6	5	4.4	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5					800	800	
		8	39	36	30	22	17	13.5	11	8.5	6.5	5	4	3								400	400	
		4	78	60	30	15	5															200	200	
垂直	60	16	2	2	2	1.5	1	0.7	0.5	0.3	0.15	0.1									800	800		
		8	5	5	5	3.5	2.5	1.9	1.5	1.1	0.8	0.5									400	400		
		4	11.5	11.5	6	4	3														200	200		
	100	16	3.5	3.5	3.5	2.4	1.75	1.3	1	0.8	0.65	0.5	0.35	0.25							800	800		
		8	9	9	9	6	4.5	3.5	2.5	2	1.5	1									400	400		
		4	18	18	10	7	5														200	200		

寸法図

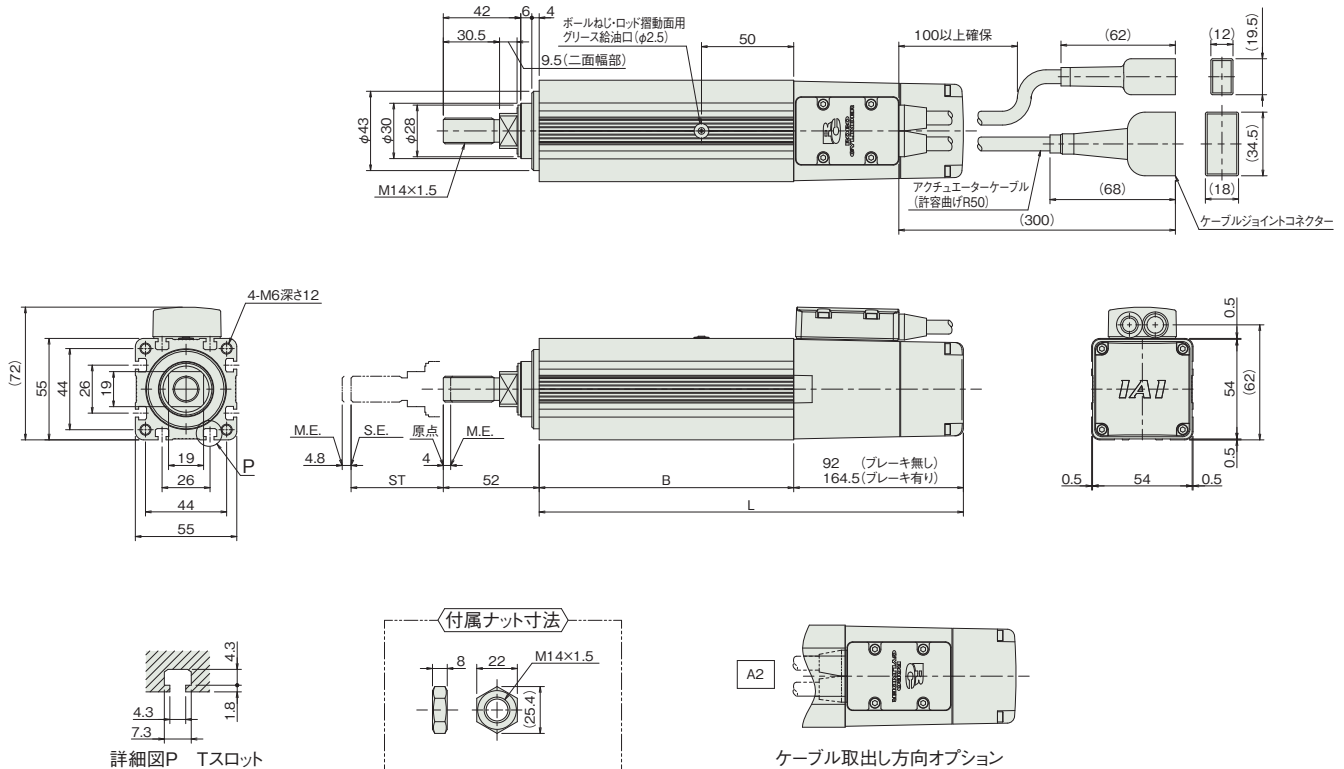
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■60W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	230	280	330	380	430
	ブレーキ有り	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5
	B	138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1
	ブレーキ有り	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

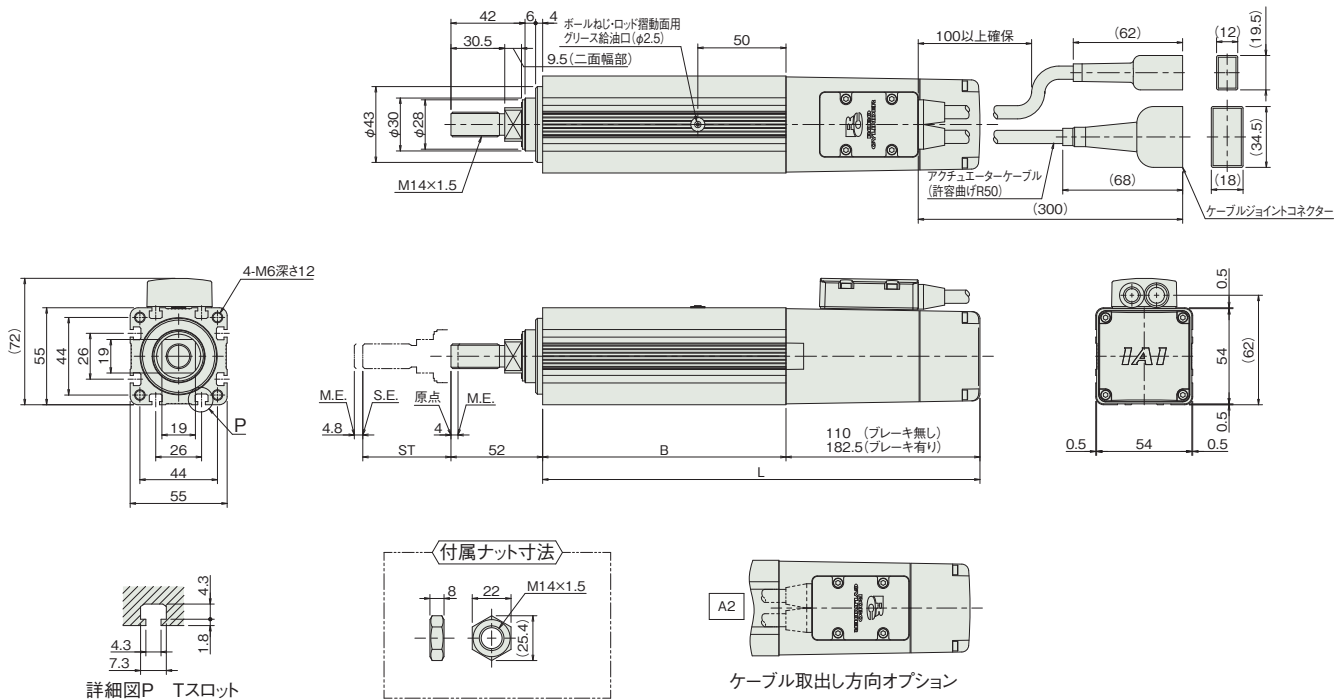
オプション

ケーブル型式  
一覧表

## ■100W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



## ■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	ブレーキ無し	248	298	348	398	448	498
		ブレーキ有り	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5
B		138	188	238	288	338	388	

## ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
	質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6
		ブレーキ有り	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6	3.9

## ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCA2	RCON	16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RCA	RSEL	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-103	
RCS4	SCON-CB/CGB	1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
RCS3	SSEL-CS	2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
RCS3	XSEL-P/Q	6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
RCS2	XSEL-RA/SA	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
リアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

**RCS2**

# RCS2-SRA7BD

モーター  
ストローク

本体幅  
80  
mm

200v  
ACサーボ  
モーター

60  
W

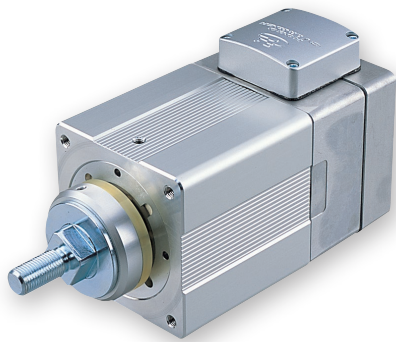
100  
W

150  
W

■型式項目

RCS2 - SRA7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 } 50mm 300 } 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



RoHS  
10



選定上の  
注意



- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

■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	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-598	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容									
	60W			100W			150W			
モーター	出力 (W)									
リード	ボールねじリード (mm)									
水平	可搬質量	5		10		20		40		55
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.25		0.15		0.05		0.3		0.2
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
垂直	可搬質量	2		5		10		3.5		9
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.25		0.15		0.05		0.3		0.2
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)									
ブレーキ	ブレーキ仕様									
	無励磁作動電磁ブレーキ									
RCD	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50
RCA2	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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	φ35mm 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(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

寸法図

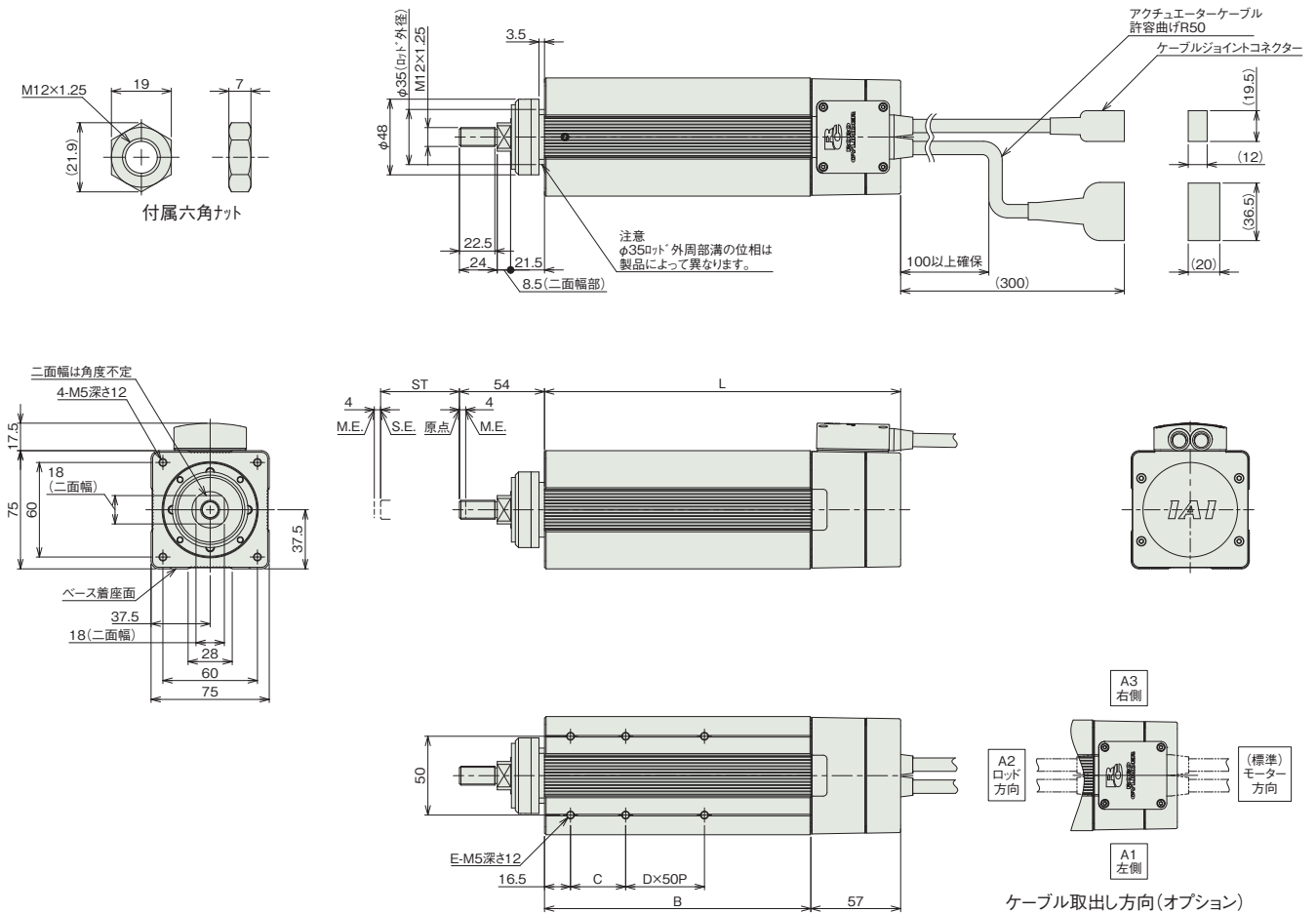
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

標準仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、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。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ストローク別寸法

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
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

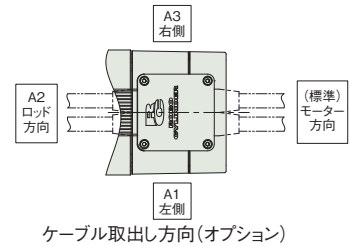
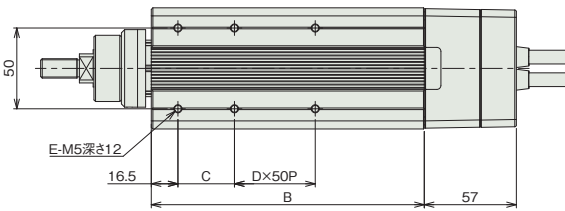
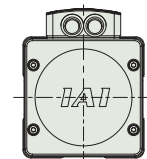
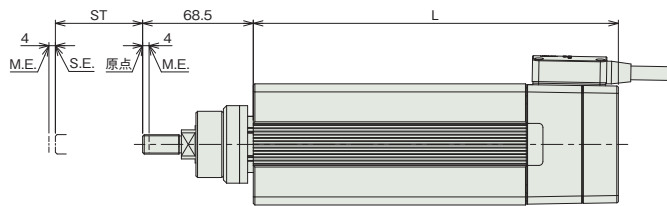
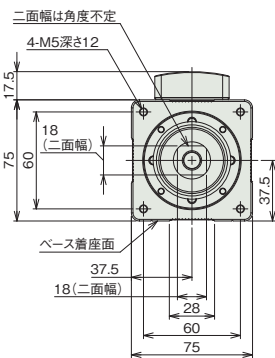
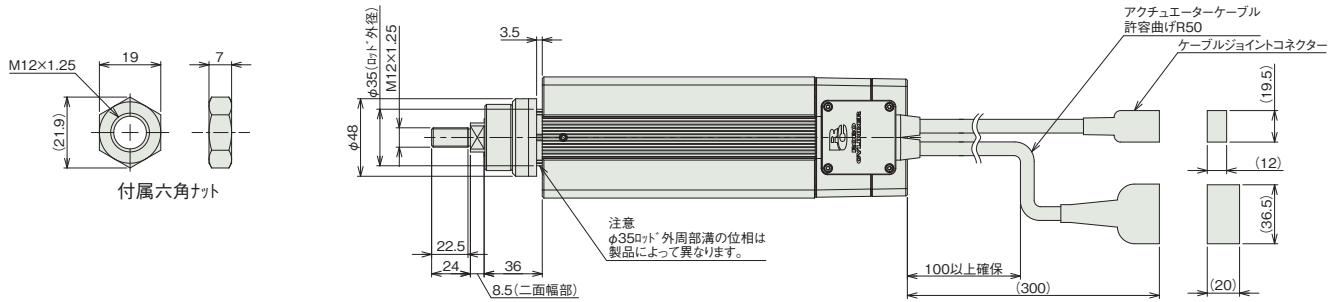
オプション

ケーブル型式  
一覧表

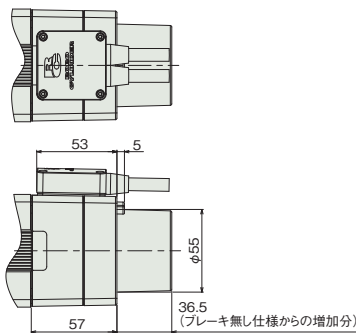
## ■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。  
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、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。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



## ■ブレーキ有り



## ■ストローク別寸法

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
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

## ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

## ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
RCS4		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
RCS3		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
RCS2		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

**RCS2**

# RCS2-RA5R

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**60mm**

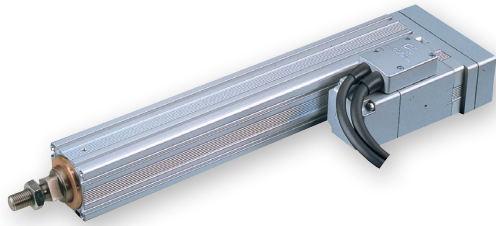
200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

**RCS2 - RA5R - WA - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 50   50mm 300   300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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) 可搬質量は加速度が0.3G (リード4は0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

■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	4-583	—
ブレーキ	B	4-583	—
CE対応仕様	CE	4-583	—
フランジ	FL	4-585	—
フット金具	FT	4-588	—
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	—
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	—
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	—	—
	—	—	—

■メインスペック

項目	内容				
モーター	出力 (W) 60W				
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
	可搬質量	12	25	50	
水平	最高速度 (mm/s)	800	400	200	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	2	5	11.5	
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
最高加減速度 (G)		0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	11.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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	φ30mm 材質: ステンレス
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 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 50~250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

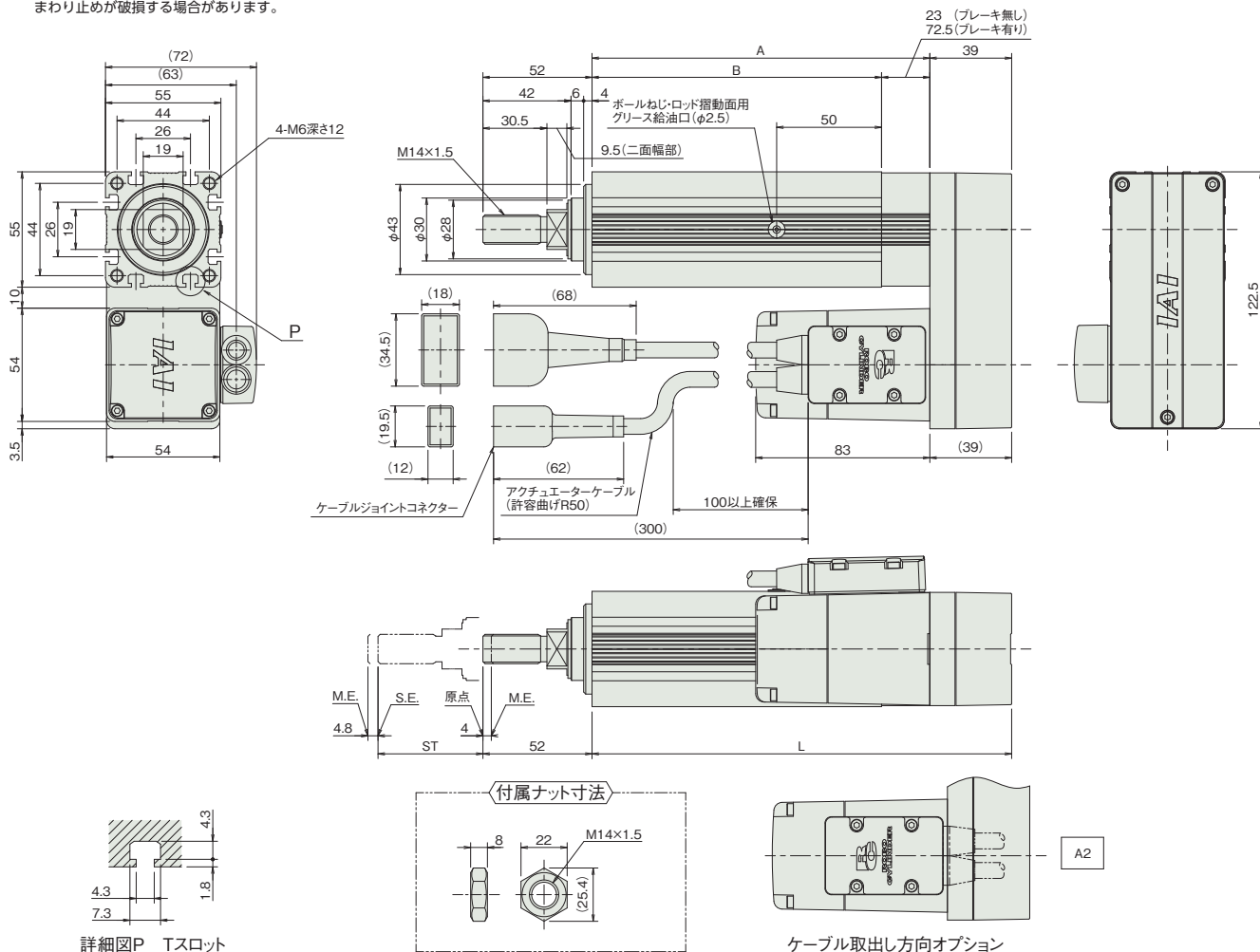
寸法図

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

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。  
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
アプリケーション

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	200	250	300	350	400	450
	ブレーキ有り	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5
A	ブレーキ無し	161	211	261	311	361	411
	ブレーキ有り	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5
B		138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8
	ブレーキ有り	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

■適応コントローラ

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

名称	外觀	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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2



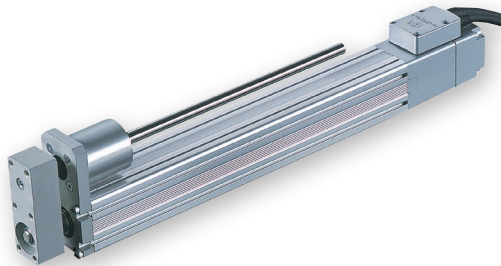
# RCS2-RGS5C

シングルガイド付    モーターストレート    本体幅 60mm    200V ACサーボモーター    60W    100W

## 型式項目

**RCS2 - RGS5C - WA**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 150 300mm 300 (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	--	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



### 高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く

### 選定上の注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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「メインスペック」の数値が上限となります。）
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は1-288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、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「先端許容荷重と走行寿命の関係」[ラジアル荷重と先端たわみ量]をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 モーターV数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

### 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	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
フット金具	FT	4-588	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	4-591	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
高加減速対応(注1)	HA	4-591	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容	内容					
		60W		100W			
モーター	出力 (W)	12	25	50	15	30	60
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300
ストローク	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50

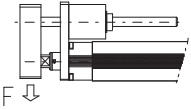
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリューション
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

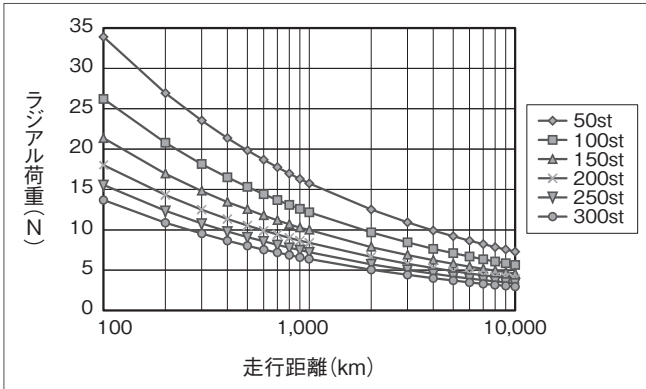
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

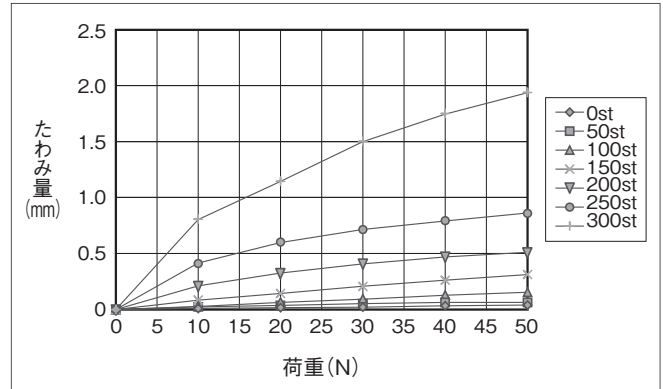


※ シングルガイド仕様  
は上下方向の荷重以  
外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

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

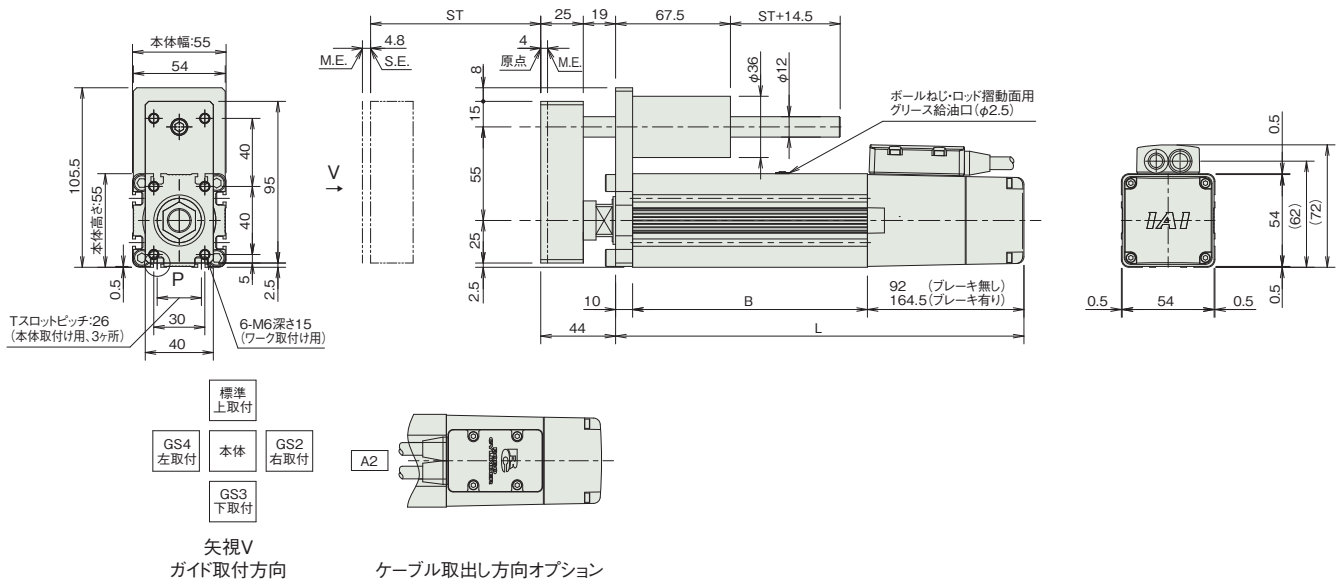
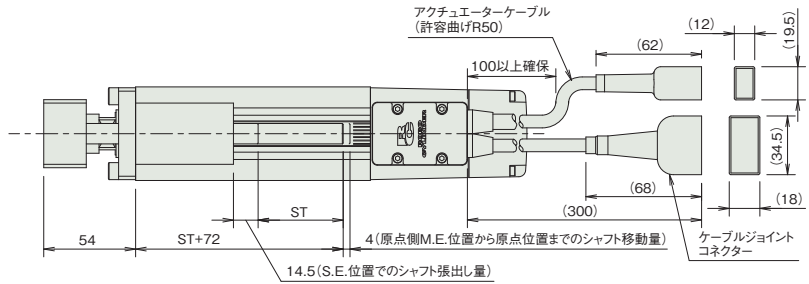
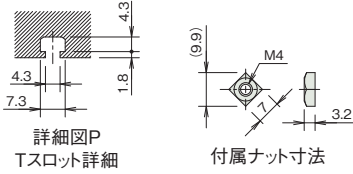
2次元 CAD 3次元 CAD

### ■60W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	240	290	340	390	440	490
	ブレーキ有り	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
B		138	188	238	288	338	388

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ有り	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

選定

注意事項

非掲載機種種

ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

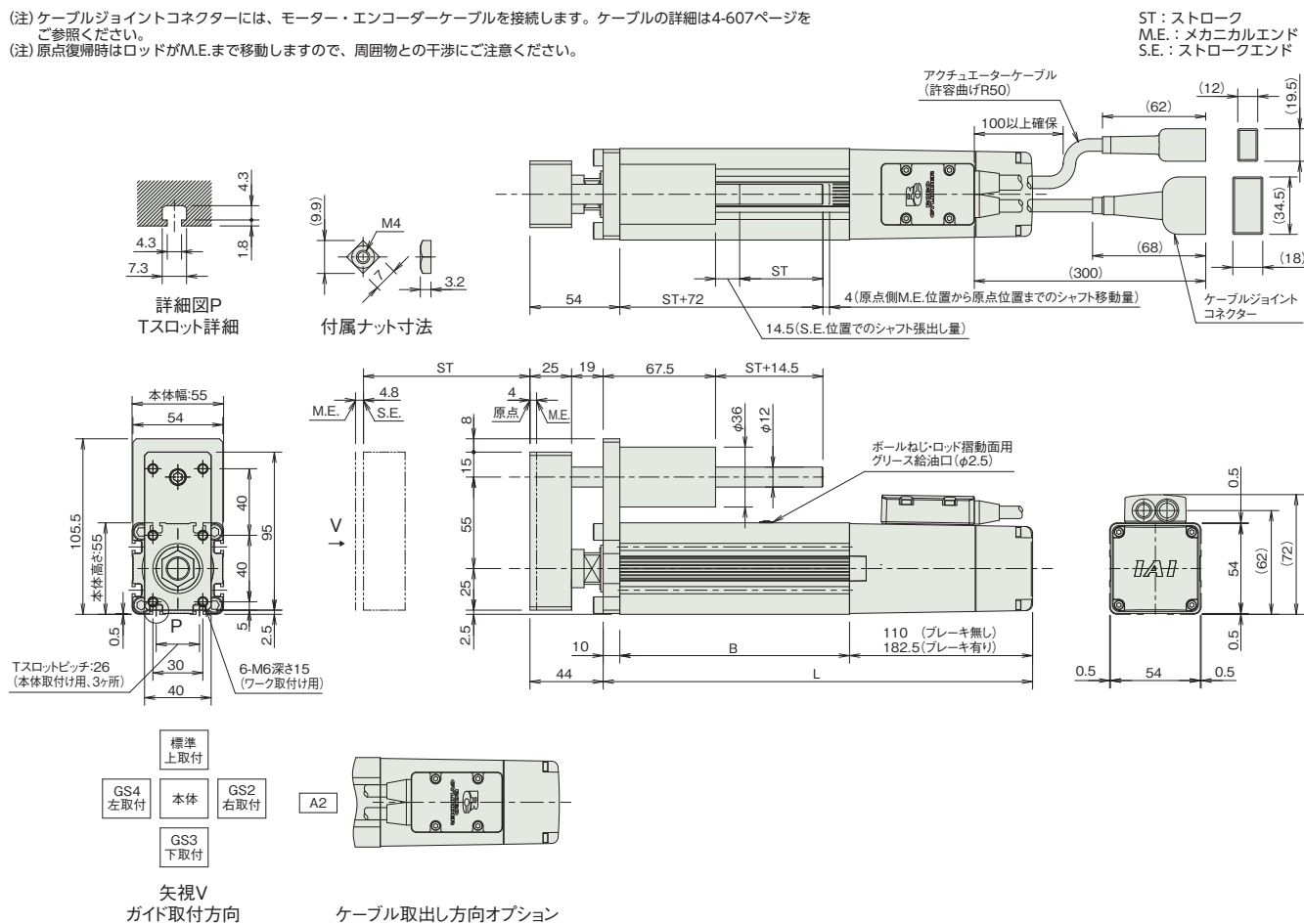
オプション

ケーブル型式  
一覧表

■100W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-607ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

		ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ストローク		258	308	358	408	458	508
	ブレーキ無し		330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
	ブレーキ有り		138	188	238	288	338	388
B								

■ストローク別質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ストローク		2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ無し		2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6
	ブレーキ有り							

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

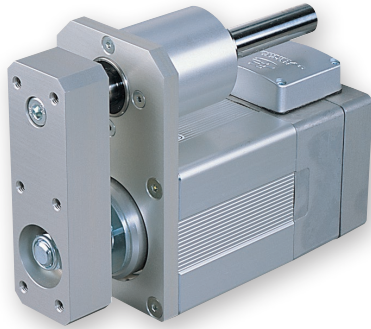
# RCS2-SRGS7BD

シングルガイド付    モーターストレート    本体幅 80mm    200V ACサーボモーター    60W    100W    150W

■型式項目

RCS2 - SRGS7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 60W 100W 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 300 50mm 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



RoHS 10



- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-288 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です。付属のガイド単体で使用可能な質量は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

(注) 上写真はガイド上取付仕様（標準）です。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

■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	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
フット金具	FT	4-588	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	4-591	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-598	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
			-

■メインスペック

項目	内容	60W			100W			150W			
		16	8	4	16	8	4	16	8	4	
モーター	出力 (W)										
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 5 10 20 10 22 40 15 35 55									
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 1.5 4.5 9.5 3 8.5 19 6 14 22									
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ									
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4.5	9.5	3	8.5	19	6	14	22	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

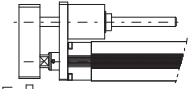
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

ストロークと最高速度

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

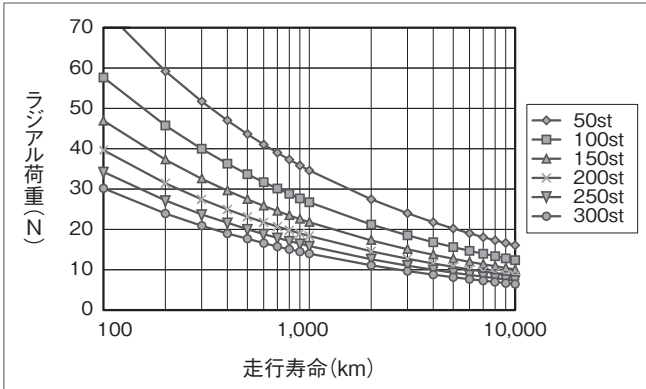
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

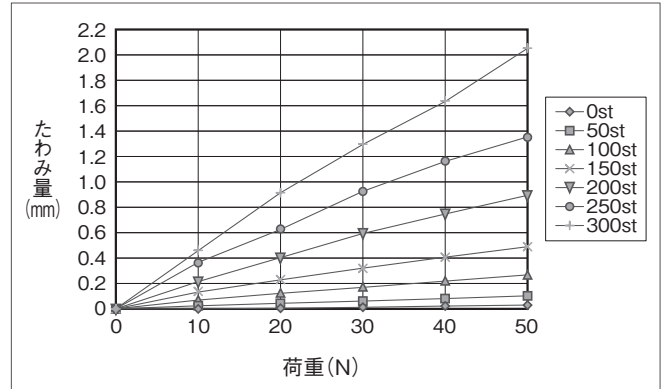


※ シングルガイド仕様  
は上下方向の荷重以  
外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロード

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

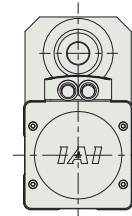
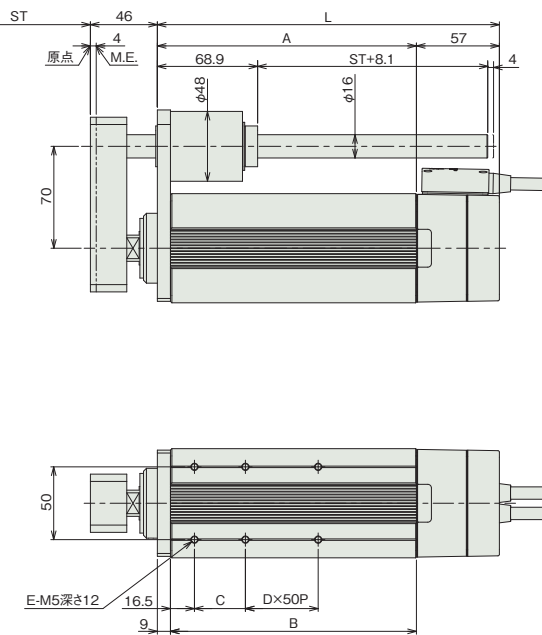
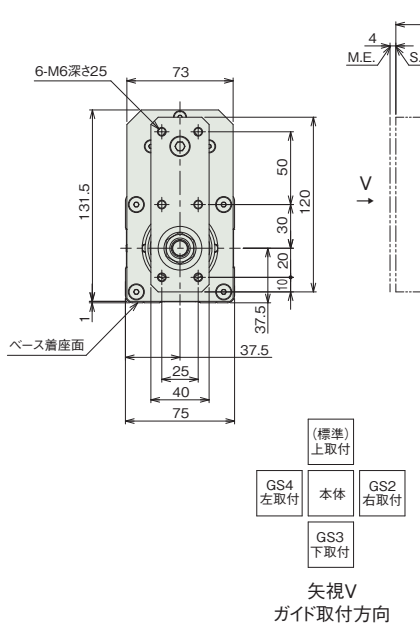
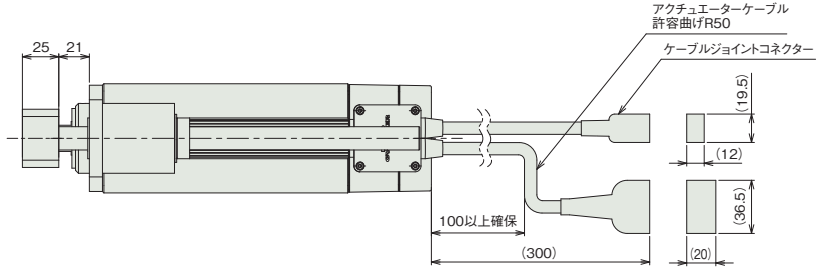
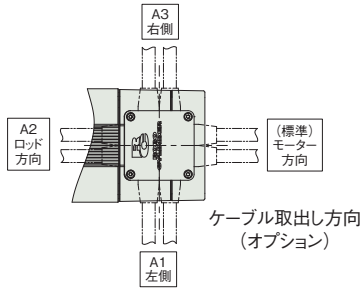
RCS3

RCS2

## 標準仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、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。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



## ストローク別寸法

		50	100	150	200	250	300
L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

## ストローク別質量

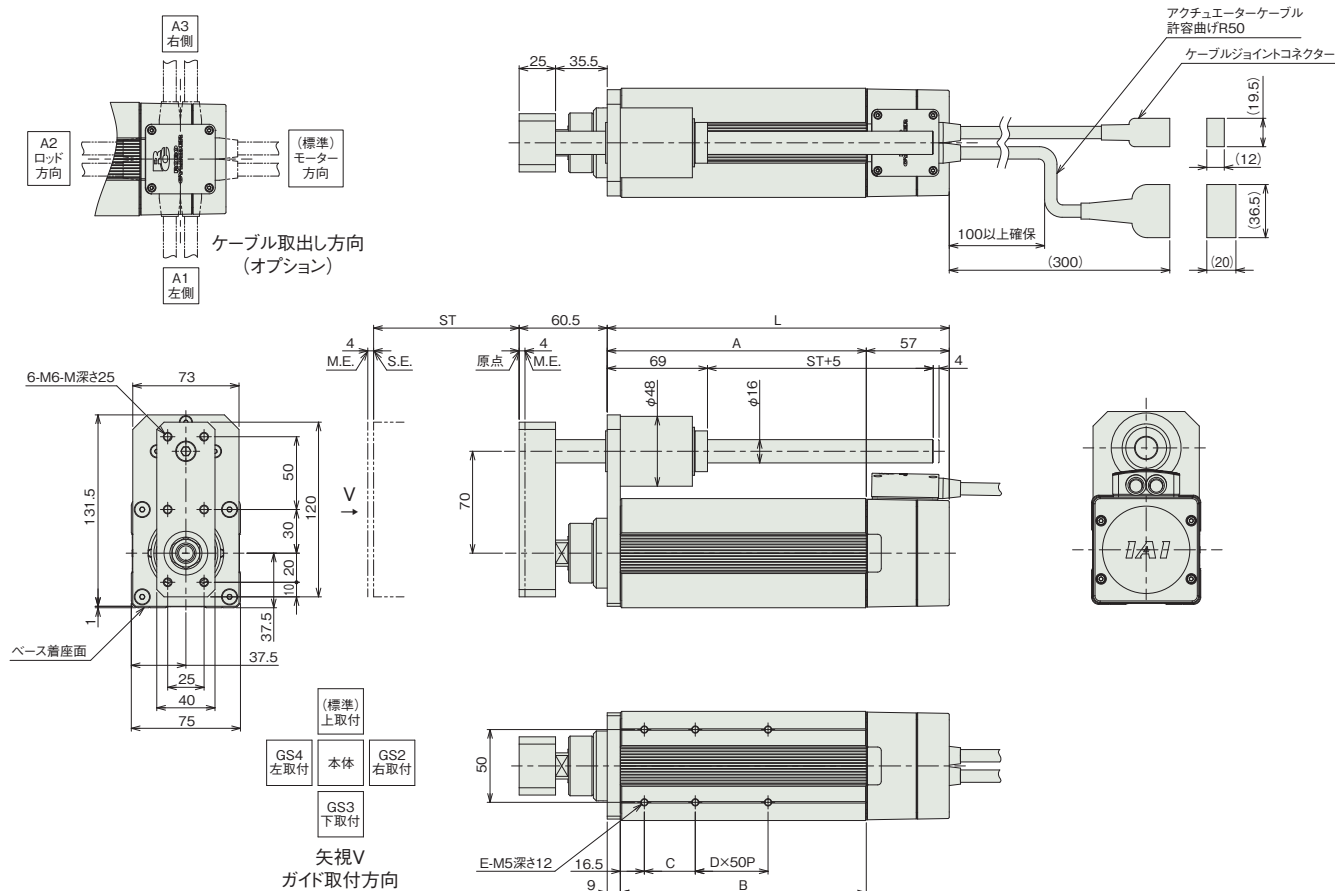
		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し(60W)	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	ブレーキ無し(100W)	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	ブレーキ無し(150W)	4.0	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1
	ブレーキ有り(60W)	3.8	4.4	5.1	5.7	6.4	7.0
	ブレーキ有り(100W)	4.0	4.6	5.2	5.9	6.5	7.2
ブレーキ有り(150W)	4.3	4.8	5.4	6.1	6.7	7.4	



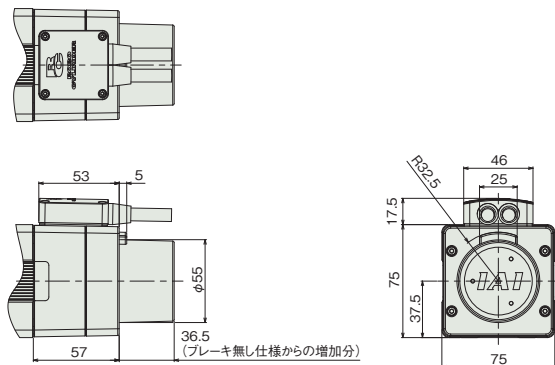
■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、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。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	ブレーキ無し(100W)	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	ブレーキ無し(150W)	4.0	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1
	ブレーキ有り(60W)	3.8	4.4	5.1	5.7	6.4	7.0
	ブレーキ有り(100W)	4.0	4.6	5.2	5.9	6.5	7.2
	ブレーキ有り(150W)	4.3	4.8	5.4	6.1	6.7	7.4

■適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定  
 注意事項  
 非搭載機種  
 ロボシリンダー  
 テーブル  
 オプション  
 ケーブル型式  
 一覧表

RCP6/  
RCP6S  
 RCP5  
 RCP4  
 RCP3  
 RCP2  
 RCD  
 RCA2  
 RCA  
 RCS4  
 RCS3  
 RCS2

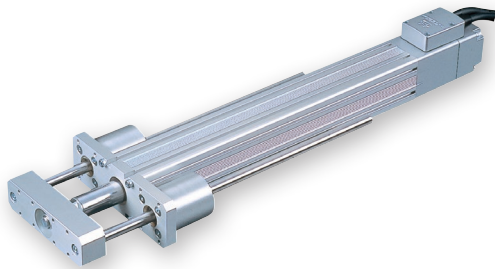
# RCS2-RGD5C

ダブルガイド付  
モーターストレート  
本体幅 60mm  
200V ACサーボモーター  
60W  
100W

## 型式項目

**RCS2 - RGD5C - WA**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	--	----------------------------------	--	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



### 高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」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「メインスペック」の数値が上限となります。）
- (3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用し、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「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-267ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

### エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 モーターV数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

### 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
コネクターケーブル取出方向変更	A2	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
フット金具	FT	4-588	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
高加減速対応 (注1)	HA	4-591	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

### メインスペック

項目	内容	60W				100W				
		16	8	4	16	8	4	16	8	4
モーター	出力 (W)									
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	25	50	15	30	60		
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200		
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2		
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3		
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200		
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2		
推力	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2			
	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3			
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3			
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50			
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300			
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50			

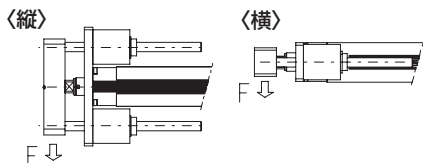
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

ストロークと最高速度

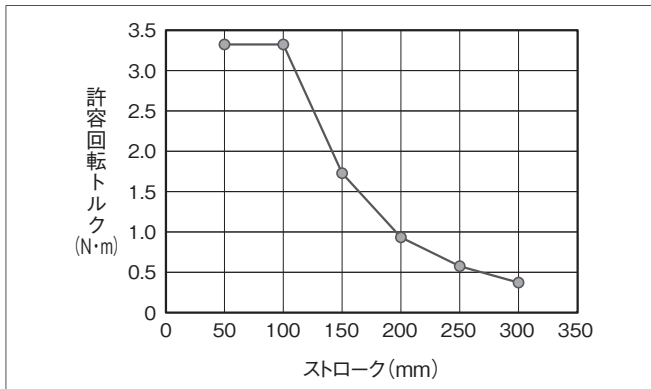
ストローク	50~250 (50mmごと)	300 (mm)
リード		
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

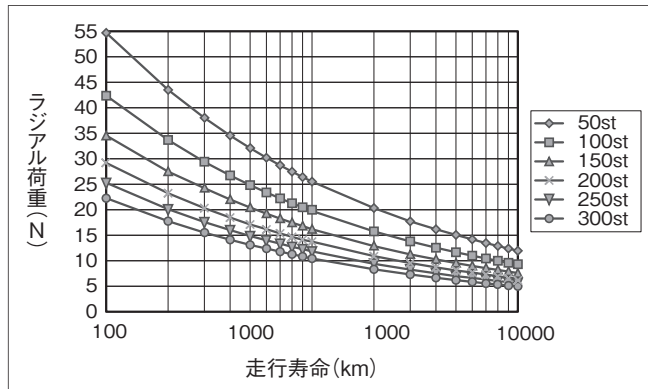
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



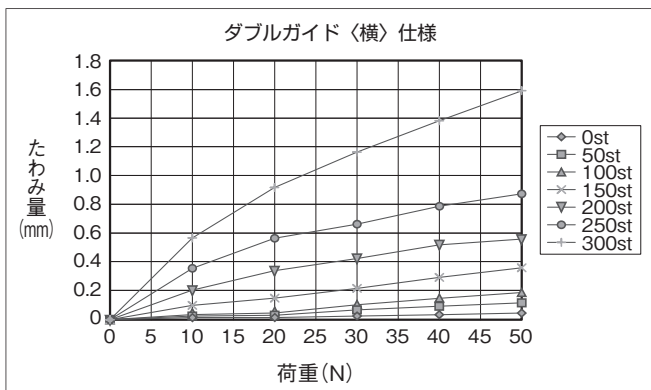
ロッド先端静的許容トルク



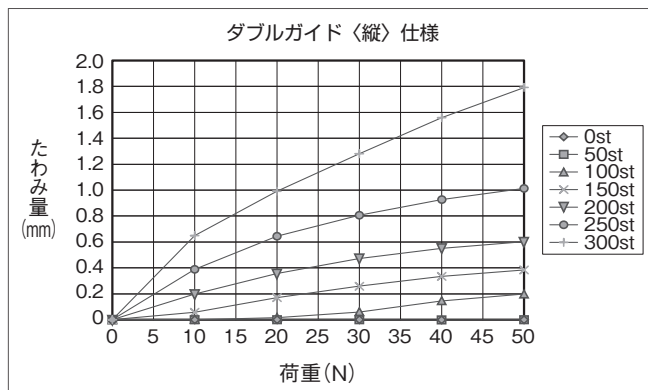
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



## 寸法図

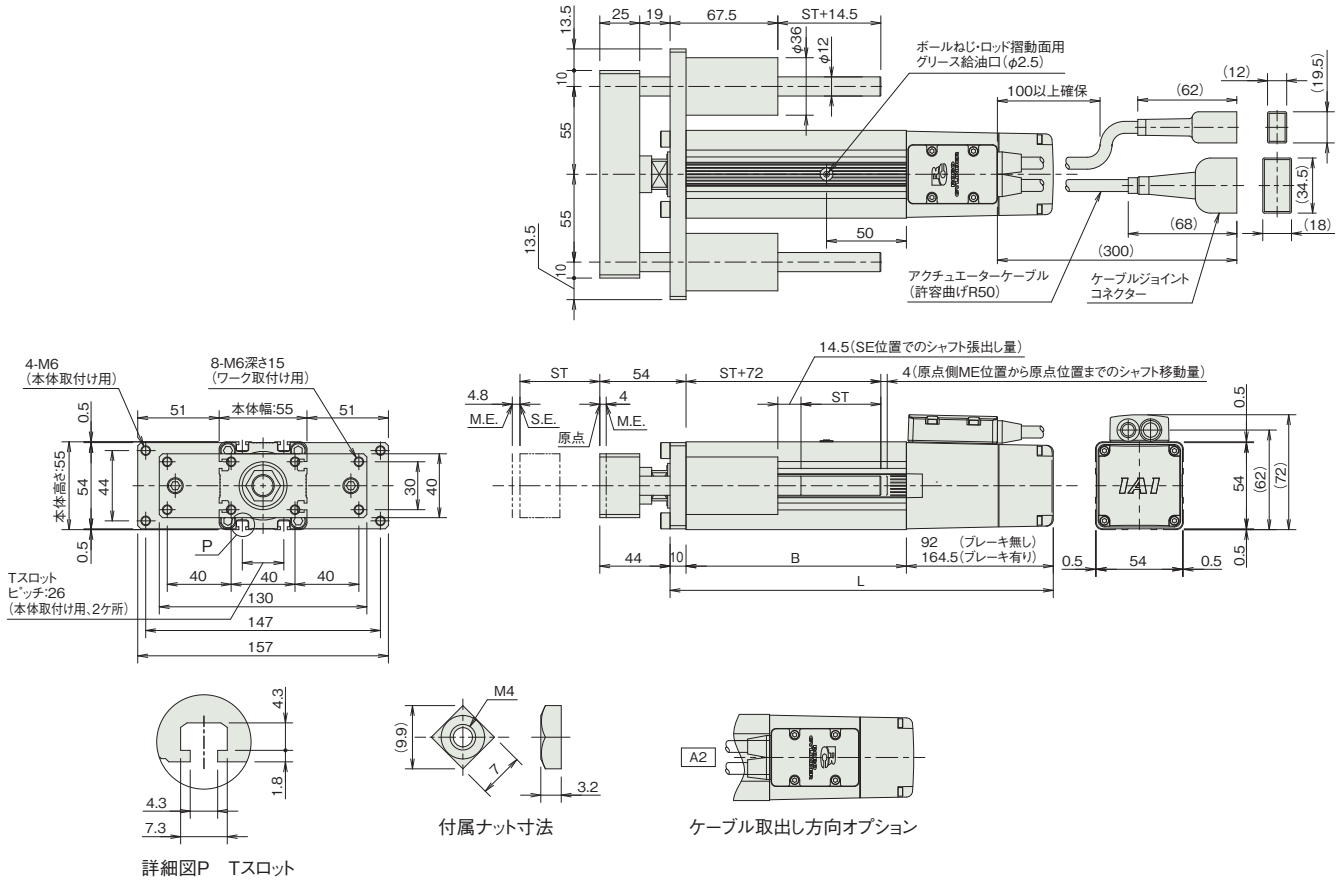
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



### ■60W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	240	290	340	390	440	490
	ブレーキ有り	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
B		138	188	238	288	338	388

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.7	3	3.4	3.8	4.2	5.5
	ブレーキ有り	3	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

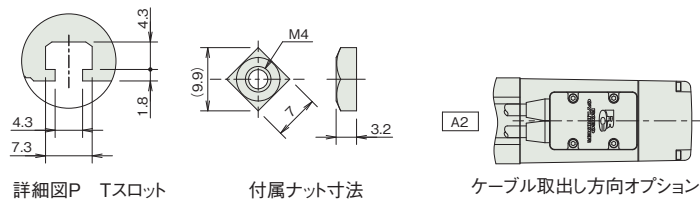
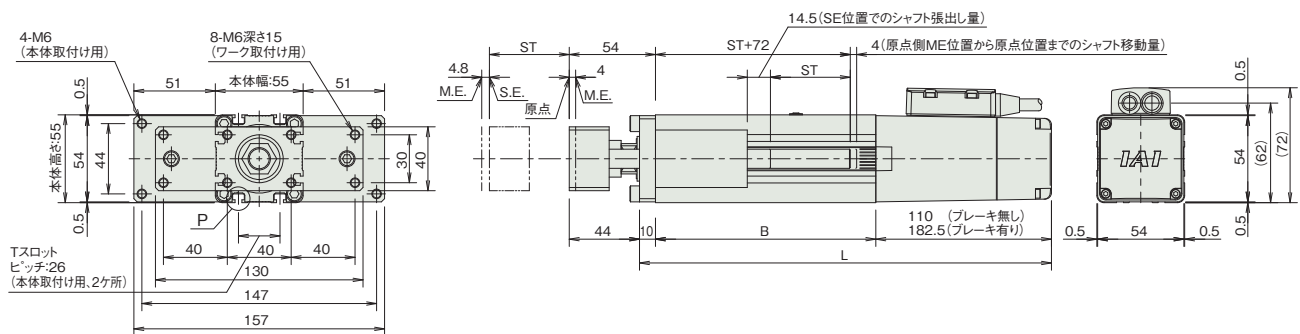
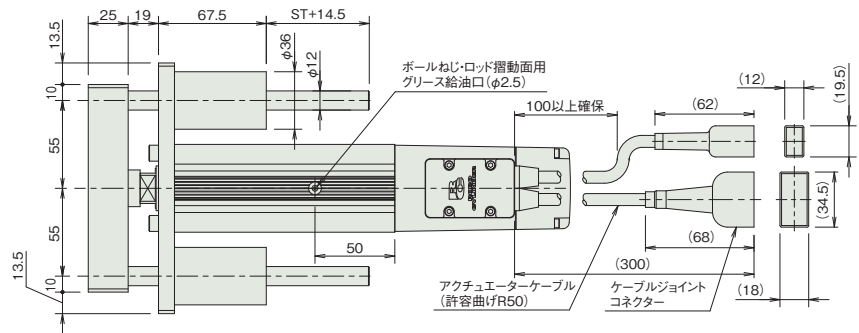
RCS3

RCS2

■100W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	258	308	358	408	458	508
	ブレーキ有り	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
B		138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.7	3	3.4	3.8	4.2	5.5
	ブレーキ有り	3	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

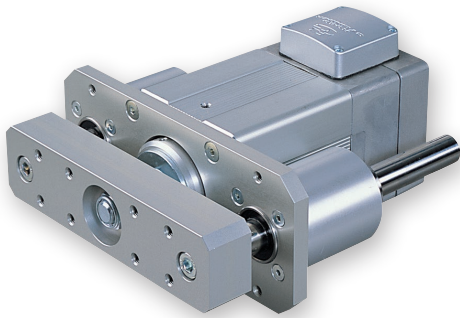
# RCS2-SRGD7BD

ダブルガイド付    モーターストレート    本体幅 80mm    200V ACサーボモーター    60W    100W    150W

型式項目

**RCS2 - SRGD7BD - I**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 60 サーマーター 60W 100 サーマーター 100W 150 サーマーター 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 300 300mm (50mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	---	----------------------------------	--	--	---	---------------------------



RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

選定上の注意



- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 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、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、「ロッド先端静的許容トルク」[先端許容荷重と走行寿命の関係]「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

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	4-583	-
ブレーキ	B	4-583	-
フート金具	FT	4-588	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-598	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容	内容								
		60W			100W			150W		
モーター	出力 (W)	60	80	100	100	150	200	150	200	250
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4
水平	可搬質量	5	10	20	10	22	40	15	35	55
	速度/加減速度	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	最高速度 (mm/s)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5
	速度/加減速度	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	最高速度 (mm/s)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50

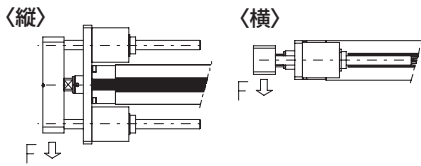
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

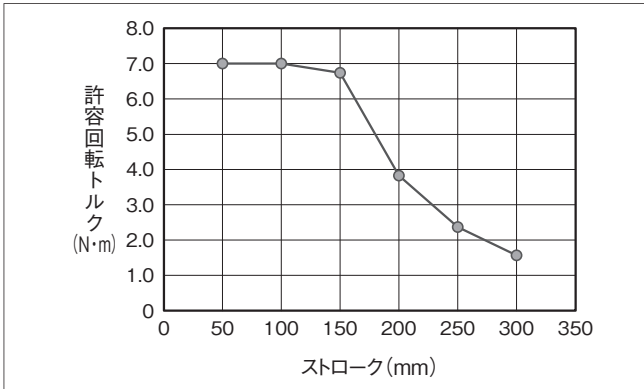
ストローク	50~300 (50mmごと)
リード	
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

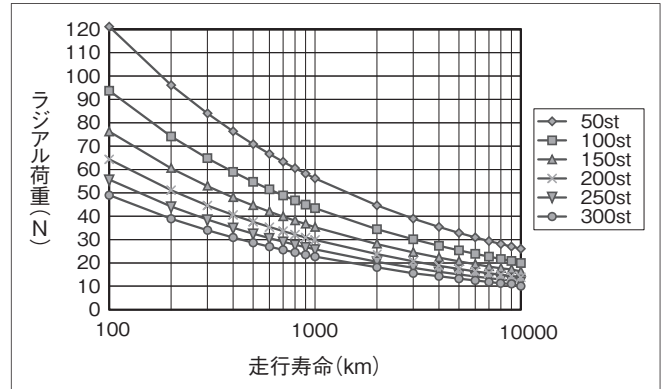
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



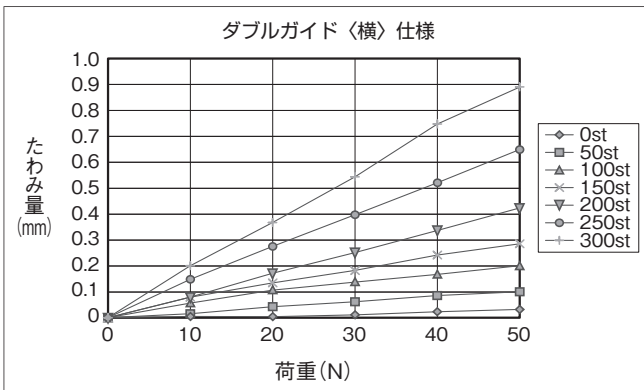
ロッド先端静的許容トルク



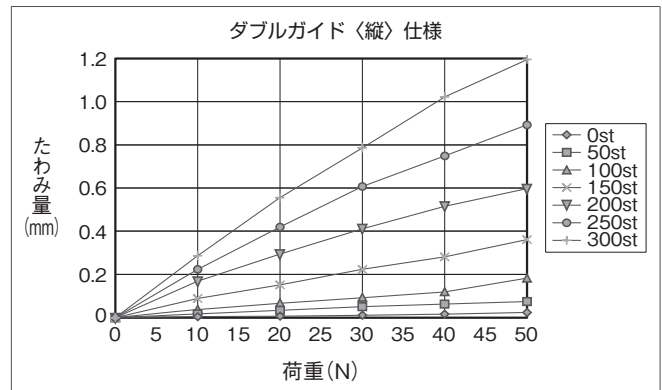
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー ロッド  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「覽表

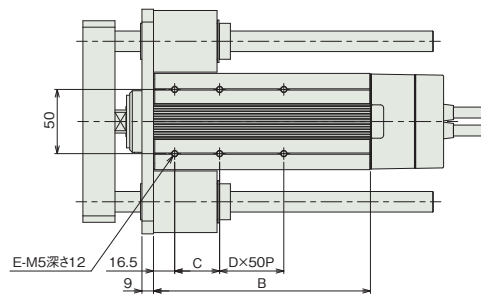
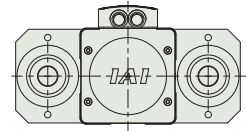
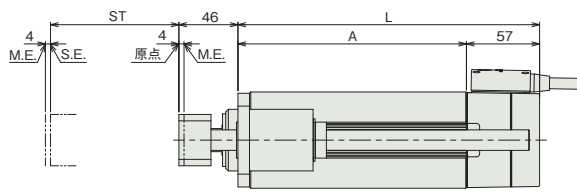
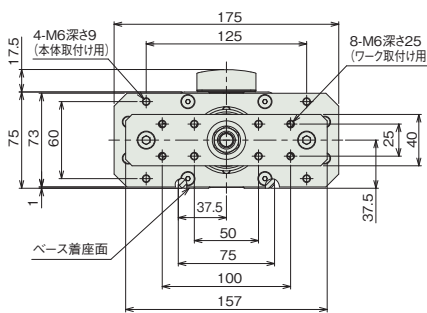
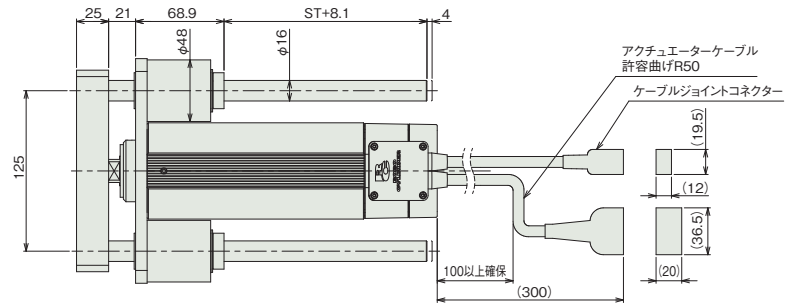
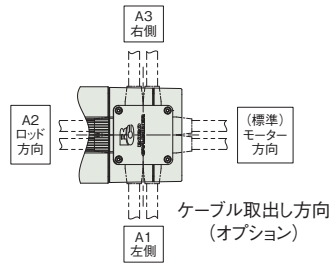
RCP6/  
RCP6S  
RCP5  
RCP4  
RCP3  
RCP2  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS3  
RCS2



## 標準仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、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にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



## ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

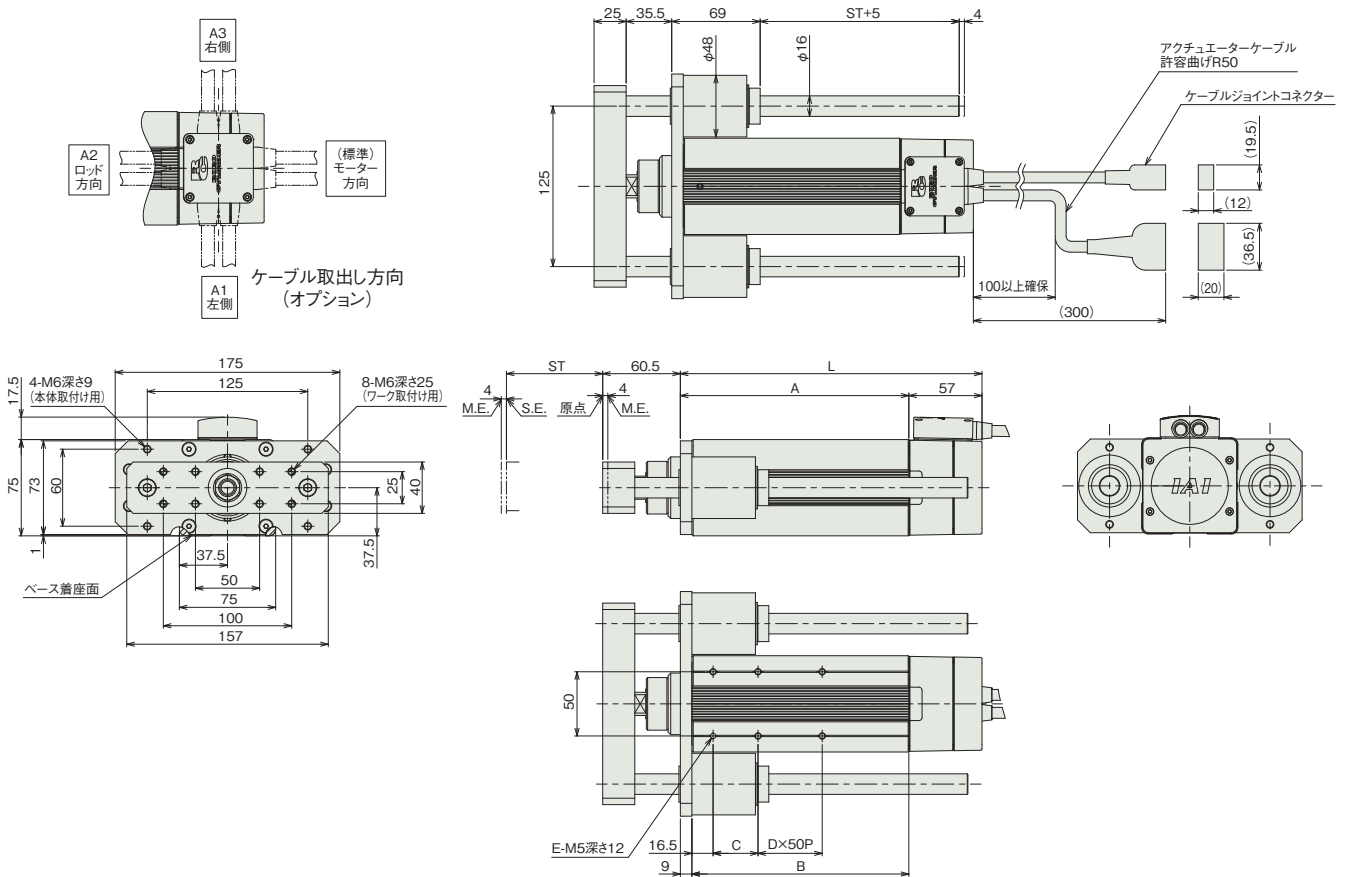
## ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
RCD	ブレーキ有り(60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	ブレーキ有り(100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	ブレーキ有り(150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

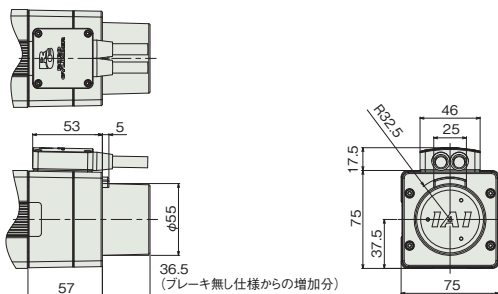
■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-607ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、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。

ST: ストローク  
 M.E.: メカニカルエンド  
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	ブレーキ有り(60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	ブレーキ有り(100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	ブレーキ有り(150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-319	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド




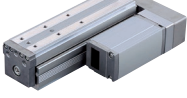
テーブル

オプション


ケーブル型式  
一覧表

# テーブルタイプ



## パルスモーター

RCP6/RCP6S-TA4C	4-419	
RCP6/RCP6S-TA6C	4-427	
RCP6/RCP6S-TA7C	4-435	
RCP6/RCP6S-TA4R	4-443	
RCP6/RCP6S-TA6R	4-451	
RCP6/RCP6S-TA7R	4-459	
RCP3-TA3C	4-469	
RCP3-TA4C	4-473	
RCP3-TA5C	4-477	
RCP3-TA6C	4-481	
RCP3-TA7C	4-485	
RCP3-TA3R	4-489	
RCP3-TA4R	4-493	
RCP3-TA5R	4-497	
RCP3-TA6R	4-501	
RCP3-TA7R	4-505	


## サーボモーター 24V

RCA2-TCA3NA	4-511	
RCA2-TWA3NA	4-513	
RCA2-TFA3NA	4-515	
RCA2-TCA4NA	4-517	
RCA2-TWA4NA	4-519	
RCA2-TFA4NA	4-521	

## サーボモーター 200V

RCS4-TA4C	4-525	
RCS4-TA6C	4-533	
RCS4-TA7C	4-541	
RCS4-TA4R	4-549	
RCS4-TA6R	4-557	
RCS4-TA7R	4-565	

## サーボモーター 200V

RCS2-TCA5N	4-575	
RCS2-TWA5N	4-577	
RCS2-TFA5N	4-579	

## サーボモーター 200V

RCS3-CTZ5C	4-581	
------------	-------	--

## オプション

4-583

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

## 総合カタログ2022非掲載機種

下記機種は、2022年度版の総合カタログに掲載していませんが、販売は継続しております。  
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

<https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/>



Web製品情報

<https://www.iai-robot.co.jp/product/series/table.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
テーブルタイプ	RCS2-F5D	2016総合カタログ	—
	RCA2-TA4C	2017総合カタログ	○
	RCA2-TA5C		
	RCA2-TA6C		
	RCA2-TA7C		
	RCA2-TA4R		
	RCA2-TA5R		
	RCA2-TA6R		
	RCA2-TA7R		

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

ロッド

テーブル

オプション

テーブル型式  
一覧表

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種


ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP6

パルスモーター				
RCP6 RCP6S	テーブル	RCP6/RCP6S-TA4C	4-419	
		RCP6/RCP6S-TA6C	4-427	
		RCP6/RCP6S-TA7C	4-435	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-TA4R	4-443	
		RCP6/RCP6S-TA6R	4-451	
		RCP6/RCP6S-TA7R	4-459	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP6-TA4C

〈シングルブロック仕様〉



# RCP6S-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

## ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	TA4C	WA WA パッケージレスアップ	35P パルスモーター 35mmサイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 150 25mm 150mm (25mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4C		RCP6S-TA4C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



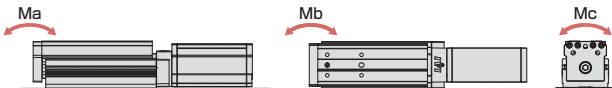
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	4	5	5
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	4	5	5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	980	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
定格加減速度(G)		1	1	1	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1	2.5	5	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	700	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1	2.5	5	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	700	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5	0.1
押付け	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	40	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	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
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型	
	静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m Mb: 18.6N・m Mc: 25.3N・m
	動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m Mb: 7.11N・m Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアップリフト
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1	1	1
140	3	3	3	3	3	1	1	1
280	3	3	3	3	3	1	1	1
420	3	3	3	3	3	1	1	1
560	3	3	3	3	3	1	1	1
700								
840								
980						2		

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
435								
525								
610								
700								
785								

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	4.5	5	5	5
305	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5
390	5	5	4	3		2.5	2.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	10	9	8
20	5	5	5	5	5	10	9	8
40	5	5	5	5	5	10	9	8
65	5	5	5	5	5	10	9	8
85	5	5	5	5	5	10	9	7
105	5	5	5	5	5	10	8	7
130	5	5	5	5	4.5	10	8	6
150	5	5	5	5	4	9	7	6
175	5	5	5	4	3.5	8	7	5
195	5	5	5	4	3	6	5	5

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7		0.3		
0	3	3		3		
140	3	3		3		
280	3	3		3		
420	3	3		3		
560	2.5	2		0.75		
700				1.5		
840				1		

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7		0.3		
0	4	4		4	2.5	
85	4	4		4	2.5	
175	4	4		4	2.5	
260	4	4		4	2.25	
350	4	4		4	1.5	
435	4	3.5		1		
525				2		

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7		0.3		
0	5	5		5		
40	5	5		5		
85	5	5		5		
130	5	5		5		
175	5	5		4.5		
215	5	5		4		
260	5	5		2.5		

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
	0.3	0.7		0.3		
0	5	5		9		
20	5	5		9		
40	5	5		9		
65	5	5		9		
85	5	5		7.5		
105	5	5		6		
130	5	5		4		

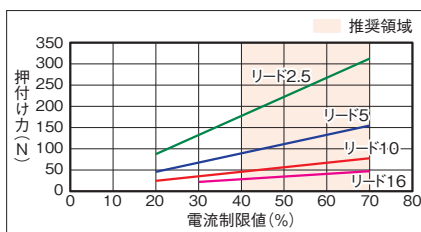
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	25~150 (mm)	
		高出力有効	高出力無効
16		980<700>	840<560>
		785<700>	525<435>
10		390	260
		195	130
5			

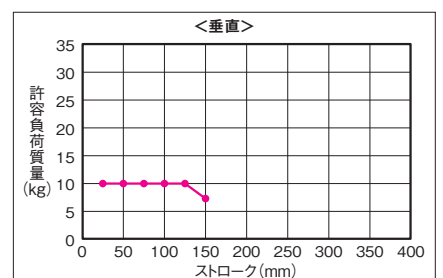
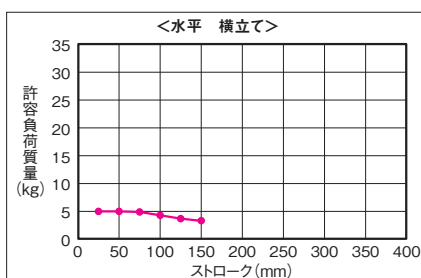
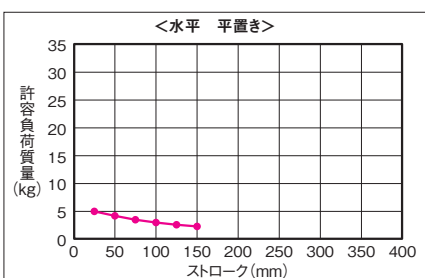
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容荷質量

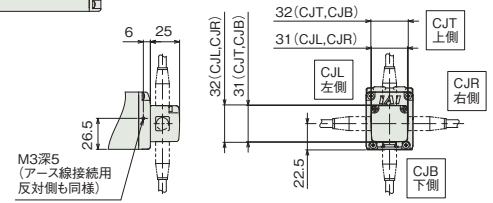
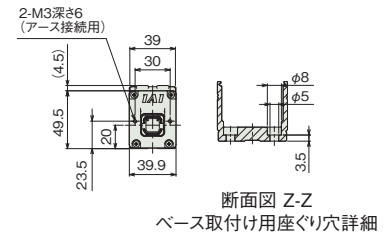
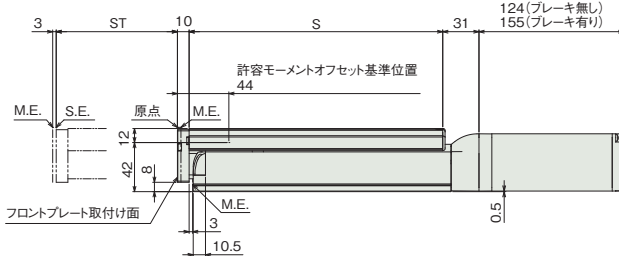
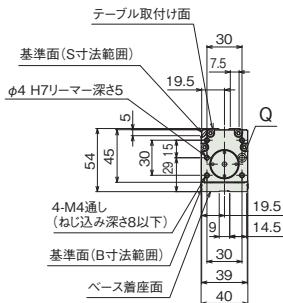
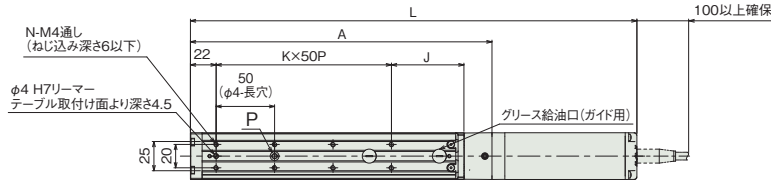
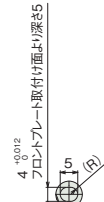
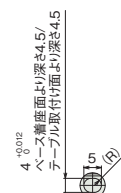
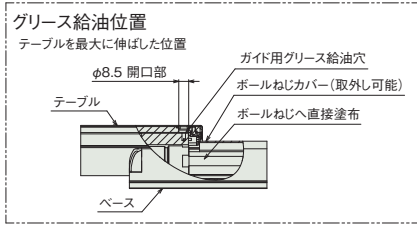


(注) 許容荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA4C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

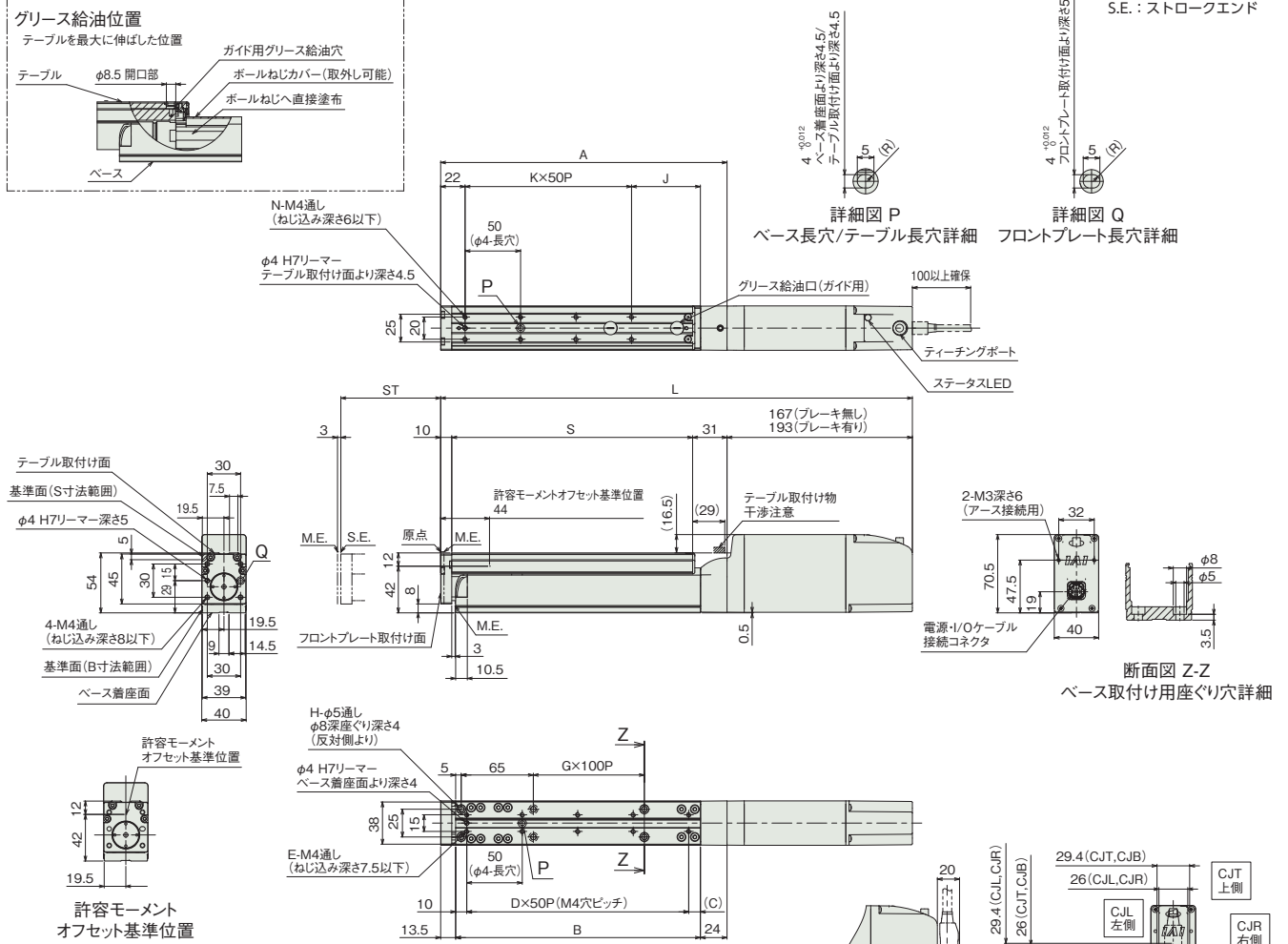
ストローク		25	50	75	100	125	150	
RCP3	L	ブレーキ無し	257	282	307	332	357	382
		ブレーキ有り	288	313	338	363	388	413
RCA2	A	133	158	183	208	233	258	
	B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
	C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
	D	1	2	2	3	3	4	
RCS4	E	4	6	6	8	8	10	
	G	0	0	0	0	1	1	
	H	4	4	4	4	6	6	
RCS3	J	37	62	37	62	37	62	
	K	1	1	2	2	3	3	
RCS2	N	4	4	6	6	8	8	
	S	92	117	142	167	192	217	

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150
質量(kg)	ブレーキ無し	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.6
	ブレーキ有り	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

■RCP6S-TA4C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	300	325	350	375	400	425
	ブレーキ有り	326	351	376	401	426	451
A	133	158	183	208	233	258	
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
D	1	2	2	3	3	4	
E	4	6	6	8	8	10	
G	0	0	0	0	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	
J	37	62	37	62	37	62	
K	1	1	2	2	3	3	
N	4	4	6	6	8	8	
S	92	117	142	167	192	217	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	-	-	-	-	●	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
(一覧表)

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**40mm**

**24v**  
パルスモーター

## 型式項目

<b>TA4C</b>		<b>WA</b>		<b>35P</b>								<b>DB</b>	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ/I/Oタイプ	
RCP6	コントローラ別置			WA	バッテリーレスアップ	35P	パルスモーター 35□サイズ	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	40   40mm 240   240mm	RCP6	PCON MSEL	ケーブル長	
RCP6S	コントローラ内蔵									RCP6	RCON RSEL	N	無し
										RCP6S		P	1m
										SE	SIOタイプ	S	3m
												M	5m
												X□□	長さ指定
												R□□	ロボットケーブル
													オプション
													下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-

## 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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4C		RCP6S-TA4C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R-B」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- (6) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (8) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	8	10	10
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	785	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
		最高速度(mm/s)	700	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.1	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	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
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma	76.8N・m
	Mb	110N・m
	Mc	50.5N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma	23.9N・m
	Mb	34.1N・m
	Mc	15.7N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	速度			加速度(G)			速度		
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2	
435	8	8	6	5	2.5	2			
525			8	5	4.5			2	
610			6	4.5	4			1.5	
700			4	3.5	2.5			0.5	
785			2	2					

リード5

姿勢	水平						垂直		
	速度			加速度(G)			速度		
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	10	10	9	8	6	5	5	5	
40	10	10	9	8	6	5	5	5	
85	10	10	9	8	6	5	5	5	
130	10	9	9	8	6	5	5	5	
175	10	9	8	6	6	5	5	5	
215	10	9	8	6	5	5	5	5	
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5	
305	9	8	6	5	4	4.5	4.5	4.5	
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3	
390	7	6	4	3	2	2	2	2	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	速度			加速度(G)			速度		
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	10	10	9	8	6	10	9	8	
20	10	10	9	8	6	10	9	8	
40	10	10	9	8	6	10	9	8	
65	10	9	9	8	6	10	9	8	
85	10	9	8	6	6	10	9	7	
105	10	9	8	6	5	10	8	7	
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6	
150	9	8	6	5	4	9	7	6	
175	8	7	6	4	3.5	8	7	5	
195	8	7	6	4	3	6	5	5	

■ 高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	8	6	2.5	
85	8	6	2.5	
175	8	6	2.5	
260	8	6	2.25	
350	7	5	1.5	
435	5	3.5	1	
525		1.5		

リード5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	5	
40	10	8	5	
85	10	8	5	
130	9	8	5	
175	9	6	4.5	
215	9	6	4	
260	8	5	2.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	9	
20	10	8	9	
40	10	8	9	
65	9	8	9	
85	9	6	7.5	
105	9	6	6	
130	8	5	4	

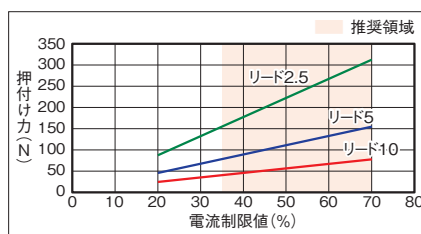
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	40~190(mm)	240(mm)
		高出力有効	785<700>
10	高出力無効	525<435>	
	高出力有効	390	340
5	高出力無効	260	
	高出力有効	195	170
2.5	高出力無効	130	

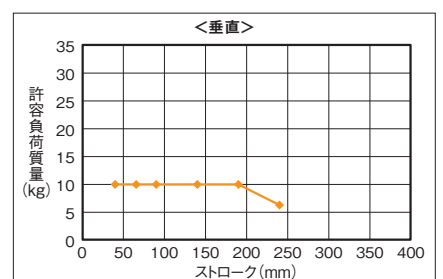
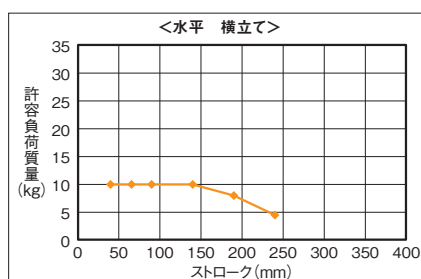
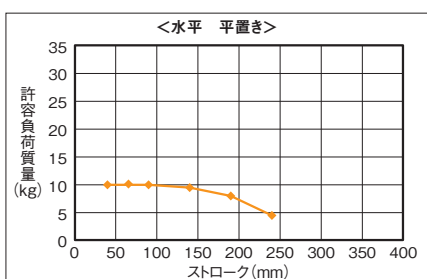
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

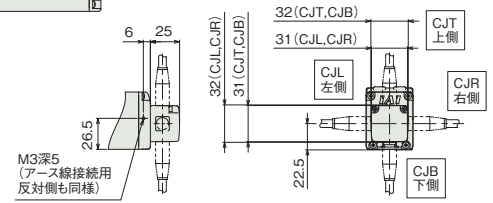
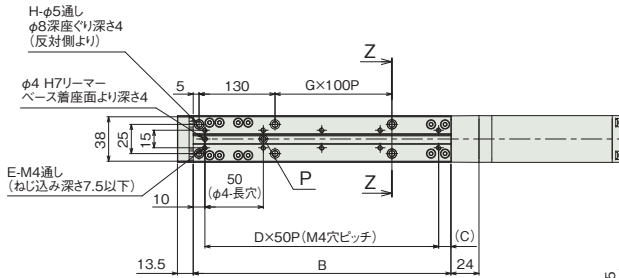
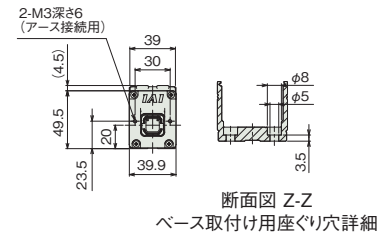
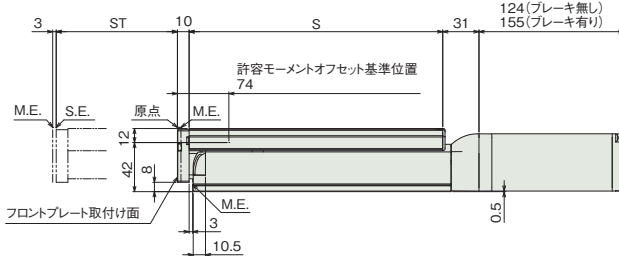
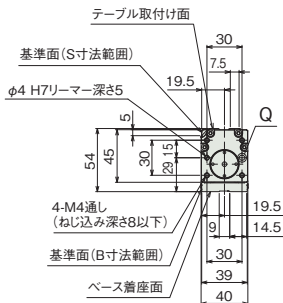
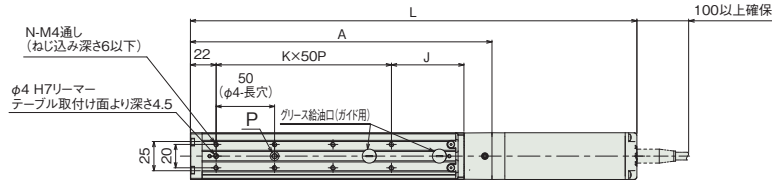
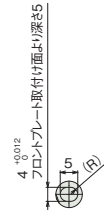
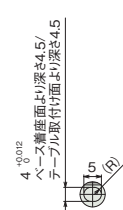
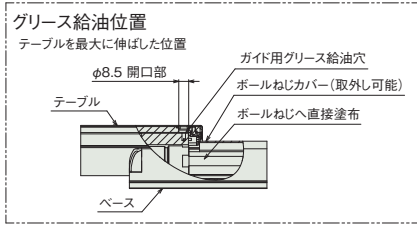
オプション

ケーブル型式

■RCP6-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		40	65	90	140	190	240	
RCP3	L	ブレーキ無し	332	357	382	432	482	532
		ブレーキ有り	363	388	413	463	513	563
RCA2	A	208	233	258	308	358	408	
	B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
	C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
	D	3	3	4	5	6	7	
	E	8	8	10	12	14	16	
RCS4	G	0	0	0	1	1	2	
	H	4	4	4	6	6	8	
	J	62	37	62	62	62	62	
	K	2	3	3	4	5	6	
RCS2	N	6	8	8	10	12	14	
	S	167	192	217	267	317	367	

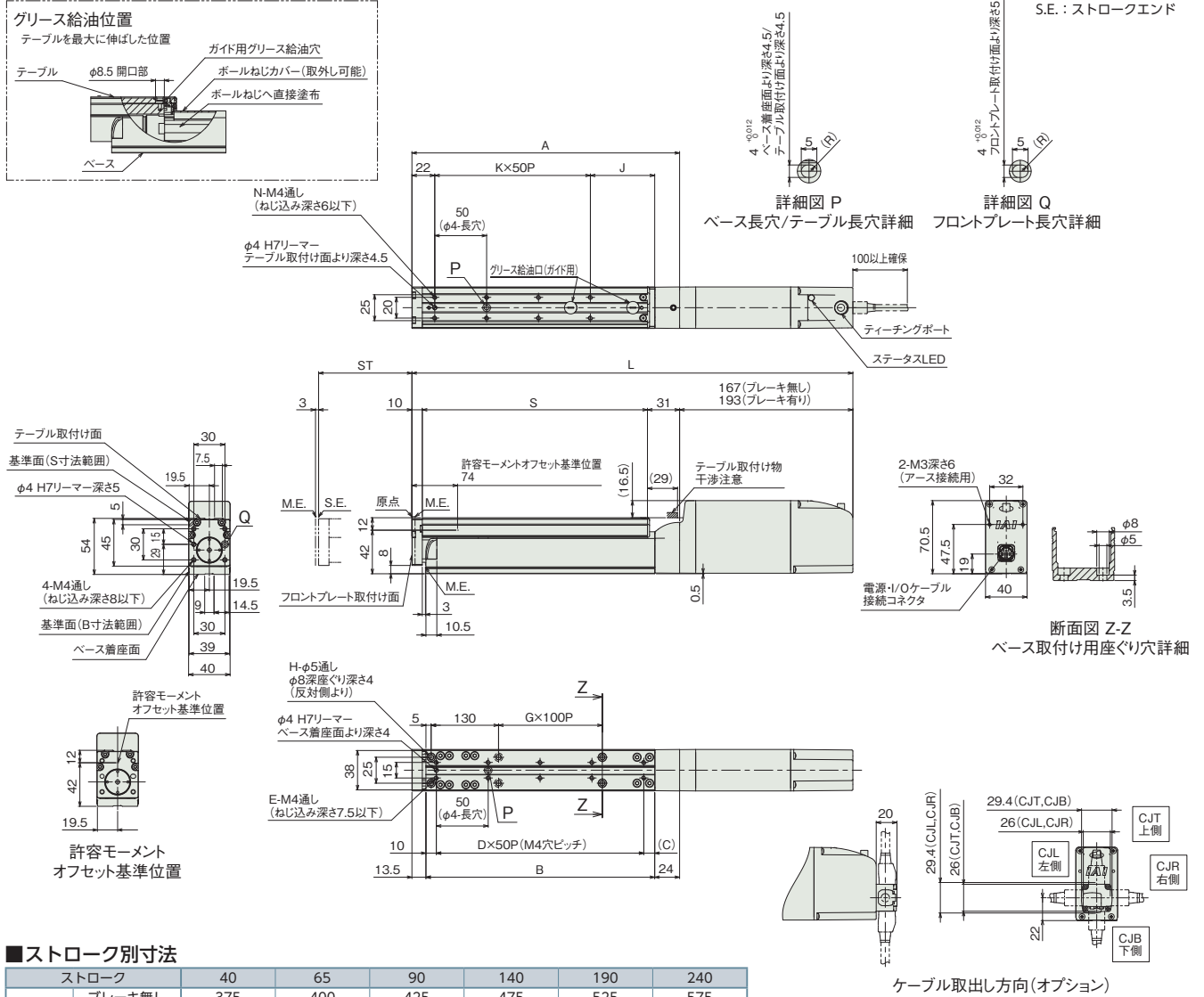
■ストローク別質量

ストローク		40	65	90	140	190	240
質量(kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4



■RCP6S-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	
L	ブレーキ無し	375	400	425	475	525	575
	ブレーキ有り	401	426	451	501	551	601
A	208	233	258	308	358	408	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
S	167	192	217	267	317	367	

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP6-TA6C

〈シングルブロック仕様〉



# RCP6S-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

## ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6	コントローラ別置	TA6C	WA	42P	パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 200	25mm 200mm (25mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル
RCP6S	コントローラ内蔵		WA	42P	パルスモーター 42□サイズ					下記オプション 価格表参照



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6C			RCP6S-TA6C		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
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)	-	-	-	-	-	-



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	8	10	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1120	800	400	200
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	1	0.5	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	3	6	12
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	800	400	200
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.3
押付け	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	最小ストローク (mm)	1	3	6	12	
	最大ストローク (mm)	25	25	25	25	
ストローク	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
	Ma: 32.3N·m
	Mb: 46.2N·m
静的許容モーメント	Mc: 68.3N·m
	Ma: 11.6N·m
	Mb: 16.6N·m
動的許容モーメント (注1)	Mc: 24.6N·m
	Ma: 11.6N·m
	Mb: 16.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1
480	5	5	5	5	5	1	1	1
640	5	5	5	5	5	1	1	1
800			5	4.5	4			1
960				3.5	2			
1120					1.5			

リード12

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	7	6	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3
500	8	8	7	6	3	3	3	3
560	8	8	6	4	3	2.5		
680	8	7	4	2.5	2	1.5		
800		5	2	1		0.5		

リード6

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	7	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3

リード3

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	7	12	12	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10
170	10	10	8	7	6	12	10	9
200	10	8	7	6	4	10	8	8

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	5	1	
160	5	5	1	
320	4.5	4.5	1	
480	4	4	1	
640	3	3	0.75	
800		2		

リード12

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	8	7	3	
80	8	7	3	
200	8	7	3	
320	8	7	3	
440	7	6	2	
500	6.5	4.5	1.5	
560	6	3	1	
680	3	1		

リード6

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	6	
40	10	8	6	
100	10	8	6	
160	10	8	6	
220	10	8	4	
250	9	8	3	
280	8	8	2	
340	6	3		

リード3

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	12	
20	10	8	12	
50	10	8	12	
80	10	8	12	
110	10	8	9	
125	9	8	7	
140	8	8	5	
170	7	6		

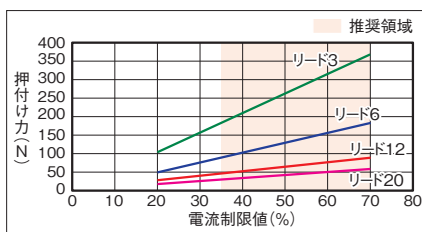
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	25~200 (mm)
20	高出力有効	1120<800>
	高出力無効	800<640>
12	高出力有効	800
	高出力無効	680<560>
6	高出力有効	400
	高出力無効	340<280>
3	高出力有効	200
	高出力無効	170<140>

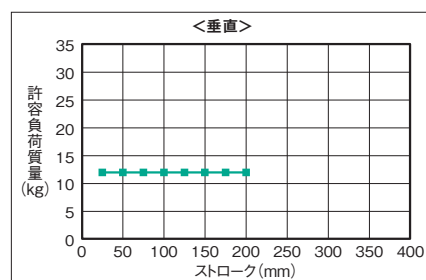
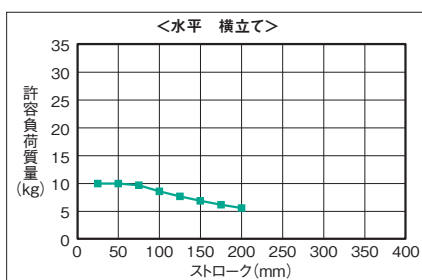
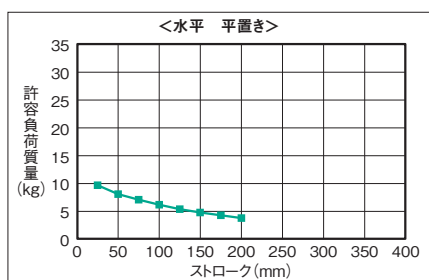
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容荷質量



(注) 許容荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

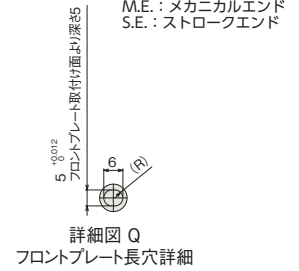
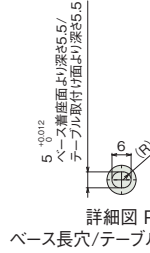
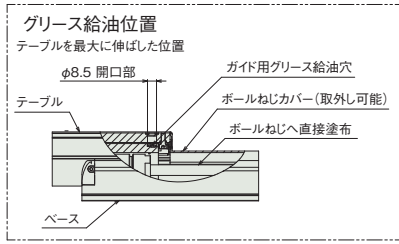
テーブル

オプション

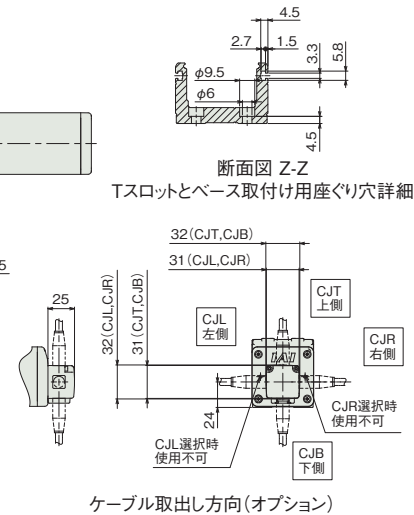
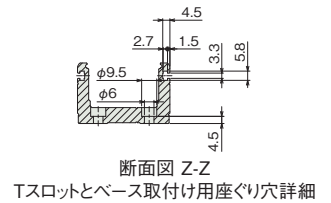
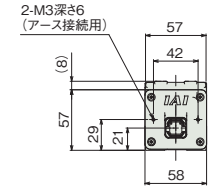
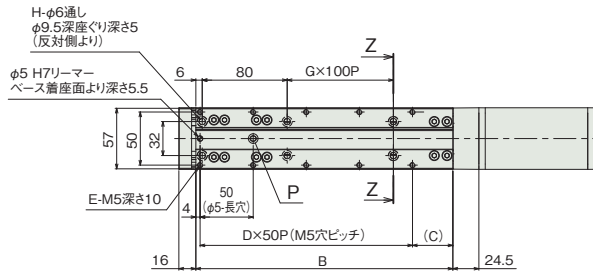
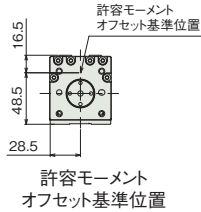
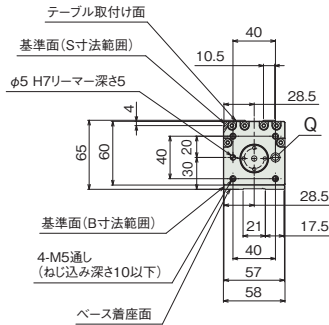
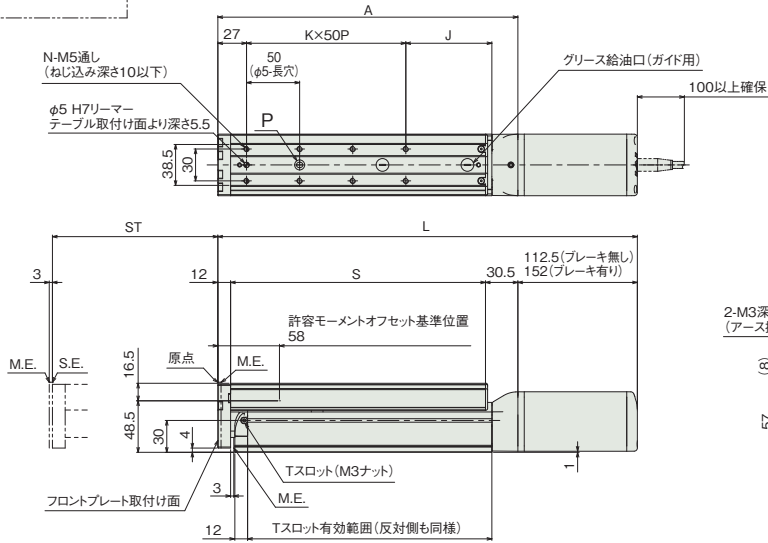
ケーブル型式

■RCP6-TA6C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

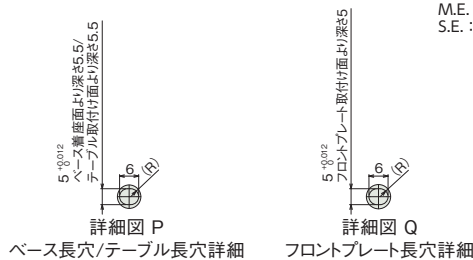
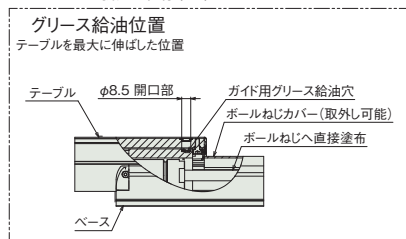
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	270	295	320	345	370	395	420
	ブレーキ有り	309.5	334.5	359.5	384.5	409.5	434.5	459.5
A	157.5	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
S	115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.2
	ブレーキ有り	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.4

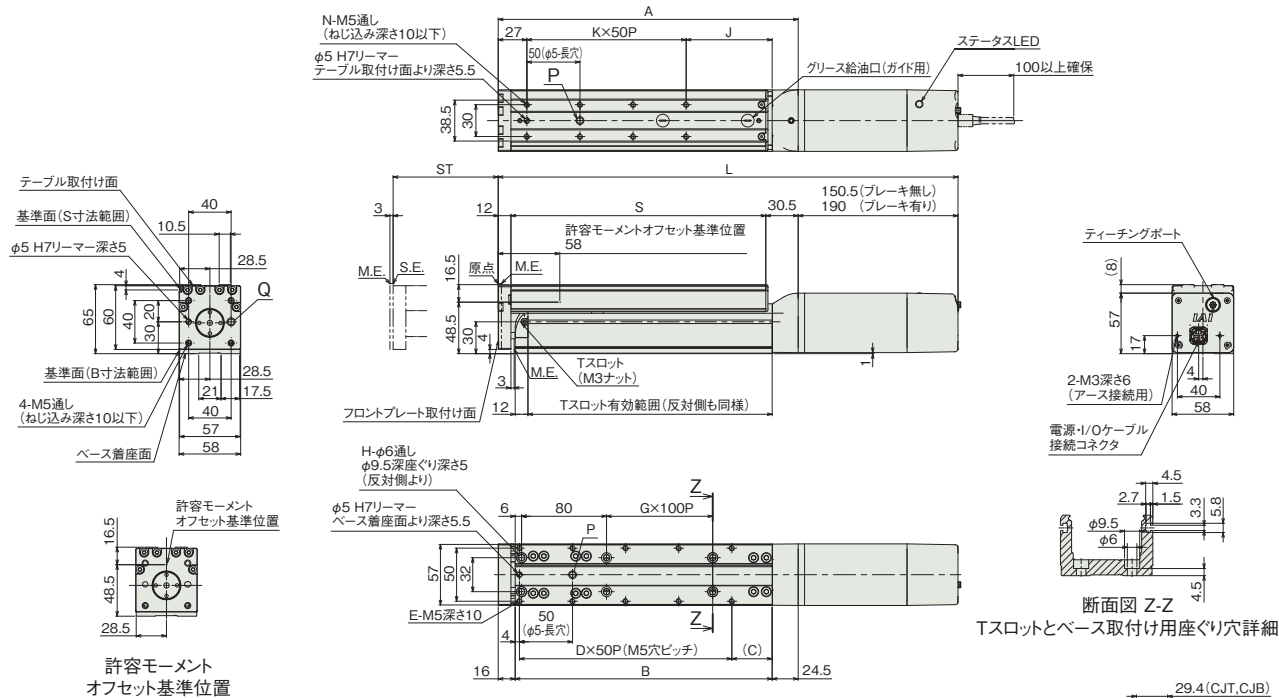
■RCP6S-TA6C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。



ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表



■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	308	333	358	383	408	433	458	483
	ブレーキ有り	347.5	372.5	397.5	422.5	447.5	472.5	497.5	522.5
A		157.5	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5
B		117	142	167	192	217	242	267	292
C		13	38	13	38	13	38	13	38
D		2	2	3	3	4	4	5	5
E		6	6	8	8	10	10	12	12
G		0	0	0	0	1	1	1	1
H		4	4	4	4	6	6	6	6
J		56	81	56	81	56	81	56	81
K		1	1	2	2	3	3	4	4
N		4	4	6	6	8	8	10	10
S		115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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					
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

# RCP6-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**60mm**

**24v**  
パルスモーター

# RCP6S-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

### 型式項目

	<b>TA6C</b>	<b>WA</b>	<b>42P</b>						<b>DB</b>
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ		ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA   バッテリーレスアップ	42P   パルスモーター 42□サイズ	12   12mm 6   6mm 3   3mm	45 と 320   45mm と 320mm	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	



### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

### 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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6C		RCP6S-TA6C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m) <b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RBJ」=ロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- (7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (8) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (9) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20
		最高速度(mm/s)	800	400	200
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
最高加減速度(G)		1	1	1	
最高加減速度(G)		0.5	0.5	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12
		最高速度(mm/s)	680	400	200
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	93	185	370	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	45	
	最大ストローク(mm)	320	320	320	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ 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	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
	Ma	169N・m
	Mb	242N・m
静的許容モーメント	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・m
	Mc	137N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・m
	Mc	40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	15	15	12	11	10	3	3	3	
80	15	15	12	11	10	3	3	3	
200	15	15	12	11	10	3	3	3	
320	15	15	12	11	10	3	3	3	
440	15	14	11	10	8	3	3	3	
500	13	10	8	6	3	3			
560	12	9	6	4	3	2.5			
680	10	7	4	2	1.5	1			
800		5	2	1					

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	16	14	6	6	6	
40	20	20	18	16	14	6	6	6	
100	20	20	18	16	14	6	6	6	
160	20	20	18	16	14	6	6	6	
220	20	20	18	16	14	6	6	6	
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5	
280	20	18	16	15	11	6	5.5	5	
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4	
400	18	14	10	8	6	4.5	3.5	3	

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	16	15	12	12	10	
20	20	20	18	16	15	12	12	10	
50	20	20	18	16	15	12	12	10	
80	20	20	18	16	15	12	12	10	
110	20	20	18	16	15	12	12	10	
125	20	20	18	16	15	12	12	10	
140	20	20	18	16	15	12	12	10	
170	20	18	16	14	12	12	10	9	
200	18	16	14	12	10	9	8	8	

■ 高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	15	11	3	
80	15	11	3	
200	15	11	3	
320	15	10	2.5	
440	9	5	1	
500	6	3		
560	4	1.5		

リード6

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	6	
40	20	16	6	
100	20	16	6	
160	20	16	6	
220	20	16	4	
250	17	12	3	
280	14	8	2	
340	5	3		

リード3

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	12	
20	20	16	12	
50	20	16	12	
80	20	16	12	
110	20	16	9	
125	18	15	7	
140	15	14	5	
170	10	7		

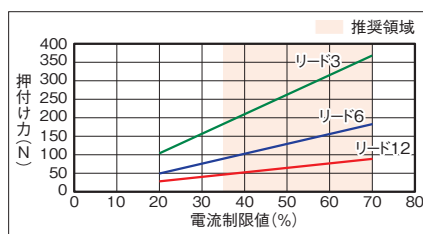
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	45~220(mm)	270(mm)	320(mm)
		800<680>	735<680>	575
12	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>	285<280>	
6	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>	140	

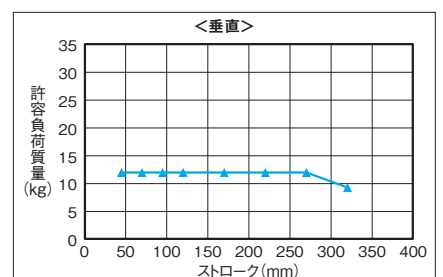
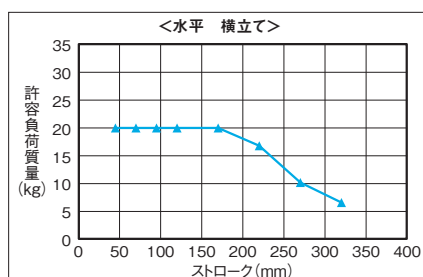
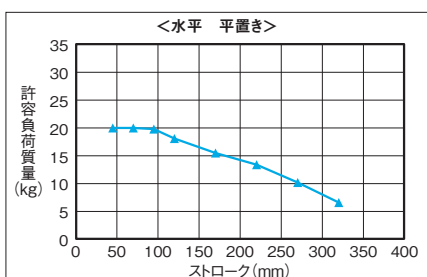
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

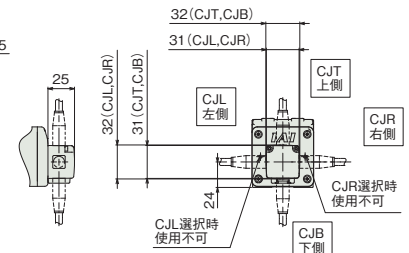
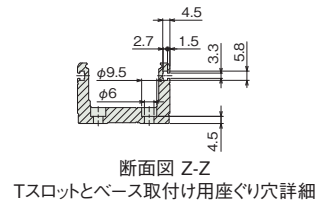
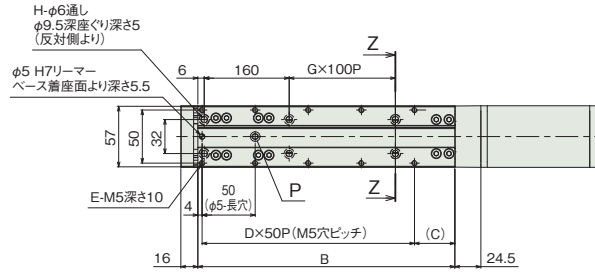
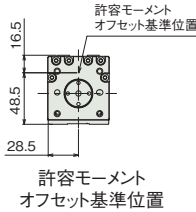
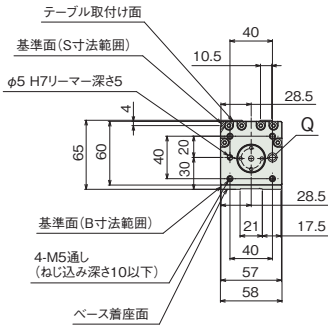
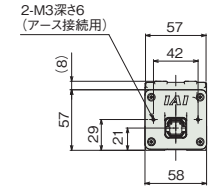
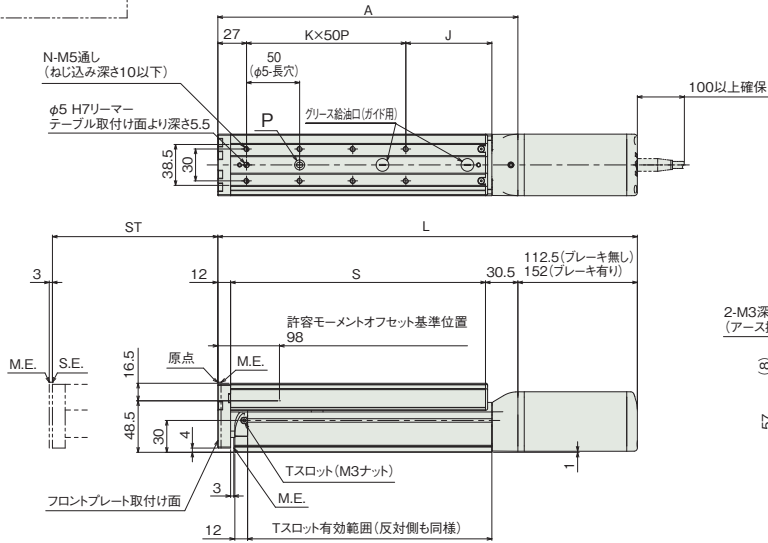
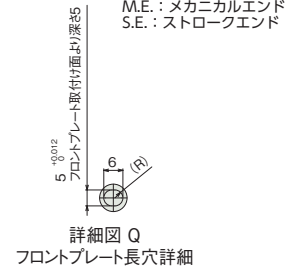
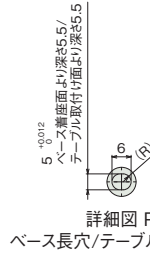
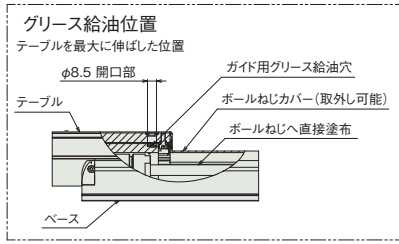


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)



### ■RCP6-TA6C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



### ■ストローク別寸法

ストローク		45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	370	395	420	445	495	545	595	645
	ブレーキ有り	409.5	434.5	459.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5
A		257.5	282.5	307.5	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5
B		217	242	267	292	342	392	442	492
C		13	38	13	38	38	38	38	38
D		4	4	5	5	6	7	8	9
E		10	10	12	12	14	16	18	20
G		0	0	0	0	1	1	2	2
H		4	4	4	4	6	6	8	8
J		56	81	56	81	81	81	81	81
K		3	3	4	4	5	6	7	8
N		8	8	10	10	12	14	16	18
S		215	240	265	290	340	390	440	490

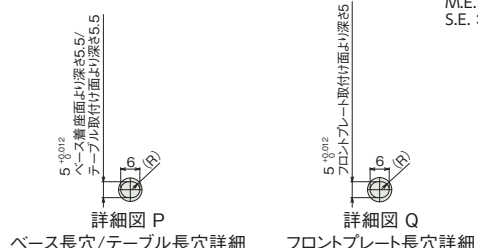
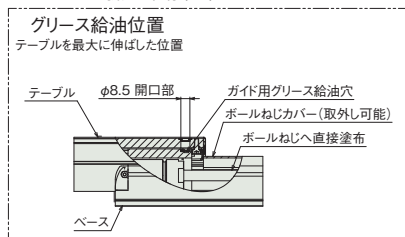
### ■ストローク別質量

ストローク		45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7	4.0	4.3	4.6
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.5	4.9

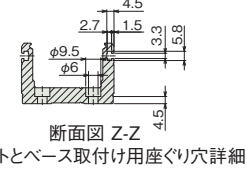
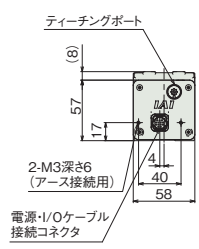
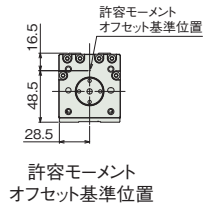
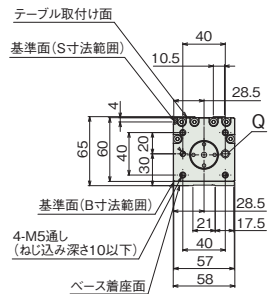
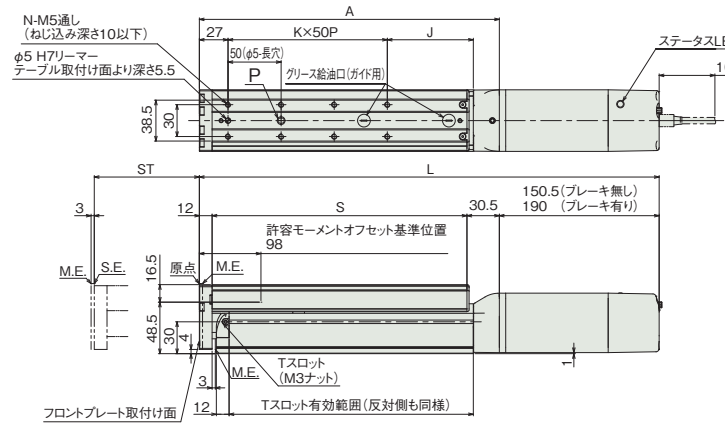


■RCP6S-TA6C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。



ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320	
L	ブレーキ無し	408	433	458	483	533	583	633	683
	ブレーキ有り	447.5	472.5	497.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5
A	257.5	282.5	307.5	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	
B	217	242	267	292	342	392	442	492	
C	13	38	13	38	38	38	38	38	
D	4	4	5	5	6	7	8	9	
E	10	10	12	12	14	16	18	20	
G	0	0	0	0	1	1	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	8	8	
J	56	81	56	81	81	81	81	81	
K	3	3	4	4	5	6	7	8	
N	8	8	10	10	12	14	16	18	
S	215	240	265	290	340	390	440	490	

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.3	3.5	3.8	4.1	4.4	4.8
	ブレーキ有り	3.2	3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-TA7C

〈シングルブロック仕様〉



# RCP6S-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA7C	WA   バッテリーレスアプソ	56P   パルスモーター 56□サイズ	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	25   25mm 300   300mm	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

## 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7C		RCP6S-TA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m [-RB]=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

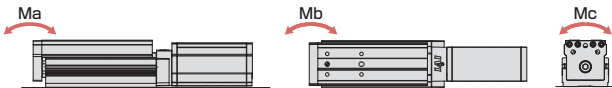
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	10	12	15	15
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	10	12	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	1
最高加減速度(G)		1	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	7	16	20
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	5	12	20	
	最高速度(mm/s)	860	560	350	210	
	最低速度(mm/s)	30	20	10	5	
	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.1	0.5	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	3	7	16	20	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	
		ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	50

(注1) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ 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	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
	Ma: 115N・m	
	Mb: 115N・m	
静的許容モーメント	Mc: 229N・m	
	Ma: 44.7N・m	
	Mb: 44.7N・m	
動的許容モーメント(注2)	Mc: 89.1N・m	
	Ma: 44.7N・m	
	Mb: 44.7N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	8	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3
640		10	10	8	7			3
860		9	7	6	3		1.5	1
1080			3.5	2				

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	10	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	6
420	12	12	12	10	8	6	5	4
560	12	10	8	5		3	2	
700	10	6	3	2				

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	16	14	12
70	15	15	15	15	15	16	14	12
140	15	15	15	15	12	16	14	10
210	15	15	15	12	10	12	10	8
280	15	15	12	10	8	9	8	6
350	12	10	8		6			
420	8							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	20	20	20
35	15	15	15	15	15	20	20	20
70	15	15	15	15	15	20	18	14
105	15	15	15	15	12	18	16	10
140	15	15	15	12	10	16	12	6
175	15	12	10		10	6		
210	10				6			

■ 高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	10	8	3	3
200	10	8	3	3
420	10	8	3	3
640	5	1		
860	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	12	10	5	5
140	12	10	5	5
280	12	10	5	5
420	12	4		
560	5			

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	15	15	12	12
70	15	15	12	12
140	15	15	12	12
210	15	12	3.5	
280	10			

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			加速度(G)
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	15	15	20	20
35	15	15	20	20
70	15	15	18	18
105	15	13	10	
140	6			

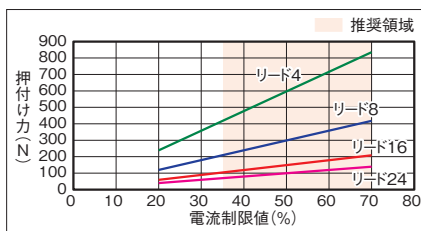
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	25~300 (mm)	
		高出力有効	高出力無効
24		1080<860>	860<420>
		700<560>	560<280>
16		420<350>	280<210>
		210	140<105>
8			
4			

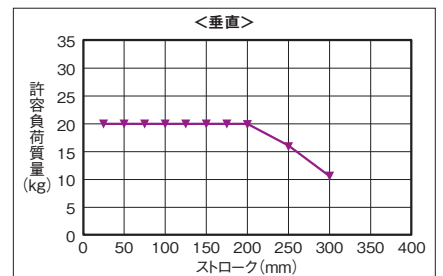
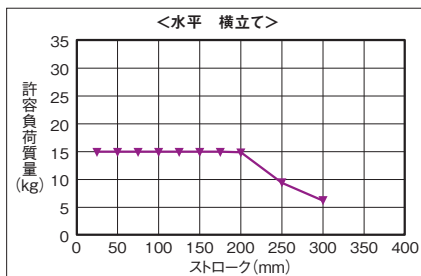
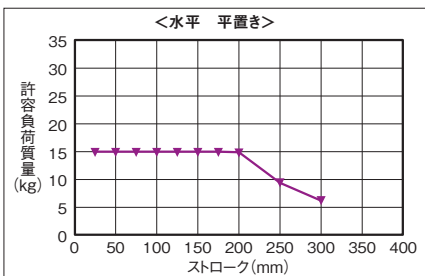
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

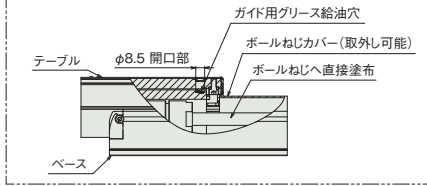
■RCP6-TA7C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

グリース給油位置

テーブルを最大に伸ばした位置



N-M6通し  
(ねじ込み深さ11以下)

φ6 H7リーマー  
テーブル取付け面より深さ6

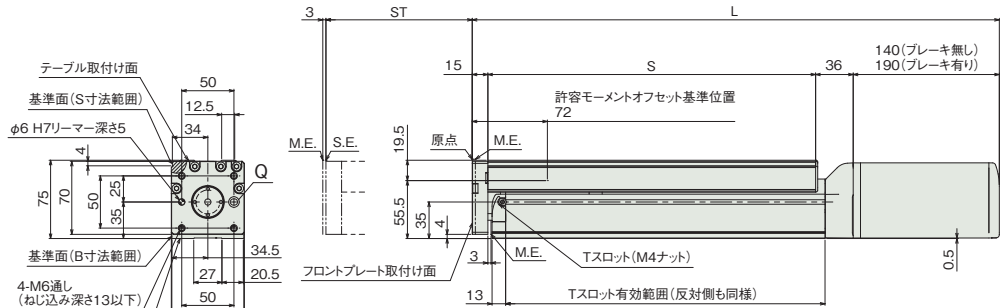
100以上確保

6<sup>+0.02</sup>  
ベース着座面より深さ6/  
テーブル取付け面より深さ6

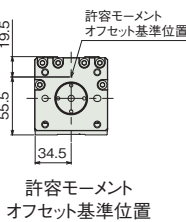
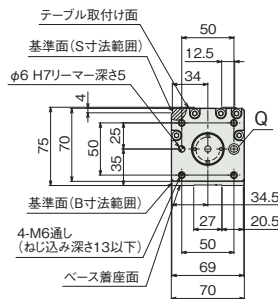
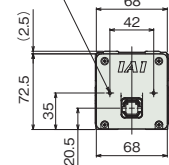
詳細図 P  
ベース長穴/  
テーブル長穴詳細

6<sup>+0.02</sup>  
フロントプレート取付け面より深さ5

詳細図 Q  
フロントプレート  
長穴詳細

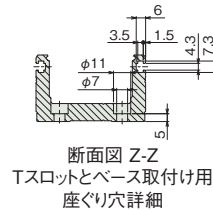
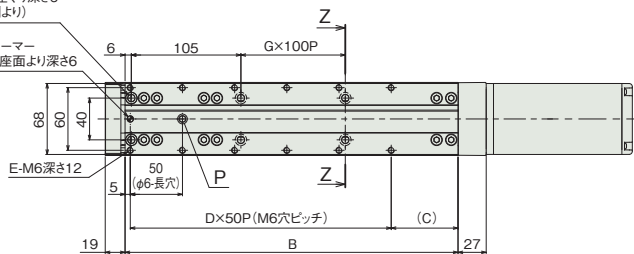


2-M3深さ6  
(アース接続用)

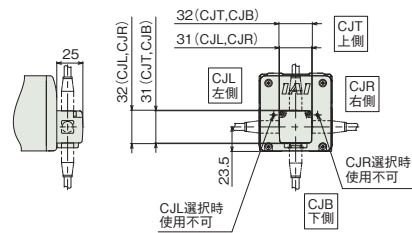


H-φ7通し  
φ11深さぐり深さ6  
(反対側より)

φ6 H7リーマー  
ベース着座面より深さ6



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用  
座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	ブレーキ無し	330	355	380	405	430	455	480	505	555	605
	ブレーキ有り	380	405	430	455	480	505	530	555	605	655
A		190	215	240	265	290	315	340	365	415	465
B		144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C		39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D		2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E		6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H		4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J		78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K		1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N		4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
S		139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

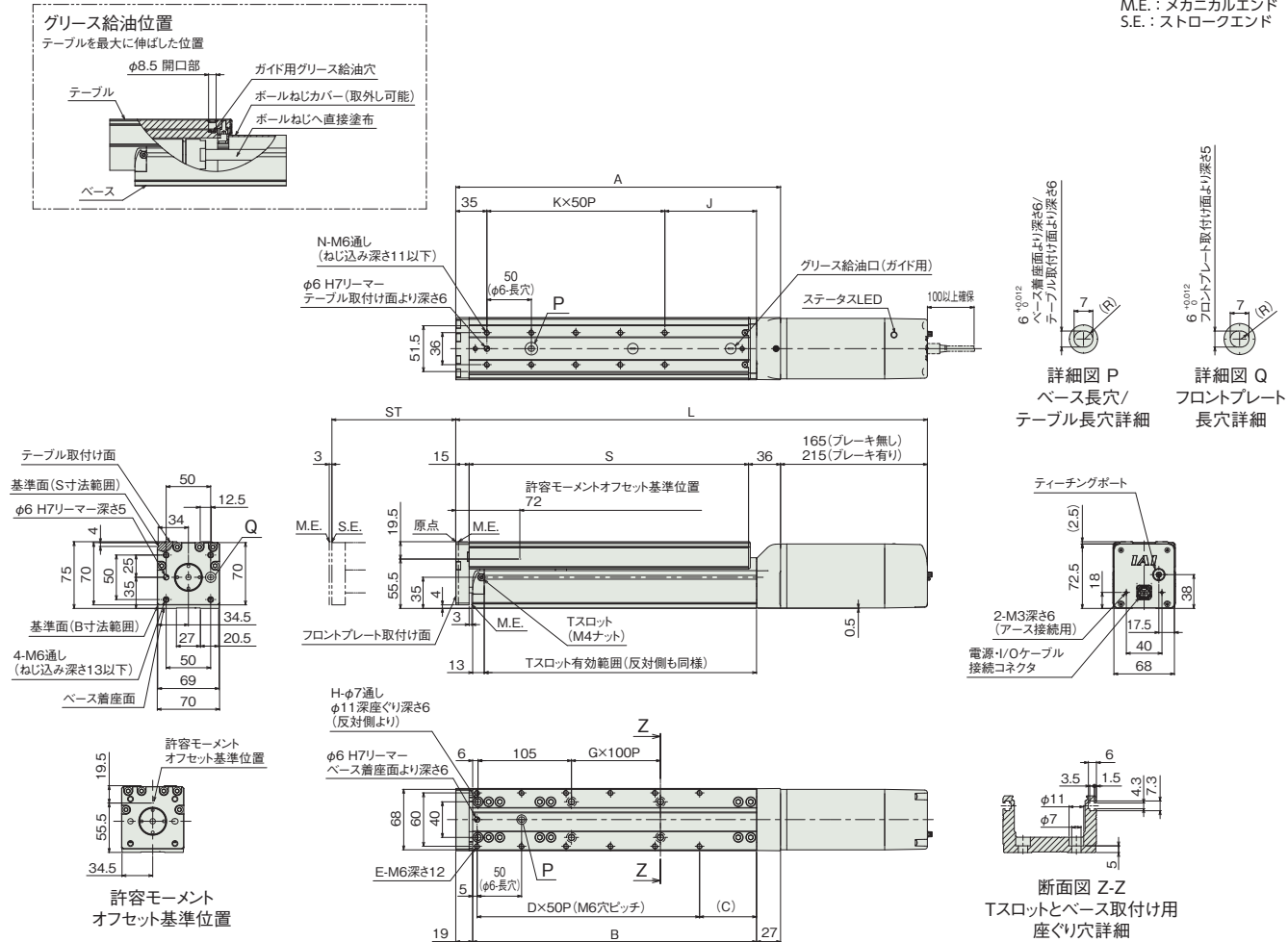
■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.8	6.3
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.3	6.7

■RCP6S-TA7C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	ブレーキ無し	355	380	405	430	455	480	505	530	580	630
	ブレーキ有り	405	430	455	480	505	530	555	580	630	680
A	190	215	240	265	290	315	340	365	415	465	
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	6.4
	ブレーキ有り	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.9

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN				ECM
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅  
**70mm**

**24v**  
パルスモーター

■型式項目

	<b>TA7C</b>	<b>WA</b>	<b>56P</b>					<b>DB</b>
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ		ケーブル長
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA   バッテリーレスアップ	56P   パルスモーター 56□サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	40   40mm 390   390mm	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-
290	-	-
340	-	-
390	-	-

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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	<b>CJR</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	<b>CJL</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7C		RCP6S-TA7C
		P3	P5	SE
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R-B」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- (7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (8) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (9) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

4-439

RCP6/RCP6S-TA7C



メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
最大可搬質量(kg) (高出力無効)		22	30	30	
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	350	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
押付け	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
ブレーキ	押付け時最大推力(N)	209	418	836	
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	7	16	24
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
		最大ストローク(mm)	390	390	390
ストロークピッチ(mm) (注1)		50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ 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	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma	620N・m
	Mb	620N・m
	Mc	458N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma	196N・m
	Mb	196N・m
	Mc	145N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効 (パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	20	18	7	7	7
140	25	25	20	20	18	7	7	7
280	22	20	16	16	14	7	7	6
420	20	16	14	12	8	6	5	4
560	16	14	10	6	4	3	1.5	0.5
700	8	3.5						

リード8

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	16	16	14
70	30	30	28	26	24	16	16	14
140	30	28	24	22	20	16	14	10
210	30	22	20	18	16	12	10	8
280	20	18	16	12	10	9	8	6
350	14	12	7			4		
420	8							

リード4

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	24	24	24
35	30	30	28	26	24	24	24	24
70	30	28	24	22	20	24	22	20
105	25	22	20	18	16	22	20	16
140	20	18	16	12	10	16	14	10
175	14	12	6			9	4	
210	7					4		

■ 高出力設定無効 (省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
	0.3					
0	22					
140	22					
280	16					
420	10					
560	2					

リード8

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
	0.3					
0	30					
70	30					
140	25					
210	18					
280	4					

リード4

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度	加速度 (G)					
	0.3					
0	30					
35	30					
70	25					
105	20					

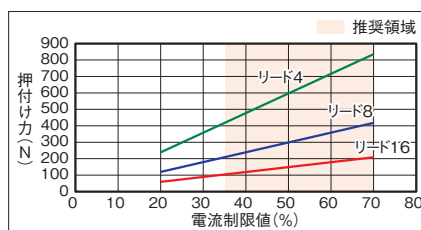
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	高出力有効	700<560>	600<560>	
	高出力無効		560<280>	
8	高出力有効	420<350>	365<350>	300
	高出力無効		280<210>	
4	高出力有効	210	180	150
	高出力無効		105	

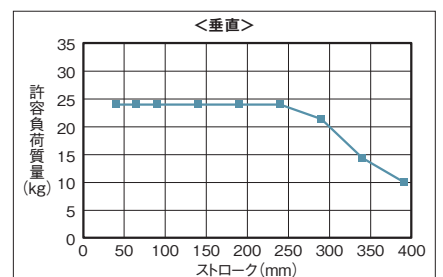
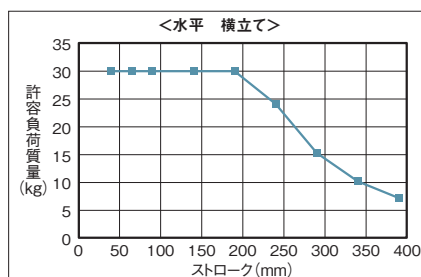
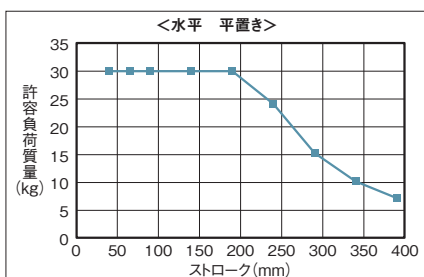
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

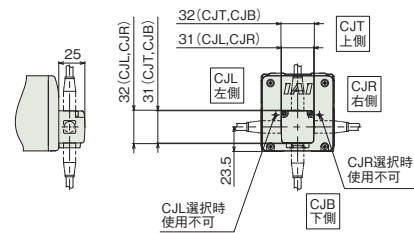
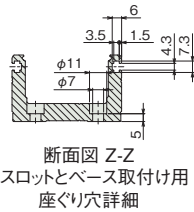
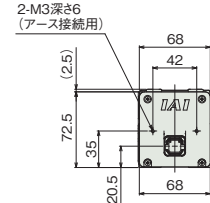
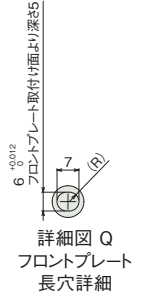
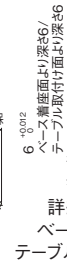
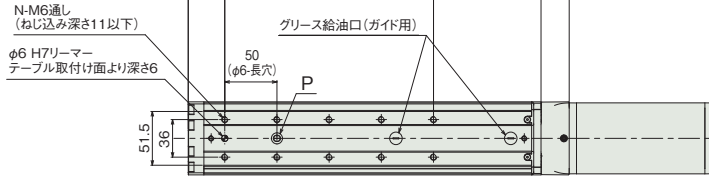
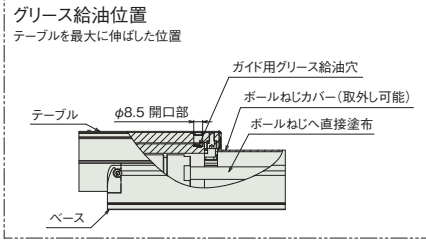
RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2



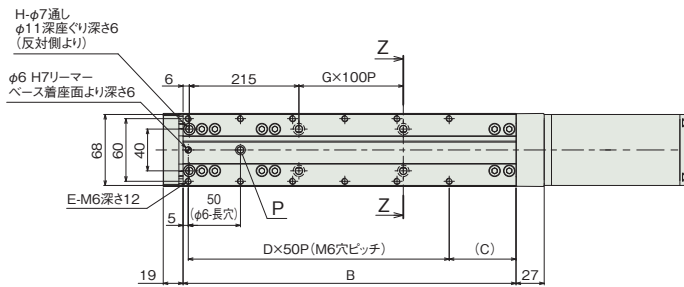
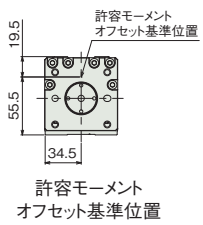
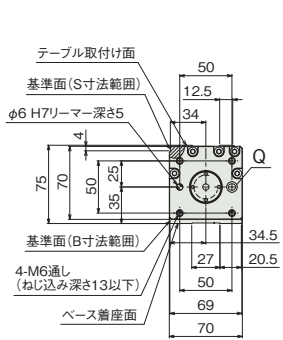
■RCP6-TA7C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法

ストローク		40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	ブレーキ無し	455	480	505	555	605	655	705	755	805
	ブレーキ有り	505	530	555	605	655	705	755	805	855
	A	315	340	365	415	465	515	565	615	665
	B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
	C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
	D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
	E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
	G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
	H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
	J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
	K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
	N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
	S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

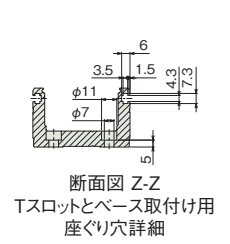
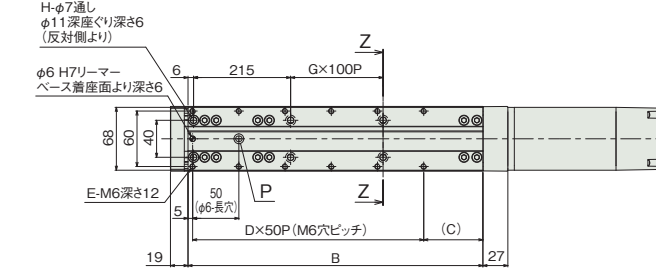
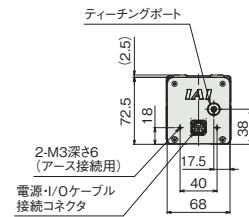
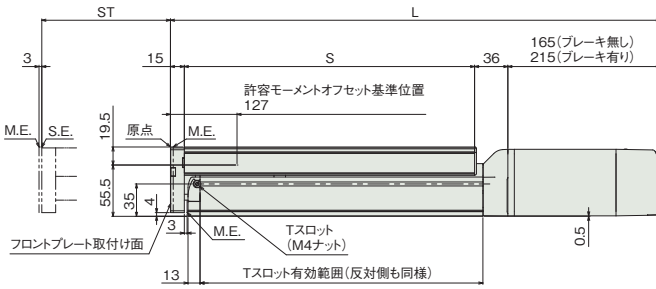
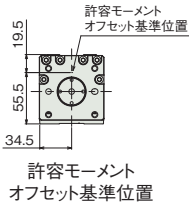
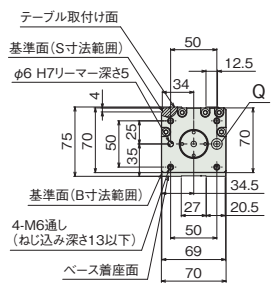
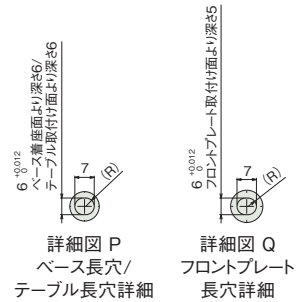
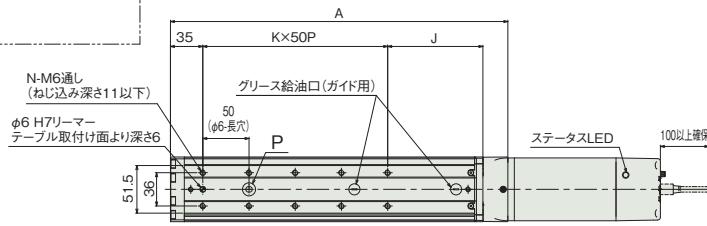
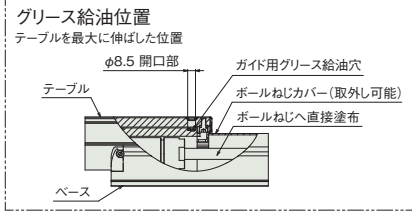
■ストローク別質量

ストローク		40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.3	5.6	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	ブレーキ有り	5.8	6.0	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8

■RCP6S-TA7C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
L	ブレーキ無し	480	505	530	580	630	680	730	780	830
	ブレーキ有り	530	555	580	630	680	730	780	830	880
A	315	340	365	415	465	515	565	615	665	
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619	
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64	
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11	
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103	
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10	
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22	
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614	

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.5	5.7	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6
	ブレーキ有り	5.9	6.2	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6	9.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク							※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ロボシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2

# RCP6-TA4R

〈シングルブロック仕様〉



# RCP6S-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA4R	WA	35P	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 150	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

## 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4R			RCP6S-TA4R
		P3	P5	SE	
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)	-	-	-	

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「I-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご確認ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

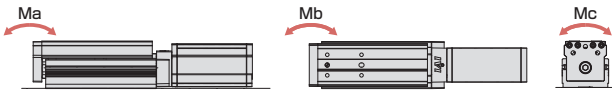
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	4	5
水平	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	4	5	5
	最高速度(mm/s)	980	785	390	195
	最低速度(mm/s)	40	13	7	4
	定格加減速度(G)	1	1	1	1
	最高加減速度(G)	1	1	1	1
	速度/加減速度				
垂直	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	2.5	5	10
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	2.5	5	9
	最高速度(mm/s)	700	700	390	195
	最低速度(mm/s)	40	13	7	4
	定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5	0.1
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310
	押付け最高速度(mm/s)	40	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	5	10
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	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
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型	
	静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m Mb: 18.6N・m Mc: 25.3N・m
	動的許容モーメント(注2)	Ma: 4.98N・m Mb: 7.11N・m Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアップリフト
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加減速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1	1	1
140	3	3	3	3	3	1	1	1
280	3	3	3	3	3	1	1	1
420		3	3	3	3		1	1
560		3	3	3	3		1	1
700			3	3	3			1
840				3	2.5			
980					1.5			

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加減速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
435		4	4	4	4		2.5	2
525			4	4	4			2
610				4	4			1.5
700					4	2.5		1
785						2.5	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加減速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	4.5	5	5	5
305	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	4	3.5	4	2	2
390	5	5	4	3		1.5	1	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加減速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	10	9	8
20	5	5	5	5	5	10	9	8
40	5	5	5	5	5	10	9	8
65	5	5	5	5	5	10	9	8
85	5	5	5	5	5	10	9	7
105	5	5	5	5	5	10	8	7
130	5	5	5	5	4.5	10	8	6
150	5	5	5	5	4	9	7	6
175	5	5	5	4	3.5	7.5	7	4.5
195	5	5	5	4	3	5	4	4

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加減速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	3	3	3	1
140	3	3	3	1
280	3	3	3	1
420	3	3	3	1
560	2.5	2	0.75	
700		1.5		
840			1	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加減速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	4	4	4	2.5
85	4	4	4	2.5
175	4	4	4	2.5
260	4	4	4	2.25
350	4	4	4	1.5
435	4	3.5	1	
525		2		

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加減速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	5	5	5
40	5	5	5	5
85	5	5	5	5
130	5	5	5	5
175	5	5	4.5	
215	5	5	4	
260	5	5	2.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加減速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	5	5	9
20	5	5	5	9
40	5	5	5	9
65	5	5	5	9
85	5	5	5	7.5
105	5	5	5	6
130	5	5	5	4

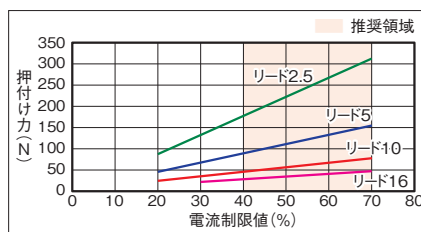
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	25~150 (mm)
16	高出力有効	980<700>
	高出力無効	840<560>
10	高出力有効	785<700>
	高出力無効	525<435>
5	高出力有効	390
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	195
	高出力無効	130

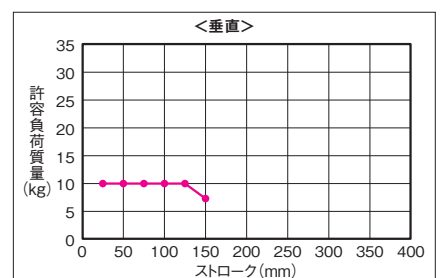
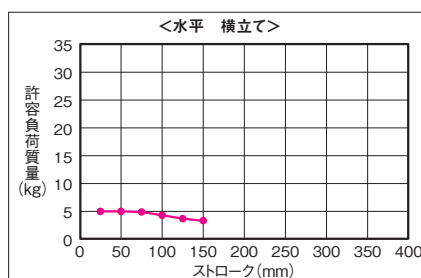
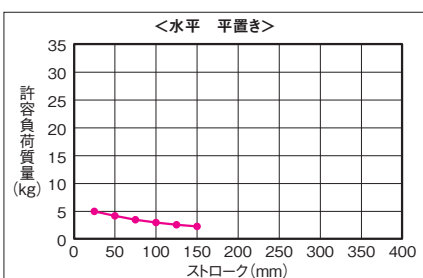
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

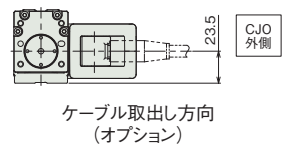
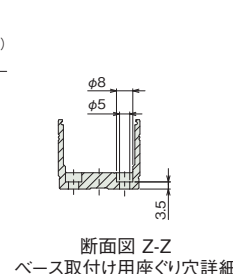
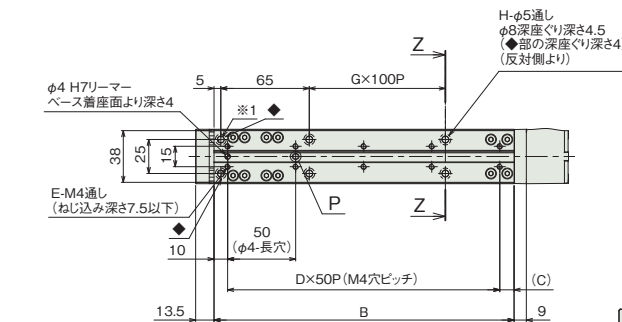
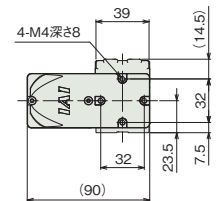
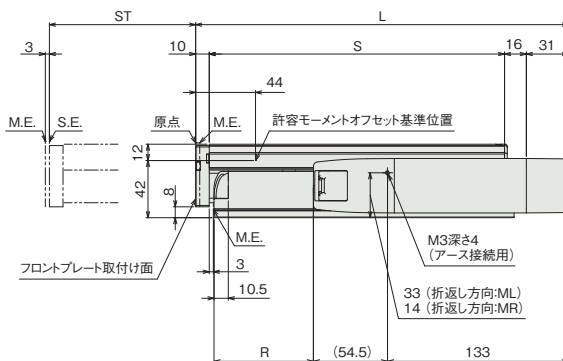
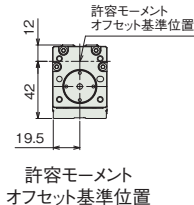
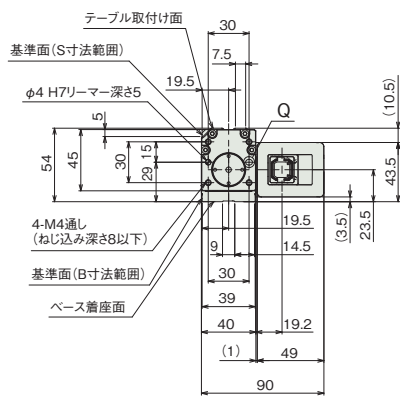
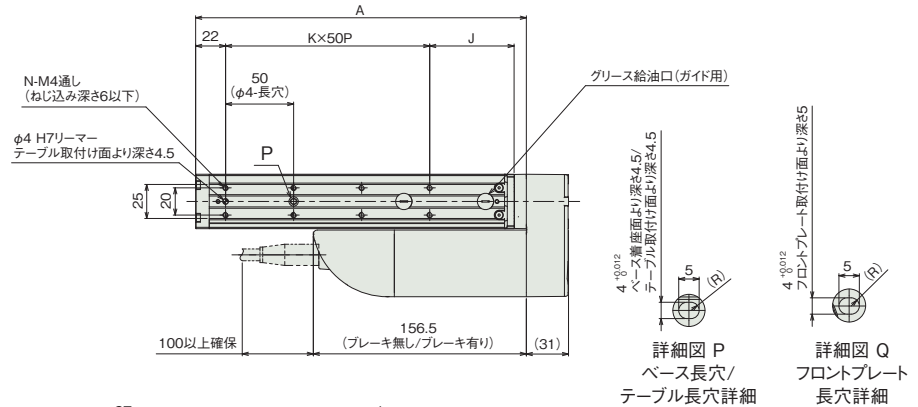
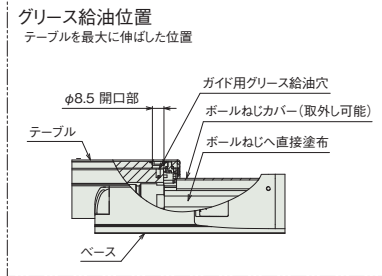


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA4R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。  
下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注)表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。  
(注)原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注)下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	149	174	199	224	249	274
A	118	143	168	193	218	243
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
R	-52	-27	-2	23	48	73
S	92	117	142	167	192	217

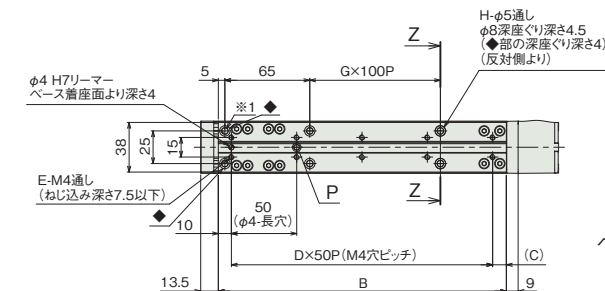
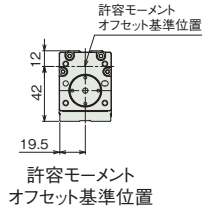
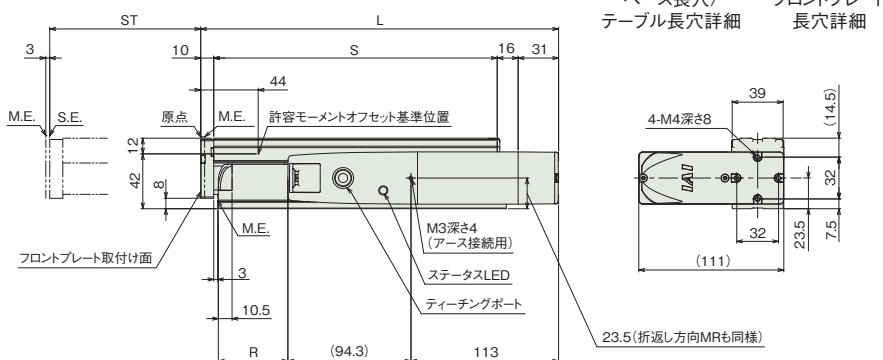
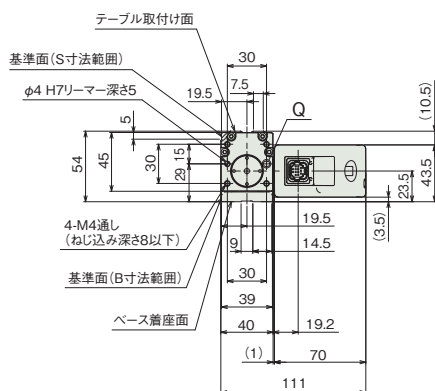
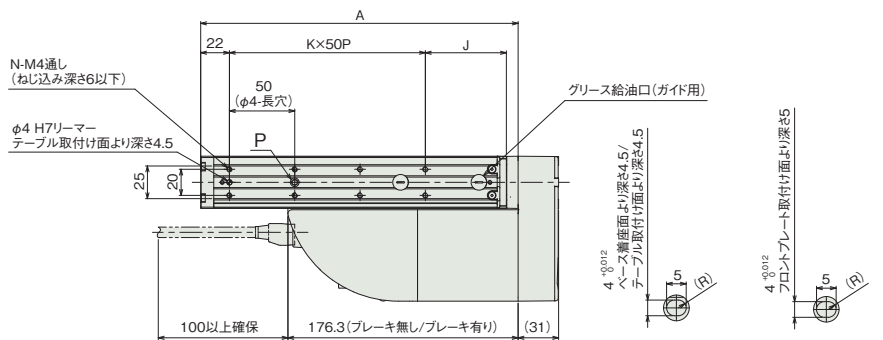
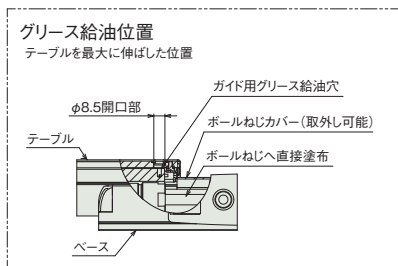
■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.8
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

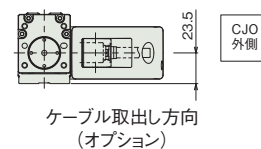
■RCP6S-TA4R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。  
下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



断面図 Z-Z  
ベース取付け用座ぐり穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	149	174	199	224	249	274
A	118	143	168	193	218	243
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
R	-71.8	-46.8	-21.8	3.2	28.2	53.2
S	92	117	142	167	192	217

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9
	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP6-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm	バッテリーレスアプン	モーター折返し	本体幅 40mm	24V パルスモーター
-------	------------	---------	----------	-------------

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラー別置	TA4R	WA	35P	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	40   40mm 240   240mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラー内蔵		バッテリーレスアプン	パルスモーター 35サイズ					



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-

## 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。  
(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。



選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4R			RCP6S-TA4R
		P3	P5	SE	SE
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)	-	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)



メインスペック

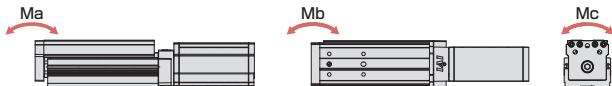
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	8	10	10
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	700	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
		最高速度(mm/s)	525	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.1	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm)(注2)	50	50	50	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	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
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	76.8N・m
	Mb	110N・m
動的許容モーメント(注3)	Mc	50.5N・m
	Ma	23.9N・m
	Mb	34.1N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
	保護等級	-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーパータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2
435		8	8	6	5		2.5	2
525			8	5	4.5			1.5
610			5	4	3.5			
700			3.5	2.5	2			

リード5

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	5	5	5
40	10	10	9	8	6	5	5	5
85	10	10	9	8	6	5	5	5
130	10	9	9	8	6	5	5	5
175	10	9	8	6	6	5	5	5
215	10	9	8	6	5	5	5	5
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5
305	9	8	6	5	4	4	4	4
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3
390		7	6	3.5	3	2	2	2

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	10	9	8
20	10	10	9	8	6	10	9	8
40	10	10	9	8	6	10	9	8
65	10	9	9	8	6	10	9	8
85	10	9	8	6	6	10	9	7
105	10	9	8	6	5	10	8	7
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6
150	9	8	6	5	4	9	7	6
175	8	7	6	4	3.5	5	5	4.5
195	8	7	6	4	3	4.5	4	4

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	8	6	2.5			
85	8	6	2.5			
175	8	6	2.5			
260	8	6	2.25			
350	7	5	1.5			
435	5	3.5	1			
525		1.5				

リード5

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	10	8	5			
40	10	8	5			
85	10	8	5			
130	9	8	5			
175	9	6	4.5			
215	9	6	4			
260	8	5	2.5			

リード2.5

姿勢	水平			垂直		
	加速度(G)					
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	10	8	9			
20	10	8	9			
40	10	8	9			
65	9	8	9			
85	9	6	7.5			
105	9	6	6			
130	8	5	4			

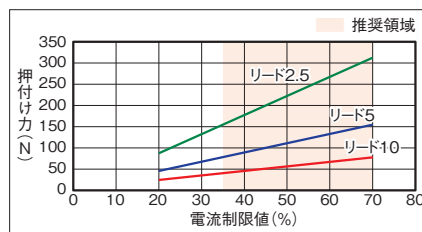
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	40~190(mm)		240(mm)	
		700<525>	680<525>	525<435>	340
10	高出力有効	700<525>	680<525>	525<435>	340
	高出力無効				
5	高出力有効	390	340		
	高出力無効			260	
2.5	高出力有効	195	170		
	高出力無効			130	

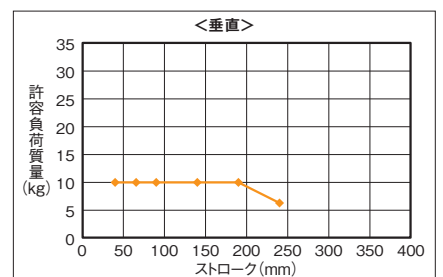
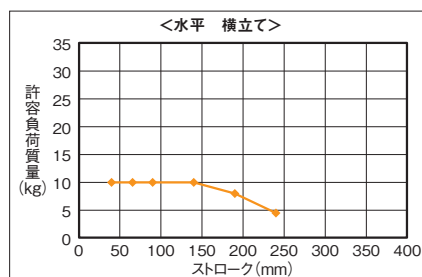
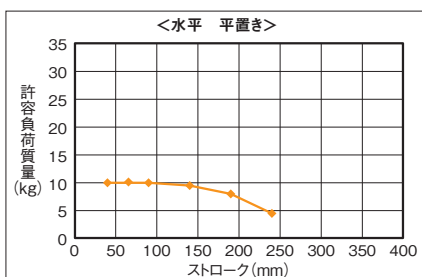
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

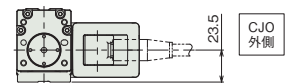
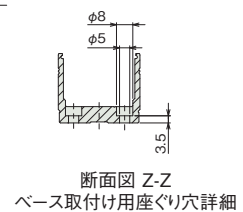
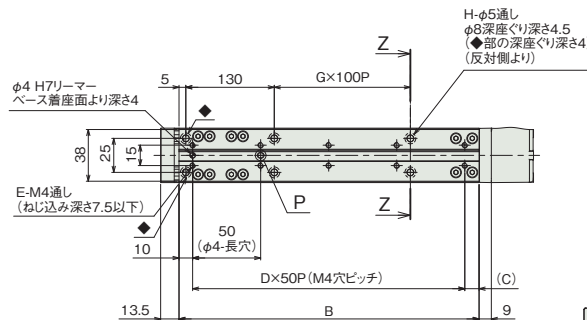
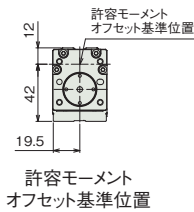
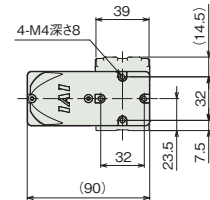
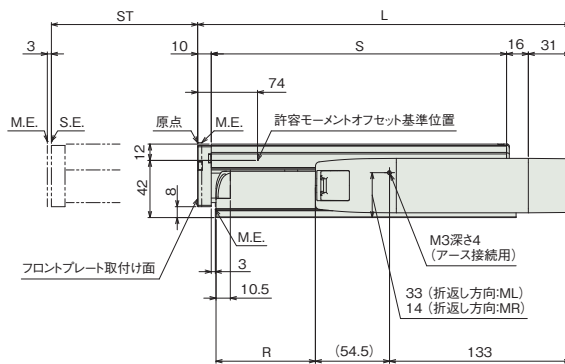
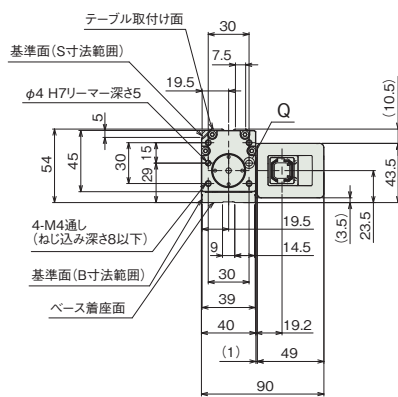
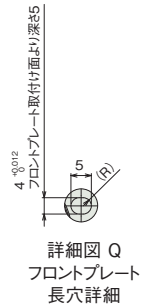
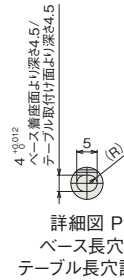
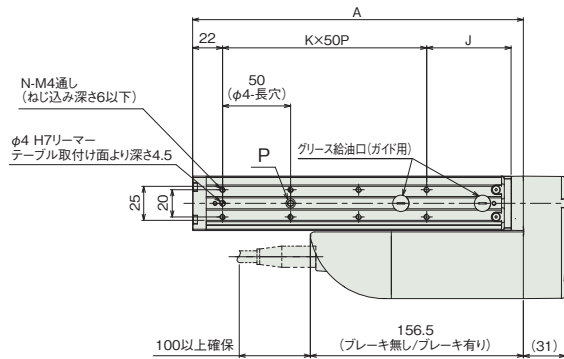
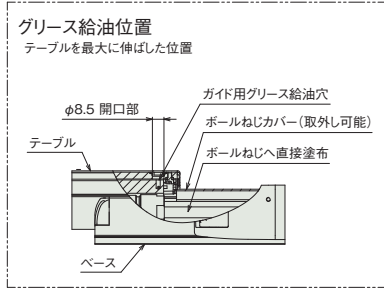
オプション

ケーブル型式

■RCP6-TA4R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向 (オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	224	249	274	324	374	424
A	193	218	243	293	343	393
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D	3	3	4	5	6	7
E	8	8	10	12	14	16
G	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	6	6	8
J	62	37	62	62	62	62
K	2	3	3	4	5	6
N	6	8	8	10	12	14
R	23	48	73	123	173	223
S	167	192	217	267	317	367

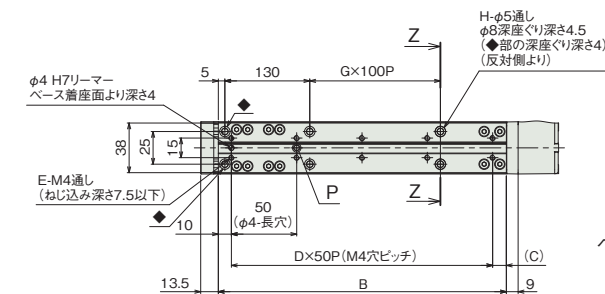
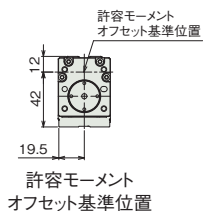
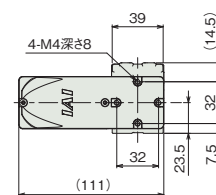
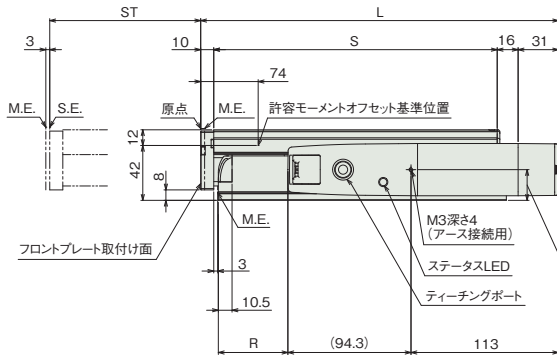
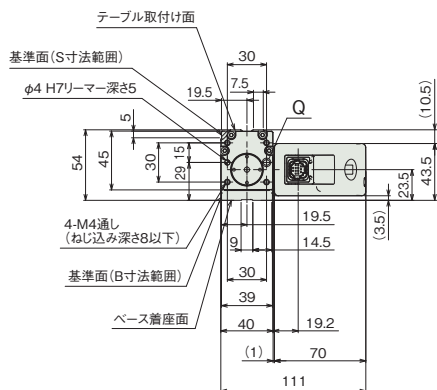
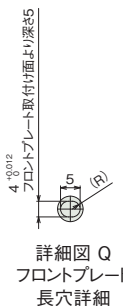
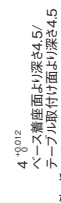
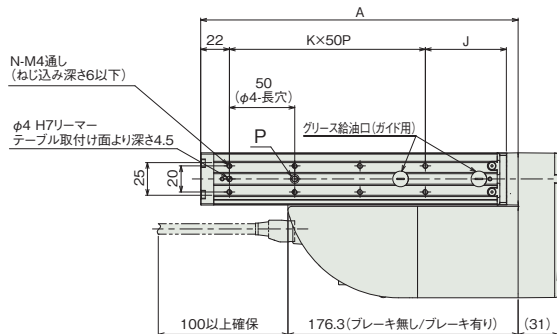
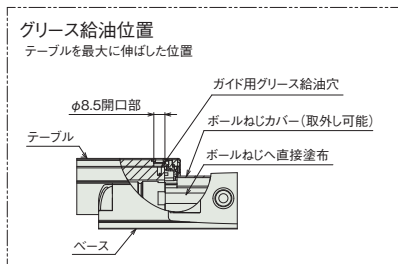
■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量 (kg)						
ブレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4
ブレーキ有り	1.8	1.9	1.9	2.1	2.3	2.5

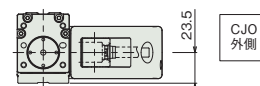
■RCP6S-TA4R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



断面図 Z-Z  
ベース取付け用座ぐり穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	224	249	274	324	374	424
A	193	218	243	293	343	393
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D	3	3	4	5	6	7
E	8	8	10	12	14	16
G	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	6	6	8
J	62	37	62	62	62	62
K	2	3	3	4	5	6
N	6	8	8	10	12	14
R	3.2	28.2	53.2	103.2	153.2	203.2
S	167	192	217	267	317	367

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		40	65	90	140	190	240
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5
			1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP6-TA6R

〈シングルブロック仕様〉



# RCP6S-TA6R

〈シングルブロック仕様〉

## ■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	42P	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA6R	WA	パルスモーター	パルスモーター 42Pサイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 200 200mm (25mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6R			RCP6S-TA6R		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
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)	-	-	-	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (3) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- (6) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (8) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

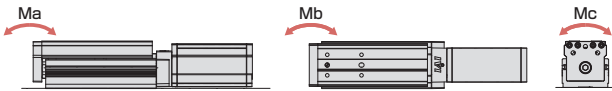
メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	5	8	10	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	1	0.5	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	3	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	680	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m
	Mb: 46.2N・m
	Mc: 68.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平			垂直				
	速度(mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1
480		5	5	5	5		1	1
640		5	5	5	5		1	1
800			5	4.5	4			1
960				3.5	2			
1120					1.5			

リード12

姿勢	水平			垂直				
	速度(mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	7	6	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3
500		8	8	7	6		3	3
560		8	8	6	4		3	2.5
680		8	7	4	2.5		2	1.5
800			5	2	1			

リード6

姿勢	水平			垂直				
	速度(mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	7	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3

リード3

姿勢	水平			垂直				
	速度(mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	7	12	12	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10
170	10	10	8	7	6	5	5	5
200	10	8	7	6	4	4	4	4

■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
速度	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	5	5	1
160	5	5	1
320	4.5	4.5	1
480	4	4	1
640	3	3	0.75
800		2	

リード12

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
速度	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	8	7	3
80	8	7	3
200	8	7	3
320	8	7	3
440	7	6	2
500	6.5	4.5	1.5
560	6	3	1
680	3	1	

リード6

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
速度	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	10	8	6
40	10	8	6
100	10	8	6
160	10	8	6
220	10	8	4
250	9	8	3
280	8	8	2
340	6	3	

リード3

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s)		
速度	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	10	8	12
20	10	8	12
50	10	8	12
80	10	8	12
110	10	8	9
125	9	8	7
140	8	8	5
170	7	6	

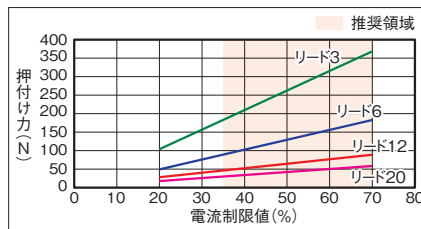
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	25~200(mm)
20	高出力有効	1120<800>
	高出力無効	800<640>
12	高出力有効	800<680>
	高出力無効	680<560>
6	高出力有効	400
	高出力無効	340<280>
3	高出力有効	200
	高出力無効	170<140>

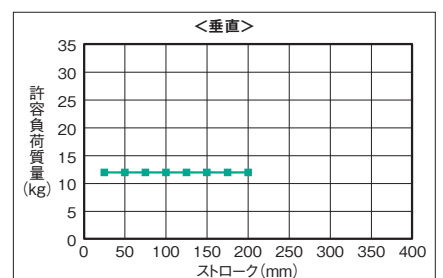
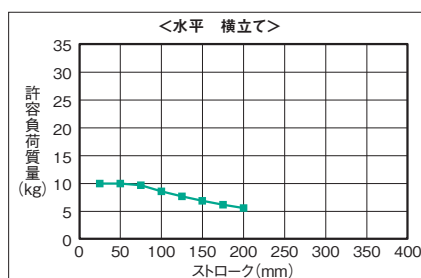
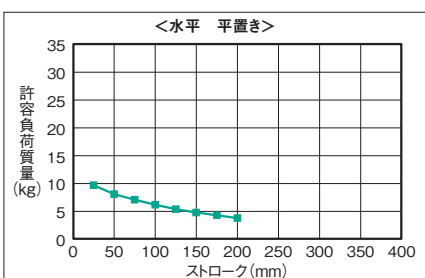
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

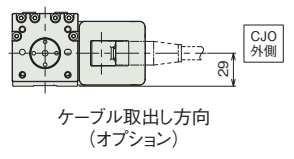
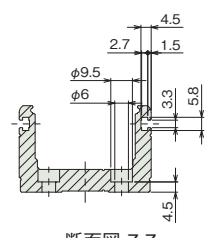
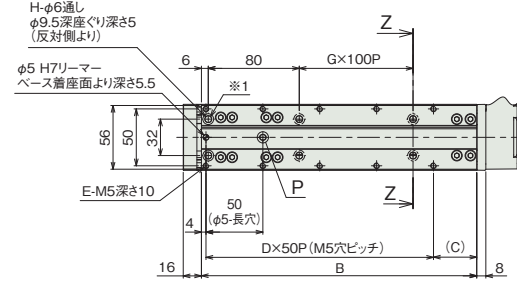
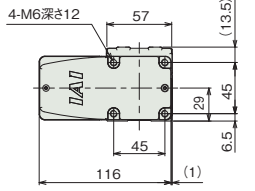
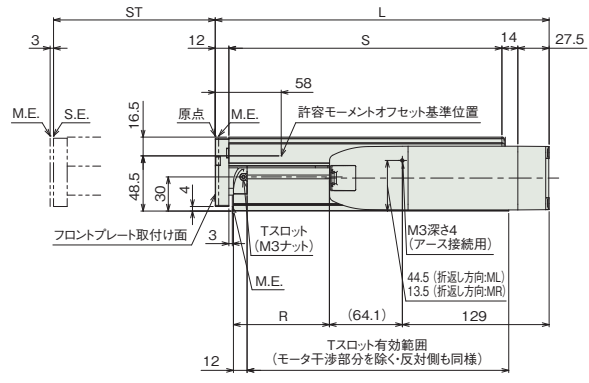
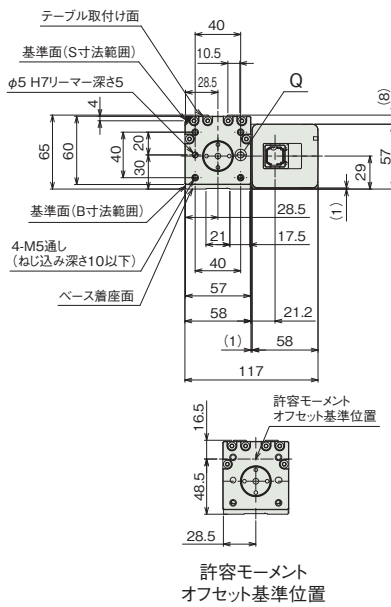
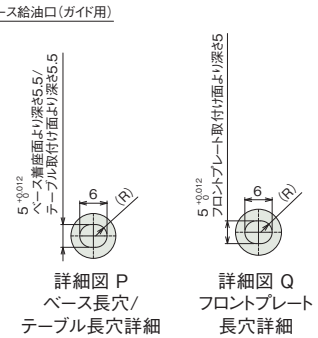
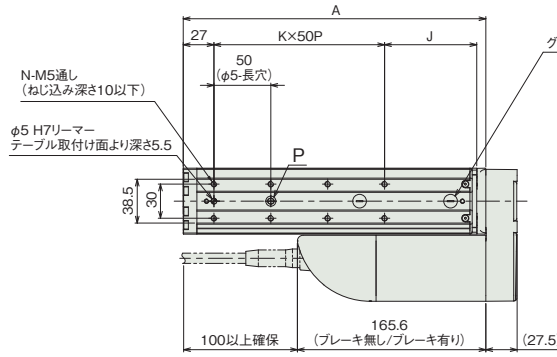
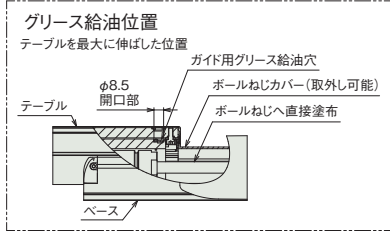


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA6R (シングルブロック仕様)

※1 25/50ストロークの場合、上面取付け用φ6ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。  
下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端部よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R	-40.6	-15.6	9.4	34.4	59.4	84.4	109.4	134.4
S	115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

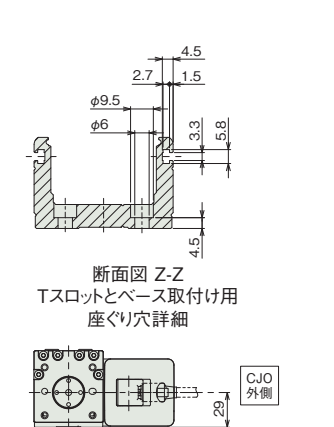
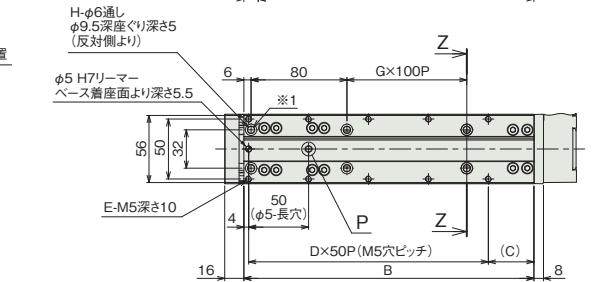
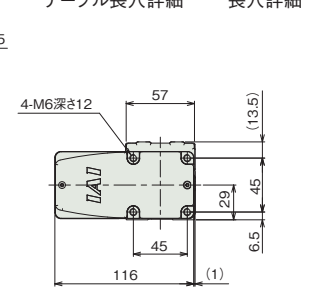
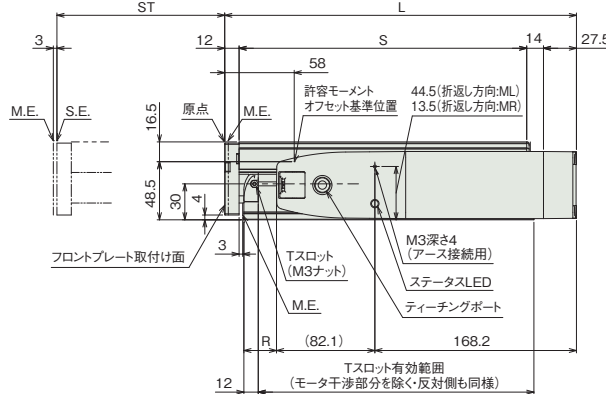
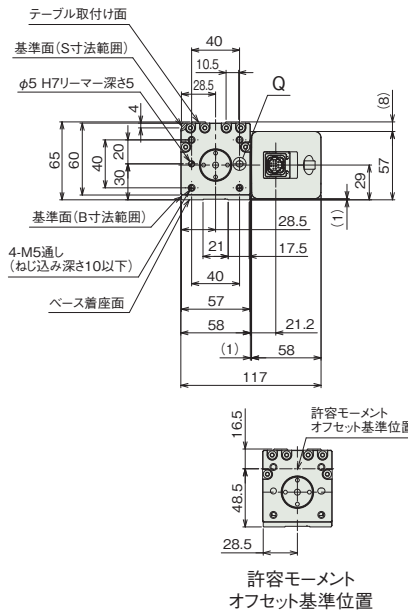
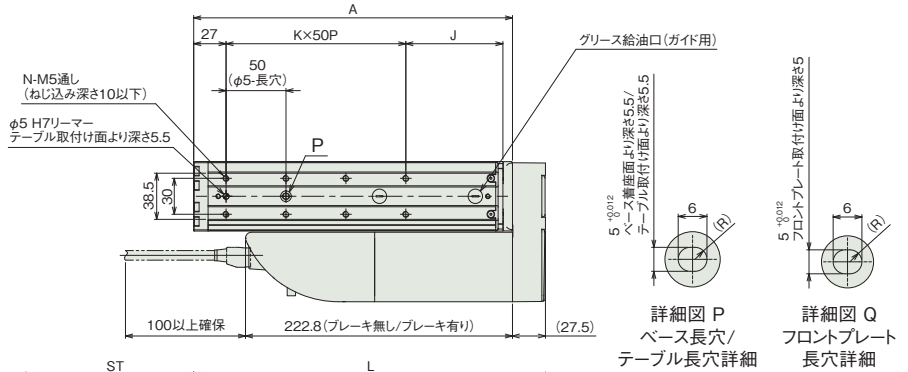
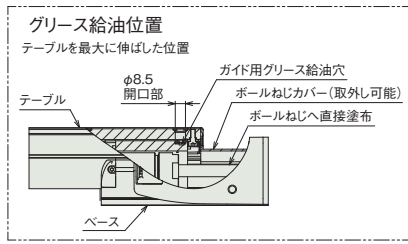
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)								
	ブレーキ無し	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.5
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.5



■RCP6S-TA6R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75/100ストロークの場合、上面取付け用φ6ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端部よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R	-97.8	-72.8	-47.8	-22.8	2.2	27.2	52.2	77.2
S	115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.4	3.6
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク											※選択		
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP6-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**60mm**

**24v**  
パルスモーター

■ 型式項目

<b>TA6R</b>		<b>WA</b>		<b>42P</b>								<b>DB</b>		
シリーズ		タイプ	エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置		WA	バッテリーレスアップ	42P	パルスモーター 42□サイズ	12   12mm 6   6mm 3   3mm	45   45mm 320   320mm	RCP6 P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ		N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-592	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。  
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6R		RCP6S-TA6R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R-B」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2.MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2.MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご確認ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご確認ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- (7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
- (8) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご確認ください。
- (9) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20
		最高速度(mm/s)	800	400	200
	最低速度(mm/s)	15	8	4	
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	6	12
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12
		最高速度(mm/s)	680	400	200
	最低速度(mm/s)	15	8	4	
	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.3	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	93	185	370
押付け	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	12	
	最小ストローク(mm)	45	45	45	
ストローク	最大ストローク(mm)	320	320	320	
	ストロークピッチ(mm)(注2)	50	50	50	

(注2) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	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
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	169N・m
	Mb	242N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・m
	Mc	40.0N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12	11	10	3	3	3
80	15	15	12	11	10	3	3	3
200	15	15	12	11	10	3	3	3
320	15	15	12	11	10	3	3	3
440	15	14	11	10	8	3	3	3
500	13	10	8	6	3	3		
560	12	9	6	3	3	2.5		
680	10	6	3	1.5	1.5	1		
800		4	1					

リード6

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	14	6	6	6
40	20	20	18	16	14	6	6	6
100	20	20	18	16	14	6	6	6
160	20	20	18	16	14	6	6	6
220	20	20	18	16	14	6	6	6
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5
280	20	18	16	15	11	6	5.5	5
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4
400	18	14	10	8	6	4	2	1.5

リード3

姿勢	水平			垂直				
	加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	15	12	12	10
20	20	20	18	16	15	12	12	10
50	20	20	18	16	15	12	12	10
80	20	20	18	16	15	12	12	10
110	20	20	18	16	15	12	12	10
125	20	20	18	16	15	12	12	10
140	20	20	18	16	15	12	12	10
170	20	18	16	14	12	9	8	7
200	18	16	14	12	10	8	7	7

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	15	11	3	
80	15	11	3	
200	15	11	3	
320	15	10	2.5	
440	9	5	1	
500	6	3		
560	4	1.5		

リード6

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	6	
40	20	16	6	
100	20	16	6	
160	20	16	6	
220	20	16	4	
250	17	12	3	
280	14	8	2	
340	5	3		

リード3

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	12	
20	20	16	12	
50	20	16	12	
80	20	16	12	
110	20	16	9	
125	18	15	7	
140	15	14	5	
170	10	7		

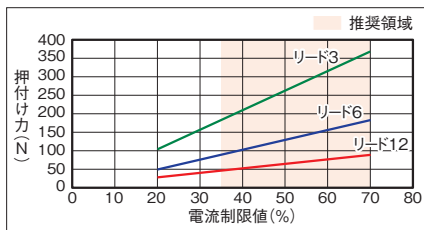
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	45~220(mm)	270(mm)	320(mm)
		800<680>	735<680>	575
12	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>	285<280>	
6	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>	140	

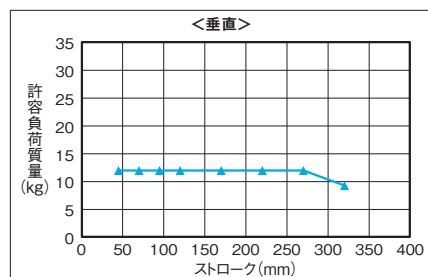
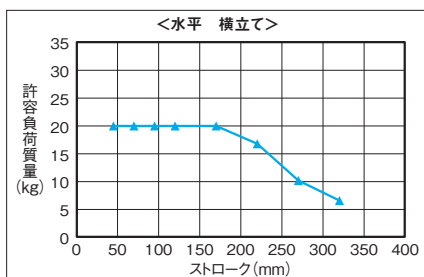
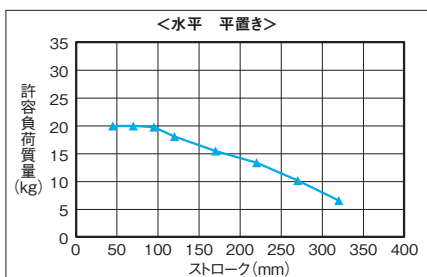
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

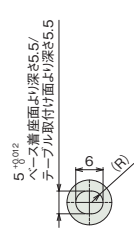
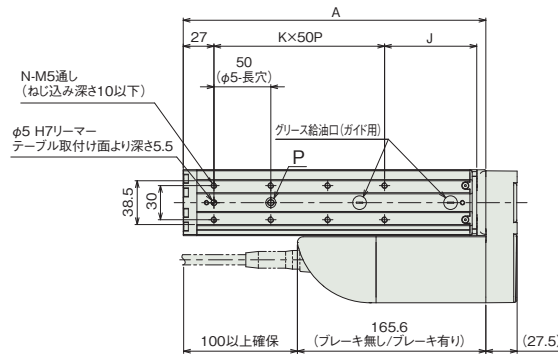
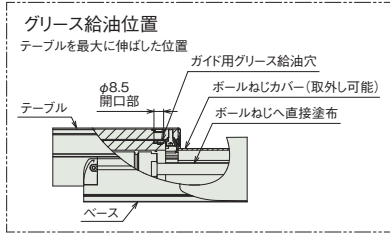


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

## ■RCP6-TA6R (ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。

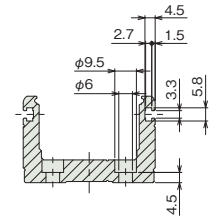
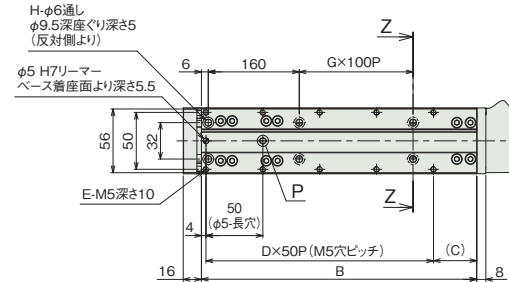
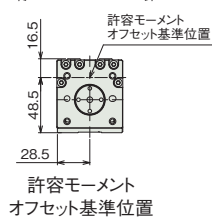
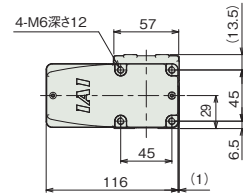
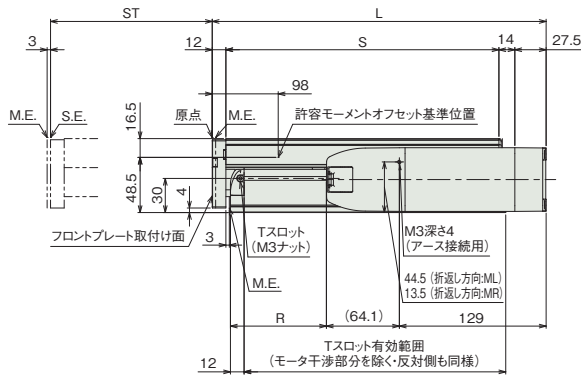
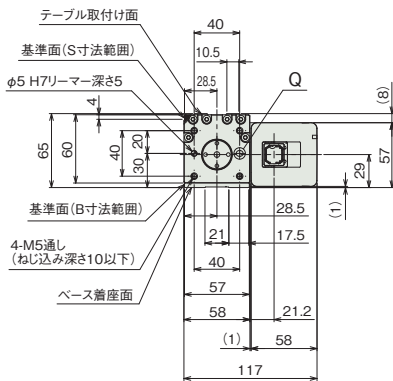
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



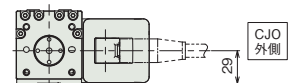
詳細図 P  
ベース長穴/  
テーブル長穴詳細



詳細図 Q  
フロントプレート  
長穴詳細



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用  
座くり穴詳細



ケーブル取出し方向  
(オプション)

## ■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	59.4	84.4	109.4	134.4	184.4	234.4	284.4	334.4
S	215	240	265	290	340	390	440	490

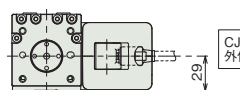
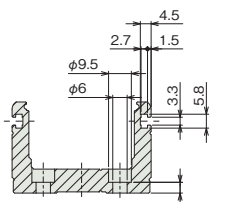
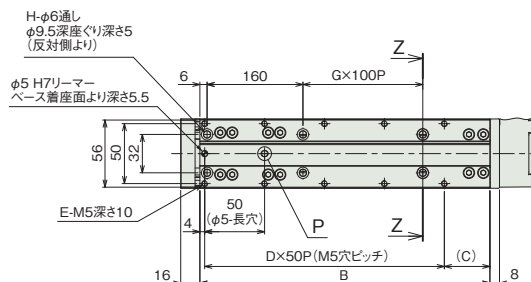
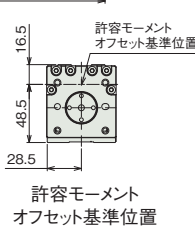
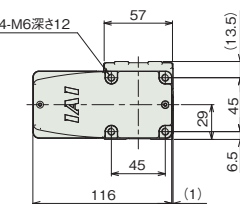
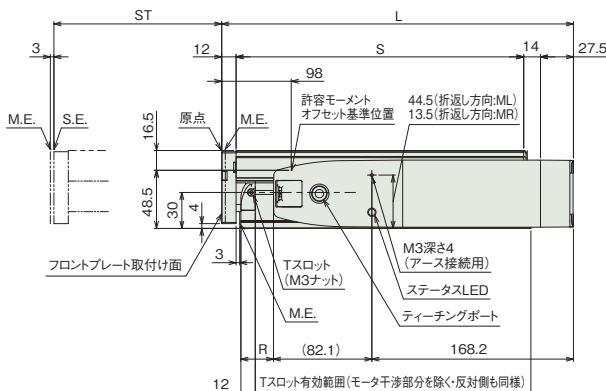
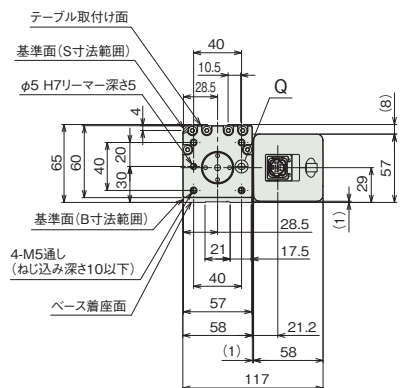
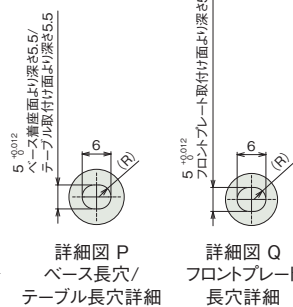
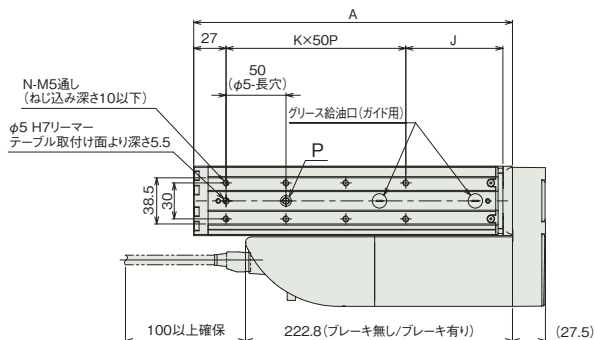
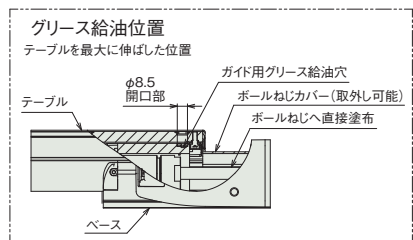
## ■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.7	5.0
	ブレーキ有り	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.7	5.0

■RCP6S-TA6R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	2.2	27.2	52.2	77.2	127.2	177.2	227.2	277.2
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量(kg)	ブレーキ無し	3.3	3.5	3.7	3.8	4.1	4.5	5.1
	ブレーキ有り	3.4	3.6	3.7	3.9	4.2	4.5	5.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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								
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク					※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

# RCP6-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

±10μm	バッテリーレスアプソ	モーター折返し	本体幅 70mm	24V パルスモーター
-------	------------	---------	----------	-------------

# RCP6S-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

## 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	TA7R	WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	25 25mm 300 300mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

## 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7R		RCP6S-TA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。



メインスペック

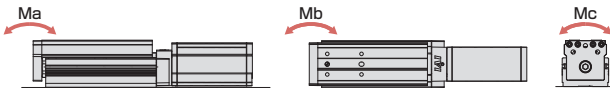
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	10	12	15	15
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	10	12	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
定格加減速度(G)		0.5	0.5	1	1	
最高加減速度(G)		1	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	7	16	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560	350	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.1	0.5
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	3	7	16	20	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
ストロークピッチ(mm) (注2)	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	50	

(注2) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ 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	
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
	Ma	115N・m
	Mb	115N・m
静的許容モーメント	Mc	229N・m
	Ma	44.7N・m
	Mb	44.7N・m
動的許容モーメント (注3)	Mc	89.1N・m
	Ma	44.7N・m
	Mb	44.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※ 出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効 (パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	8	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3
640		10	10	7	6		3	2.5
860		7	5	4	2		1	0.5
1080			2	0.5				

リード16

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	10	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	6
420	12	12	12	10	8	6	5	4
560	12	10	7	5		3	1.5	
700	9	4	1					

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	16	14	12
70	15	15	15	15	15	16	14	12
140	15	15	15	15	12	16	14	10
210	15	15	15	12	10	12	10	8
280	15	15	12	10	8	9	7	6
350	12	10	8		4			
420	8							

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	20	20	20
35	15	15	15	15	15	20	20	20
70	15	15	15	15	15	20	18	14
105	15	15	15	15	12	18	16	10
140	15	15	15	12	10	16	12	6
175	15	10	4		7	4		
210	4				2			

■ 高出力設定無効 (省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平			垂直		
	加速度 (G)					
速度 (mm/s)	0.3		0.7	0.3		
0	10		8	3		
200	10		8	3		
420	10		8	3		
640	5		1			
860	1					

リード16

姿勢	水平			垂直		
	加速度 (G)					
速度 (mm/s)	0.3		0.7	0.3		
0	12		10	5		
140	12		10	5		
280	12		10	5		
420	12		4			
560	5					

リード8

姿勢	水平			垂直		
	加速度 (G)					
速度 (mm/s)	0.3		0.7	0.3		
0	15		15	12		
70	15		15	12		
140	15		15	12		
210	15		12	3.5		
280	10					

リード4

姿勢	水平			垂直		
	加速度 (G)					
速度 (mm/s)	0.3		0.7	0.3		
0	15		15	20		
35	15		15	20		
70	15		15	18		
105	15		13	10		
140	6					

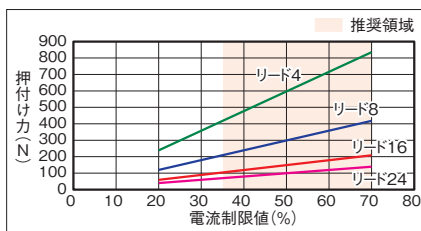
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	25~300 (mm)	
		高出力有効	高出力無効
24	高出力有効	1080<860>	
	高出力無効	860<420>	
16	高出力有効	700<560>	
	高出力無効	560<280>	
8	高出力有効	420<350>	
	高出力無効	280<210>	
4	高出力有効	210	
	高出力無効	140<105>	

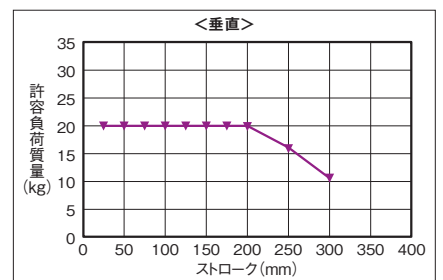
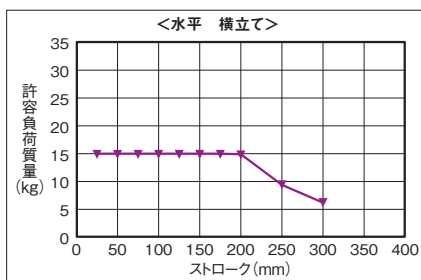
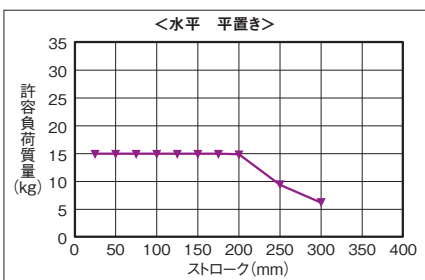
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

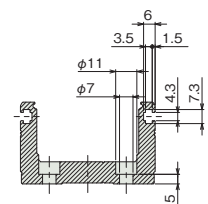
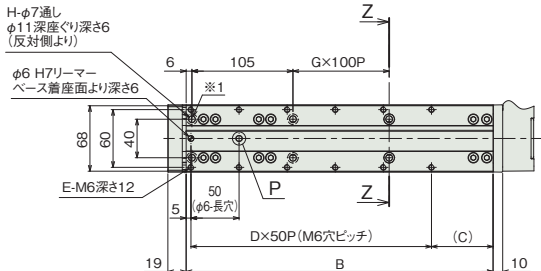
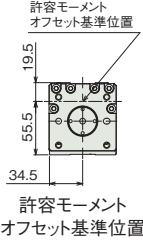
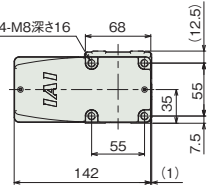
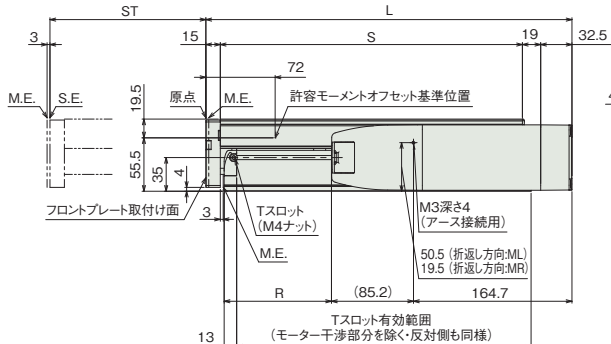
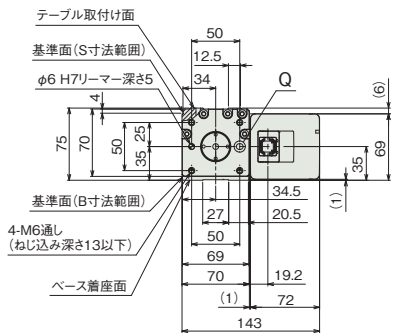
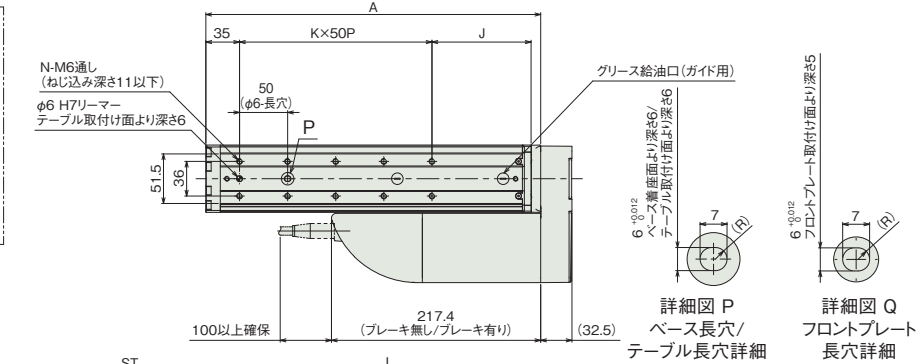
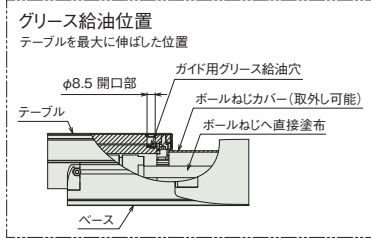
RCS3

RCS2

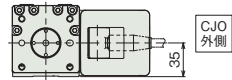
■RCP6-TA7R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付け用φ7ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用  
座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向  
(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R	-63.4	-38.4	-13.4	11.6	36.6	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

■ストローク別質量

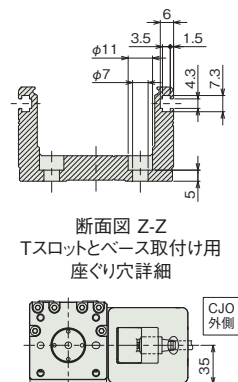
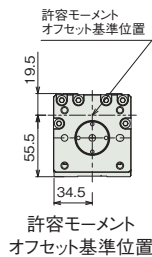
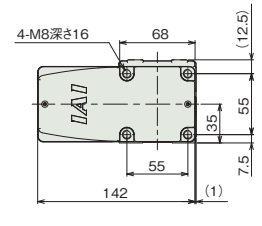
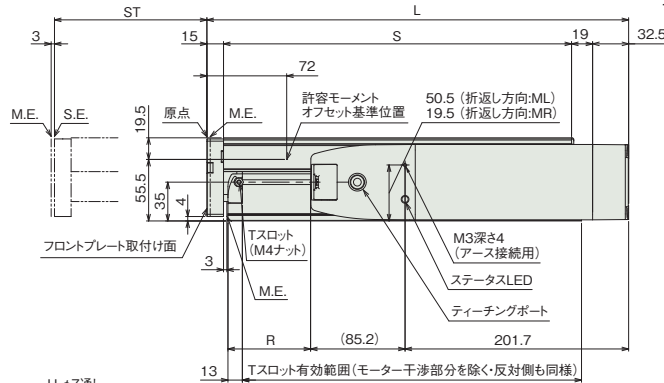
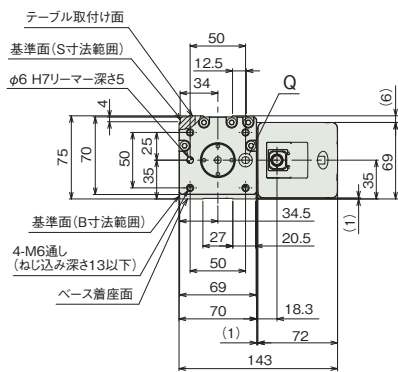
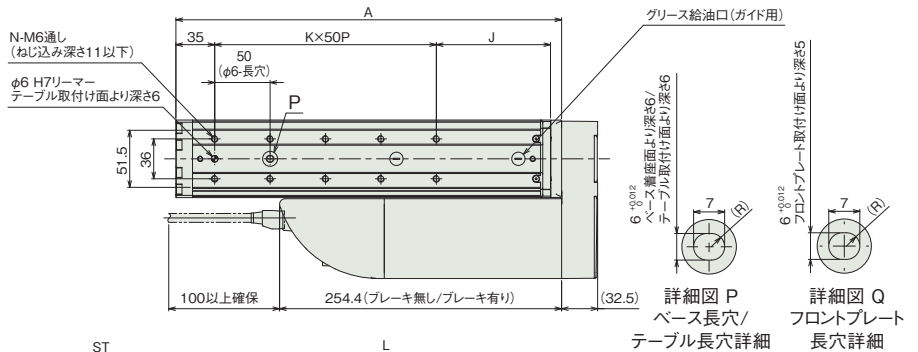
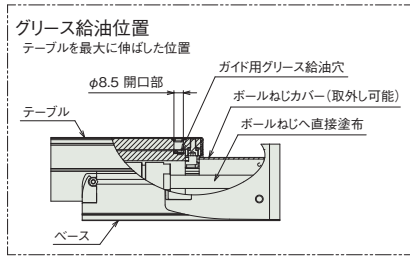
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	6.4	6.8
	ブレーキ有り	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.5	6.9



■RCP6S-TA7R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75/100/125ストロークの場合、上面取付け用φ7ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 表の寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R	-100.4	-75.4	-50.4	-25.4	-0.4	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量(kg)										
ブレーキ無し	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.1	6.5	6.9
ブレーキ有り	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.2	6.6	7.0

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP6-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

# RCP6S-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**70mm**

**24v**  
パルス  
モーター

## 型式項目

	<b>TA7R</b>	<b>WA</b>	<b>56P</b>					<b>DB</b>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	16   16mm 8   8mm 4   4mm	40   40mm 390   390mm	RCP6 P3 PCON MSEL	RCP6S SE SIOタイプ	下記オプション 価格表参照
						P5 RCON RSEL		
								N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル



水平

垂直

横立

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-
290	-	-
340	-	-
390	-	-

### 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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-592	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。  
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-286 ページをご確認ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。
- (7) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (8) 許容荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容荷質量」をご参照ください。
- (9) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7R		RCP6S-TA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

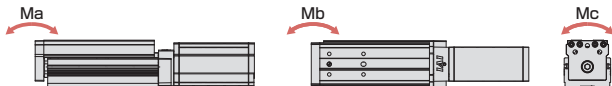
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	22	30	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
定格加減速度(G)		0.3	0.3	0.3	
最高加減速度(G)		1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	350	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力(N)	209	418	836	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	7	16	24	
	最小ストローク(mm)	40	40	40	
ストローク	最大ストローク(mm)	390	390	390	
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ 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	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma: 620N・m	
	Mb: 620N・m	
	Mc: 458N・m	
動的許容モーメント (注3)	Ma: 196N・m	
	Mb: 196N・m	
	Mc: 145N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直			
	0.3			0.7			1			
0	25	25	20	20	18	7	7	7		
140	25	25	20	20	18	7	7	7		
280	22	20	16	16	14	7	7	6		
420	20	16	14	12	8	5	4	3		
560	16	14	10	6	3	3	1			
700	8	3								

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	0.1		0.3		0.7		1		
0	30	30	28	26	24	16	16	14	
70	30	30	28	26	24	16	16	14	
140	30	28	24	22	20	16	14	10	
210	30	22	20	18	16	12	10	8	
280	20	18	16	12	10	9	5.5	4.5	
350	14	12	6			3			
420	6								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	0.1		0.3		0.7		1		
0	30	30	28	26	24	24	24	24	
35	30	30	28	26	24	24	24	24	
70	30	28	24	22	20	24	22	20	
105	25	22	20	18	16	22	20	16	
140	20	18	16	12	10	16	14	10	
175	14	10	5			8	3		
210	6					3			

■ 高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	0.3			0.7
0	22	18	5	
140	22	18	5	
280	16	14	5	
420	10	4		
560	2			

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	0.3			0.7
0	30	26	12	
70	30	26	12	
140	25	18	12	
210	18	10	3.5	
280	4			

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	0.3			0.7
0	30	26	20	
35	30	26	20	
70	25	18	20	
105	20	12	10	

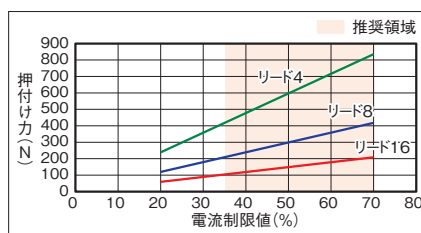
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	高出力有効	700<560>	600<560>	
	高出力無効	560<280>		
8	高出力有効	420<350>	365<350>	300
	高出力無効	280<210>		
4	高出力有効	210	180	150
	高出力無効	105		

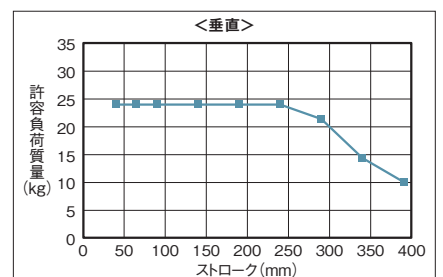
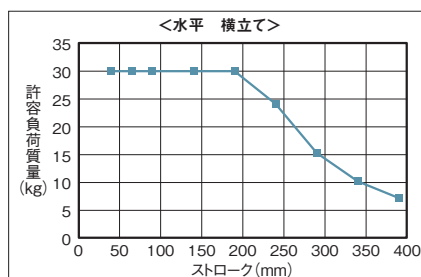
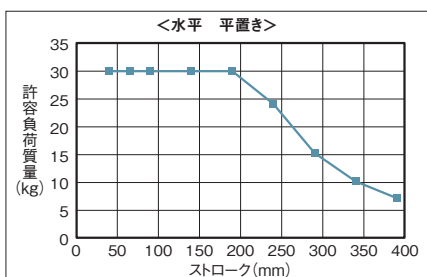
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

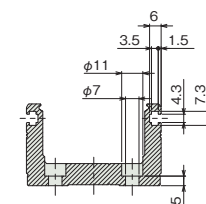
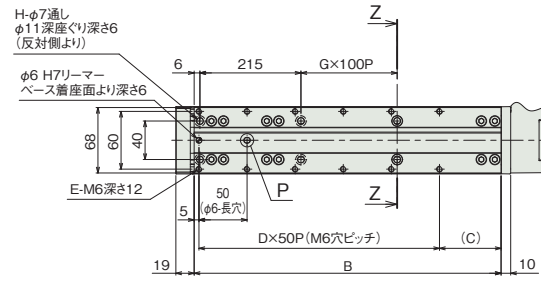
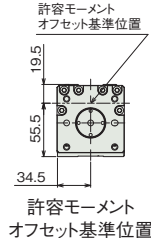
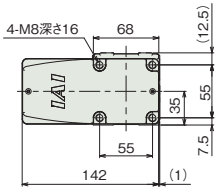
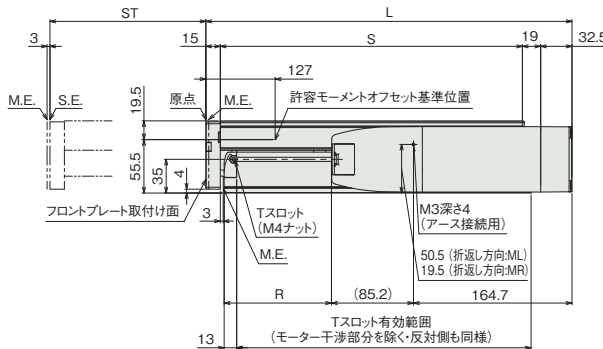
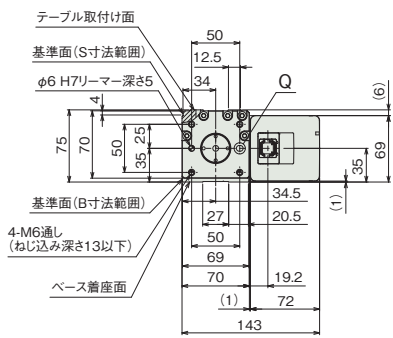
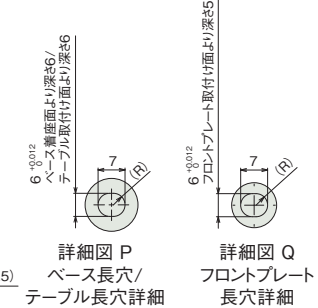
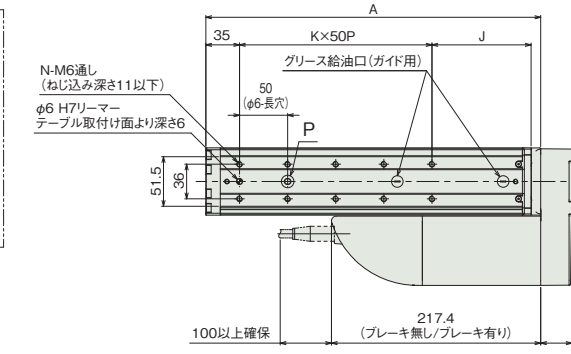
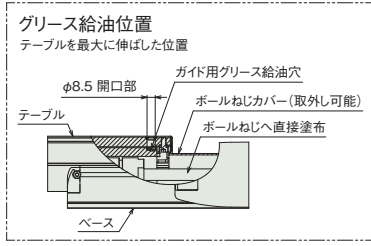
選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2

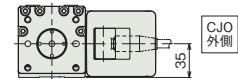
## ■RCP6-TA7R (ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ST : ストローク  
M.E. : メカニカルエンド  
S.E. : ストロークエンド



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用  
座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向  
(オプション)

## ■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
R	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6	261.6	311.6	361.6	411.6
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

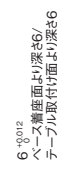
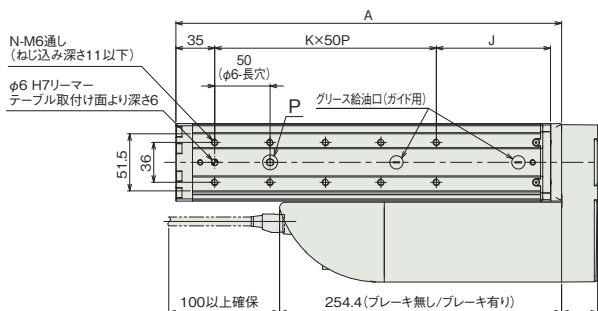
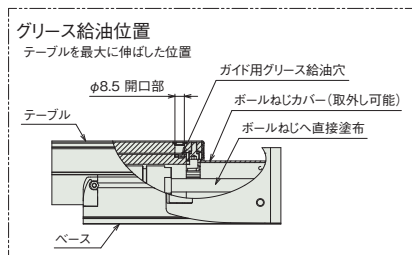
## ■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.0	6.2	6.4	6.9	7.3	7.7	8.6	9.1
	ブレーキ有り	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7

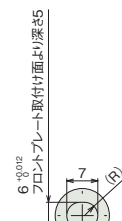
■RCP6S-TA7R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

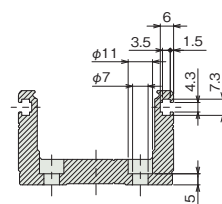
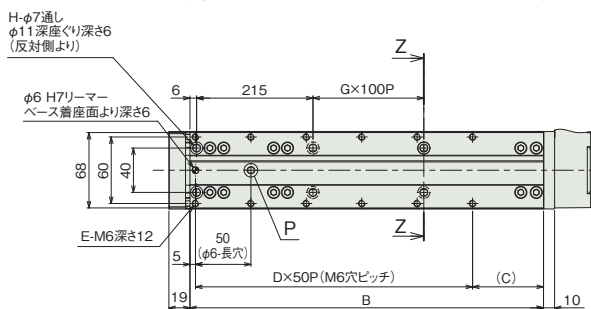
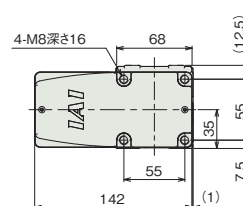
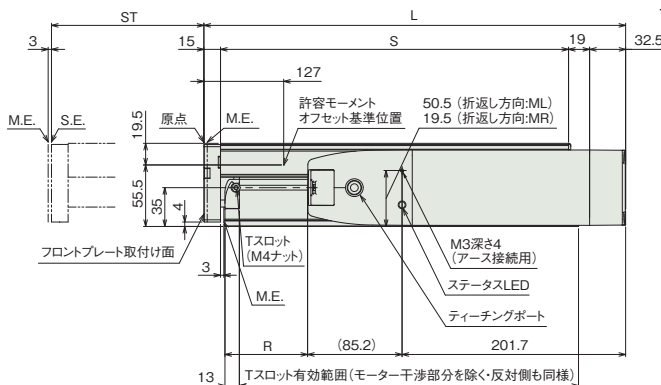
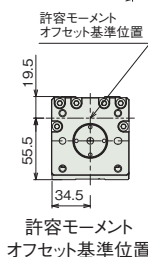
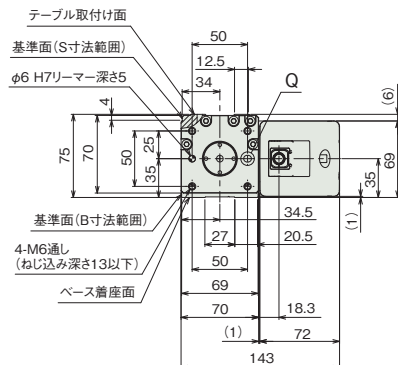
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



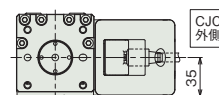
詳細図 P  
ベース長穴/  
テーブル長穴詳細



詳細図 Q  
フロントプレート  
長穴詳細



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用  
座ぐり穴詳細



ケーブル取だし方向  
(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
R	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6	224.6	274.6	324.6	374.6
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	9.2
	ブレーキ有り	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	9.3

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク					※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# テーブルタイプ

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCP3

パルスモーター						
RCP3	テーブル	RCP3-TA3C	4-469			
		RCP3-TA4C	4-473			
		RCP3-TA5C	4-477			
		RCP3-TA6C	4-481			
		RCP3-TA7C	4-485			
		テーブル 【折返しタイプ】	RCP3-TA3R		4-489	
			RCP3-TA4R		4-493	
	RCP3-TA5R		4-497			
	RCP3-TA6R		4-501			
	RCP3-TA7R		4-505			

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



# RCP3-TA3C

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 40mm	24V パルス モーター
-----	------	---------------	-------------	--------------------

■型式項目

**RCP3 - TA3C - I - 20P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm ? 20mm 100 100mm (10mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	--------------------------------	---	---	---	---------------------------



水平	垂直	横立	天吊り

CE RoHS 10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

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	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	—	—

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	6	4 2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.7 1.4 2
		最高速度 (mm/s)	300 200 100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8 5 3
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.3 0.6 1
		最高速度 (mm/s)	200 133 67
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8 5 3
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	15 22 45	
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.3 0.6 1	
	最小ストローク (mm)	20 20 20	
	最大ストローク (mm)	100 100 100	
	ストロークピッチ (mm)	10 10 10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 8.33N・m
	Mb: 11.9N・m
	Mc: 13.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 3.82N・m
	Mb: 5.45N・m
	Mc: 6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード6

姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.2	
100	0.7	0.3	
200	0.5	0.2	
300	0.5		

リード4

姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.2	
67	1.4	0.6	
133	1	0.4	
200	1		

リード2

姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.2	0.2	
33	2	1	
67	1.5	0.7	
100	1.5		

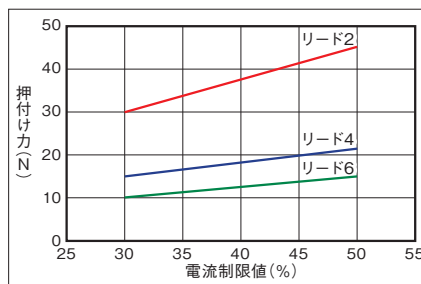
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



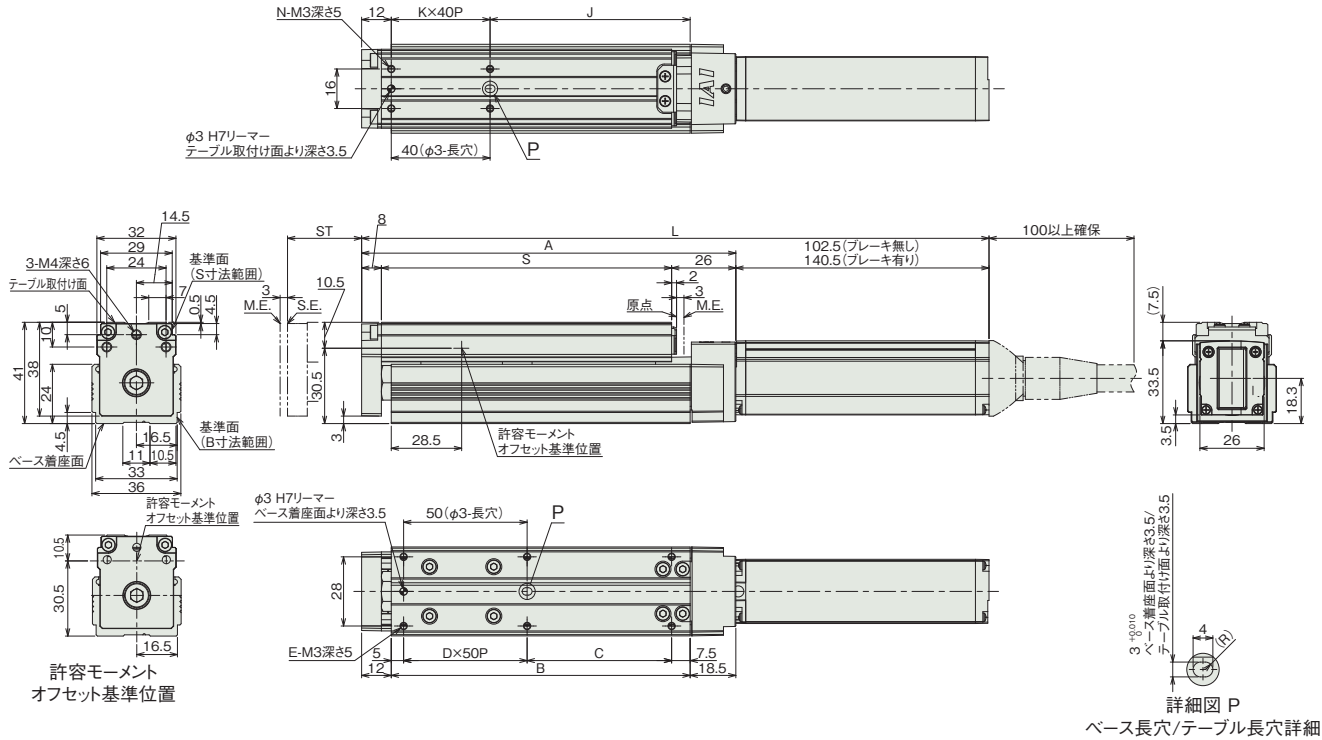
## 寸法図

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



(注) モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。  
ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A		121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5
B		91	101	111	121	131	141	151	161	171
C		28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
D		1	1	1	1	2	2	2	2	2
E		6	6	6	6	8	8	8	8	8
J		51	61	71	81	91	101	111	121	131
K		1	1	1	1	2	2	2	2	2
N		4	4	4	4	6	6	6	6	6
S		87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5

### ■ストローク別質量

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7
	ブレーキ有り	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

## 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

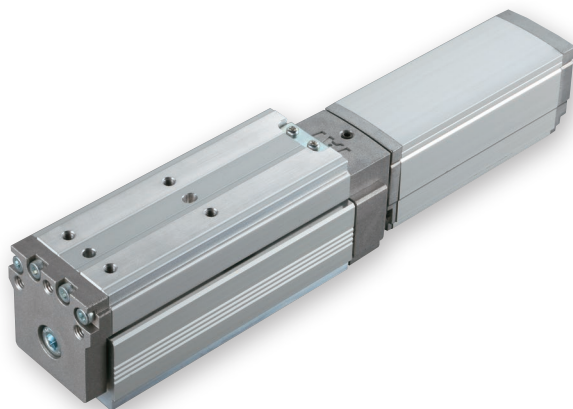
# RCP3-TA4C

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 <b>40</b> mm	24v パルス モーター
-----	------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

**RCP3 - TA4C - I - 28P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6   6mm 4   4mm 2   2mm	ストローク 20 ? 20mm 100 100mm (10mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	--	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	-
30	-
40	-
50	-
60	-
70	-
80	-
90	-
100	-

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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

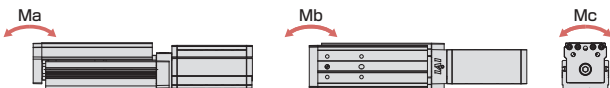
メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 6 4 2
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1 2 3
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 300 200 100
	最低速度 (mm/s) 8 5 3
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
	最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 0.5 1 1.5
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 300 200 100
	最低速度 (mm/s) 8 5 3
	定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
	最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N) 25 37 75
	押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 0.5 1 1.5
ストローク	最小ストローク (mm) 20 20 20
	最大ストローク (mm) 100 100 100
	ストロークピッチ (mm) 10 10 10

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17.2N・m
	Mb: 24.5N・m
	Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

リード4

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

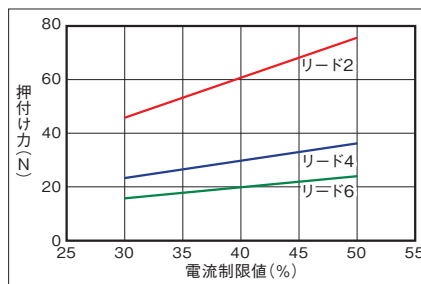
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



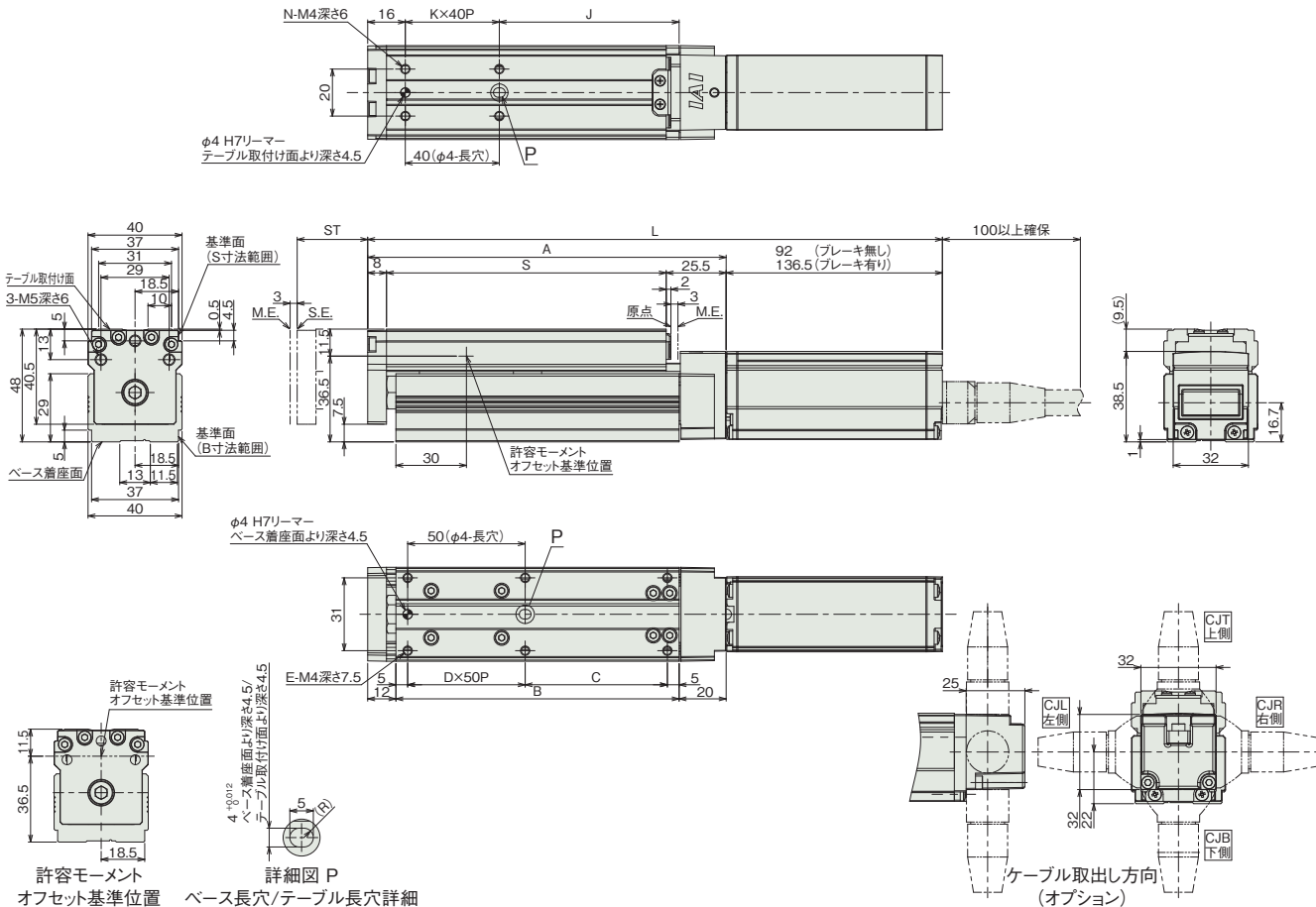
## 寸法図

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



(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。  
ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A		122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
B		90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
C		30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
D		1	1	1	1	2	2	2	2	2
E		6	6	6	6	8	8	8	8	8
J		46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5
K		1	1	1	1	2	2	2	2	2
N		4	4	4	4	6	6	6	6	6
S		89	99	109	119	129	139	149	159	169

### ■ストローク別質量

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9
	ブレーキ有り	0.9	0.9	0.9	1	1	1	1.1	1.1	1.1

## 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ネットワーク ※選択																		
ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

**RCP3**

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

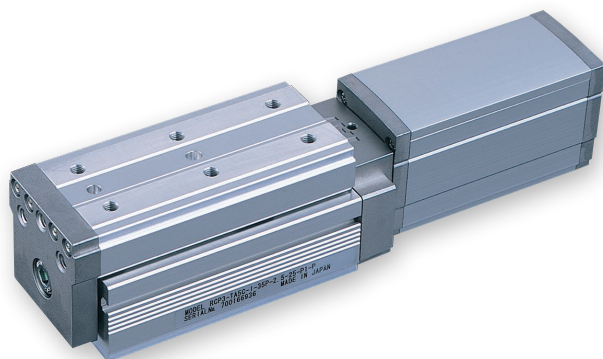
# RCP3-TA5C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 <b>60</b> mm	24v パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

**RCP3 - TA5C - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダの種類 I   インクリメンタル	モーター種類 35P   パルスモーター 35□サイズ	リード 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 25   25mm 100   100mm (25mmごと)	適応コントローラ P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□   長さ指定 R□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	-----------------------------------	--	---	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

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	-

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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6
		最高速度 (mm/s)	465	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	400	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	34	68	136	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	1.5	3	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 25.5N・m
	Mb : 36.5N・m
	Mc : 56.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma : 7.56N・m
	Mb : 10.8N・m
	Mc : 16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

リード5

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
83	4	1.5
167	3	1.5
208	3	1
250	1.5	0.5

リード2.5

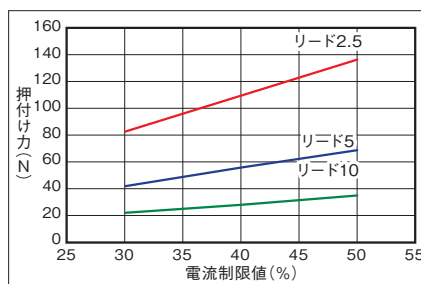
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

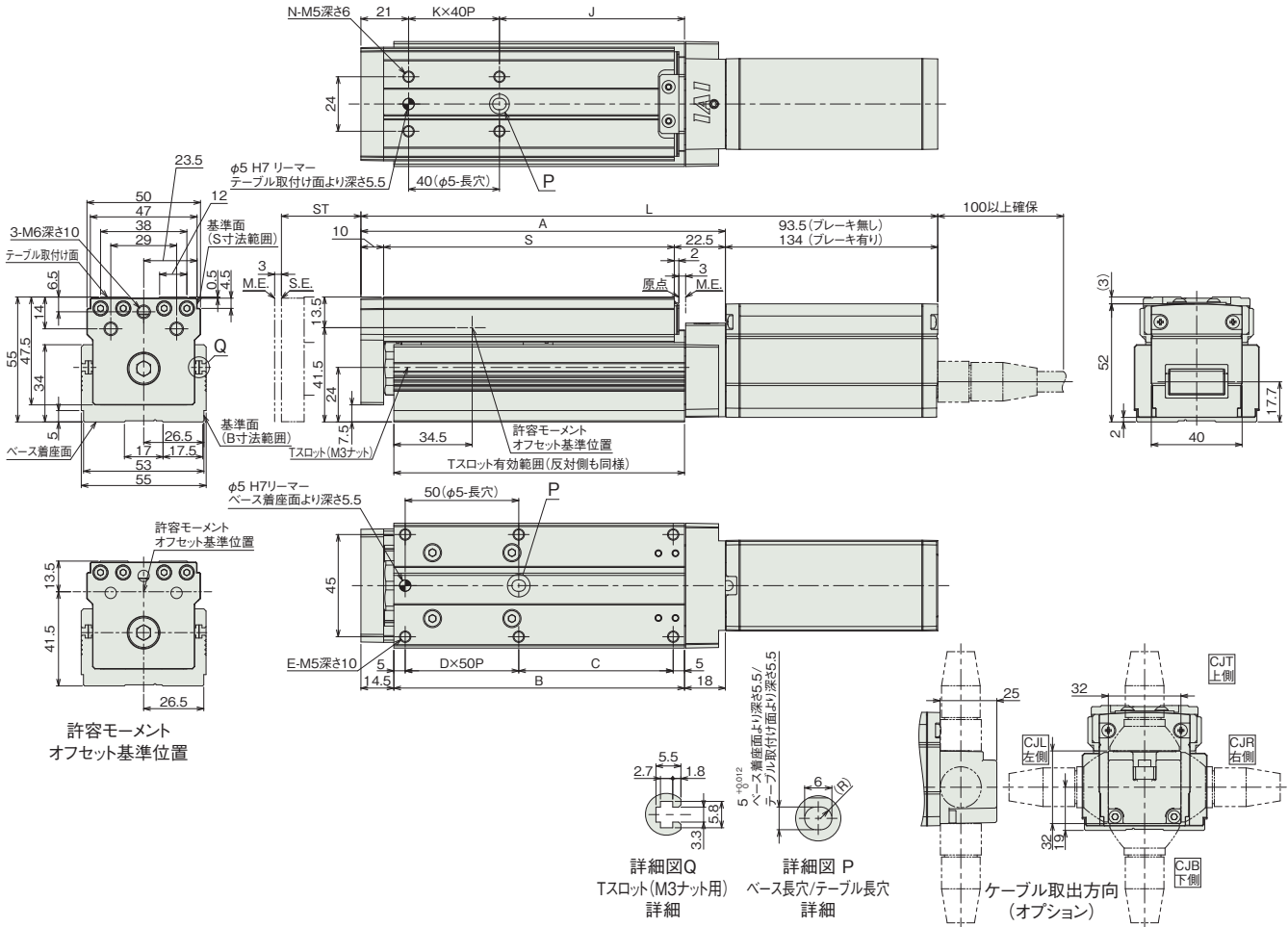
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク		25	50	75	100
		プレーキ無し	プレーキ有り	229	254	279
			269.5	294.5	319.5	344.5
	A		135.5	160.5	185.5	210.5
	B		103	128	153	178
	C		43	68	43	68
	D		1	1	2	2
	E		6	6	8	8
	J		56.5	81.5	66.5	91.5
	K		1	1	2	2
	N		4	4	6	6
	S		103	128	153	178

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		25	50	75	100
		プレーキ無し	プレーキ有り	1.2	1.4	1.5
			1.5	1.6	1.8	1.9

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

**RCP3**

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

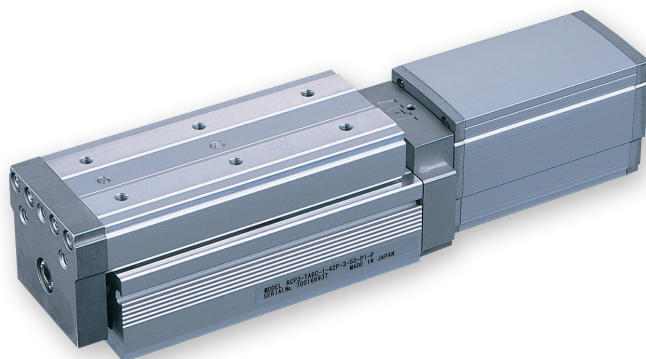
# RCP3-TA6C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 <b>70</b> mm	24v パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

**RCP3 - TA6C - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□   長さ指定 R□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

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	-
125	-
150	-

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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

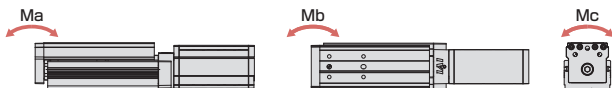
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6	8
		最高速度 (mm/s)	560	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	500	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m
	Mb: 42.0N・m
	Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 8.52N・m
	Mb: 12.2N・m
	Mc: 21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

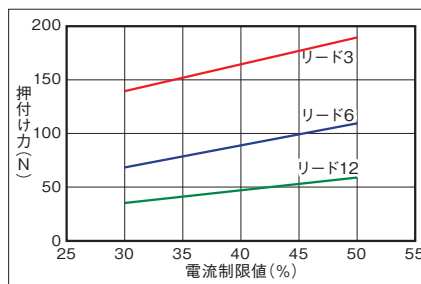
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図





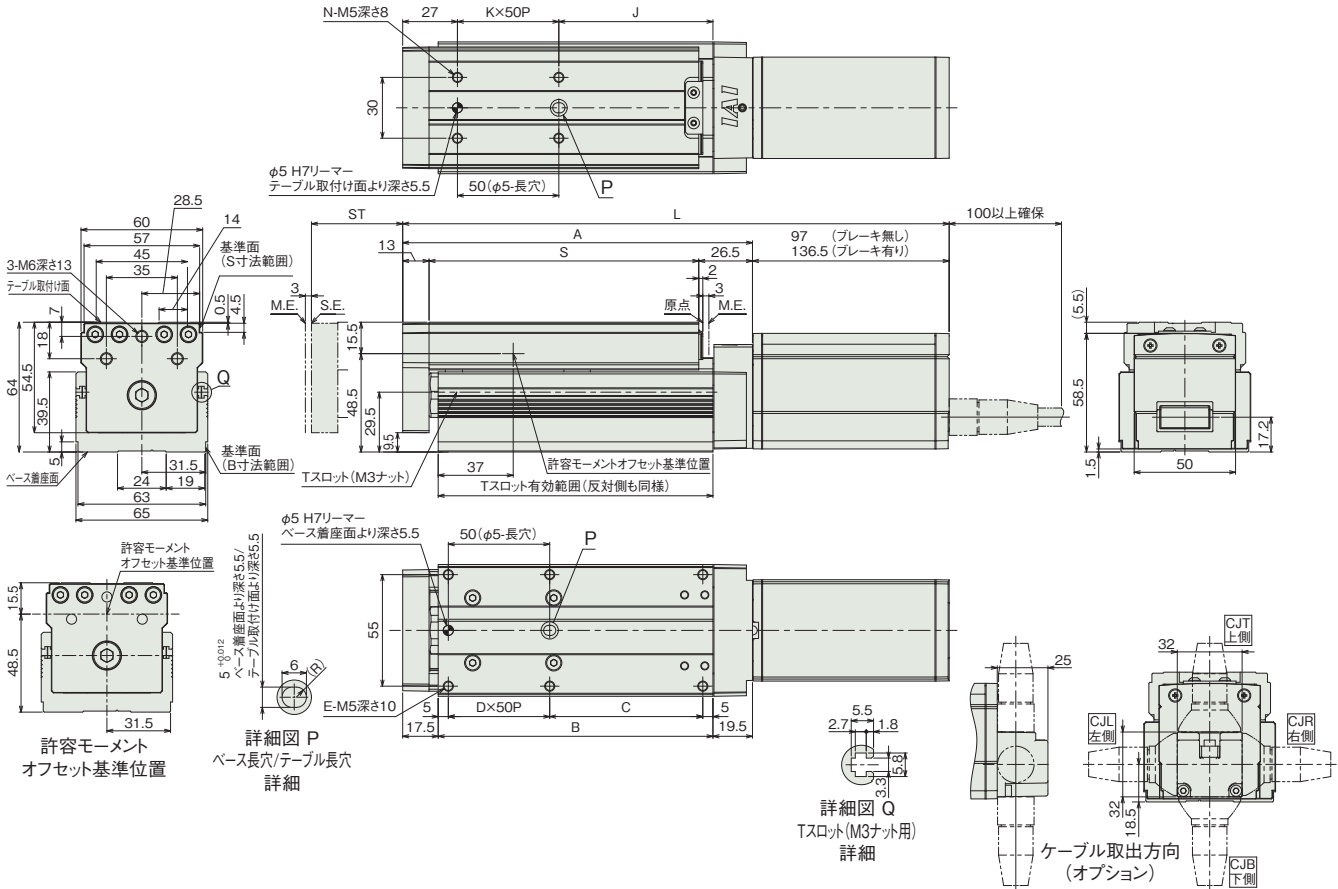
## 寸法図

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



(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

L	ストローク		25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5
A			147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
B			110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
C			50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D			1	1	2	2	3	3
E			6	6	8	8	10	10
J			51	76	51	76	51	76
K			1	1	2	2	3	3
N			4	4	6	6	8	8
S			108	133	158	183	208	233

### ■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.8	2	2.2	2.4	2.6
			2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

**RCP3**

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP3-TA7C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 <b>80</b> mm	24v パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

**RCP3 - TA7C - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mmごと)	適応コントローラー P3   PCON MSEL P5   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□   長さ指定 R□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



水平	垂直	横立て	天吊り
----	----	-----	-----

CE RoHS 10

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	-
125	-
150	-
175	-
200	-

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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	8	10
		最高速度 (mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	580	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 42.6N・m
	Mb: 60.8N・m
	Mc: 123N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
266	6	1
400	6	0.5
500	4	0.5
580	2	0.5
600	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
125	8	2
250	6	2
300	6	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

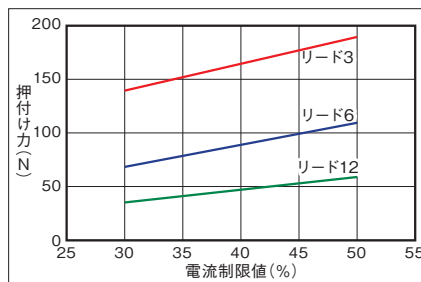
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



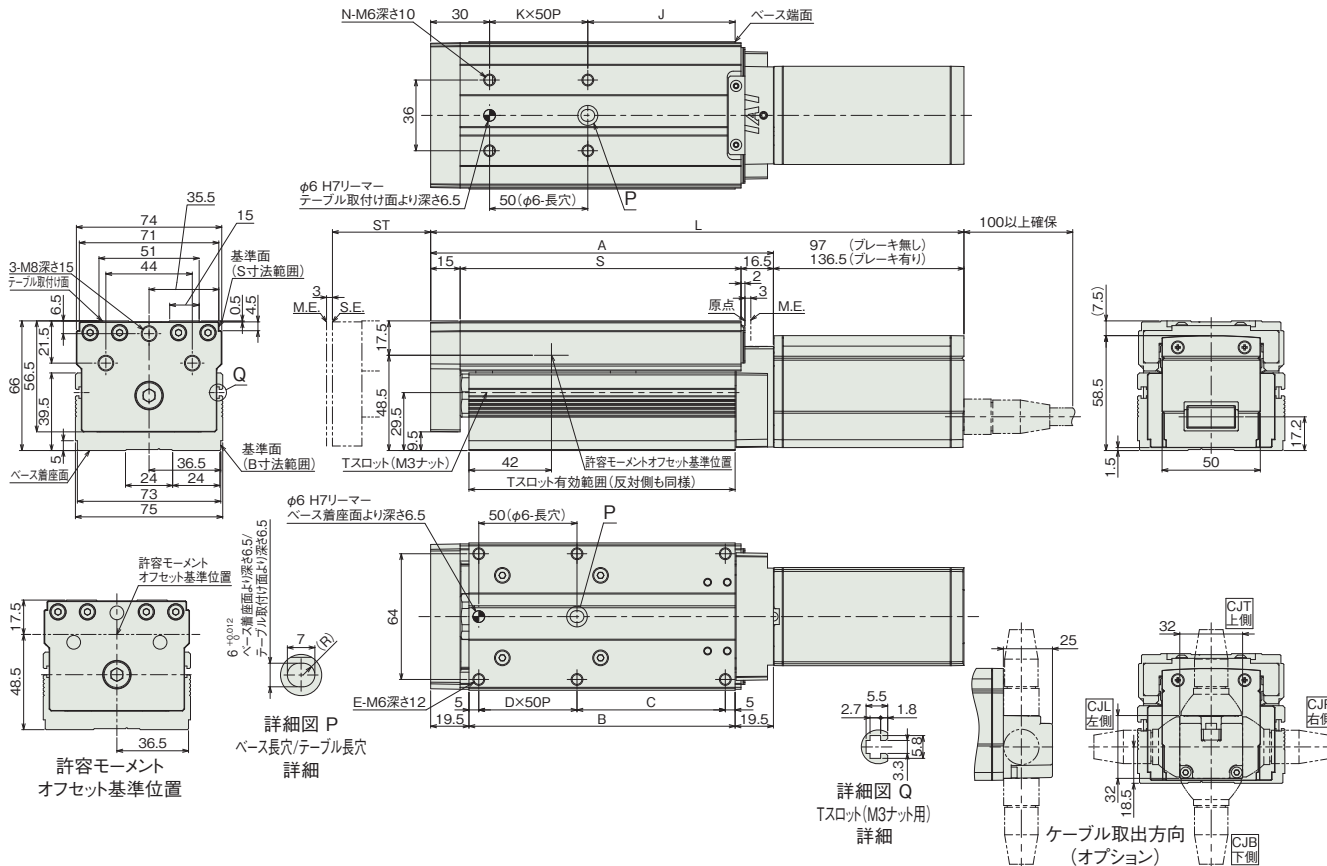
## 寸法図

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

2次元 CAD  
3次元 CAD

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
	ブレーキ有り	286	311	336	361	386	411	436	461
A		149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
B		110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
C		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D		1	1	2	2	3	3	4	4
E		6	6	8	8	10	10	12	12
J		50	75	50	75	50	75	50	75
K		1	1	2	2	3	3	4	4
N		4	4	6	6	8	8	10	10
S		118	143	168	193	218	243	268	293

### ■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.6	3.8	4

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

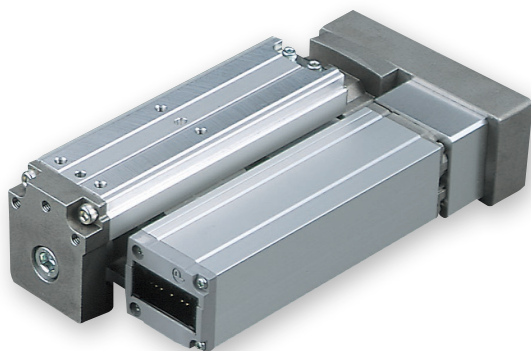
# RCP3-TA3R

細小型	テーブル	モーター折返し	本体幅 40mm	24V パルス モーター
-----	------	---------	-------------	--------------------

## ■型式項目

**RCP3 - TA3R - I - 20P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 ? 20mm 100 100mm (10mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--------------------------------	--	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	-
30	-
40	-
50	-
60	-
70	-
80	-
90	-
100	-

### 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	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。



メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.7	1.4	2
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.3	0.6	1
		最高速度 (mm/s)	200	133	67
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	15	22	45	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.3	0.6	1	
	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 8.33N・m
	Mb: 11.9N・m
	Mc: 13.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 3.82N・m
	Mb: 5.45N・m
	Mc: 6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード6

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
	0.3	0.2	
100	0.7	0.3	
200	0.5	0.2	
300	0.5		

リード4

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
	0.3	0.2	
67	1.4	0.6	
133	1	0.4	
200	1		

リード2

姿勢	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	
	0.2	0.2	
33	2	1	
67	1.5	0.7	
100	1.5		

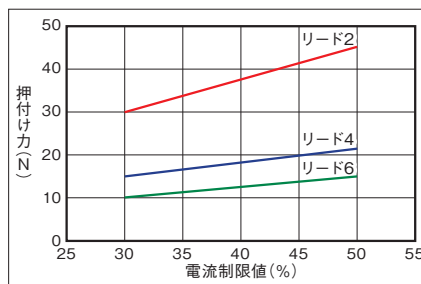
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

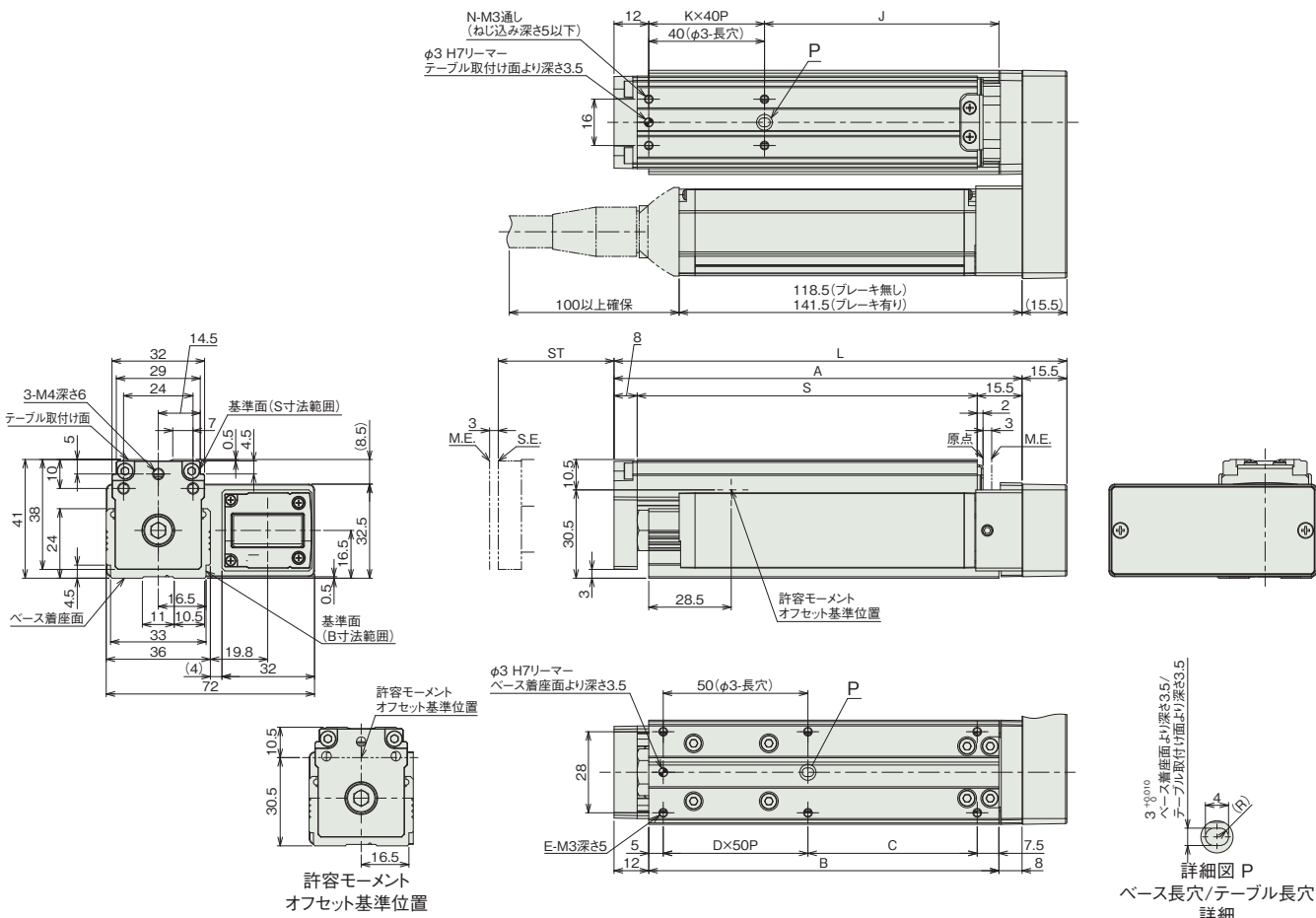
(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。  
ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	111	121	131	141	151	161	171	181	191
B	91	101	111	121	131	141	151	161	171
C	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	51	61	71	81	91	101	111	121	131
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6
S	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5

### ■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.5	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7
	ブレーキ有り	0.6	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.8

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

**RCP3**

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCP3-TA4R

細小型

テーブル

モーター折返し

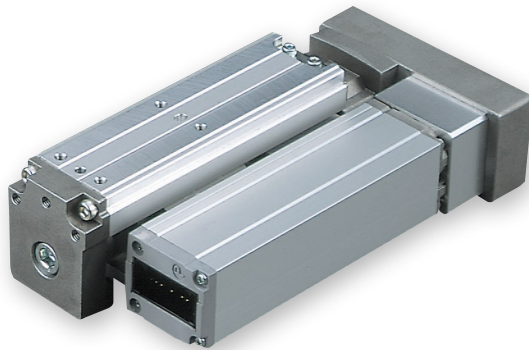
本体幅  
**40mm**

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP3 - TA4R - I - 28P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 ? 20mm ? 100mm (10mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--------------------------------	--	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	-
30	-
40	-
50	-
60	-
70	-
80	-
90	-
100	-

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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	ロボット	標準	ロボット
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)	-	-	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	3
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	25	37	75	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1	1.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17.2N・m
	Mb: 24.5N・m
	Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

リード4

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

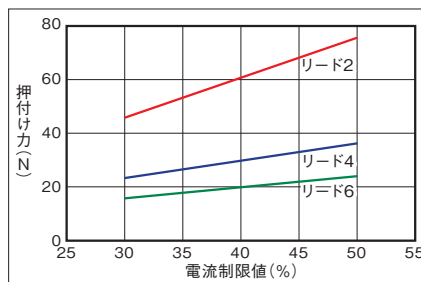
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



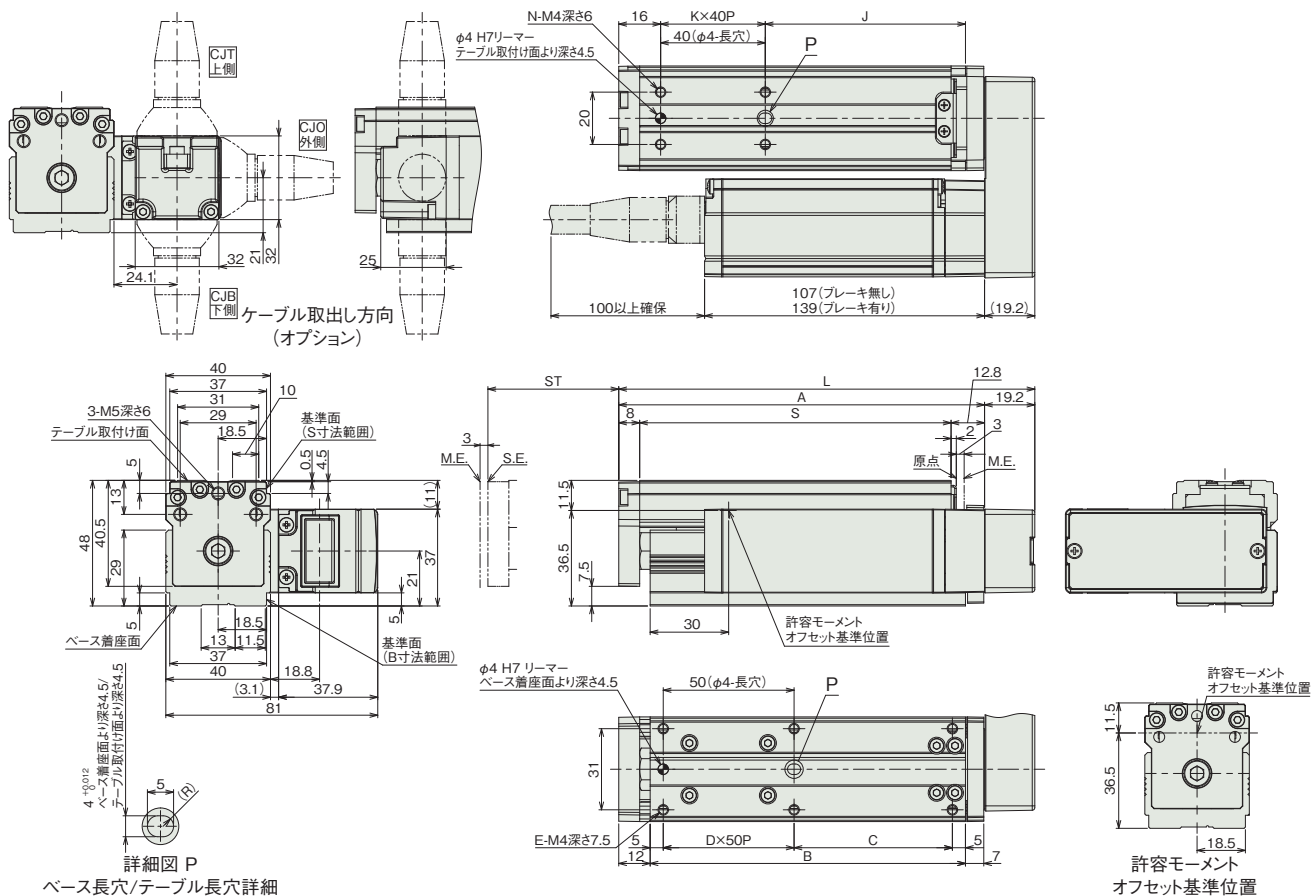
寸法図

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



(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。  
ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	109.8	119.8	129.8	139.8	149.8	159.8	169.8	179.8	189.8
B	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
C	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6
S	89	99	109	119	129	139	149	159	169

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)									
	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1	1
	0.9	1	1	1	1.1	1.1	1.1	1.2	1.2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	30000	-	8-291	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191		
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57		
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



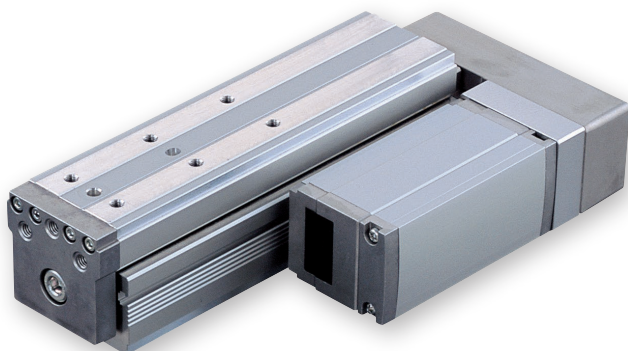
# RCP3-TA5R

テーブル	モーター折返し	本体幅 60mm	24v パルス モーター
------	---------	-------------	--------------------

## ■型式項目

**RCP3 - TA5R - I - 35P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

### 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	-

### 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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

### 選定上の注意



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6
		最高速度 (mm/s)	465	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	400	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	34	68	136	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 25.5N・m
	Mb : 36.5N・m
	Mc : 56.1N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma : 7.56N・m
	Mb : 10.8N・m
	Mc : 16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
83	4	1.5
167	3	1.5
208	3	1
250	1.5	0.5

リード2.5

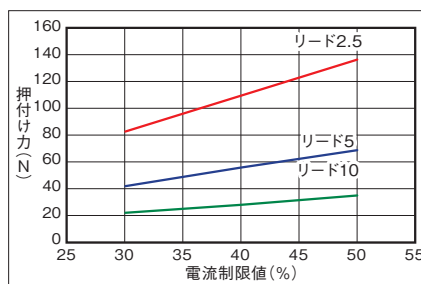
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

ストロークと最高速度

ストローク リード	25~100 (25mmごと)	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
10	465	<400>
5	250	
2.5	125	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



## 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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

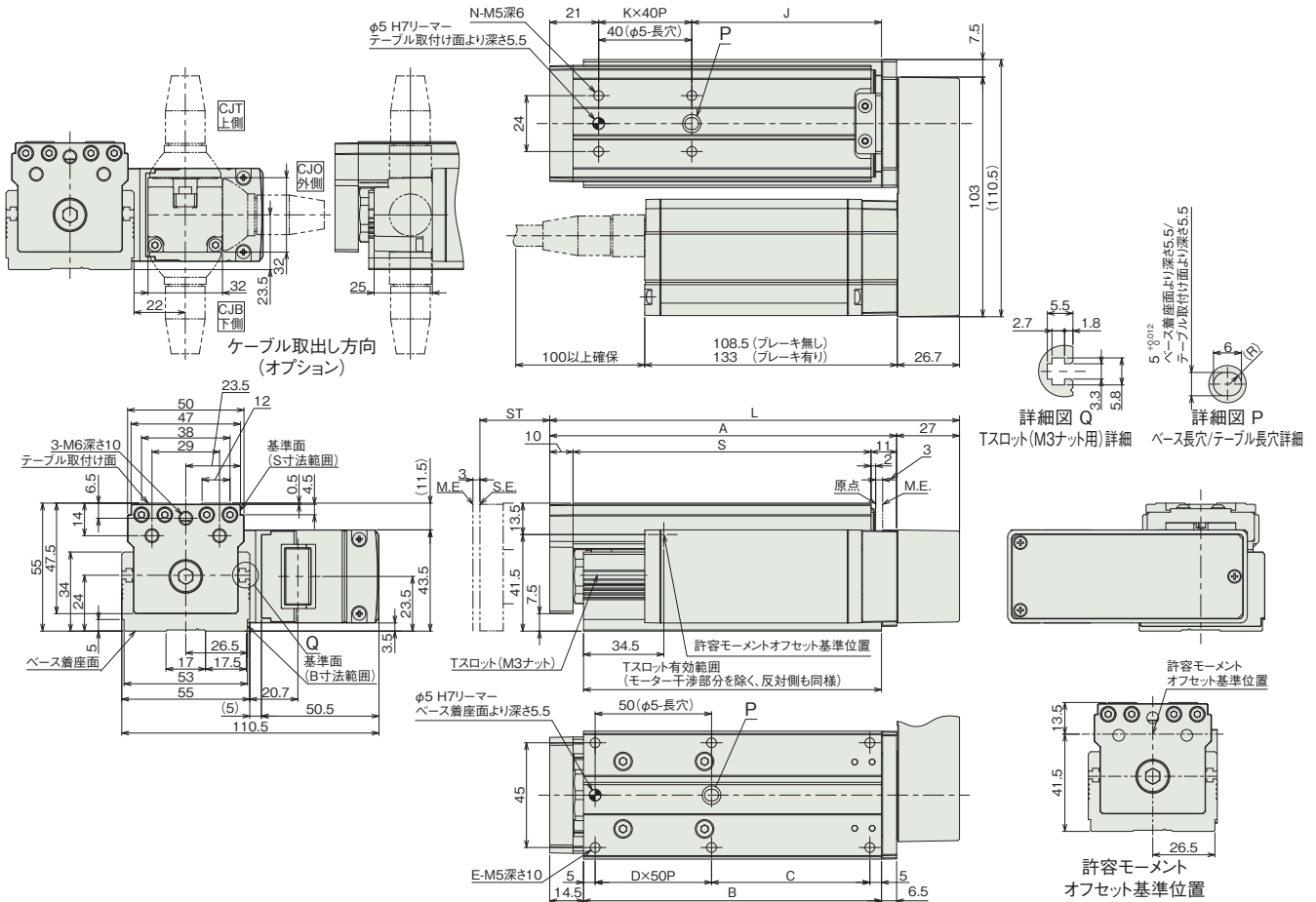
テーブル

オプション

ケーブル型式

- (注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
- (注) プレーキ有りでストロークが25mmの場合、モーターユニットがテーブル端面より張出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	124	149	174	199
B	103	128	153	178
C	43	68	43	68
D	1	1	2	2
E	6	6	8	8
J	56.5	81.5	66.5	91.5
K	1	1	2	2
N	4	4	6	6
S	103	128	153	178

### ■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9
	1.7	1.8	2	2.1

### 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

**RCP3**

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

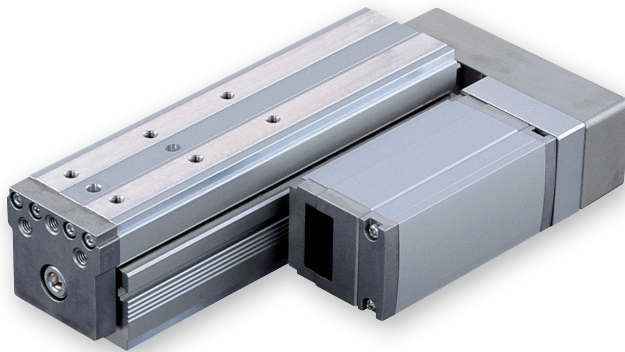
# RCP3-TA6R

テーブル	モーター 折返し	本体幅 70mm	24V パルス モーター
------	-------------	-------------	--------------------

■ 型式項目

**RCP3 - TA6R - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25   25mm 150   150mm (25mmごと)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

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	-
125	-
150	-

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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

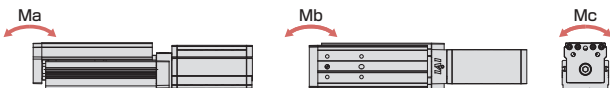
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6	8
		最高速度 (mm/s)	560	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	500	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m
	Mb: 42.0N・m
	Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 8.52N・m
	Mb: 12.2N・m
	Mc: 21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

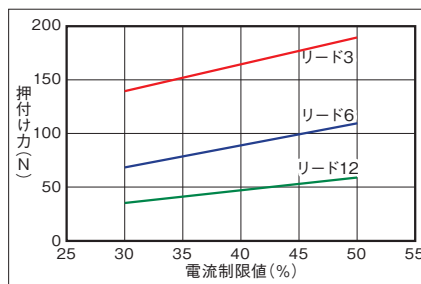
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



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



選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

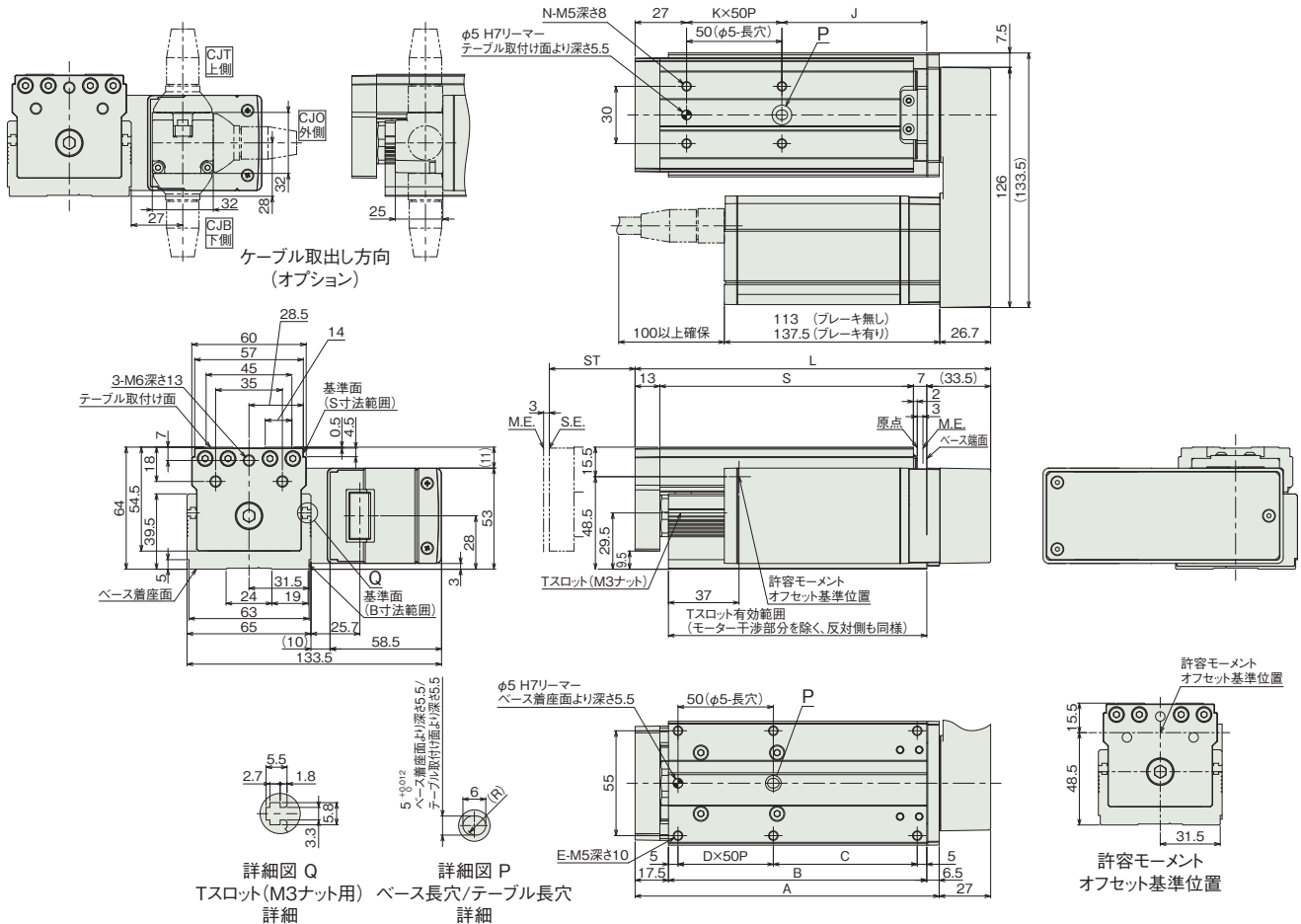
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

(注) モーター・エンコーダケーブルは一体型となります。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) ブレーキ有りでストロークが25mmの場合、モーターユニットがテーブル端面より突出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	134.5	159.5	184.5	209.5	234.5	259.5
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D	1	1	2	2	3	3
E	6	6	8	8	10	10
J	51	76	51	76	51	76
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
S	108	133	158	183	208	233

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.7	3.1
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3	3.4

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

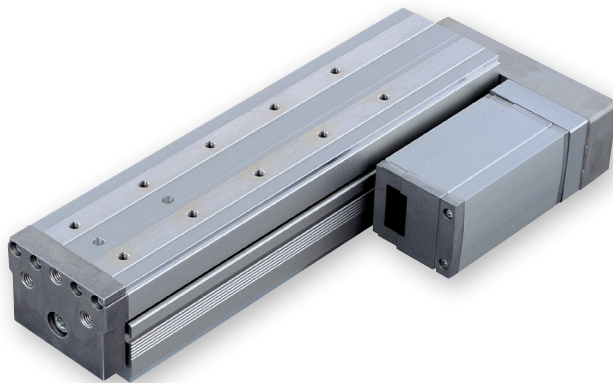
# RCP3-TA7R

テーブル	モーター折返し	本体幅 80mm	24v パルス モーター
------	---------	-------------	--------------------

## ■型式項目

**RCP3 - TA7R - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 パルスモーター 42□サイズ	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	-----------------------------	--	---	--	---	---------------------------



水平	垂直	横立	天吊り
----	----	----	-----

CE RoHS 10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

## 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	-
125	-
150	-
175	-
200	-

## 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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



選定上の  
注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-275 ページをご確認ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (6) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	8	10
		最高速度 (mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	580	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：42.6N・m
	Mb：60.8N・m
	Mc：123N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：11.6N・m
	Mb：16.6N・m
	Mc：33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
266	6	1
400	6	0.5
500	4	0.5
580	2	0.5
600	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
125	8	2
250	6	2
300	6	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

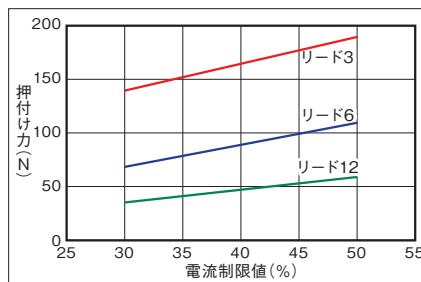
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



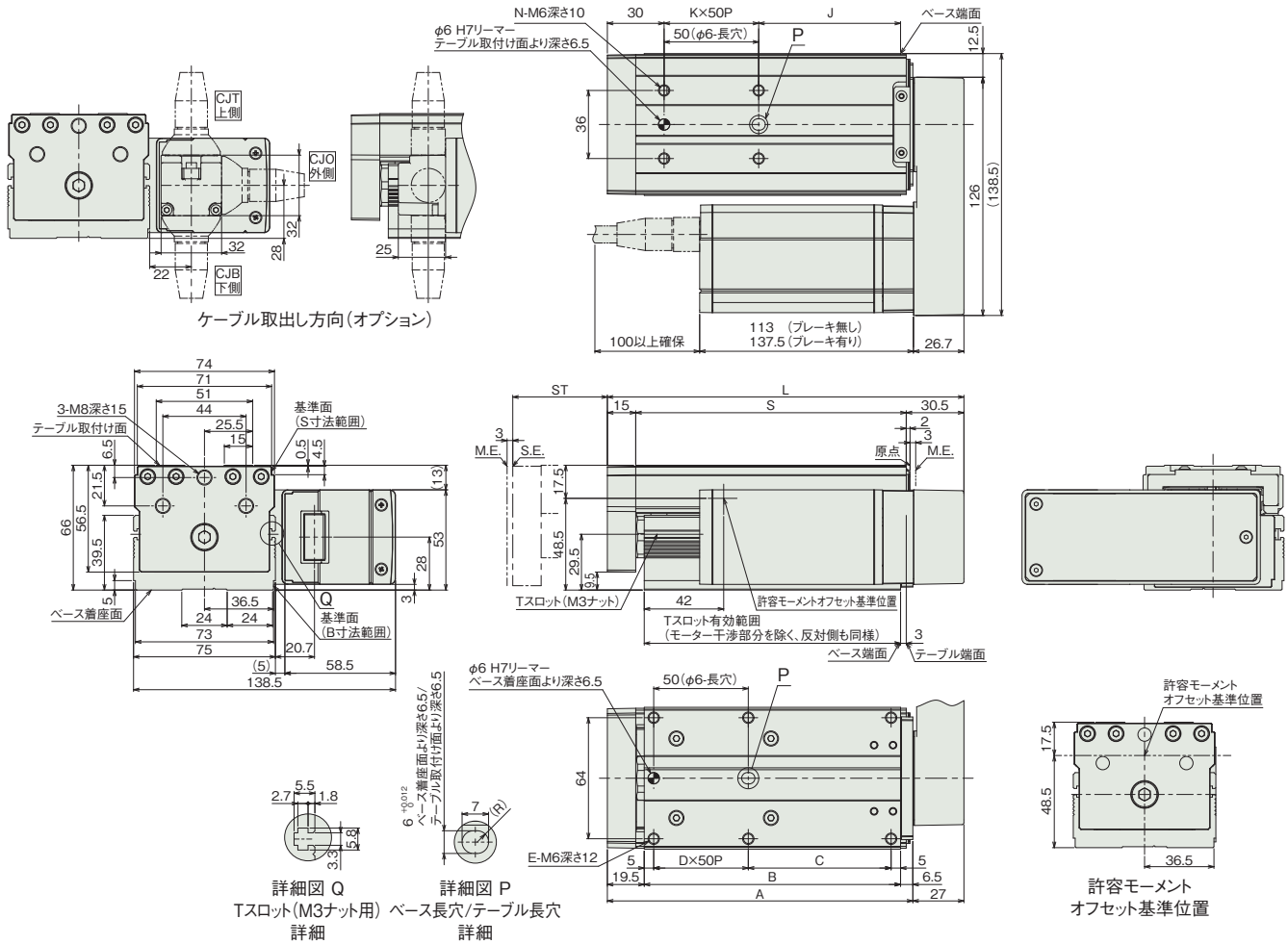
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) モーター・エンコーダケーブルは一体型となります。ケーブルの詳細は4-603ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) ブレーキ有りでストロークが25mmの場合、モーターユニットがテーブル端面より張出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の図面になります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5	311.5
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D	1	1	2	2	3	3	4	4
E	6	6	8	8	10	10	12	12
J	50	75	50	75	50	75	50	75
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
S	118	143	168	193	218	243	268	293

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9
	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4	4.2

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-291
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種


ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2	細小型テーブル	RCA2-TCA3NA	4-511	
		RCA2-TWA3NA	4-513	
		RCA2-TFA3NA	4-515	
		RCA2-TCA4NA	4-517	
		RCA2-TWA4NA	4-519	
		RCA2-TFA4NA	4-521	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

**RCA2**

RCS4

RCS3

RCS2



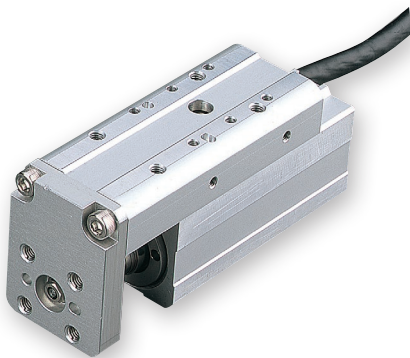
# RCA2-TCA3NA

細小型    テーブル    モーターストレート    本体幅 30mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

■型式項目

RCA2 - TCA3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	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
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I1」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(RB)

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		4		2		1		4		2		1	
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1
水平	可搬質量	0.75 1.5 3						0.25 0.5 1					
	最高速度 (mm/s)	200 100 50						200 100 50					
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2 0.2 0.2 0.2						最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2 0.2 0.2 0.2					
垂直	可搬質量	0.25 0.5 1						0.12 0.25 0.5					
	最高速度 (mm/s)	200 100 50						200 100 50					
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2						最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2					
推力	定格推力 (N)	42.7 85.5 170.9						25.1 50.3 100.5					
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25 0.5 1						0.12 0.25 0.5					
	最小ストローク (mm)	30 30 30						30 30 30					
ストローク	最大ストローク (mm)	50 50 50						50 50 50					
	ストロークピッチ (mm)	20 20 20						20 20 20					

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.0N・m
	Mb: 14.0N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復
	リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
保護等級	0~40°C, 85% RH以下 (結露なきこと)
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

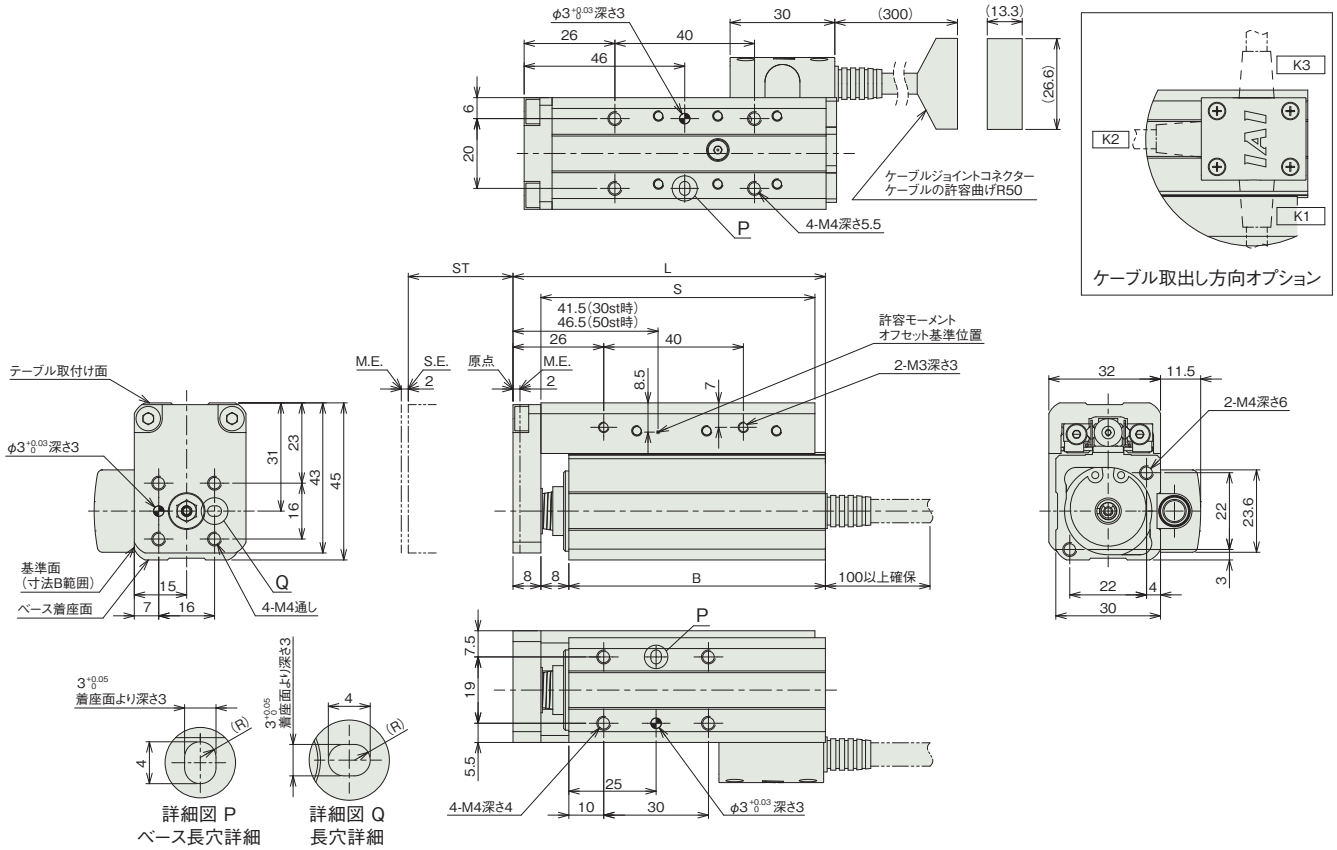
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

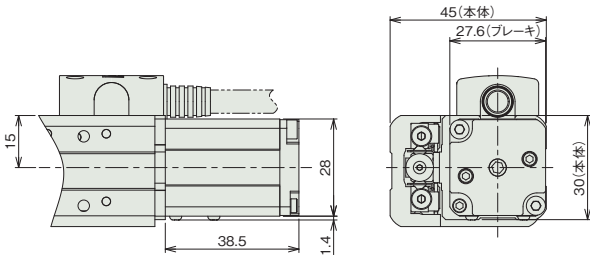
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 本体取付け面(底面)のセンターと、テーブル上の取付け面のセンターは同位置ではありませんのでご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		
	30	50	
	ブレーキ無し	0.37	0.44
	ブレーキ有り	0.47	0.54

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

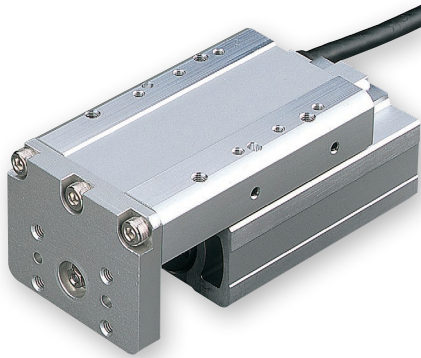
# RCA2-TWA3NA

細小型    テーブル    モーターストレート    本体幅 50mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

■型式項目

**RCA2 - TWA3NA - I - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I   インクリメンタル	モーター種類 10   サーボモーター 10W	リード 4   ボールねじ4mm 2   ボールねじ2mm 1   ボールねじ1mm 4S   すべりねじ4mm 2S   すべりねじ2mm 1S   すべりねじ1mm	ストローク 30   30mm 50   50mm	適応コントローラー A3   ACON-CVB/PLB/POB A5   ACON-CB/CGB A6   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	-------------------------------	--	---------------------------------	---	---	---------------------------



CE    RoHS 10

水平    垂直    横立て    天吊り

**省電力対応**

**選定上の注意**

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-
すべりねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

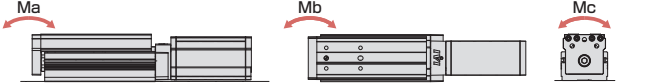
種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

■メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ						
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ												
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 19.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 9.4N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

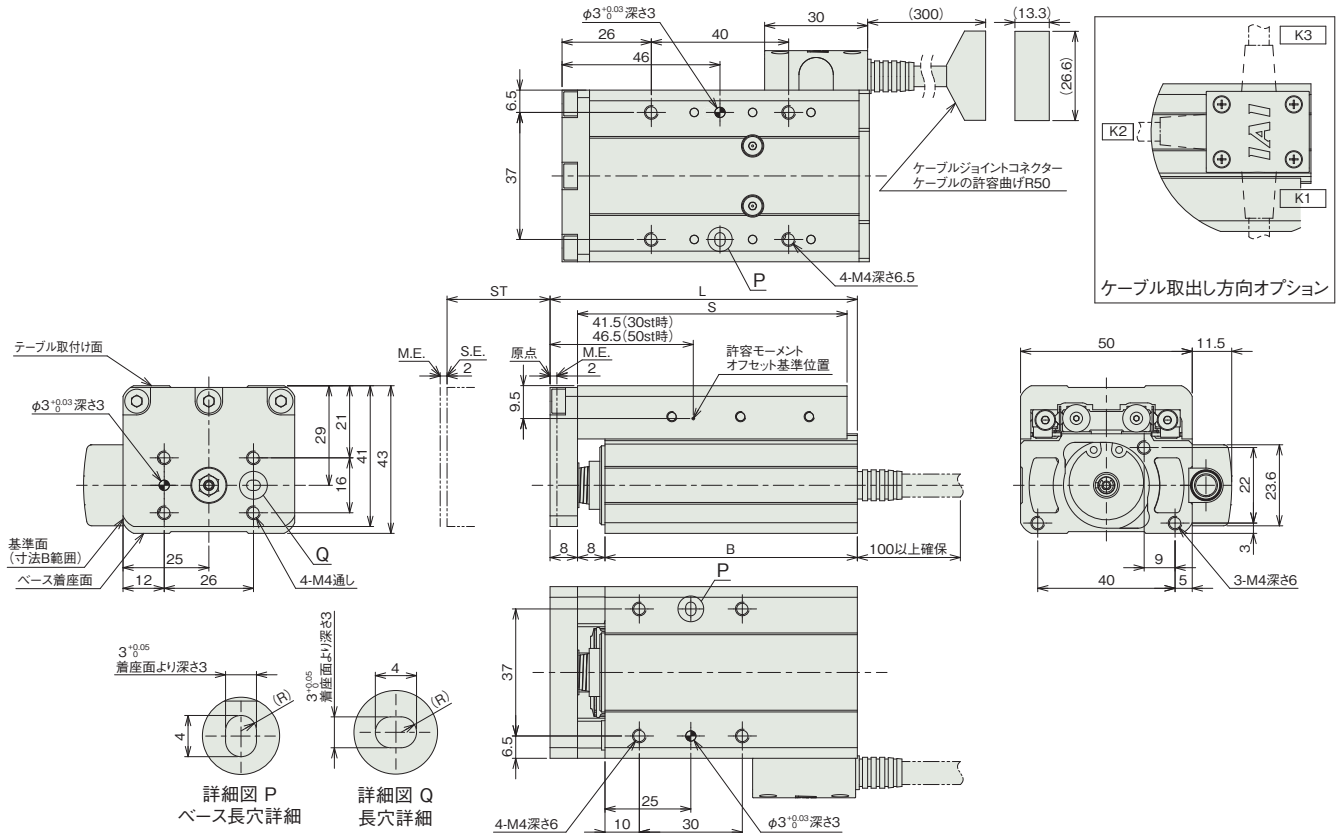
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

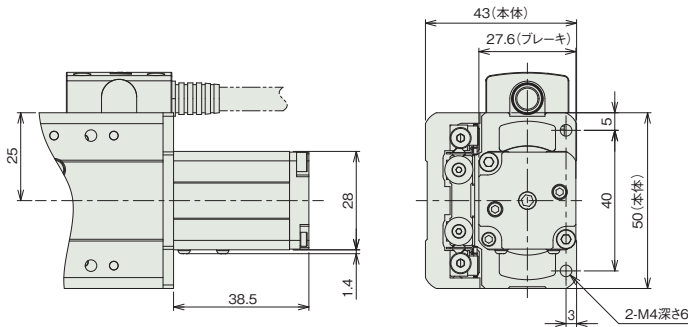
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)		
ブレーキ無し	0.52	0.58
ブレーキ有り	0.62	0.68

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

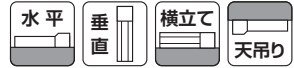
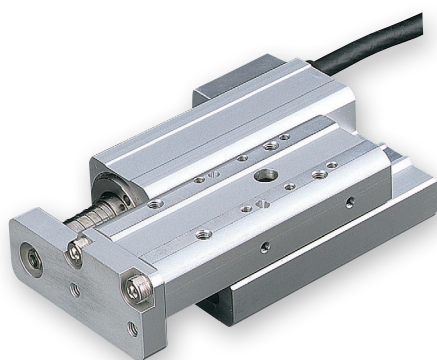
# RCA2-TFA3NA

細小型    テーブル    モーターストレート    本体幅 60mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

## 型式項目

RCA2 - TFA3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

### 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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	-
	2	100	-
	1	50	-
すべりねじ	4	200	-
	2	100	-
	1	50	-

(単位はmm/s)

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

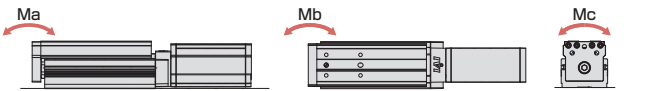
種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□□(RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□□(RB)

### メインスペック

項目	内容							
送りねじ種類	ボールねじ		すべりねじ					
リード	4	2	1	4	2	1		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

### テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: ±0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。



寸法図

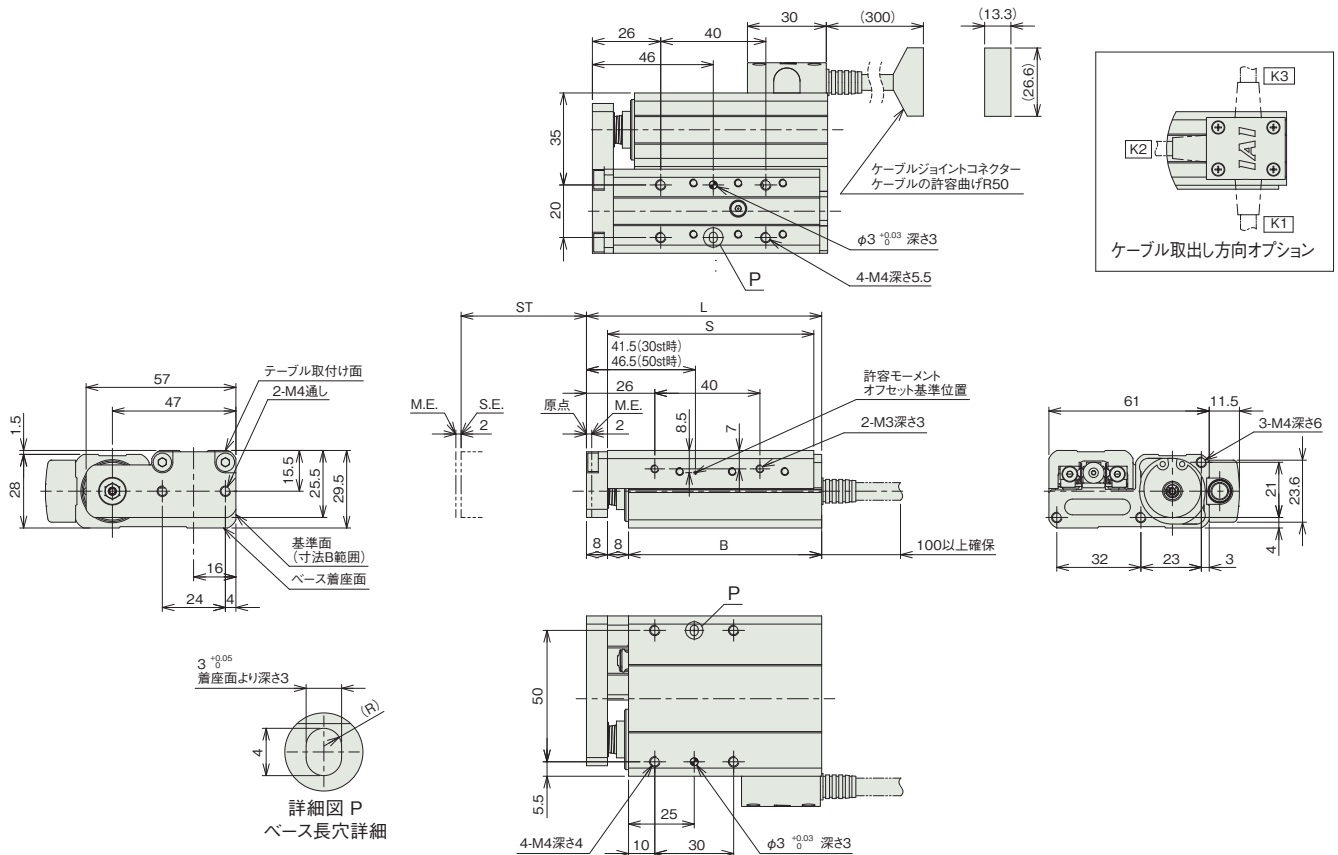
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

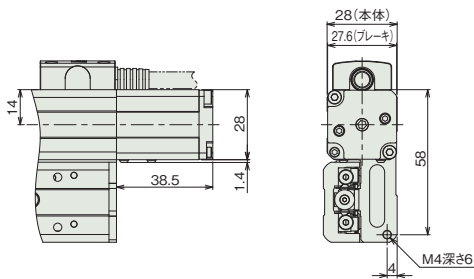
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		
	30	50	
	ブレーキ無し	0.4	0.48
	ブレーキ有り	0.5	0.58

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

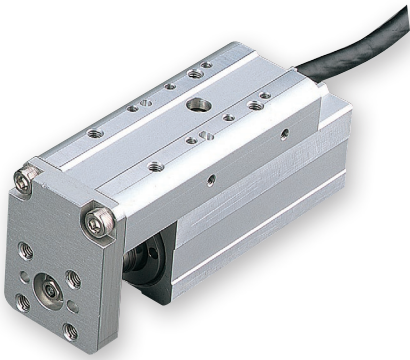
# RCA2-TCA4NA

細小型    テーブル    モーター ストレート    本体幅 **40mm**    **24V** ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

型式項目

**RCA2 - TCA4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	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
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

**省電力対応**

**選定上の注意**

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		ボールねじ	すべりねじ
6	30	270 < 220 >	300
	50	200	-
	20	100	-
4	30	220	300
	50	200	-
	20	100	-
2	30	220	300
	50	200	-
	20	100	-

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

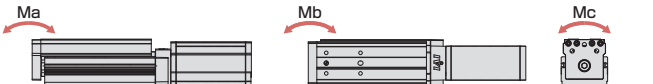
種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

メインスペック

項目	内容					
	ボールねじ			すべりねじ		
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.12
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20

テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。



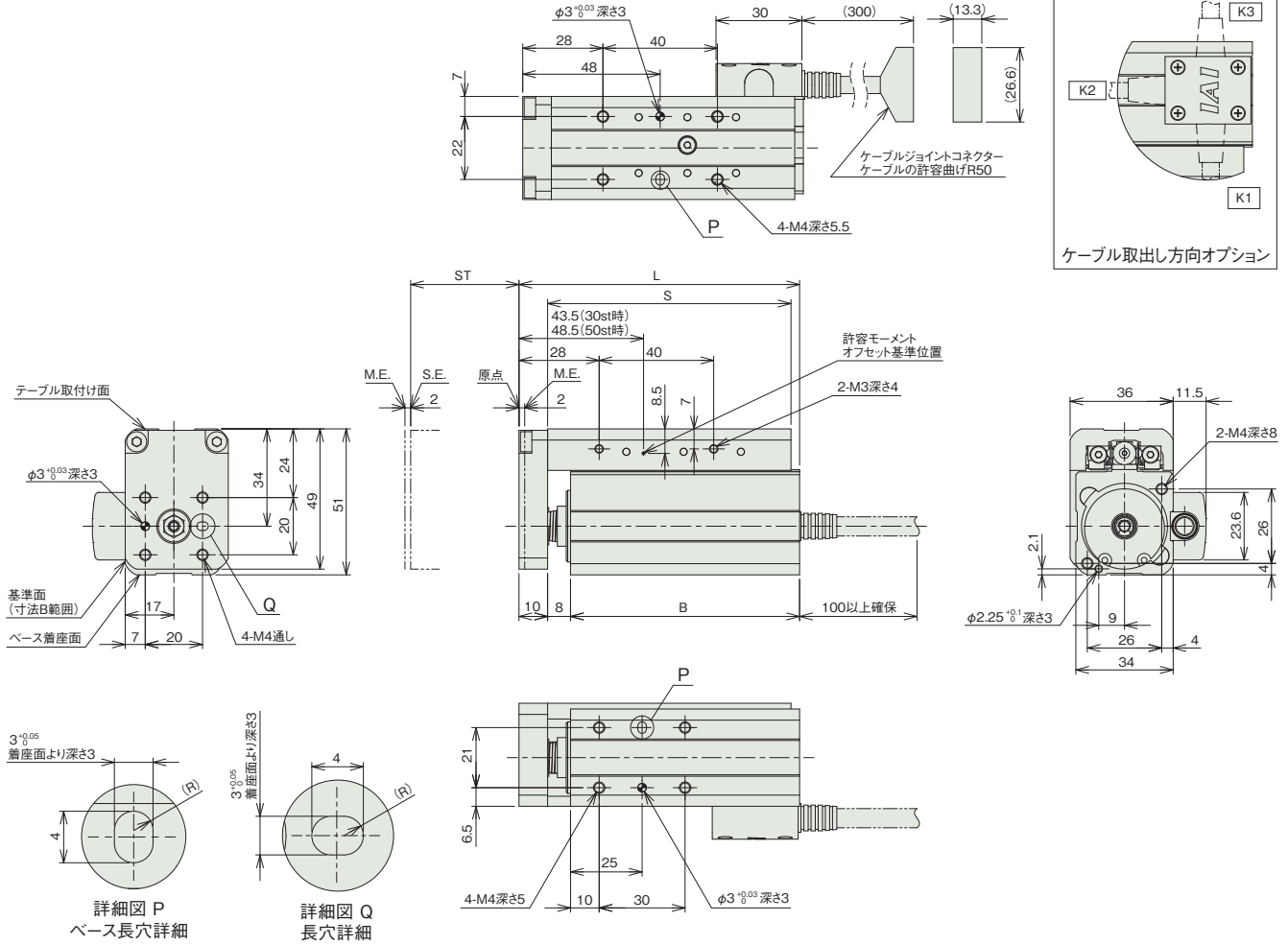
寸法図

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

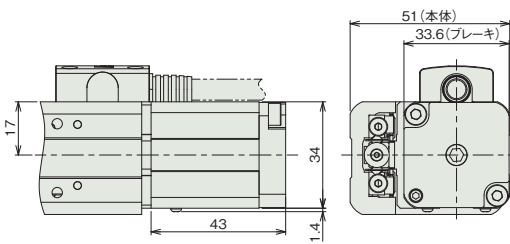
2次元 CAD  
3次元 CAD

■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 本体取付け面(底面)のセンターと、テーブル上の取付け面のセンターは同一位置ではありませんのでご注意ください。



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.48	0.6
	0.63	0.75

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「一覧表」

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2

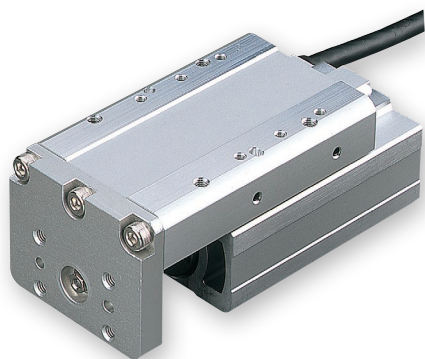
# RCA2-TWA4NA

細小型    テーブル    モーターストレート    本体幅 60mm    24V ACサーボモーター    すべりねじ    ボールねじ

## 型式項目

**RCA2 - TWA4NA - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I   インクリメンタル	モーター種類 20 サーマモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CVB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	--------------------------	--	-----------------------------	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード2と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

### 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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270 < 220 >	300
	4	200	-
	2	100	-
すべりねじ	6	220	300
	4	200	-
	2	100	-

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA (RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA (RB)

### メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6		4		2		6		4		2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						2 3 6 0.25 0.5 1					
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300 200 100 300 200 100					
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)						0.3 0.3 0.2 0.2 0.2 0.2					
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						0.5 0.75 1.5 0.12 0.25 0.5					
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300 200 100 300 200 100					
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)						0.2 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2					
推力	定格推力 (N)	33.8						50.7 101.5 19.9 29.8 59.7					
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5 0.75 1.5 0.12 0.25 0.5						-					
ストローク	最小ストローク (mm)	30 30 30 30 30 30						-					
	最大ストローク (mm)	50 50 50 50 50 50						-					
ストローク	ストロークピッチ (mm)	20 20 20 20 20 20						-					

### テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 24.8N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 12.2N・m
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

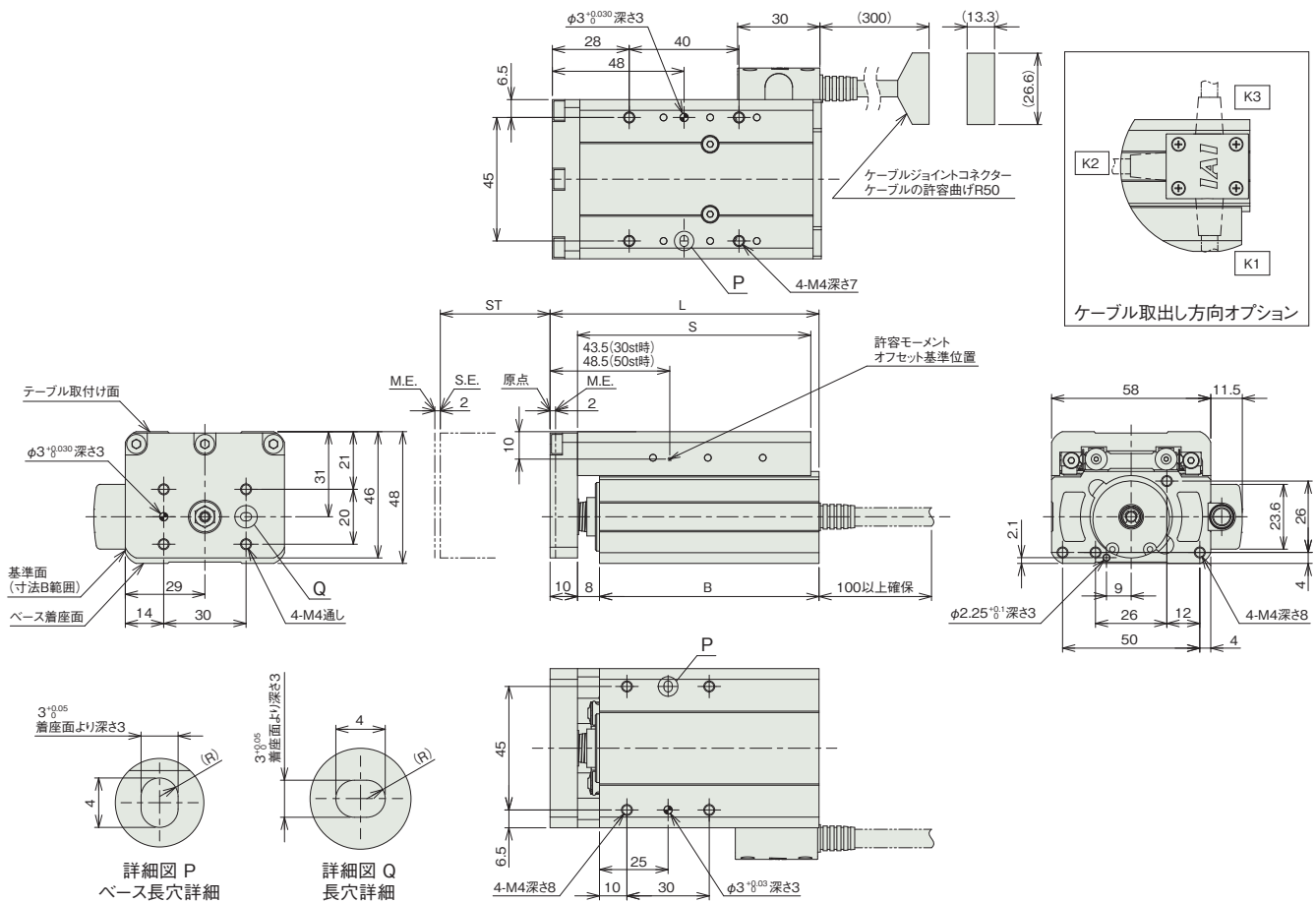
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

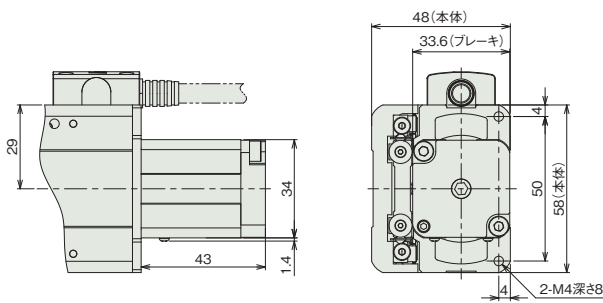
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

ストローク		30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.65	0.77
	ブレーキ有り	0.8	0.92

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット  
ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

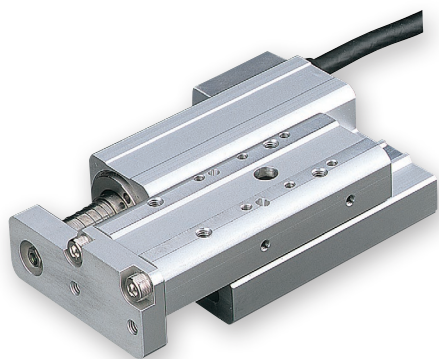
# RCA2-TFA4NA

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 70mm	24V ACサーボ モーター	すべり ねじ	ボール ねじ
-----	------	---------------	-------------	----------------------	-----------	-----------

## 型式項目

RCA2 - TFA4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	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
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

### 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	4-583	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270 < 220 >	300
	4	200	-
	2	100	-
すべりねじ	6	220	300
	4	200	-
	2	100	-

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

### 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(RB)  
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(RB)

### メインスペック

項目	内容					
	ボールねじ			すべりねじ		
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20

### テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

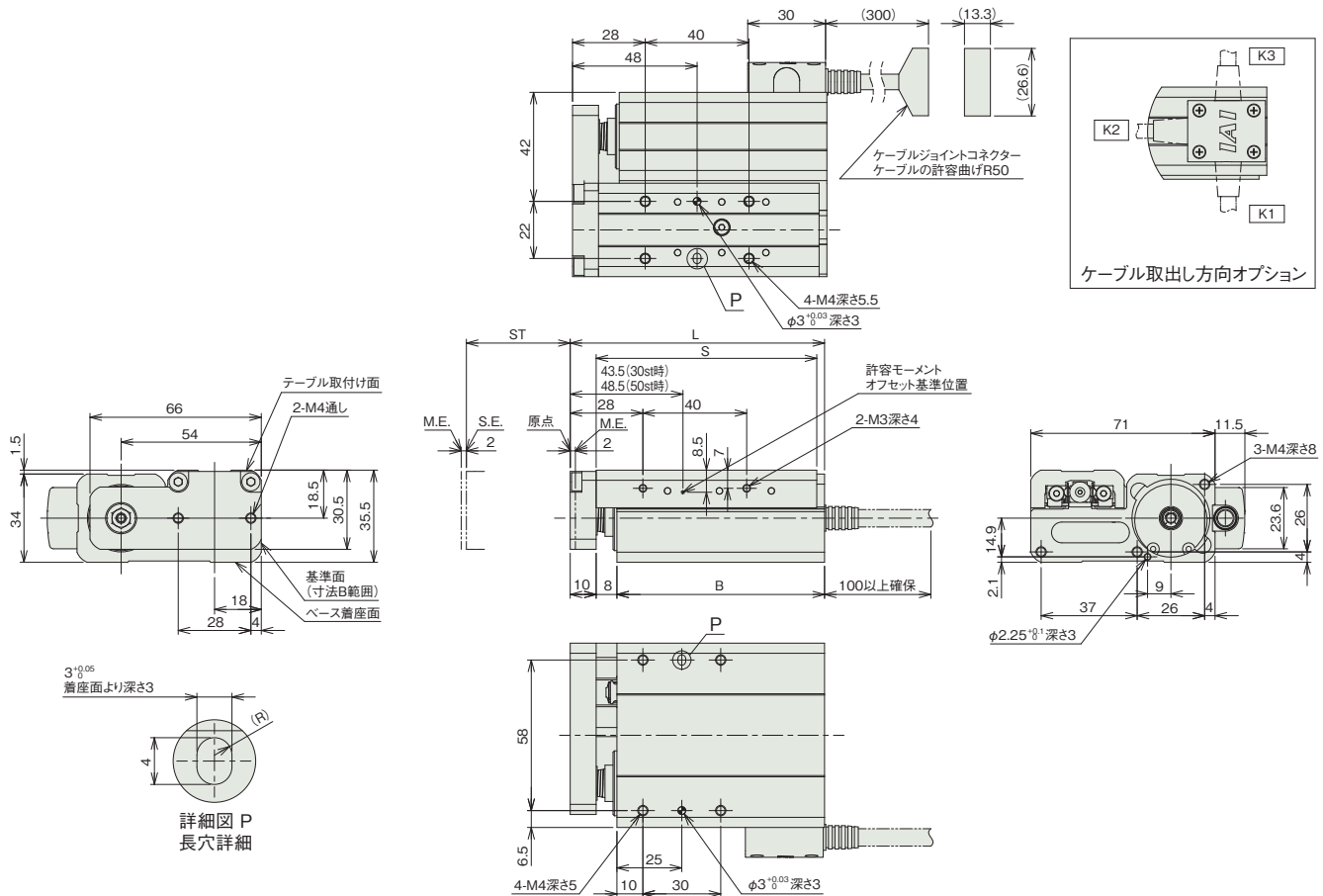
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

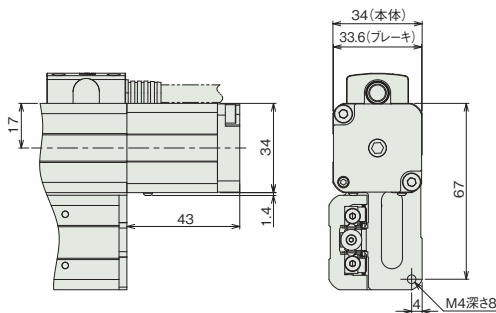
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-605ページをご参照ください。  
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	30	50
ブレーキ無し	0.6	0.72
ブレーキ有り	0.75	0.87

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種



ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# RCS4

サーボモーター 200V				
RCS4	テーブル	RCS4-TA4C	4-525	
		RCS4-TA6C	4-533	
		RCS4-TA7C	4-541	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCS4-TA4R	4-549	
		RCS4-TA6R	4-557	
		RCS4-TA7R	4-565	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2



# RCS4-TA4C

〈シングルブロック仕様〉



本体幅  
**40**  
mm

200V  
ACサーボ  
モーター

**60**  
W

■型式項目

RCS4 - TA4C -		WA	-	60	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 25   25mm 150   150mm (25mmごと)	適応コントローラ T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   <input type="checkbox"/> 長さ指定 R   <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照						



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	100	-
50	-	125	-
75	-	150	-

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

**選定上の注意**

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	5	5	5
		最高速度 (mm/s)	900	600	300	150
		定格加減速度 (G)	1	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6	9
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	900	600	300	150
		定格加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	9	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	4	4	4	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	5	3	3	3	3	3
5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	5	9	9	9	9	9

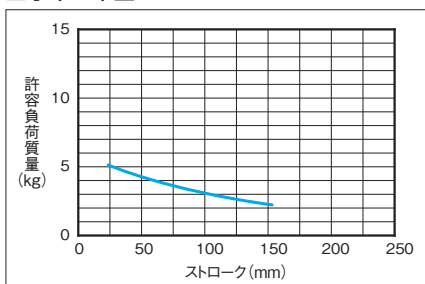
■ストロークと最高速度

ストローク	25~150 (mm) (25mmごと)
16	900
10	600
5	300
2.5	150

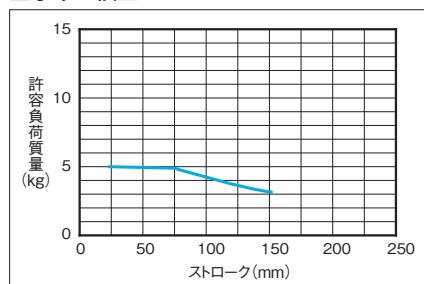
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

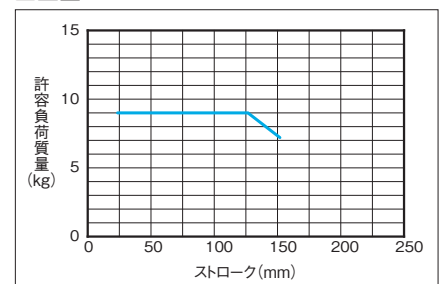
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

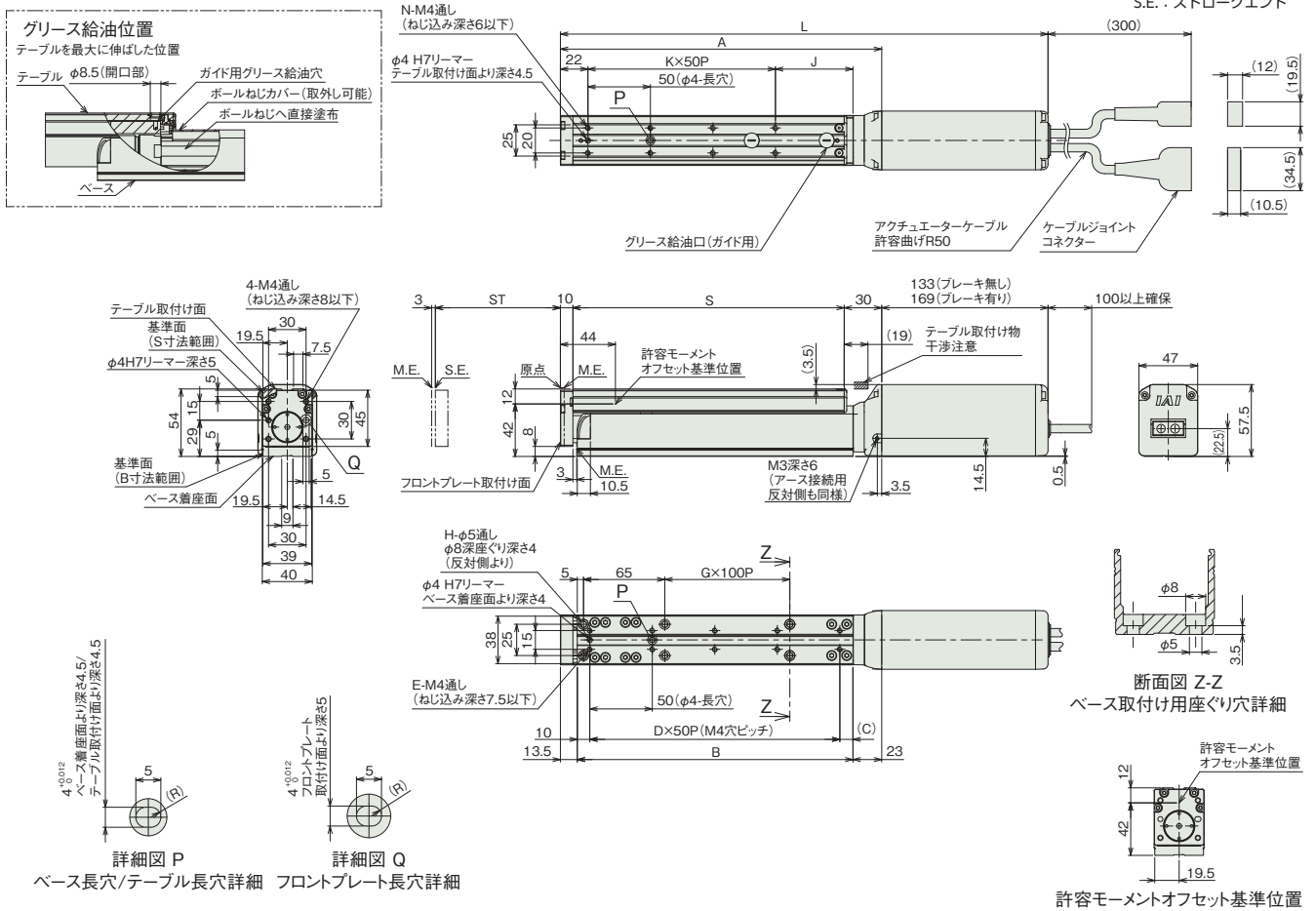
## 寸法図

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  
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

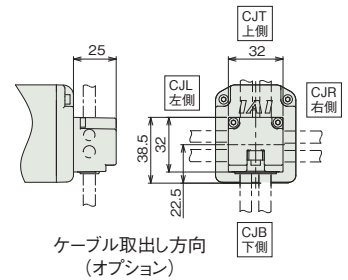


### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無し	265	290	315	340	365
	ブレーキ有り	301	326	351	376	401
A	132	157	182	207	232	257
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
S	92	117	142	167	192	217

### ■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9



### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉



■型式項目

RCS4		-	TA4C	-	WA	-	60	-		-		-		-		-	DB	-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	WA	バッテリーレスアプソ	モーター種類	サーボモーター	60W	リード	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク	40 40mm 240 240mm	適応コントローラー	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	T4 RCON RSEL	ケーブル長	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション	下記オプション 価格表参照	



■ ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
40	-	140	-
65	-	190	-
90	-	240	-

■ 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

**選定上の注意**

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	10
		最高速度(mm/s)	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6
		最高速度(mm/s)	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1.2	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
推力	定格推力(N)	85	170	340
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	9
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40
	最大ストローク(mm)	240	240	240
	ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 76.8N・m
	Mb: 110N・m
	Mc: 50.5N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 23.9N・m
	Mb: 34.1N・m
	Mc: 15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
10	8	8	8	6	4	3	3	3	3	3
5	10	10	10	8		6	6	6	6	
2.5	10	10	10			9	9	9		

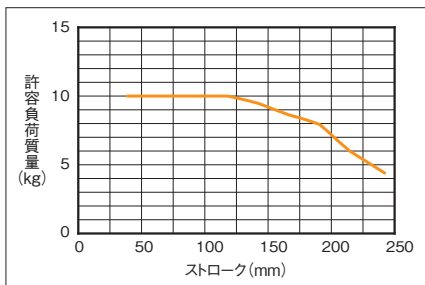
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
40~240 (mm)	600
10	600
5	300
2.5	150

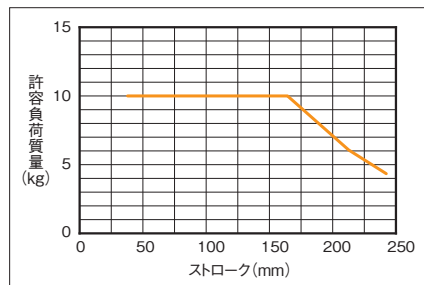
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

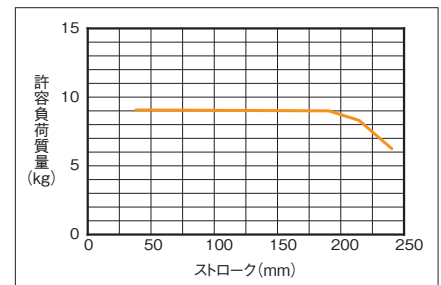
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

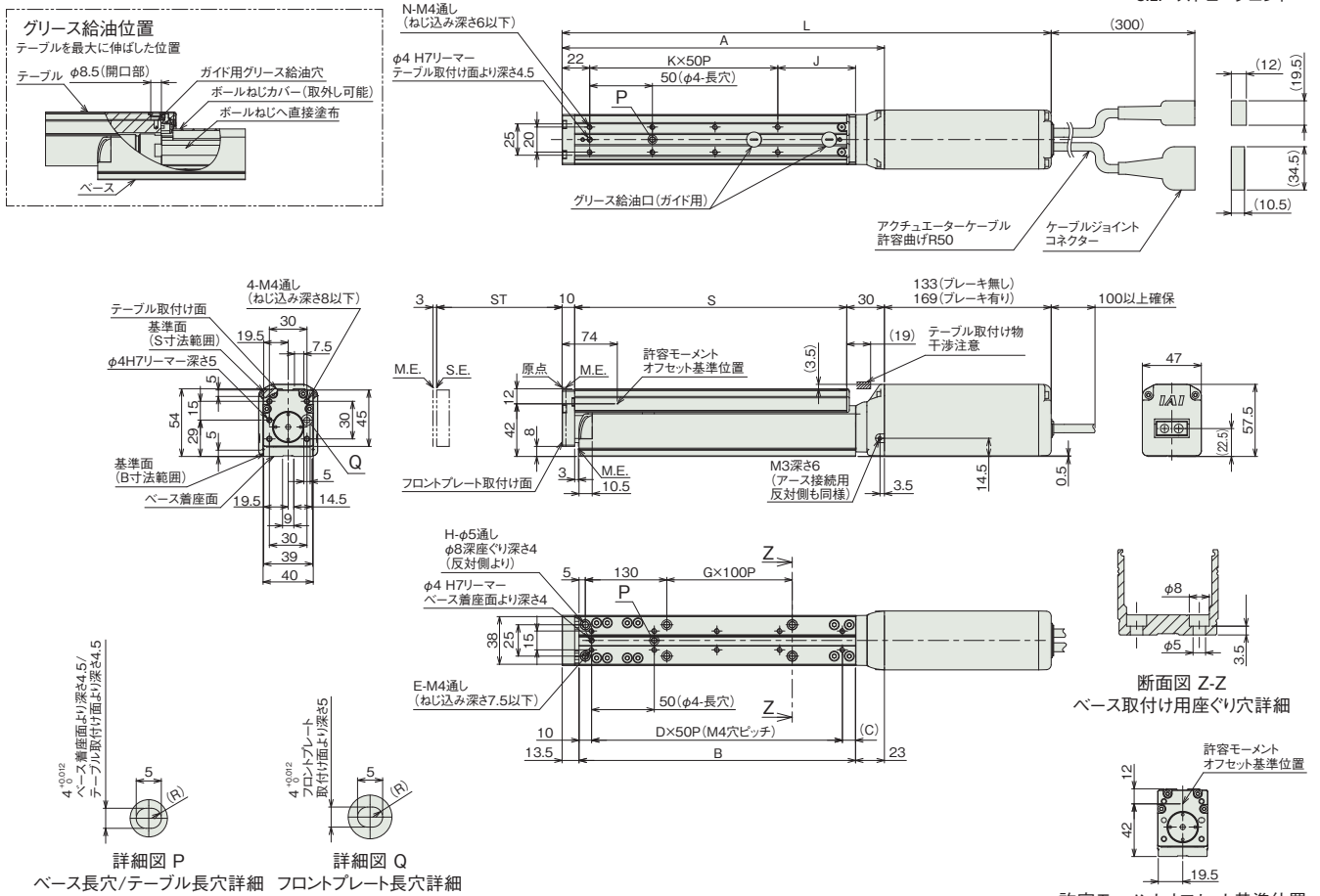
## 寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

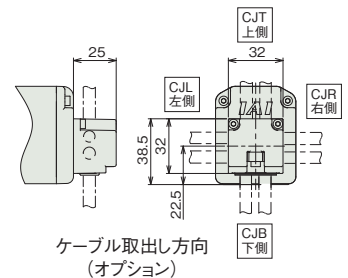


### ■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	
L	ブレーキ無し	340	365	390	440	490	540
	ブレーキ有り	376	401	426	476	526	576
A	207	232	257	307	357	407	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
S	167	192	217	267	317	367	

### ■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6



### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボット

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA6C

〈シングルブロック仕様〉



■型式項目

RCS4 - TA6C -		WA	-	100	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25   25mm ?   ? 200   200mm (25mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照						



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

**選定上の注意**

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	8	8	10
		最高速度(mm/s)	1100	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	10	12
		最高速度(mm/s)	1100	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	4	6	10	12	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m
	Mb: 46.2N・m
	Mc: 68.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直					
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	8	8	8	6	4	4	4	3	3	2
12	8	8	8	8	8	6	6	6	6	6
6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	
3	10	10	10		12	12	12	12		

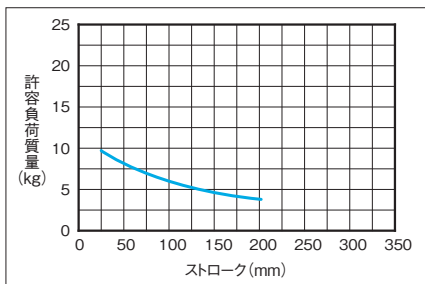
■ストロークと最高速度

ストローク	25~200(mm) (25mmごと)
リード	
20	1100
12	720
6	360
3	180

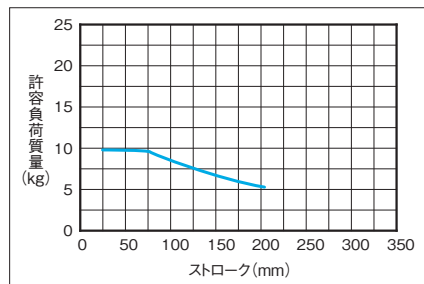
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

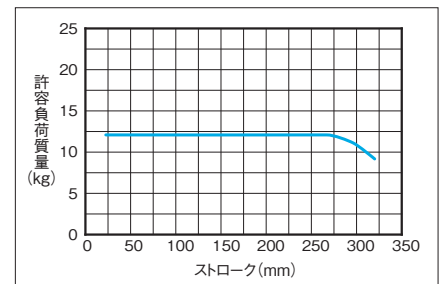
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

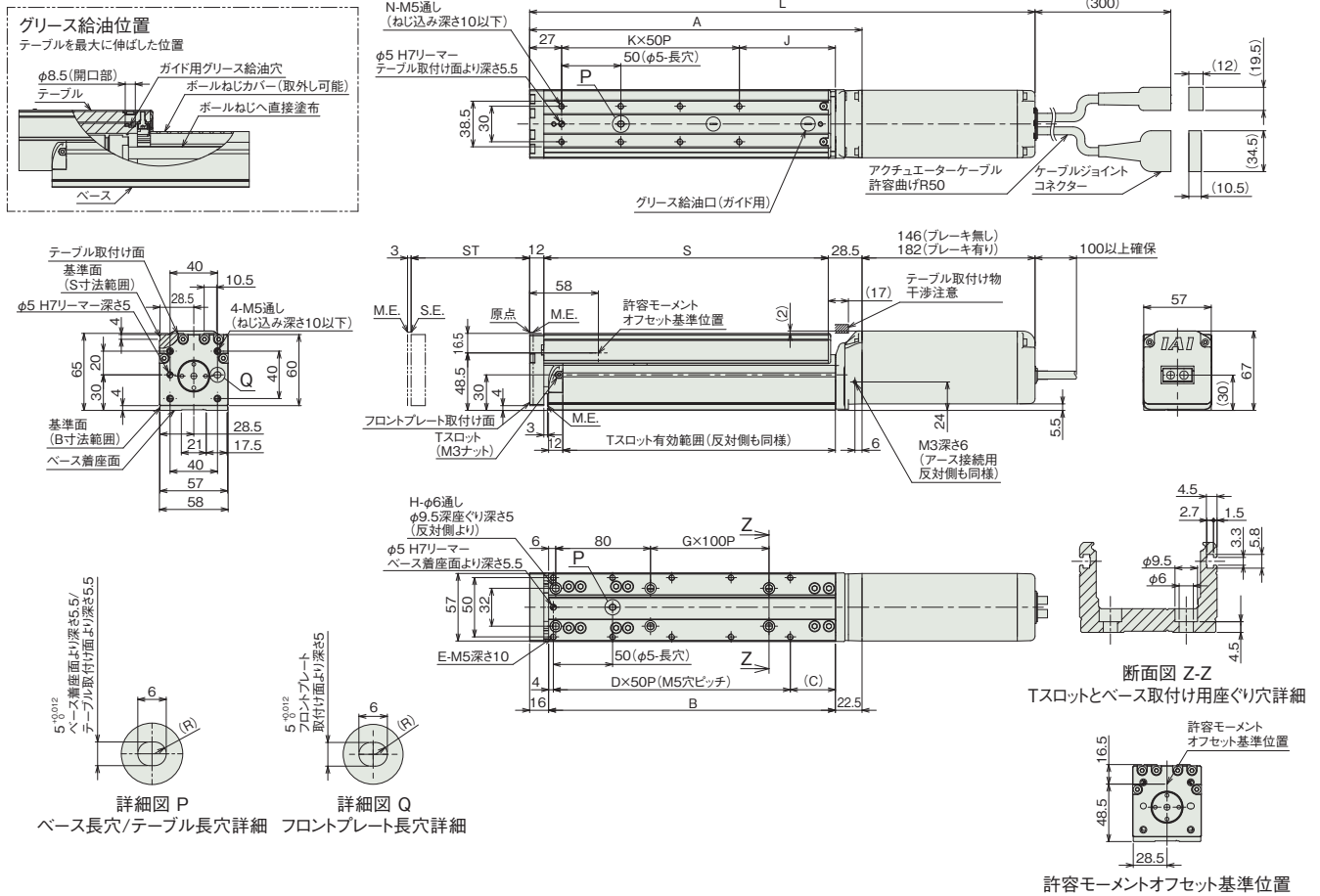
## 寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	ブレーキ無し	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	ブレーキ有り	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5
A	155.5	180.5	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	
B	117	142	167	192	217	242	267	292	
C	13	38	13	38	13	38	13	38	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	
J	56	81	56	81	56	81	56	81	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	
S	115	140	165	190	215	240	265	290	

### ■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.2
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.5

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアプソ	モーターストレート	本体幅 60mm	200V ACサーボモーター	100W
------------	-----------	----------	----------------	------

■型式項目

RCS4 - TA6C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 45 45mm ? 45mm 320 320mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	----------------------------	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
45	-	170	-
70	-	220	-
95	-	270	-
120	-	320	-

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

選定上の  
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1.2	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
推力	定格推力(N)	142	283	566
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	6	10	12
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	45
	最大ストローク(mm)	320	320	320
	ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50

(注1) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 169N・m
	Mb: 242N・m
	Mc: 137N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 49.5N・m
	Mb: 70.7N・m
	Mc: 40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
12	14	14	14	14	12	6	6	6	6	6
6	20	20	20	20	10	10	10	10	10	
3	20	20	20		12	12	12			

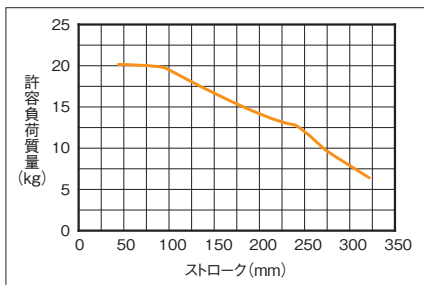
■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	45~270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

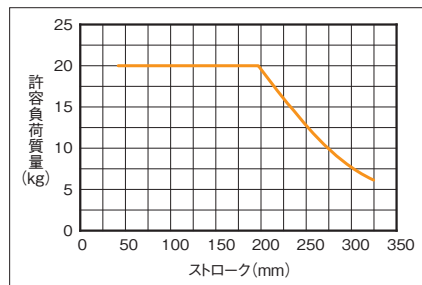
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

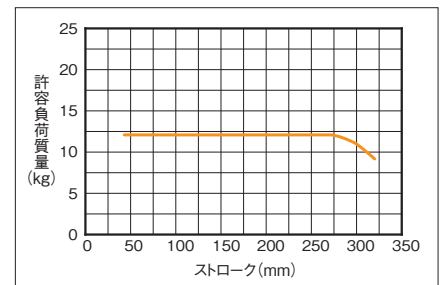
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



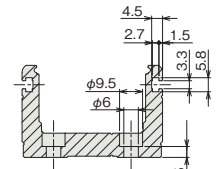
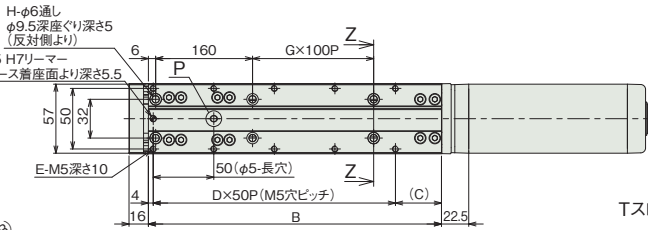
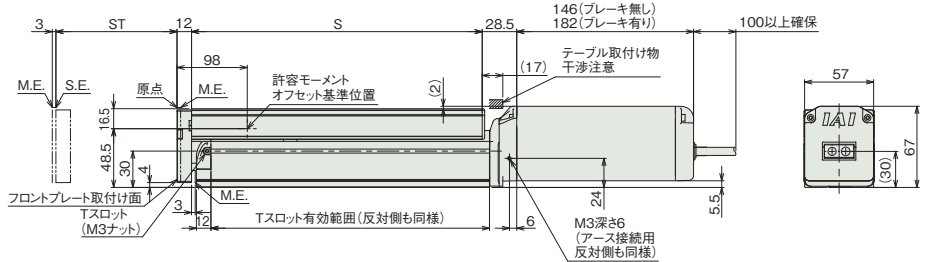
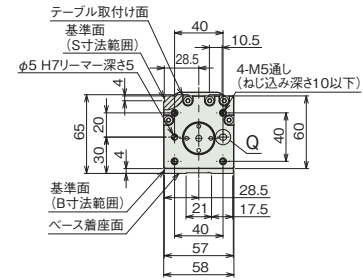
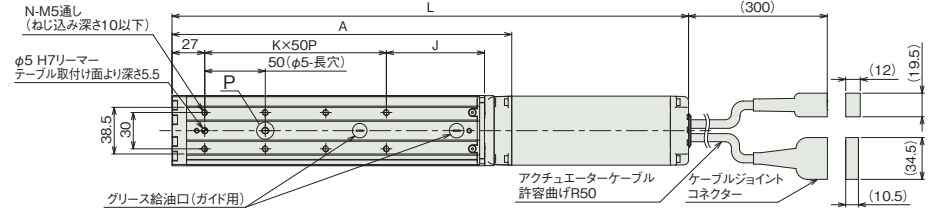
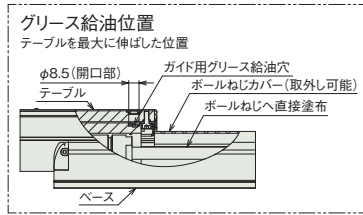
## 寸法図

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 3次元 CAD

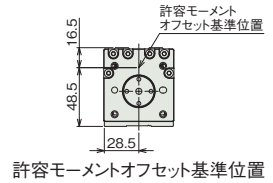
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細  
詳細図 Q フロントプレート長穴詳細

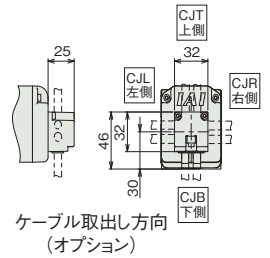
断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



許容モーメントオフセット基準位置

### ■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	プレーキ無し	401.5	426.5	451.5	476.5	526.5	576.5	626.5
	プレーキ有り	437.5	462.5	487.5	512.5	562.5	612.5	662.5
A	255.5	280.5	305.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
S	215	240	265	290	340	390	440	490



### ■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	プレーキ無し	2.9	3.1	3.3	3.4	3.7	4.1	4.7
	プレーキ有り	3.2	3.4	3.6	3.7	4	4.4	5

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA7C

〈シングルブロック仕様〉







■型式項目

RCS4 - TA7C -		WA	-	200	-	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 25 25mm 300 300mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル		オプション 下記オプション 価格表参照











■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	150	-
50	-	175	-
75	-	200	-
100	-	250	-
125	-	300	-


■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

**選定上の注意**



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	15	15	15
		最高速度 (mm/s)	1300	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	18	20
		最高速度 (mm/s)	1300	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	1	0.7
推力	定格推力 (N)	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格推力 (N)	142	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	10	18	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm) (注1)	50	50	50	50	

(注1) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 44.7N·m
	Mb: 44.7N·m
	Mc: 89.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直					
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	12	12	12	10	8	5	5	4	4	3
16	15	15	15	15	15	10	10	8	8	6
8	15	15	15	15		18	18	18	18	
4	15	15	15			20	20	20		

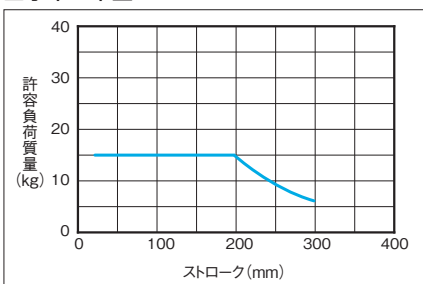
■ストロークと最高速度

ストローク	25~300 (mm)
リード	
24	1300
16	960
8	480
4	240

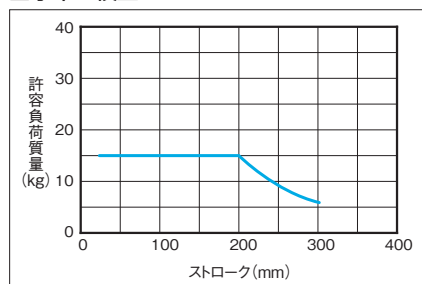
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

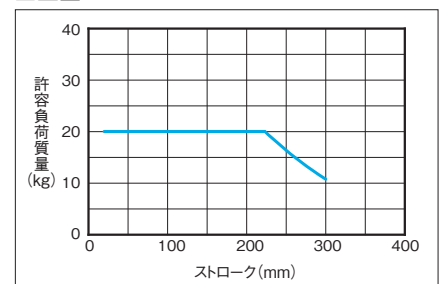
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

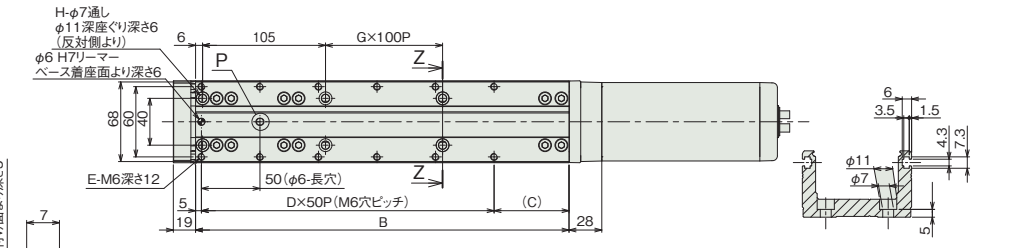
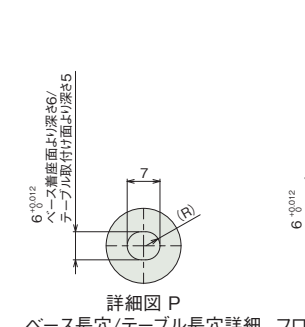
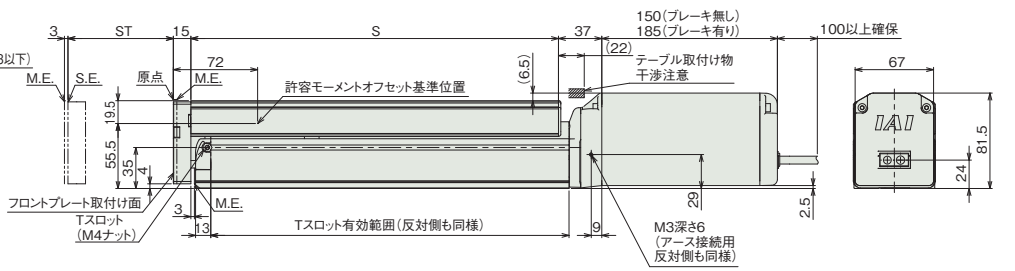
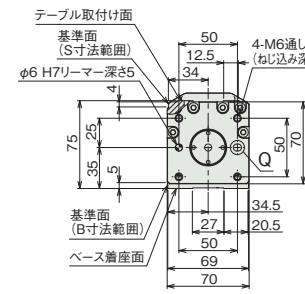
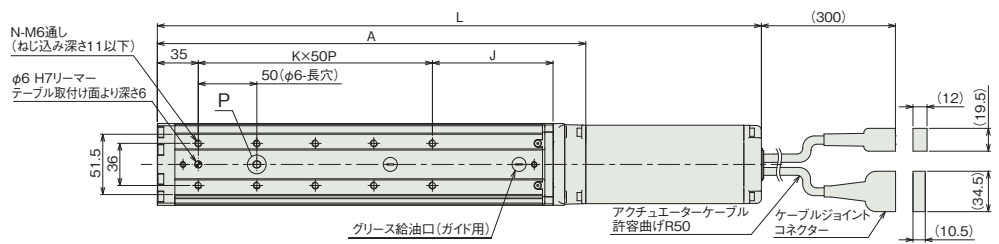
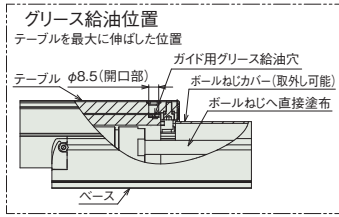
## 寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細  
詳細図 Q フロントプレート長穴詳細

断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取り付け用径り穴詳細

### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	ブレーキ無し	341	366	391	416	441	466	491	516	566	616
	ブレーキ有り	376	401	426	451	476	501	526	551	601	651
A	191	216	241	266	291	316	341	366	416	466	
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	

### ■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.8	6.3
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.8

### ■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアプソ  
 モーターストレート  
 本体幅 **70mm**  
**200v** ACサーボモーター  
**200W**

■ 型式項目

RCS4 - TA7C - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA 電池レスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 40 40mm ? 40mm 390 390mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X [ ] 長さ指定 R [ ] ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	----------------------------	----------------------------------	---	---	---	---------------------------



CE  RoHS 10  
 水平  垂直  横立  天吊り

■ ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
40	-	240	-
65	-	290	-
90	-	340	-
140	-	390	-
190	-		-

■ 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

選定上の  
注意



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。



■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
推力	定格推力(N)	214	427	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	8	18	24
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40
	最大ストローク(mm)	390	390	390
	ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 620N·m
	Mb: 620N·m
	Mc: 458N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 196N·m
	Mb: 196N·m
	Mc: 145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
リード (mm)										
16	25	25	20	20	15	8	8	8	8	6
8	30	30	25	25		18	18	18	18	
4	30	30	30			24	24	24		

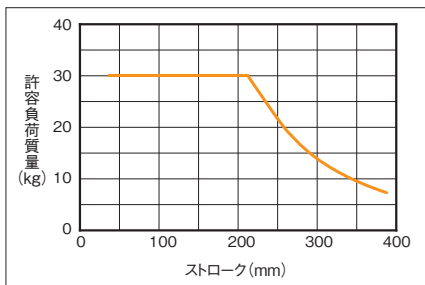
■ストロークと最高速度

ストローク リード	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

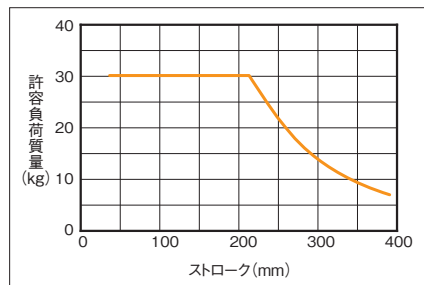
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

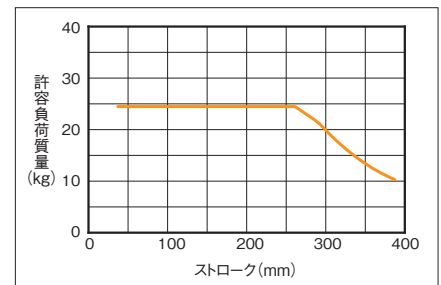
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

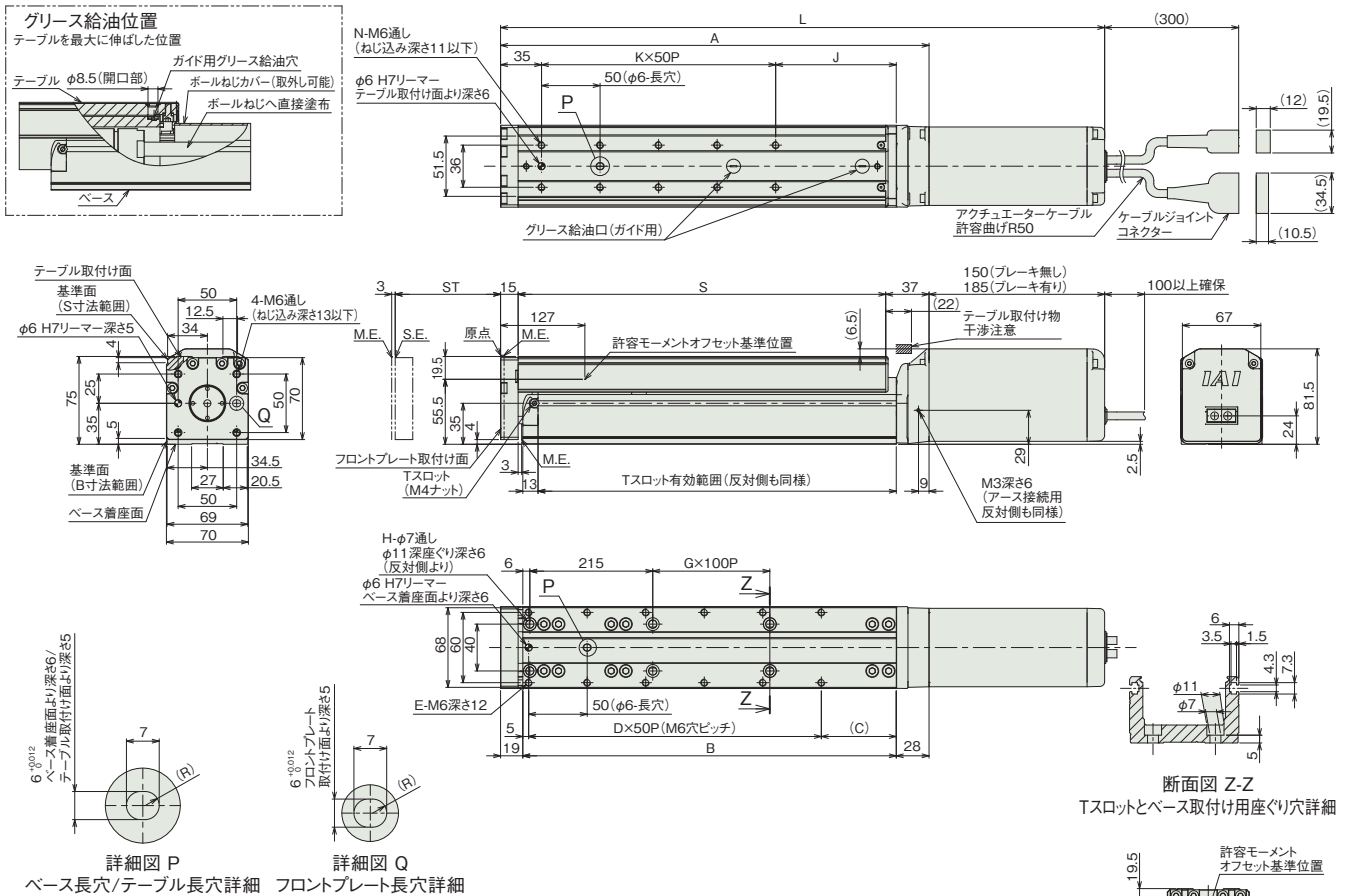
## 寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
L	プレーキ無し	466	491	516	566	616	666	716	766	816
	プレーキ有り	501	526	551	601	651	701	751	801	851
A	316	341	366	416	466	516	566	616	666	
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619	
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64	
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11	
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103	
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10	
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22	
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614	

### ■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
質量 (kg)	プレーキ無し	5.3	5.5	5.7	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	プレーキ有り	5.8	6.0	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0	8.5	8.9

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ロボシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

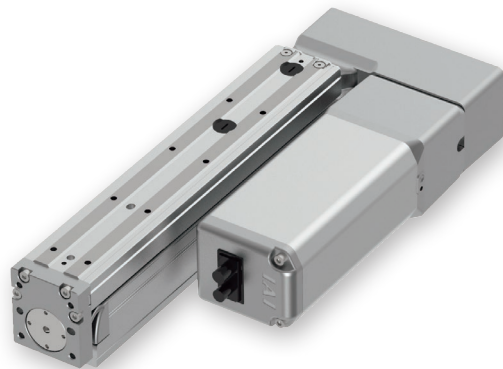
200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

RCS4 - TA4R - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード 16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 25   25mm 150   150mm (25mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS  
10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	100	-
50	-	125	-
75	-	150	-

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
背面取付けプレート	RP	4-598	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-



選定上の  
注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (5) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

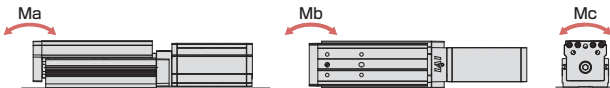
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	5	5	5
		最高速度(mm/s)	800	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6	9
		最高速度(mm/s)	800	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6	9	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	4	4	4	4	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	3	3	3	3
5	5	5	5	5	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	9	9	9	9

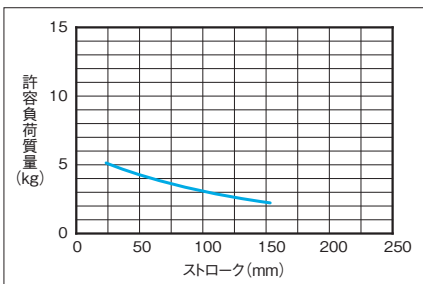
■ストロークと最高速度

ストローク	25~150(mm) (25mmごと)
16	800
10	600
5	300
2.5	150

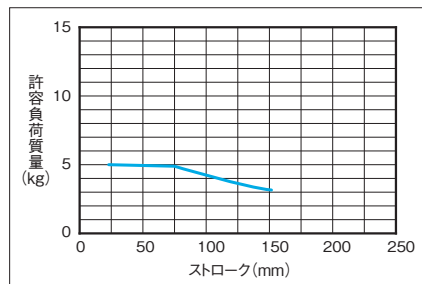
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

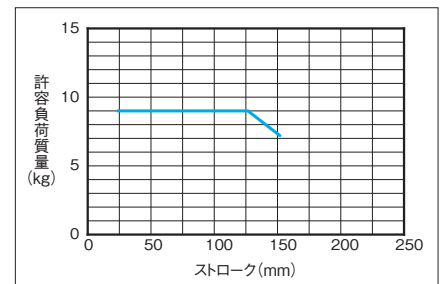
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

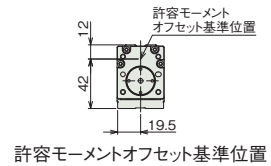
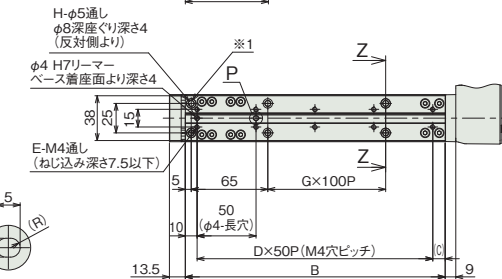
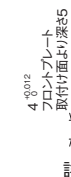
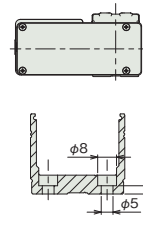
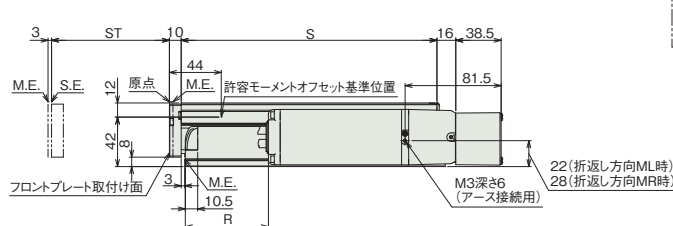
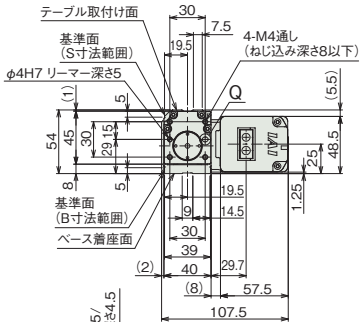
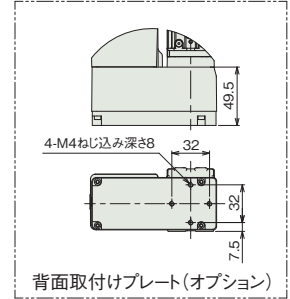
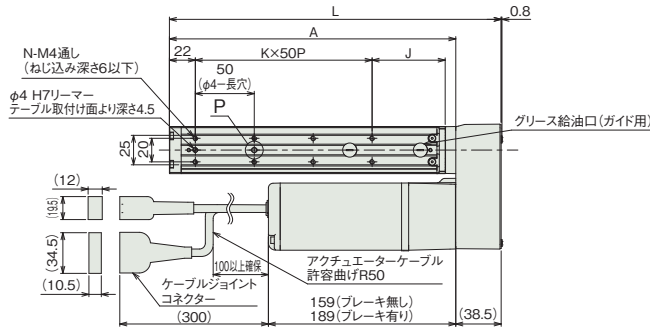
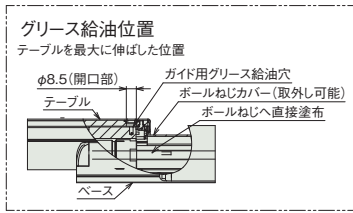
## 寸法図

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 3次元 CAD

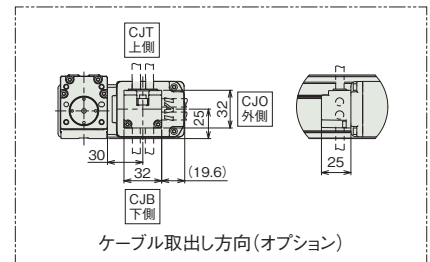
※1 25~100ストロークの場合、上面取付け用φ5ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



## ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5	
A	118	143	168	193	218	243	
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
D	1	2	2	3	3	4	
E	4	6	6	8	8	10	
G	0	0	0	0	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	
J	37	62	37	62	37	62	
K	1	1	2	2	3	3	
N	4	4	6	6	8	8	
R	ブレーキ無し	-54.5	-29.5	-4.5	20.5	45.5	70.5
	ブレーキ有り	-84.5	-59.5	-34.5	-9.5	15.5	40.5
S	92	117	142	167	192	217	



## ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
ブレーキ有り	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

## 適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2



# RCS4-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアプ

モーター折返し

本体幅  
**40mm**

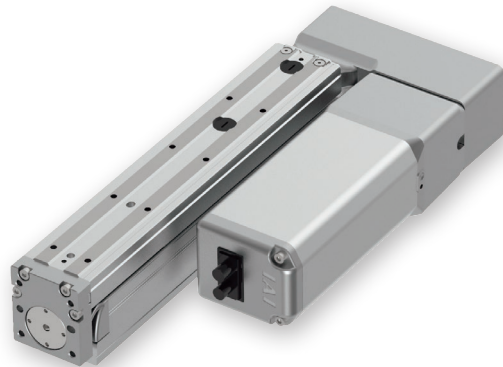
200V  
ACサーボ  
モーター

**60W**

■型式項目

RCS4 - TA4R - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプ	モーター種類 60   サーボモーター 60W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション 下記オプション 価格表参照
				10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	40   40mm ?   ? 240   240mm	T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
40	-	140	-
65	-	190	-
90	-	240	-

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
背面取付けプレート	RP	4-598	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

選定上の注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (5) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

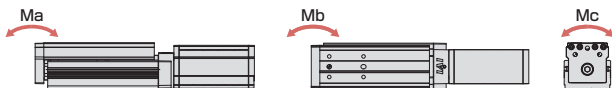
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	9
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	9	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 76.8N・m
	Mb: 110N・m
	Mc: 50.5N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 23.9N・m
	Mb: 34.1N・m
	Mc: 15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
10	8	8	8	6	3	3	3	3
5	10	10	10	8	6	6	6	6
2.5	10	10	10		9	9	9	

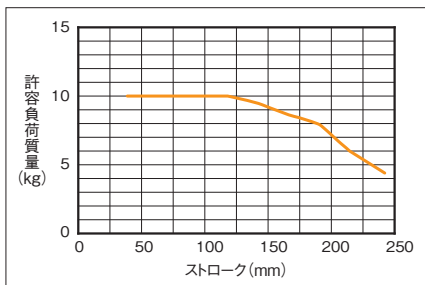
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
40~240 (mm)	600
10	300
5	150

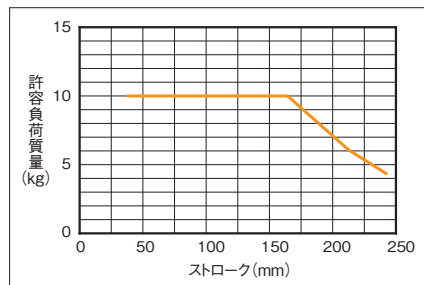
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

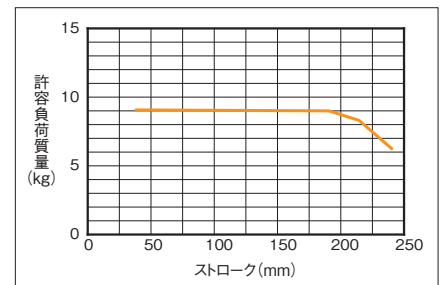
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

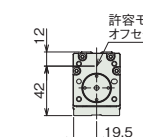
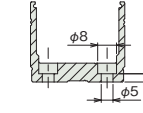
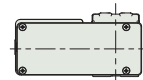
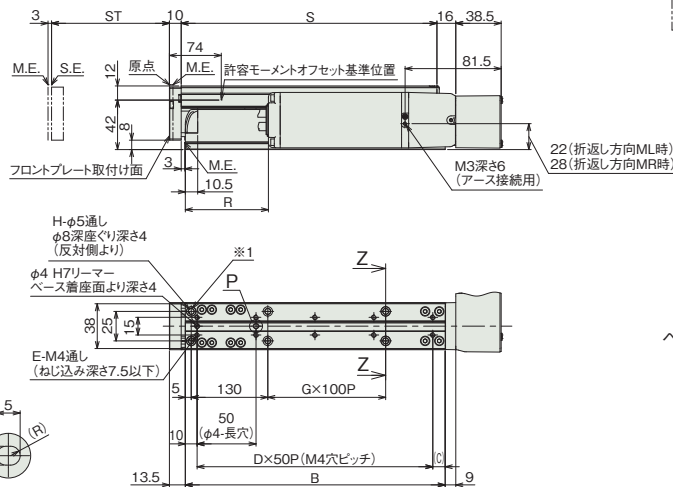
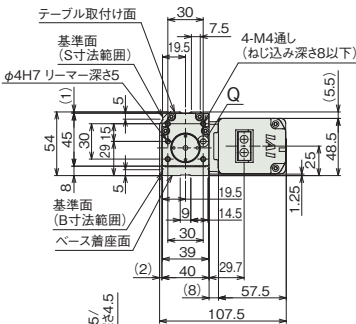
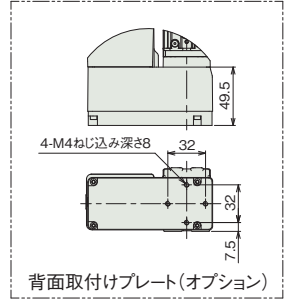
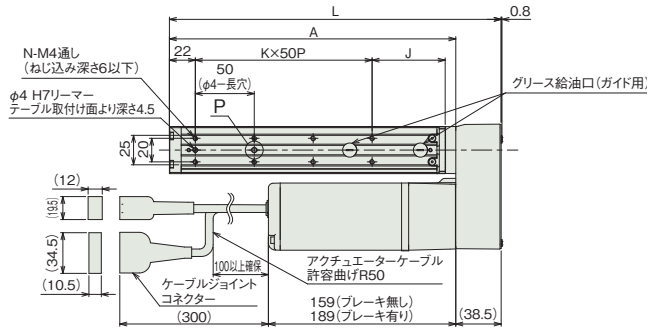
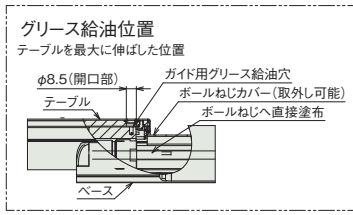
## 寸法図

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 40ストロークの場合、上面取付け用φ5ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。  
下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



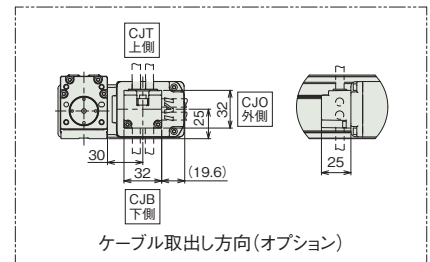
詳細図 P  
ベース長穴/テーブル長穴詳細

詳細図 Q  
フロントプレート長穴詳細

許容モーメントオフセット基準位置

## ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	231.5	256.5	281.5	331.5	381.5	431.5
A	193	218	243	293	343	393
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D	3	3	4	5	6	7
E	8	8	10	12	14	16
G	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	6	6	8
J	62	37	62	62	62	62
K	2	3	3	4	5	6
N	6	8	8	10	12	14
R	ブレーキ無し	20.5	45.5	70.5	120.5	220.5
	ブレーキ有り	-9.5	15.5	40.5	90.5	190.5
S	167	192	217	267	317	367



## ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量 (kg)	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6
	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9

## 適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA6R

〈シングルブロック仕様〉



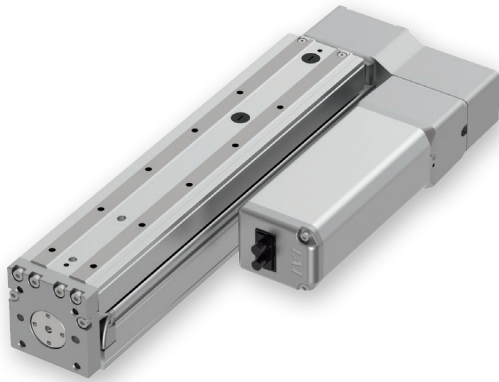




■ 型式項目

**RCS4 - TA6R - WA - 100**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 25   25mm 200   200mm (25mmごと)	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	---	---	---	---	---------------------------











(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ 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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-592	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-

**選定上の注意**



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (5) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

選定  
注意事項  
非掲載機種  
ラジアルシリンダー  
ロッド  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式一覧表

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	8	8	10
		最高速度(mm/s)	1000	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	1	1	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	6	10	10
		最高速度(mm/s)	1000	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	1	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	4	6	10	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m
	Mb: 46.2N・m
	Mc: 68.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	8	8	8	6	4	4	3	3
12	8	8	8	8	6	6	6	6
6	8	8	8	8	10	10	8	8
3	10	10	8		10	10	8	

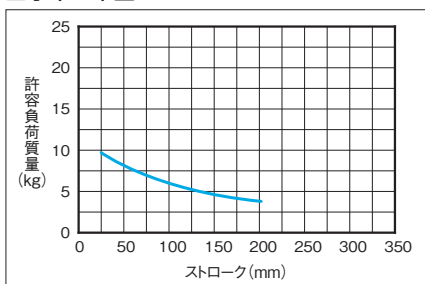
■ストロークと最高速度

ストローク	25~200(mm) (25mmごと)
20	1000
12	720
6	360
3	180

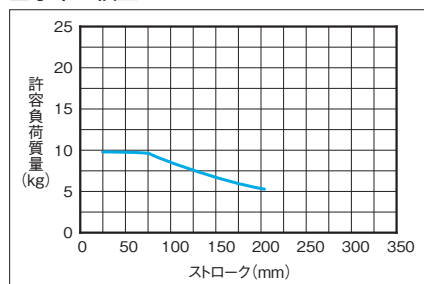
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

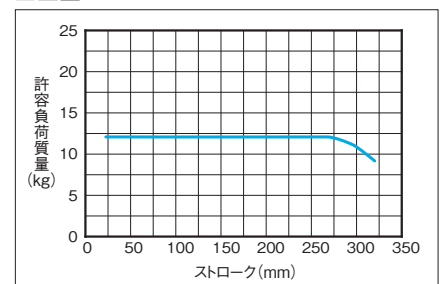
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

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



選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

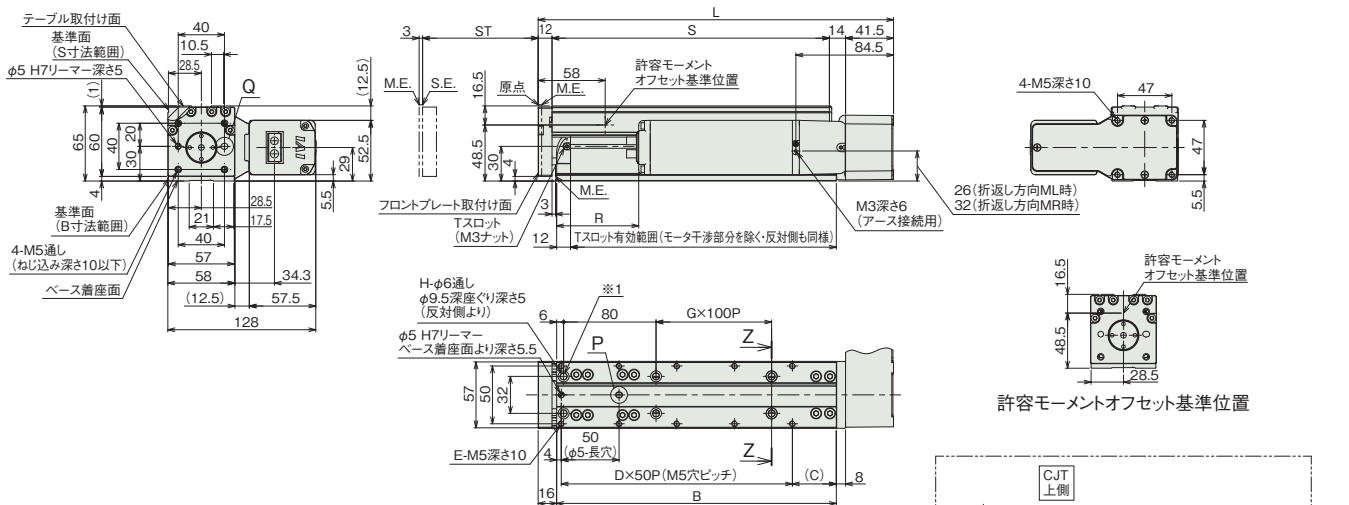
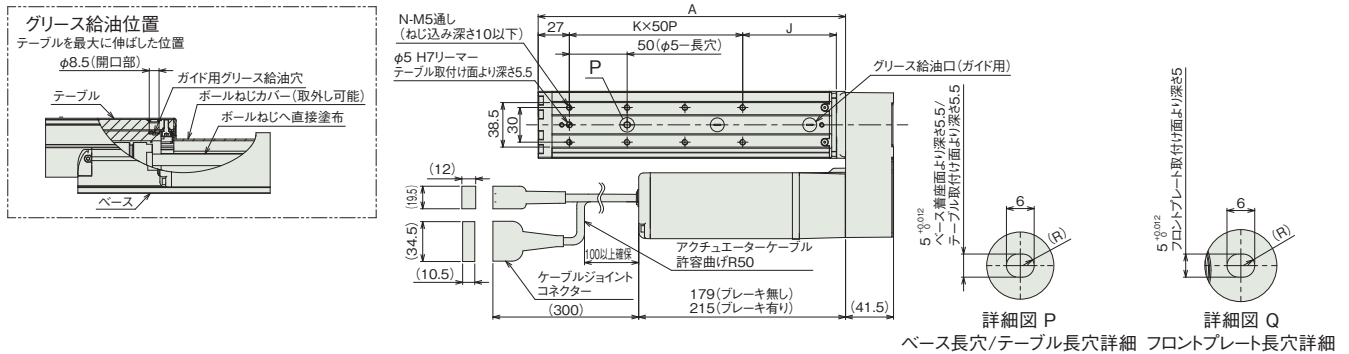
テーブル

オプション

ケーブル型式

※1 25~100ストロークの場合、上面取付け用φ6ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面部よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5	357.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R	ブレーキ無し	-54	-29	-4	21	46	71	96
	ブレーキ有り	-90	-65	-40	-15	10	35	60
S	115	140	165	190	215	240	265	290

### ■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量(kg)	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	-	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。



選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉



■型式項目

RCS4 - TA6R - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - DB - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 100   サーボモーター 100W	リード 12   12mm 6   6mm 3   3mm	ストローク 45   45mm ?   ? 320   320mm	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   [ ]   長さ指定 R   [ ]   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	--	--	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
45	-	170	-
70	-	220	-
95	-	270	-
120	-	320	-

■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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	0.7
推力	定格推力(N)	142	283	566
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	6	10	12
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	45
	最大ストローク(mm)	320	320	320
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50

(注2) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 169N・m
	Mb: 242N・m
	Mc: 137N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 49.5N・m
	Mb: 70.7N・m
	Mc: 40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
12	14	14	14	14	6	6	6	6
6	20	20	20	20	10	10	10	10
3	20	20	20		12	12	12	

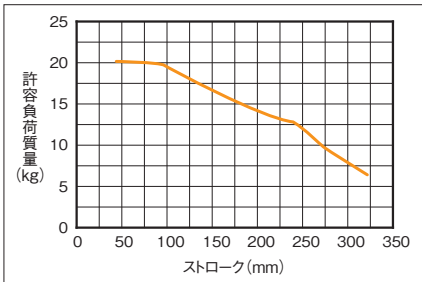
■ストロークと最高速度

リード	ストローク	45~270 (mm)	320 (mm)
	12	最高速度(mm/s)	720
6	最高速度(mm/s)	360	285
3	最高速度(mm/s)	180	140

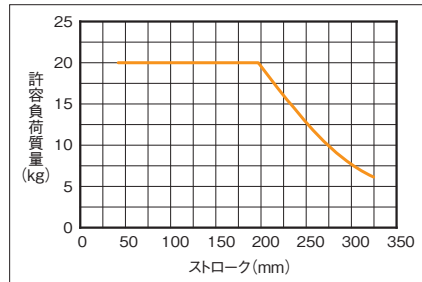
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

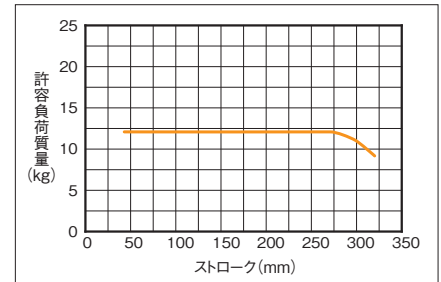
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

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



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

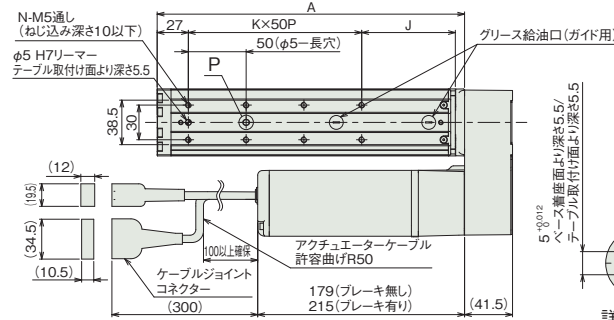
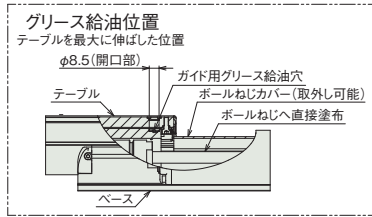
テーブル

オプション

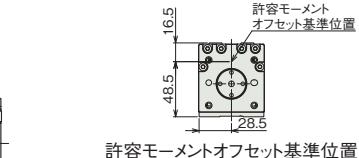
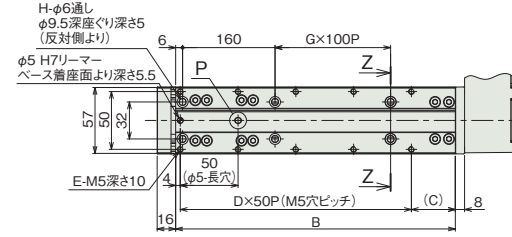
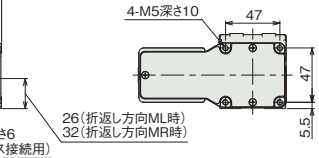
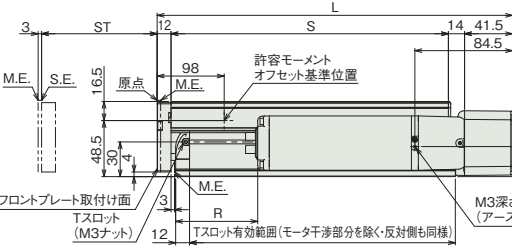
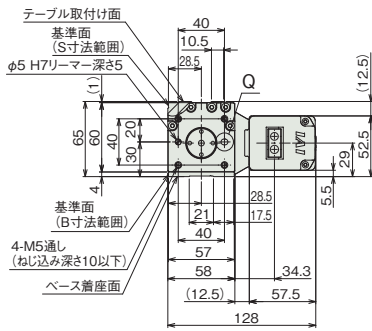
ケーブル型式

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

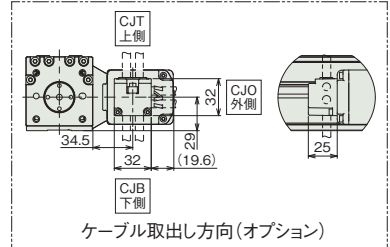


詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細  
詳細図 Q フロントプレート長穴詳細



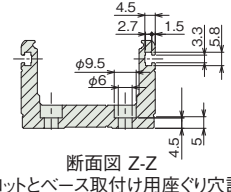
### ■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	282.5	307.5	332.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	プレーキ無し	46	71	96	121	171	221	271
	プレーキ有り	10	35	60	85	135	185	235
S	215	240	265	290	340	390	440	490



### ■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1
	3.6	3.7	3.9	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4



### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-103	
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアプ

モーター折返し

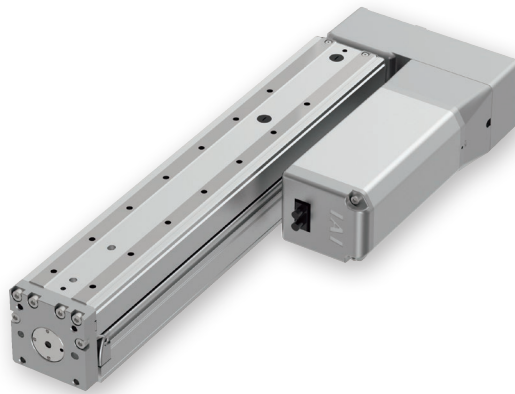
本体幅  
**70mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**200W**

■型式項目

<b>RCS4 - TA7R - WA - 200</b>								
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		WA   バッテリーレスアプ	200   サーボモーター 200W	24   24mm 16   16mm 8   8mm 4   4mm	25   25mm 300   300mm	T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立

天吊り

CE

RoHS  
10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
25	-	150	-
50	-	175	-
75	-	200	-
100	-	250	-
125	-	300	-

■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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-592	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。



選定上の  
注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (5) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	15	15	15
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.7	1	1	0.7
	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	18	20
		最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	10	18	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm) (注2)	50	50	50	50	

(注2) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 44.7N·m
	Mb: 44.7N·m
	Mc: 89.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)				加速度 (G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	12	12	12	10	5	5	4	4
16	15	15	15	15	10	10	8	8
8	15	15	15	15	18	18	18	18
4	15	15	15	20	20	20	20	20

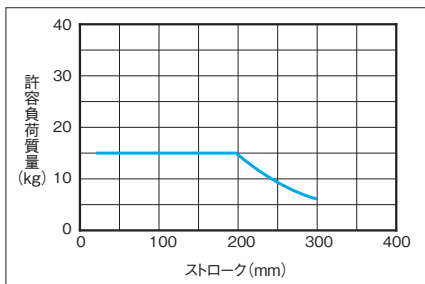
■ストロークと最高速度

ストローク	25~300 (mm)
リード	
24	1200
16	960
8	480
4	240

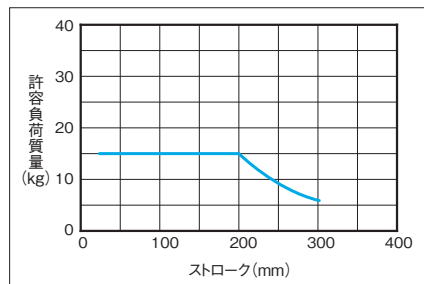
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

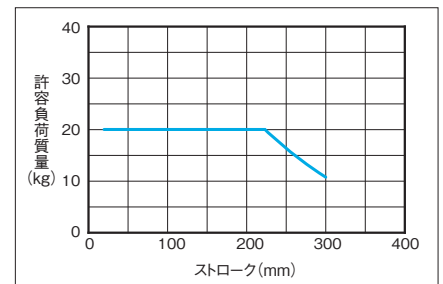
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2



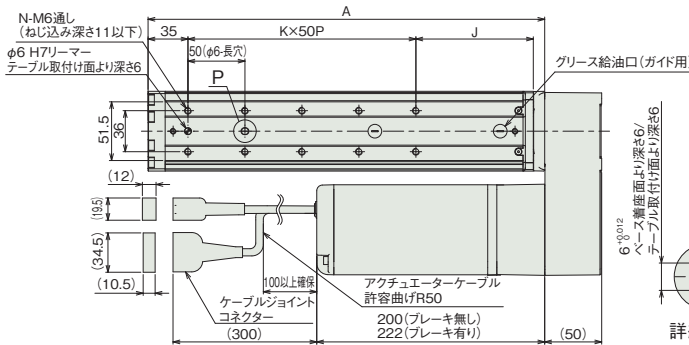
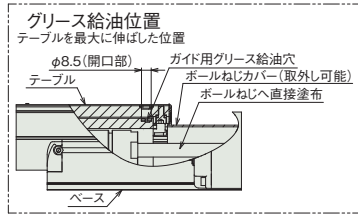
## 寸法図

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

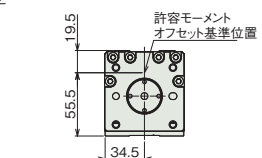
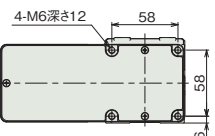
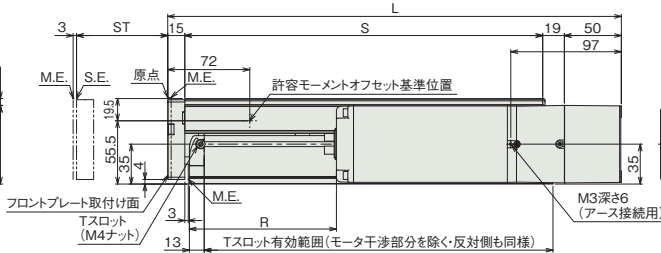
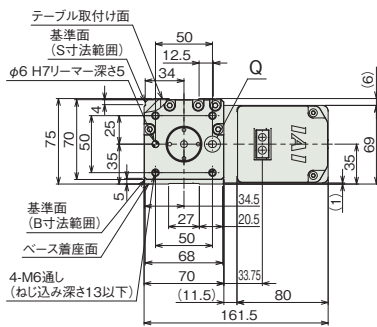
2次元 CAD 3次元 CAD

※1 25~75ストロークの場合、上面取付け用φ7ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。  
下面固定用ねじ穴を使用してください。  
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

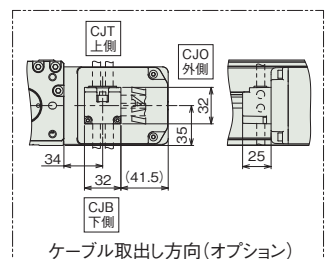
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



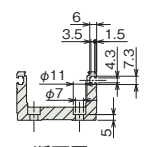
詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細  
詳細図 Q フロントプレート長穴詳細



許容モーメントオフセット基準位置



ケーブル取だし方向(オプション)



断面図 Z-Z  
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細

### ■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	223	248	273	298	323	348	373	398	448	498
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R	プレーキ無し	-46	-21	4	29	54	79	104	129	179
	プレーキ有り	-68	-43	-18	7	32	57	82	107	157
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

### ■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.6	7.0
	5.1	5.3	5.5	5.7	6	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非掲載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# RCS4-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅  
**70mm**

200V  
ACサーボ  
モーター

**200W**

■型式項目

<b>RCS4</b>	<b>- TA7R -</b>	<b>WA</b>	<b>- 200 -</b>						<b>DB</b>	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA   バッテリーレスアップ	モーター種類 200   サーボモーター 200W	リード 16   16mm 8   8mm 4   4mm	ストローク 40   40mm ?   ? 390   390mm	適応コントローラー T2   SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4   RCON RSEL	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照		



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
40	-	240	-
65	-	290	-
90	-	340	-
140	-	390	-
190	-		

■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</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	<b>CJT</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	<b>CJB</b>	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	<b>CJO</b>	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	<b>ML</b>	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	<b>MR</b>	4-592	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	4-595	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。



選定上の  
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-288 ページをご確認ください。
- (4) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-235 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-	-
	<b>S</b> (3m)	-	-
	<b>M</b> (5m)	-	-
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	-	-
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	-	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	-	-
ロボットケーブル	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	-	-
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	-	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	-	-

■メインスペック

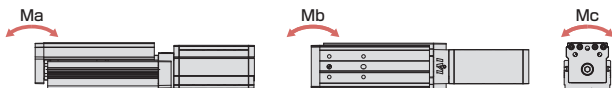
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	1
推力	定格推力(N)	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	8	18	24
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40
	最大ストローク(mm)	390	390	390
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 620N·m
	Mb: 620N·m
	Mc: 458N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 196N·m
	Mb: 196N·m
	Mc: 145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	25	25	20	20	8	8	8	8
8	30	30	25	25	18	18	18	18
4	30	30	30		24	24	24	

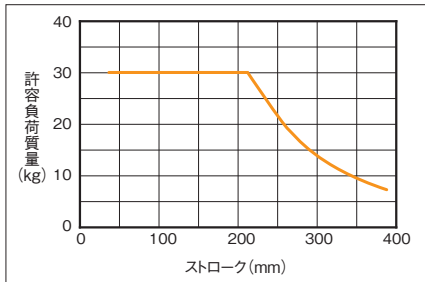
■ストロークと最高速度

ストローク	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

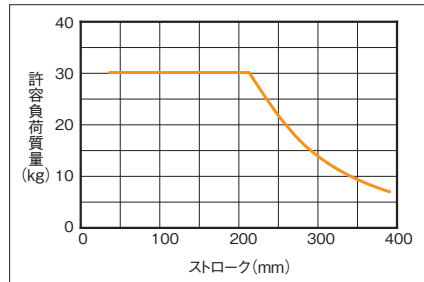
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

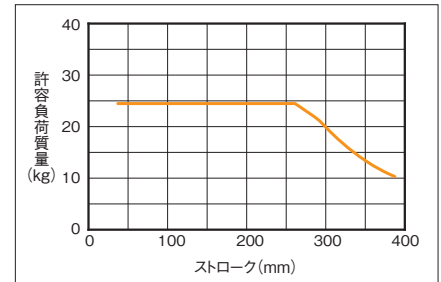
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

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 3次元 CAD

選定

注意事項

非搭載機種

ロボシリンダー

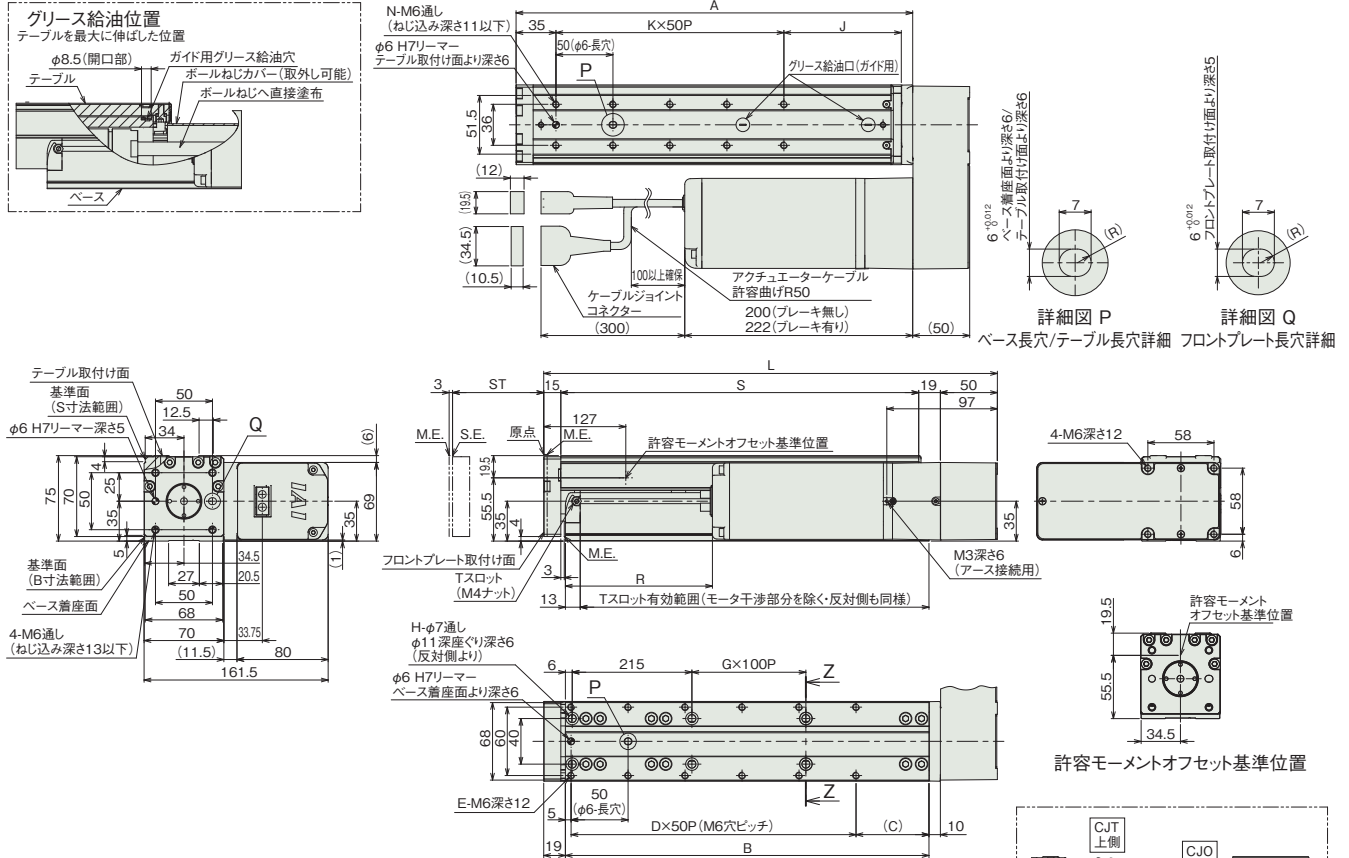
テーブル

オプション

ケーブル型式

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



### ■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	348	373	398	448	498	548	598	648	698
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
R	ブレーキ無し	79	104	129	179	229	279	329	379
	ブレーキ有り	57	82	107	157	207	257	307	357
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

### ■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.9	8.3	8.8	9.2
	6.6	6.8	7	7.5	7.9	8.4	8.8	9.3	9.7

### ■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	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									EC				EP	PRT	SSN	ECM
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

選定

注意事項

非搭載機種

ラシアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

**RCS4**

RCS3

RCS2

# テーブルタイプ

---

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表



# RCS2 / RCS3

サーボモーター 200V				
RCS2 RCS3	テーブル	RCS2-TCA5N	4-575	
		RCS2-TWA5N	4-577	
		RCS2-TFA5N	4-579	
		RCS3-CTZ5C	4-581	

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS2-TCA5N

細小型
テーブル
モーター  
ストロート
本体幅  
50mm
200V  
ACサーボ  
モーター
60W

■型式項目

RCS2 - TCA5N - [ ] - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
A		I インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



- 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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

■エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

■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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 10 5 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 5 10 20
	最高速度 (mm/s) 380 250 125
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
	最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1.5 3 6
	最高速度 (mm/s) 330 250 125
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
	最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
推力	定格推力 (N) 89 178 356
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 1.5 3 6
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50
	最大ストローク (mm) 75 75 75
	ストロークピッチ (mm) 25 25 25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
静的許容モーメント	Ma : 38.6N・m
	Mb : 38.6N・m
	Mc : 17.9N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma : 15N・m
	Mb : 15N・m
	Mc : 7.1N・m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

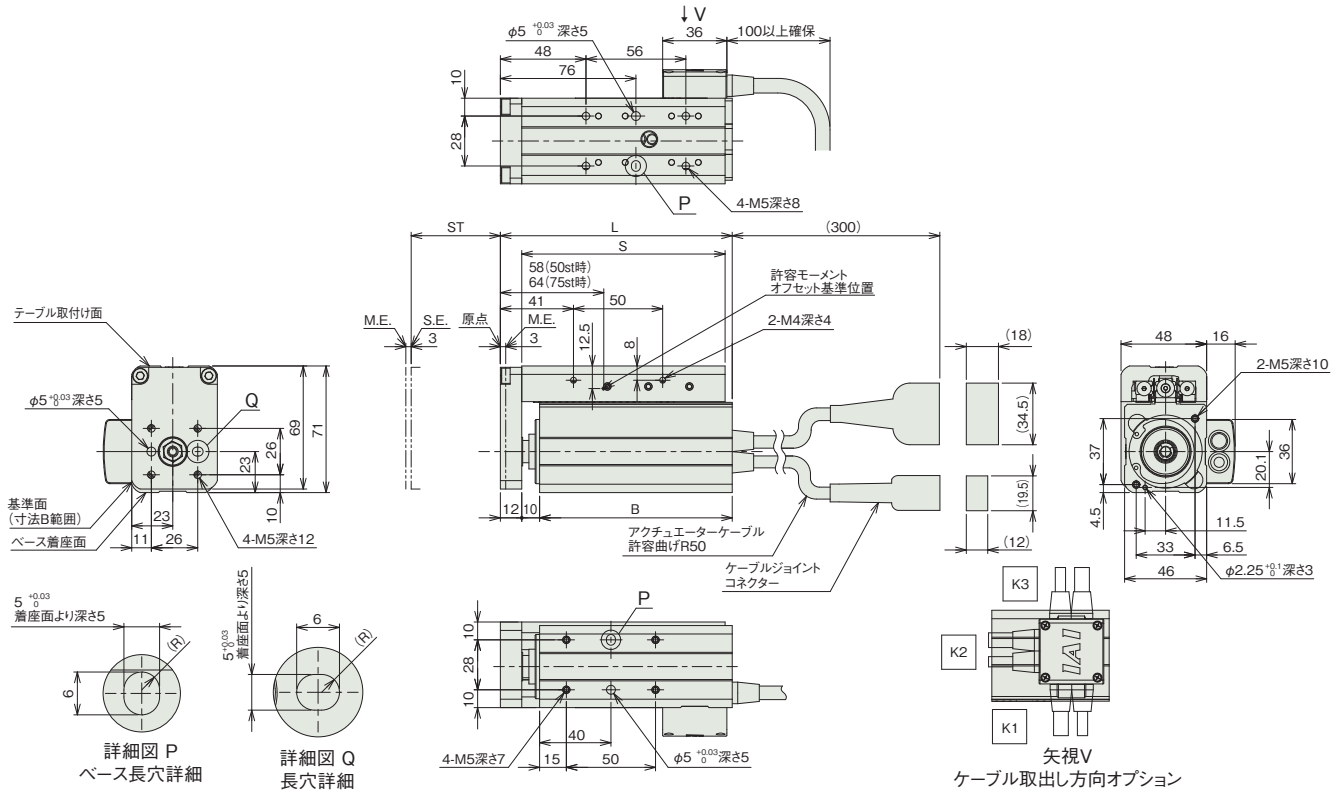
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

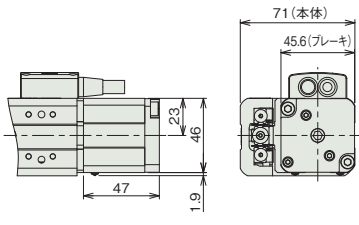
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 本体取付け面(底面)のセンターと、テーブル上の取付け面のセンターは同一位置ではありませんのでご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

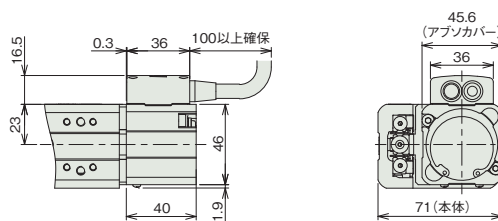


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.5
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.6
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.76
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.72

■適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。  
(注) インクリのアクチュエータは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
「覽表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS2-TWA5N

細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 80mm 200V ACサーボモーター 60W

## 型式項目

**RCS2 - TWA5N - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- 選定上の注意**
- 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、加速度は上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
  - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

## エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
75	I	A

## 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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出 (注1)	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量	5	10	20
	速度/加減速度	380	250	125
水平	最高速度 (mm/s)	0.3	0.3	0.2
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1.5	3	6
	最高速度 (mm/s)	330	250	125
	速度/加減速度	0.2	0.2	0.2
推力	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	定格推力 (N)	89	178	356
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	75	75	75
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma: 38.6N・m
	Mb: 38.6N・m
	Mc: 64.8N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 15N・m
	Mb: 15N・m
	Mc: 25.5N・m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

## テーブルタイプモーメント方向



## ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

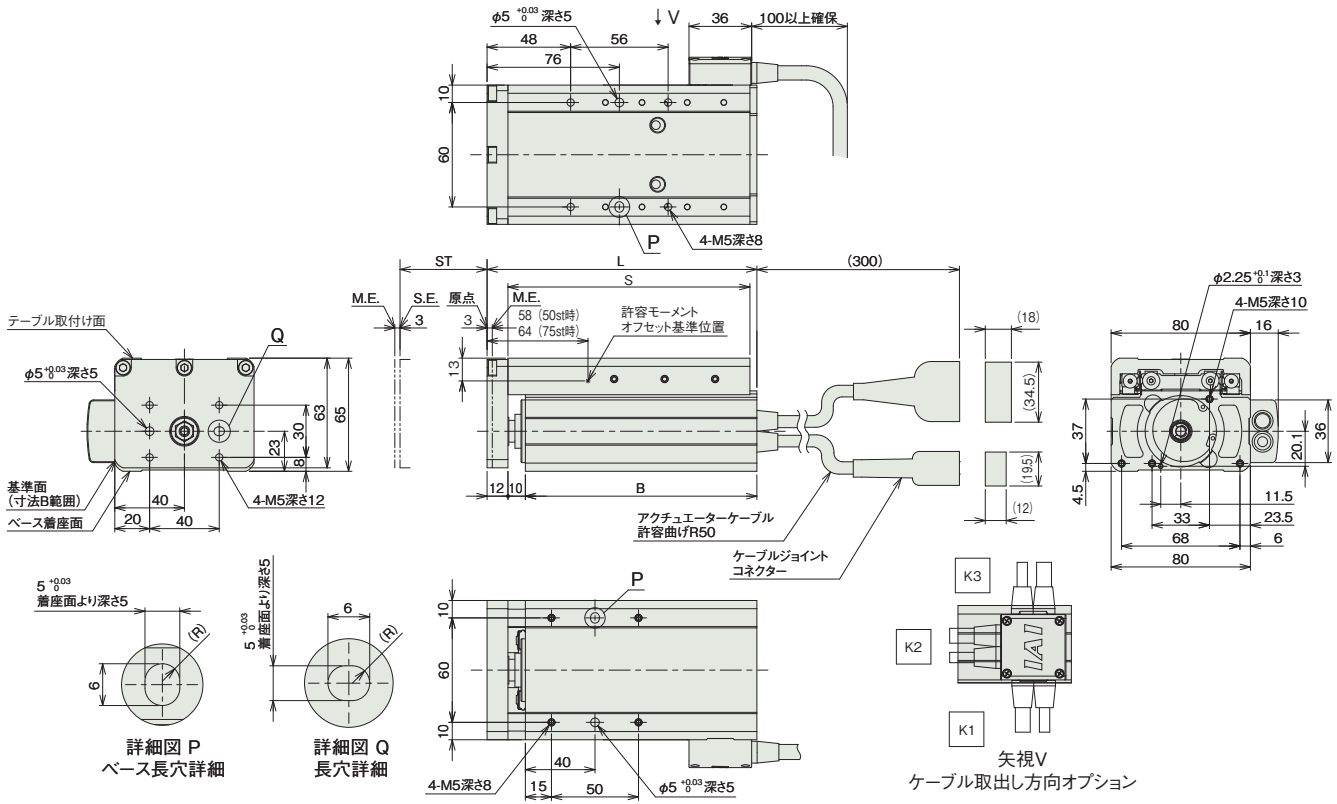
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD  
3次元 CAD

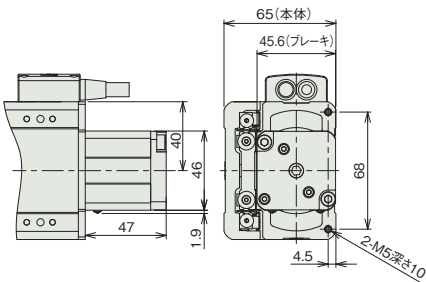
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

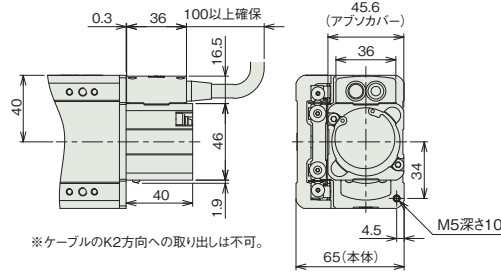


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

ストローク	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.7	2
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.8	2.1
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.96	2.26
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.92	2.22

■適応コントローラ

本ページ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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。  
(注) インクリのアクチュエータは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

# RCS2-TFA5N

細小型
テーブル
モーターストロート
本体幅 100mm
200V ACサーボモーター
60W

■型式項目

**RCS2 - TFA5N - 60**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□ □ 長さ指定 R□ □ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



選定上の注意

- 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、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は、1-288 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

■エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

■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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 10 5 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 5 10 20
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 380 250 125
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1.5 3 6
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 330 250 125
	定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
推力	最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
ブレーキ	定格推力 (N) 89 178 356
	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 1.5 3 6
	最小ストローク (mm) 50 50 50
	最大ストローク (mm) 75 75 75
	ストロークピッチ (mm) 25 25 25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
静的許容モーメント	Ma : 38.6N・m
	Mb : 38.6N・m
	Mc : 17.9N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma : 15N・m
	Mb : 15N・m
	Mc : 7.1N・m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。



寸法図

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



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

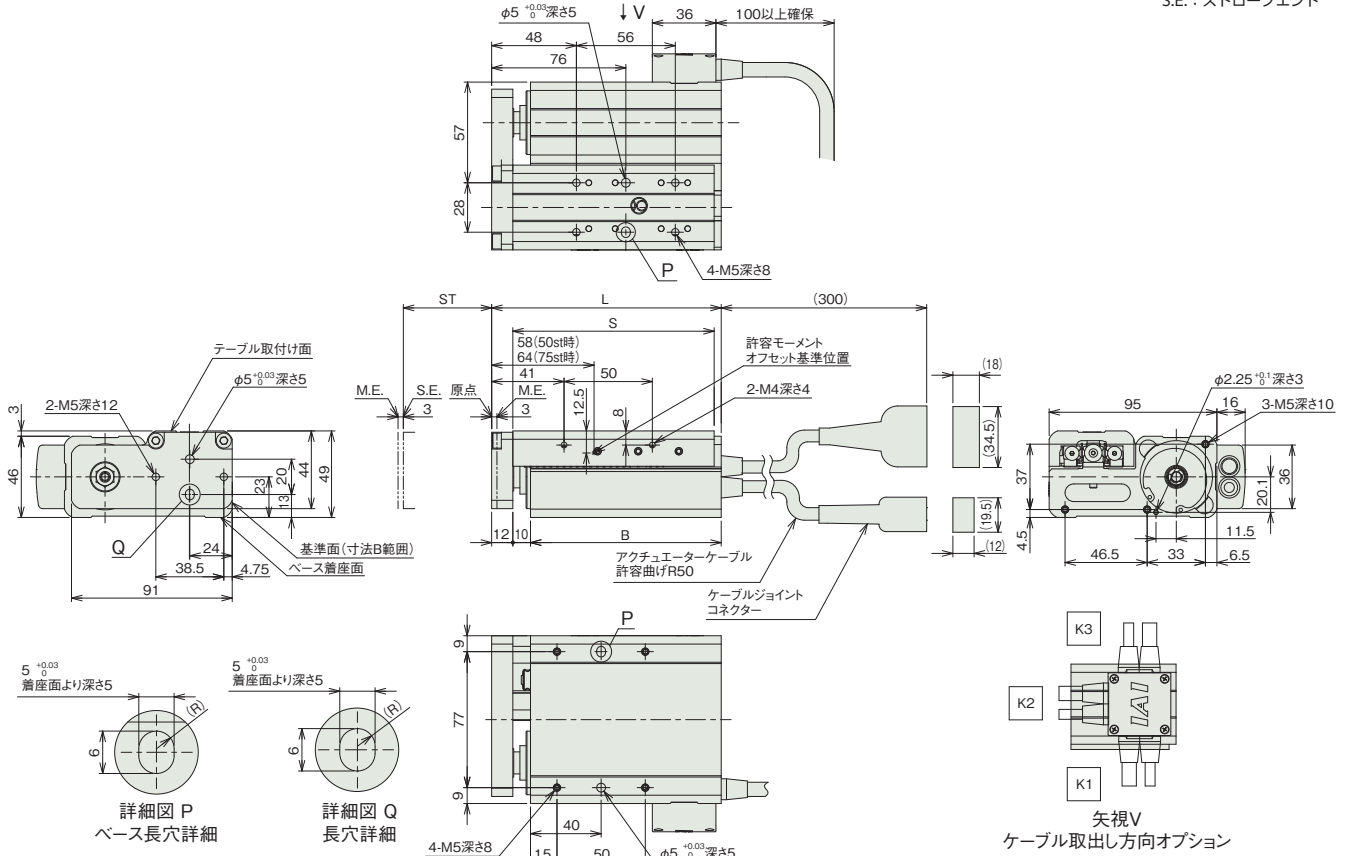
オプション

ケーブル型式  
一覽表

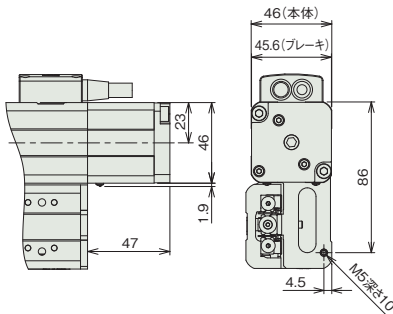
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

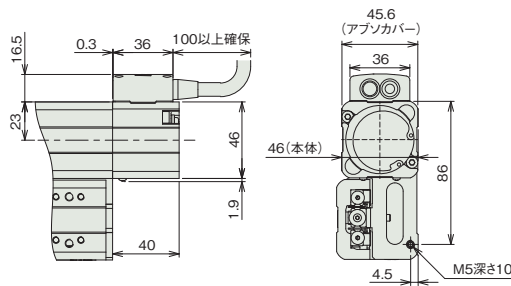


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

ストローク	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.4	1.6
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.5	1.7
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.66	1.86
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.62	1.82

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS3

RCS2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-279
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。  
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。



# RCS3-CTZ5C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 60 mm	200V ACサーボ モーター	60 W
------	---------------	-----------------	-----------------------	---------

## 型式項目

RCS3 - CTZ5C -  - 60 - 10 -  -  -  - B -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 1 インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmごと)	適応コントローラー T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------------------	-----------------------------	-----	---	---	---	---------------------------



- 本アクチュエーターは横立て、天吊りでの動作はできませんのでご注意ください。取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-267 ページをご参照ください。
- 本アクチュエーターを動作させる場合は、S 字モーションによる加減速設定と制振制御を設定していただく必要があります。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 50mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 アブソリュート/インクリメンタル
25	-
50	-
75	-
100	-

## 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 (標準装備)	B	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

## メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 10
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1.5
	最高速度 (mm/s) 833
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) (注1) 3.2 (瞬時最大4.8G)
	最高加減速度 (G) (注1) 3.2 (瞬時最大4.8G)
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1
	最高速度 (mm/s) 833
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) (注1) 3.2 (瞬時最大4.8G)
推力	最高加減速度 (G) (注1) 3.2 (瞬時最大4.8G)
	定格推力 (N) 85
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 1
ストローク	最小ストローク (mm) 25
	最大ストローク (mm) 100
	ストロークピッチ (mm) 25

(注1) S字モーション種別Bを使用した値です。

項目	内容
駆動方式	転造ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.05mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 51.1N·m
	Mb: 73.0N·m
	Mc: 112.4N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 10.3N·m
	Mb: 14.8N·m
	Mc: 17.8N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-236ページにて走行寿命をご確認ください。

## テーブルタイプモーメント方向



## ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
25~100 (25mmごと)	833
リード 10	

(単位はmm/s)

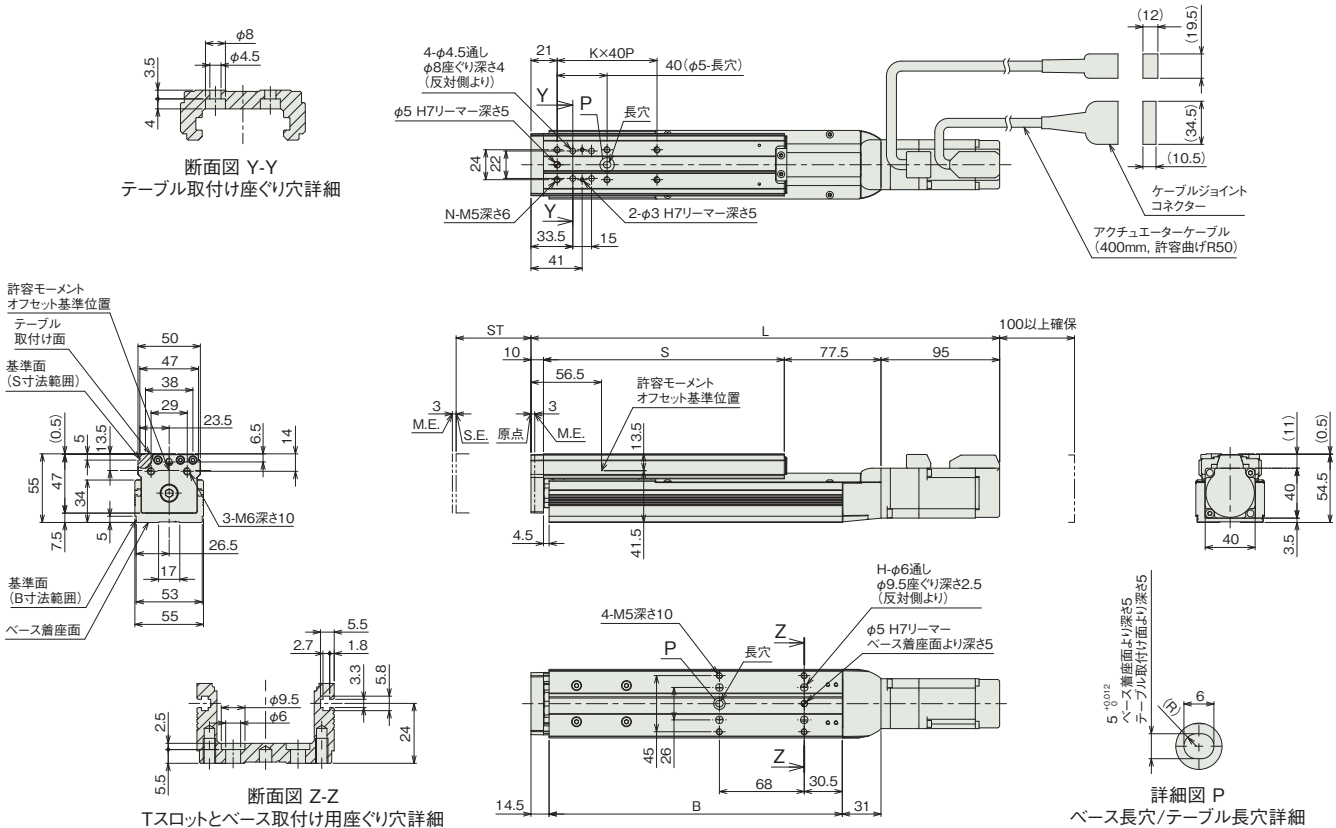
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



選定  
注意事項  
非搭載機種  
ラジアルシリンダー  
ロボット  
テーブル  
オプション  
ケーブル型式  
「詳表」

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	300.5	325.5	350.5	375.5
A	128	153	178	203
B	160	185	210	235
H	0	0	4	4
K	1	1	2	2
N	4	4	6	6
S	118	143	168	193

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	1.6	1.8	1.9	2.0

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS4  
RCS3  
RCS2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-253	
XSEL-P/Q		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	●	●	20000	-	8-319
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-305

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

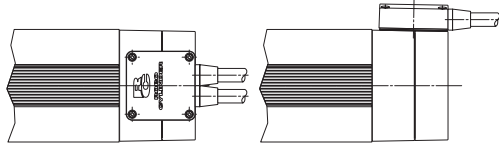
## ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ オプション

### ケーブル取出し方向

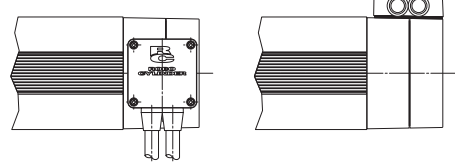
**型式** A1 / A2 / A3

**説明** アクチュエーターケーブルの取出し方向を変更したい場合に指定します。

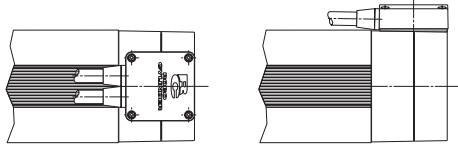
モーター方向取出 (標準) ■オプション指定なし (無記入)



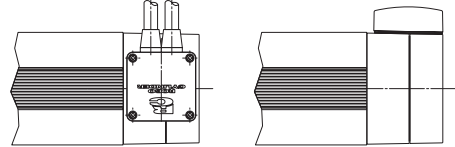
左側取出 ■オプション指定: A1



ロッド方向取出 ■オプション指定: A2



右側取出 ■オプション指定: A3



### ブレーキ

**型式** B / BN (ブレーキボックス無)

**説明** 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、ロッドやテーブルが移動しないように保持する機構です。  
※アクチュエーターを垂直で使用する場合は、本オプションが必要です。

### CE 対応

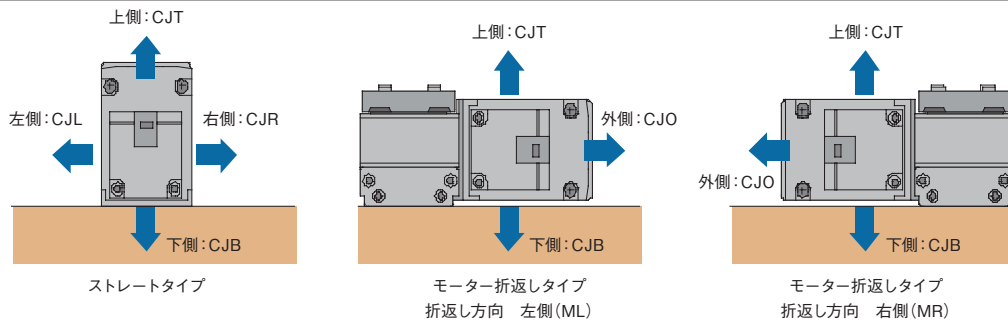
**型式** CE

**説明** 1-243 ページ CE マーク対応表をご参照ください。  
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

### ケーブル取出し方向変更

**型式** CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

**説明** アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。

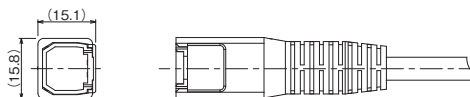


### 小型コネクター仕様

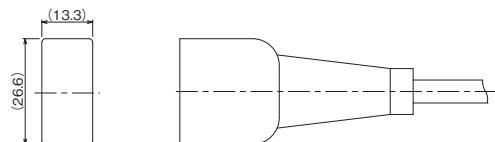
**型式** CNS

**説明** ケーブルジョイントコネクターを小型のものに変更することができます。

小型コネクター: CNS



標準: (無記入)



## ダブルガイドブロック

型式 **DB**

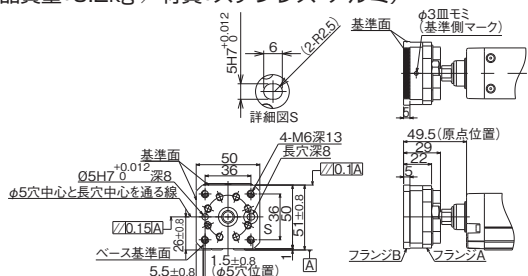
説明 内部ガイドブロックを2つにするオプションです。動的許容モーメントがMa、Mb方向にアップし、水平平置き設置時の可搬質量が標準仕様の2倍になります。

## 先端アダプター (フランジ)

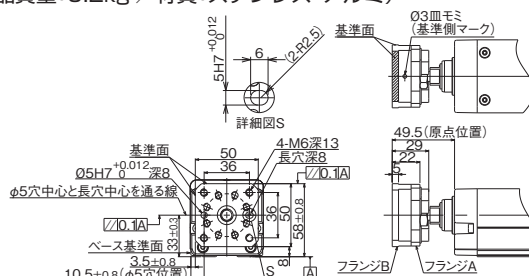
型式 **FFA**

説明 ロッド先端にジグなどをボルト4本で取付けるためのアダプターです。

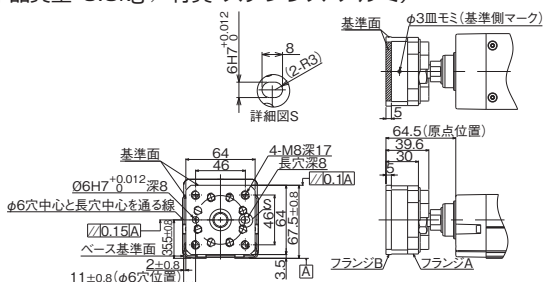
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□  
 単品型式 RCP6-FFA-RRA4  
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□  
 単品型式 RCP6-FFA-RRA6  
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□  
 単品型式 RCP6-FFA-RRA7  
 (単品質量:0.5kg / 材質:ステンレス・アルミ)



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

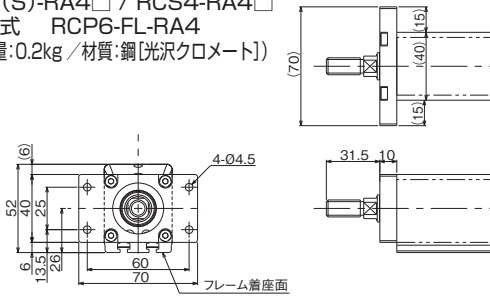
ケーブル型式  
一覧表

## フランジ (前)

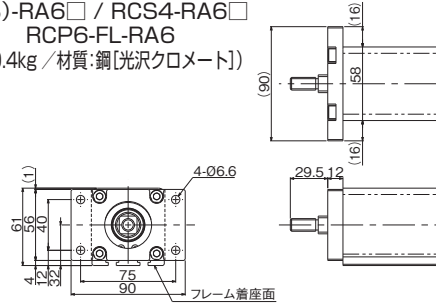
### 型式 FL

**説明** アクチュエーター本体側よりボルトで固定するための金具です。  
 ※ RCP6(S) シリーズは、組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。  
 ただし、先端アダプター (フランジ) 「FFA」と合わせて選択した場合、フランジ前「FL」も組付けて出荷します。

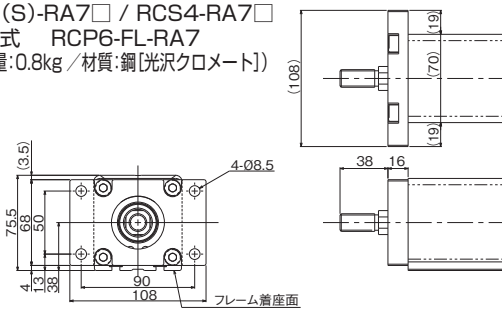
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□  
 単品型式 RCP6-FL-RA4  
 (単品質量: 0.2kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



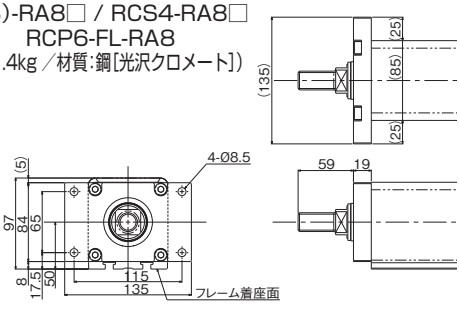
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□  
 単品型式 RCP6-FL-RA6  
 (単品質量: 0.4kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



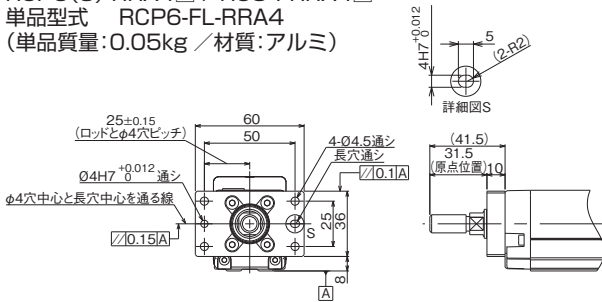
RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□  
 単品型式 RCP6-FL-RA7  
 (単品質量: 0.8kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



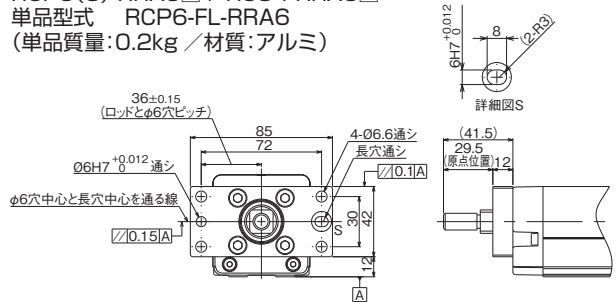
RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□  
 単品型式 RCP6-FL-RA8  
 (単品質量: 1.4kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



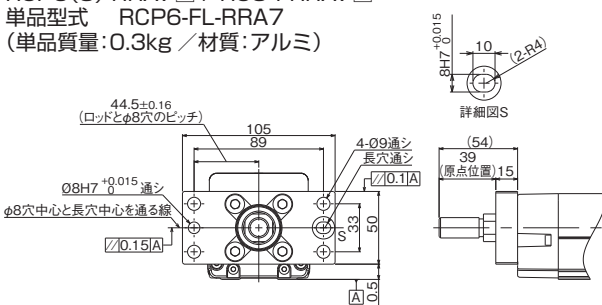
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□  
 単品型式 RCP6-FL-RRA4  
 (単品質量: 0.05kg / 材質: アルミ)



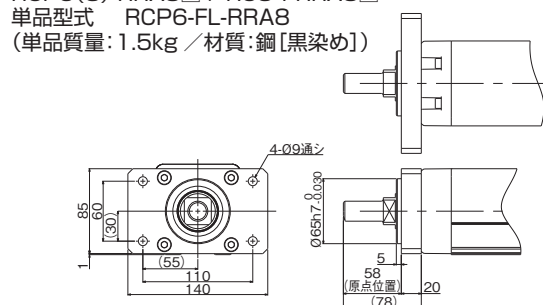
RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□  
 単品型式 RCP6-FL-RRA6  
 (単品質量: 0.2kg / 材質: アルミ)



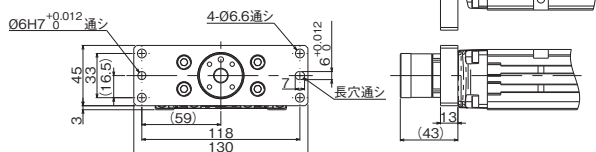
RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□  
 単品型式 RCP6-FL-RRA7  
 (単品質量: 0.3kg / 材質: アルミ)



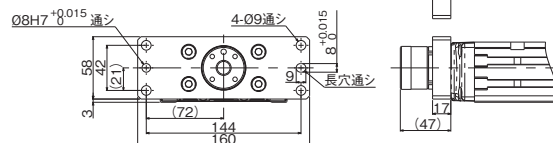
RCP6(S)-RRA8□ / RCS4-RRA8□  
 単品型式 RCP6-FL-RRA8  
 (単品質量: 1.5kg / 材質: 鋼 [黒染め])



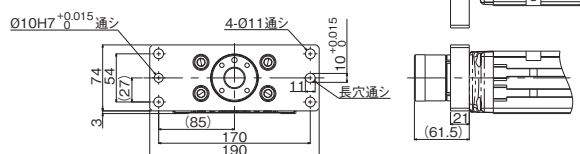
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□  
単品型式 RCP6-FL-WRA10  
(単品質量:0.5kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



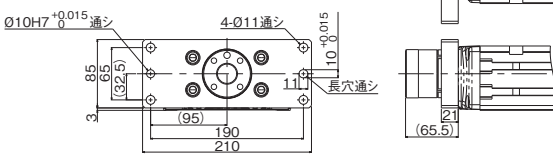
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□  
単品型式 RCP6-FL-WRA12  
(単品質量:1.1kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



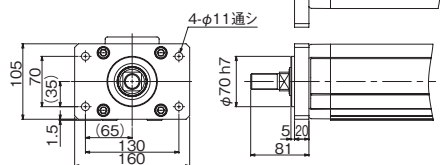
RCP6(S)-WRA14□ / RCS4-WRA14□  
単品型式 RCP6-FL-WRA14  
(単品質量:1.9kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



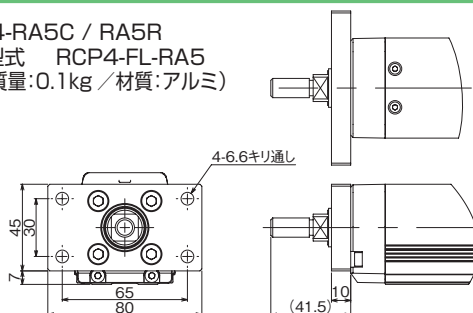
RCP6(S)-WRA16□ / RCS4-WRA16□  
単品型式 RCP6-FL-WRA16  
(単品質量:2.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



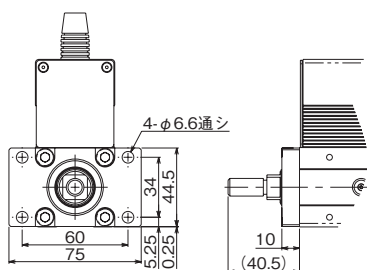
RCP5-RA10C / RA10R  
単品型式 RCP5-FL-RA10  
(単品質量:2.3kg / 材質:鋼[黒染め])



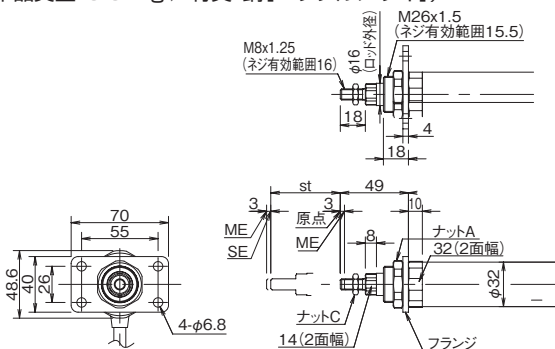
RCP4-RA5C / RA5R  
単品型式 RCP4-FL-RA5  
(単品質量:0.1kg / 材質:アルミ)



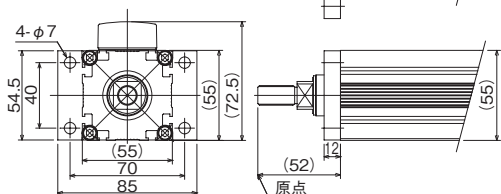
RCP2-SRA4R  
単品型式 RCP2-FL-SRA4  
(単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)



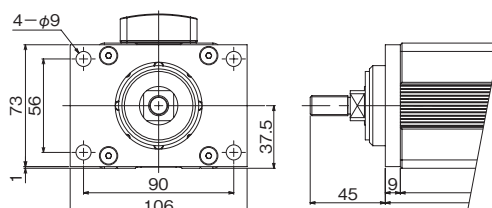
RCA / RCAW-RA3□  
単品型式 RCA-FL-RA3  
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCS2-RA5□  
単品型式 RCS2-FL-RA5  
(単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)



RCS2-SRA7BD  
単品型式 RCS2-FL-SRA7  
(単品質量:0.07kg / 材質:アルミ)



選定

注意事項

非掲載機種

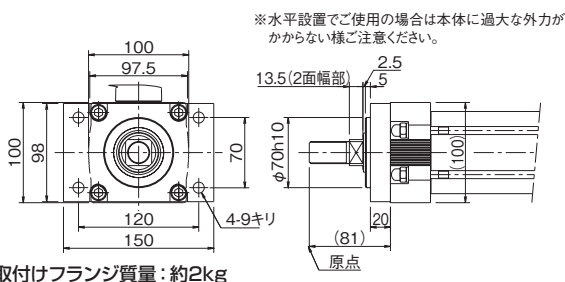
ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

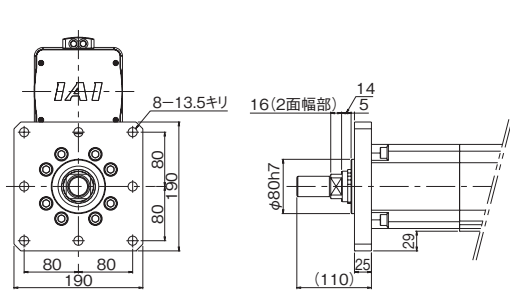
オプション

ケーブル型式  
一覧表

RCP2 / RCP2W-RA10C  
単品型式 RCP2-FL-RA10  
(単品質量:0.08kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])



RCS2-RA13R  
単品型式 RCS2-FL-RA13  
(単品質量:6.2kg / 材質:鋼[黒染め])

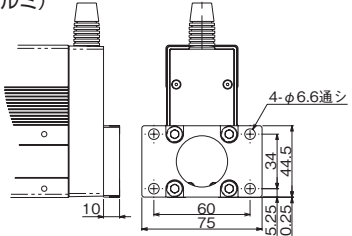


## フランジ(後)

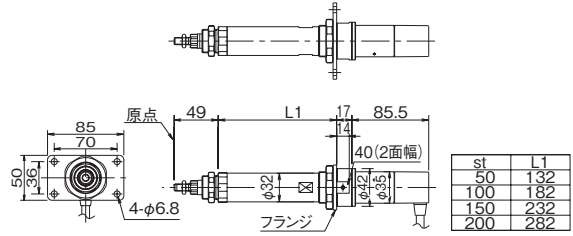
型式 **FLR**

説明 アクチュエーター(ロッドタイプ)を本体後側(モーター側)で固定するための金具です。

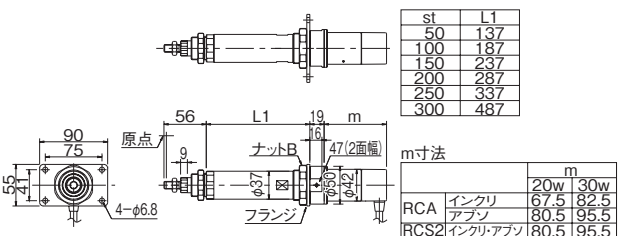
RCP2-SRA4R  
単品型式 RCP2-FL-SRA4  
(単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)



RCA-RA3C  
単品型式 RCA-FLR-RA3  
(単品質量:0.1kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])

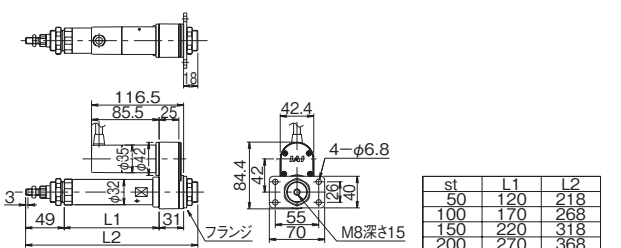


RCA-RA4C  
単品型式 RCA-FLR-RA4  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])

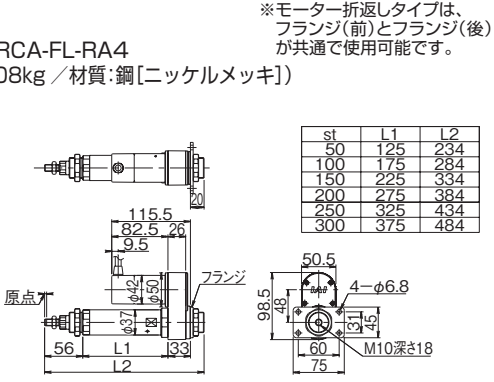


RCA-RA3R  
単品型式 RCA-FL-RA3  
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])

※モーター折返しタイプは、フランジ(前)とフランジ(後)が共通で使用可能です。



RCA-RA4R  
単品型式 RCA-FL-RA4  
(単品質量:0.08kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



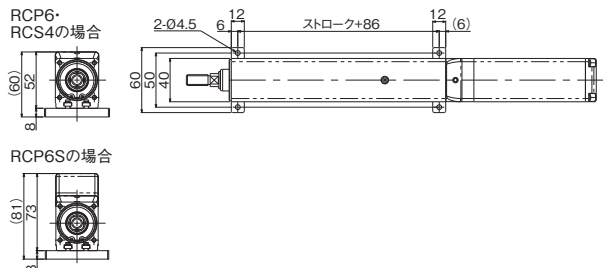


## フート金具

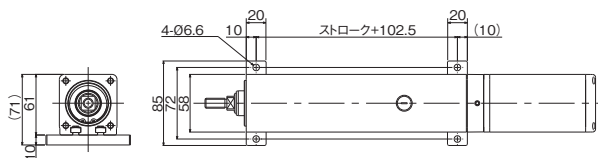
### 型式 FT

**説明** アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。  
 スライダータイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付け穴すべてにフート金具を取付けてください。  
 フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。  
 ※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。  
 ※RCP6(S)シリーズは、組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。

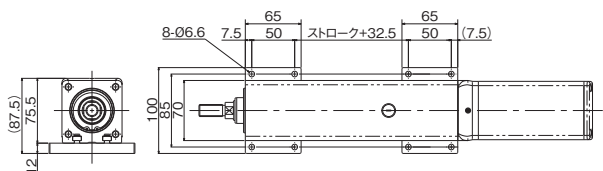
RCP6(S)-RA4C / RCS4-RA4C  
 単品型式 RCP6-FT-RA4C



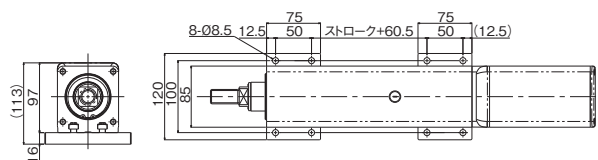
RCP6(S)-RA6C / RCS4-RA6C  
 単品型式 RCP6-FT-RA6C



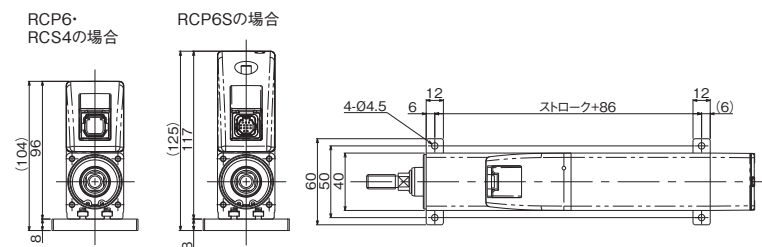
RCP6(S)-RA7C / RCS4-RA7C  
 単品型式 RCP6-FT-RA7C



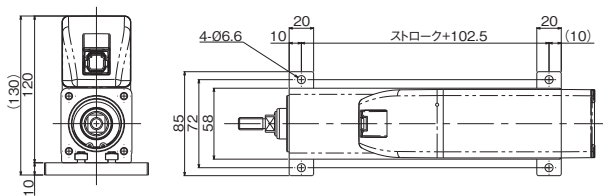
RCP6(S)-RA8C / RCS4-RA8C  
 単品型式 RCP6-FT-RA8C



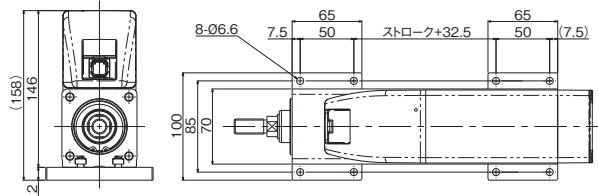
RCP6(S)-RA4R  
 単品型式 RCP6-FT-RA4R-1 (モーター上折返し用)



RCP6(S)-RA6R  
 単品型式 RCP6-FT-RA6R-1 (モーター上折返し用)



RCP6(S)-RA7R  
 単品型式 RCP6-FT-RA7R-1 (モーター上折返し用)



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

ロッド  
テーブル

オプション

テーブル型式  
一覧表

# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

注意事項

非掲載機種

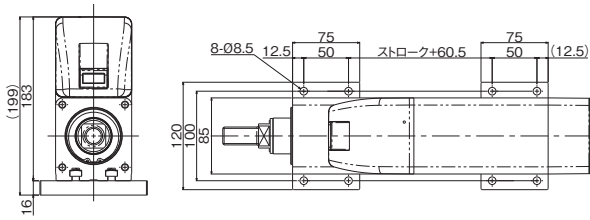
ラジアルシリンダー  
マック

テーブル

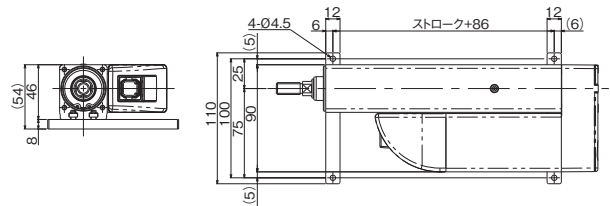
オプション

ケーブル型式  
一覧表

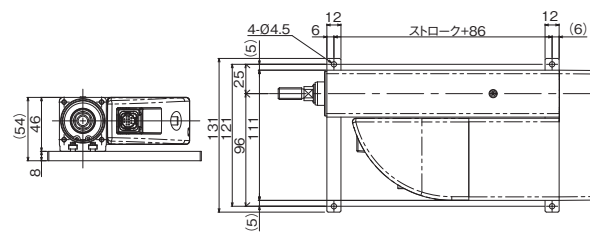
RCP6(S)-RA8R  
単品型式 RCP6-FT-RA8R-1 (モーター上折返し用)



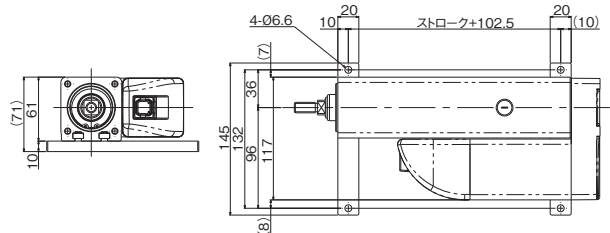
RCP6-RA4R  
単品型式 RCP6-FT-RA4R-2 (モーター右/左折返し用)



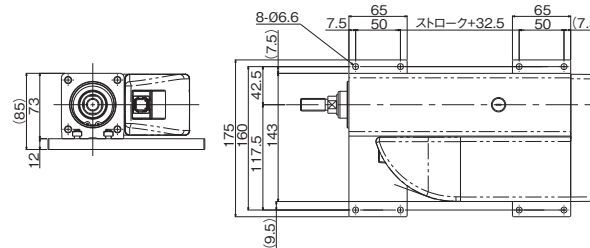
RCP6S-RA4R / RCS4-RA4R  
単品型式 RCP6-FT-RA4R-3 (モーター右/左折返し用)



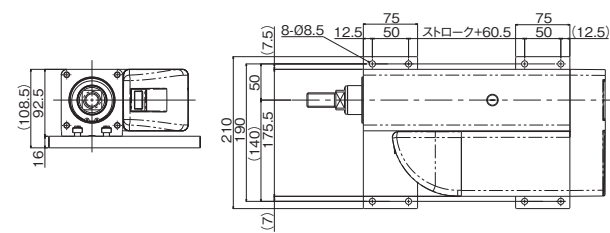
RCP6(S)-RA6R  
単品型式 RCP6-FT-RA6R-2 (モーター右/左折返し用)



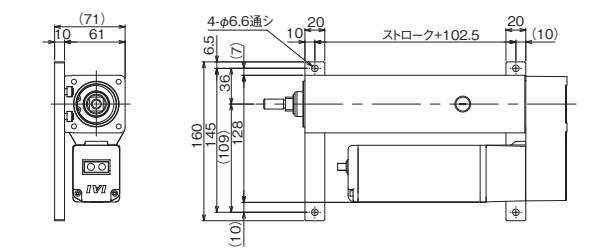
RCP6(S)-RA7R  
単品型式 RCP6-FT-RA7R-2 (モーター右/左折返し用)



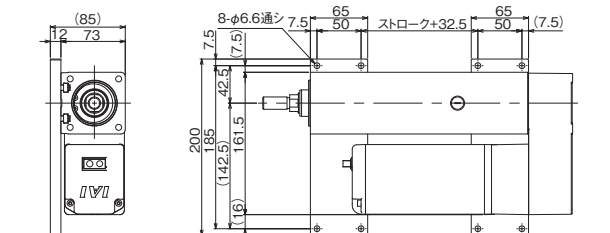
RCP6(S)-RA8R / RCS4-RA8R  
単品型式 RCP6-FT-RA8R-2 (モーター右/左折返し用)



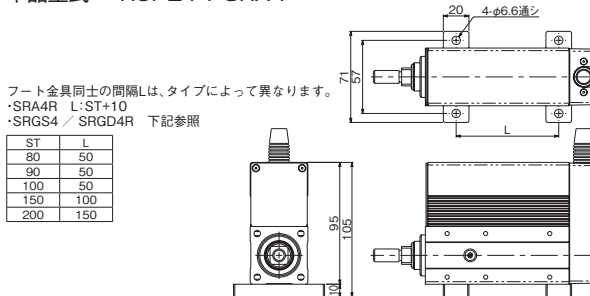
RCS4-RA6R  
単品型式 RCS4-FT-RA6R (モーター右/左折返し用)



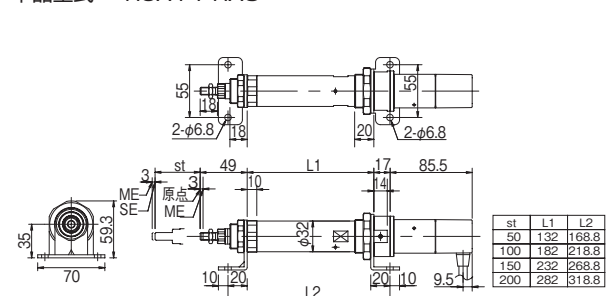
RCS4-RA7R  
単品型式 RCS4-FT-RA7R (モーター右/左折返し用)



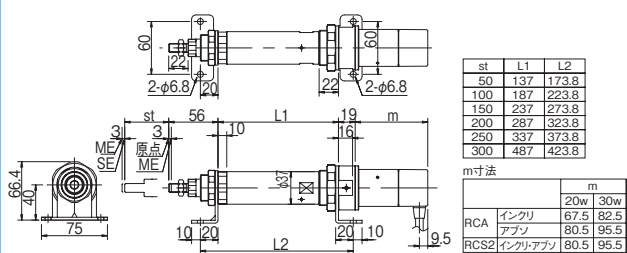
RCP2-SRA4R / SRGS4R / SRGD4R  
単品型式 RCP2-FT-SRA4



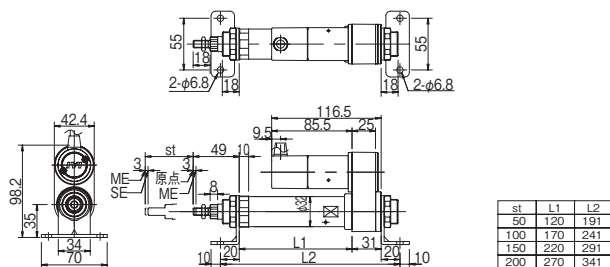
RCA-RA3C  
単品型式 RCA-FT-RA3



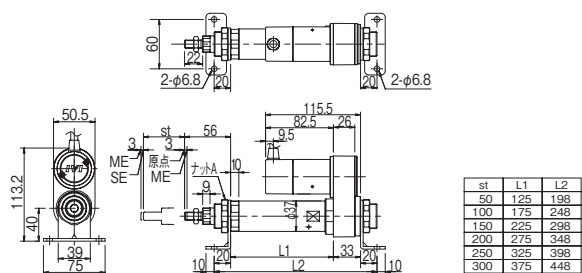
RCA-RA4C  
単品型式 RCA-FT-RA4



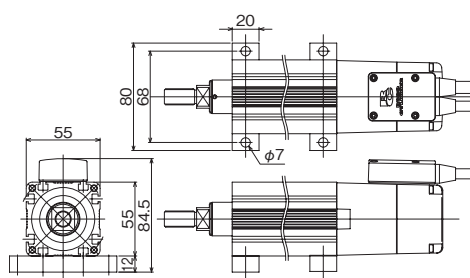
RCA-RA3R  
単品型式 RCA-FT-RA3R



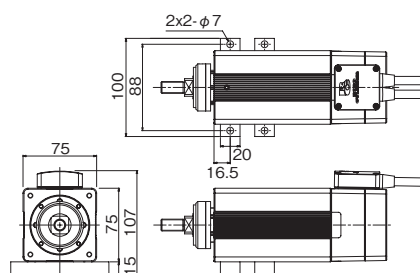
RCA-RA4R  
単品型式 RCA-FT-RA4R



RCS2-RA5C / RA5R / RGS5C / RGD5C  
単品型式 RCS2-FT-RA5

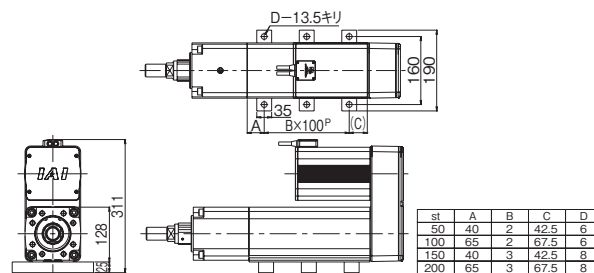


RCS2-SRA7BD / SRGS7BD / SRGD7BD  
単品型式 RCS2-FT-SRA7



RCS2-RA13R  
単品型式 RCS2-FT-RA13

※アクチュエーターのオプション記号(FT)で  
手配すると、50~100stは3個、  
150~200stは4個付属されます。

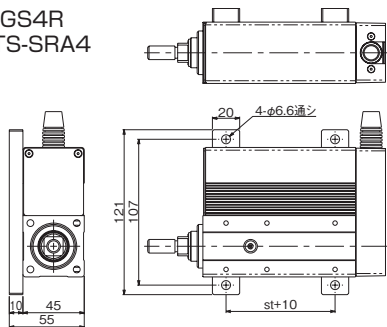


## フート (右側面 / 左側面取付け)

型式 **FT2 / FT4**

説明 アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。RCP2(RCA)-SRA4Rは側面にも取付けが可能です。

RCP2-SRA4R / SRGS4R  
単品型式 RCP2-FTS-SRA4



## ガイド取付け方向 (シングルガイドタイプ専用)

型式 **GS2 / GS3 / GS4**

説明 シングルガイド付きタイプのロッドの位置を、右取付け(GS2)、下取付け(GS3)、左取付け(GS4)から選択できます。

## 指定グリース塗布仕様

型式 **G1 / G3 / G4**

説明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースをクリーン環境用低発塵グリース(G1:クロダCグリース、G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース)に変更します。

## 高加減速対応

型式 **HA**

説明 標準仕様の定格加速度(0.3G)を1Gにアップさせるオプションです。加減速1Gでも0.3Gと同じ可搬質量で動作が可能です。コントローラーの設定が標準仕様と異なりますので、高加減速で動作する場合はコントローラーも高加減速仕様にする必要があります。

## 原点確認センサー

型式 **HS** (HSR: 右側 / HSL: 左側)

説明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にロッドが移動したかを確認するためのセンサーです。  
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

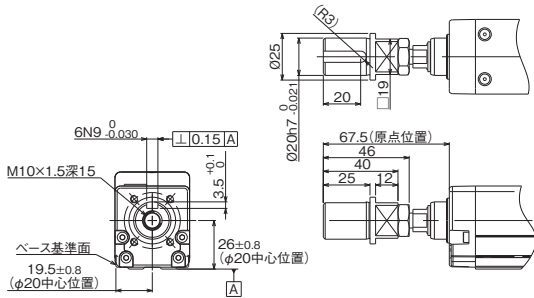
## 先端アダプター (キー溝)

型式 **KFA**

説明 ロッド先端にジグなどをボルト1本と平行キーで取付けるためのアダプターです。

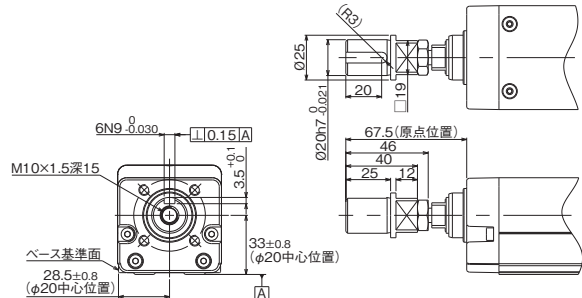
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□

単品型式 RCP6-KFA-RRA4  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



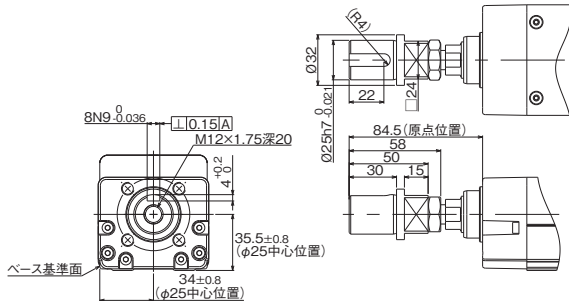
RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□

単品型式 RCP6-KFA-RRA6  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□

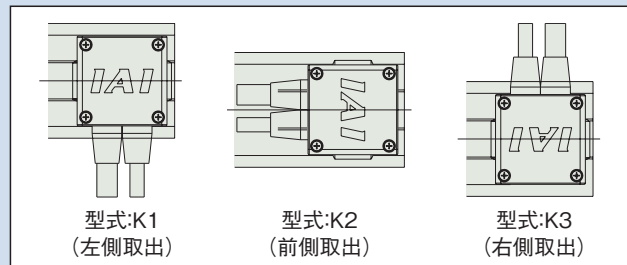
単品型式 RCP6-KFA-RRA7  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



## コネクターケーブル取出し方向変更

型式 **K1 / K2 / K3**

説明 コネクターケーブルの取出し方向を、左側 / 前側 / 右側の3方向から選択ができます。



## 省電力対応

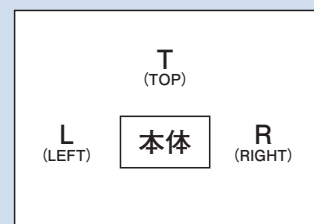
型式 **LA**

説明 コントローラーの電源容量を低減するオプションです。  
標準仕様 / 高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。  
(機種によって最大値は変化しますので、詳細はR-unit/ACONコントローラーの電源容量をご覧ください)

## モーター折返し方向

型式 **ML / MR / MT**

説明 モーター折返しタイプのモーター折返し方向を指定する記号です。  
左側折返しが ML (全機種)、右側折返しが MR (全機種)、上側折返しが MT となり、ML が標準となります。(RCS2-RA13R は MT が基準となります)



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

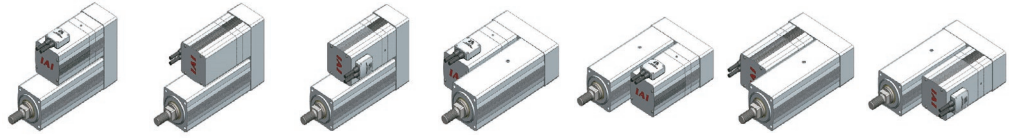
## モーター折返し方向 / ケーブル取出し位置

型式 **MT**□ / **MR**□ / **ML**□

説明 モーター折返し方向とケーブル取出し方向の組み合わせを指定できます。

**ご注意**

モーター折返し方向 / ケーブル取出し位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。



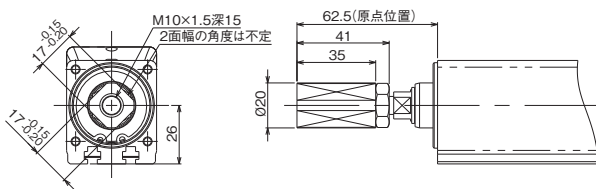
オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出し位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

## 先端アダプター (雌ねじ)

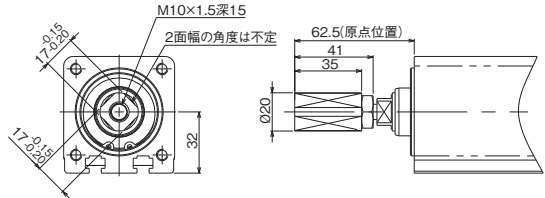
型式 **NFA**

説明 ロッド先端にジグなどをボルト1本で取付けるためのアダプターです。

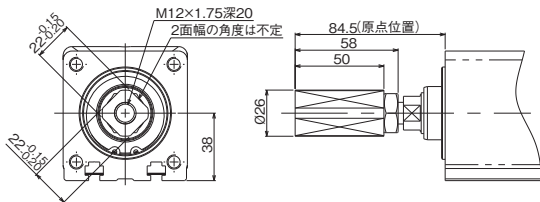
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□  
単品型式 RCP6-NFA-RA4  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



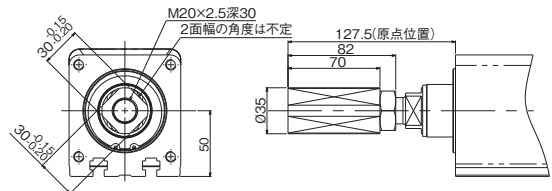
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□  
単品型式 RCP6-NFA-RA6  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



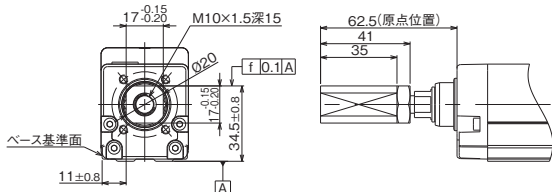
RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□  
単品型式 RCP6-NFA-RA7  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



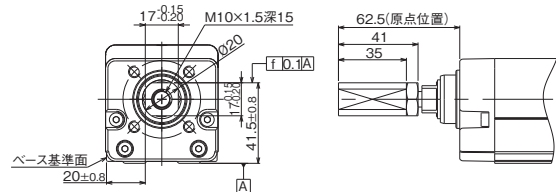
RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□  
単品型式 RCP6-NFA-RA8  
(単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



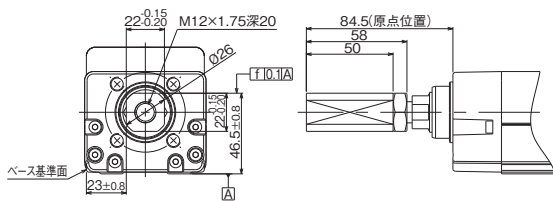
RCP6(S)-RAA4□ / RCS4-RAA4□  
単品型式 RCP6-NFA-RAA4  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



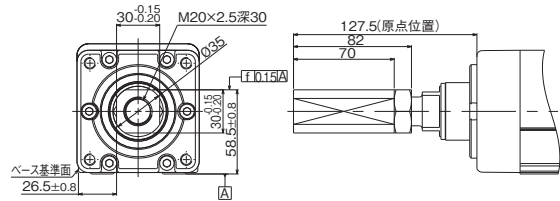
RCP6(S)-RAA6□ / RCS4-RAA6□  
単品型式 RCP6-NFA-RAA6  
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□  
 単品型式 RCP6-NFA-RRA7  
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)-RRA8□ / RCS4-RRA8□  
 単品型式 RCP6-NFA-RRA8  
 (単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



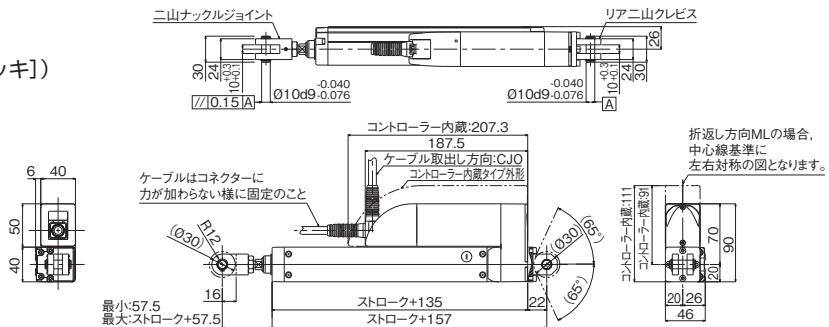
## ナックルジョイント

### 型式 NJ

説明 クレビスやトラニオン金具を使用する際、アクチュエーターのロッド先端の動きに自由度(回転)を持たせるための金具です。クレビス金具(QRもしくはQRPB)とセットでご使用ください。

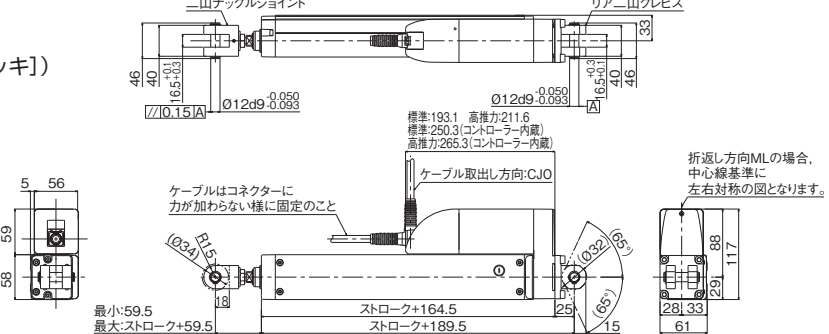
RCP6(S)-RRA4R  
 単品型式 RCP6-NJ-RRA4R  
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



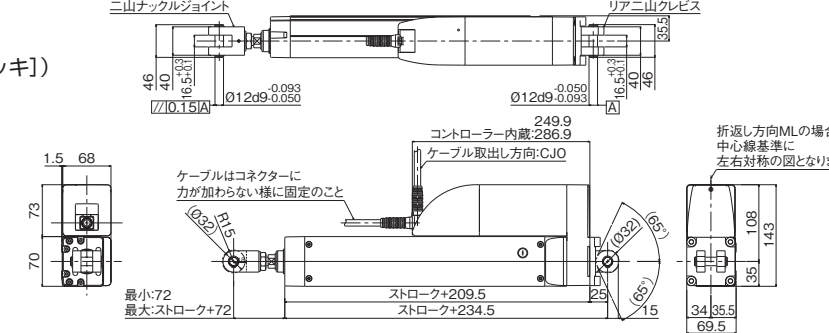
RCP6(S)-RRA6R  
 単品型式 RCP6-NJ-RRA6R  
 (単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



RCP6(S)-RRA7R  
 単品型式 RCP6-NJ-RRA7R  
 (単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。





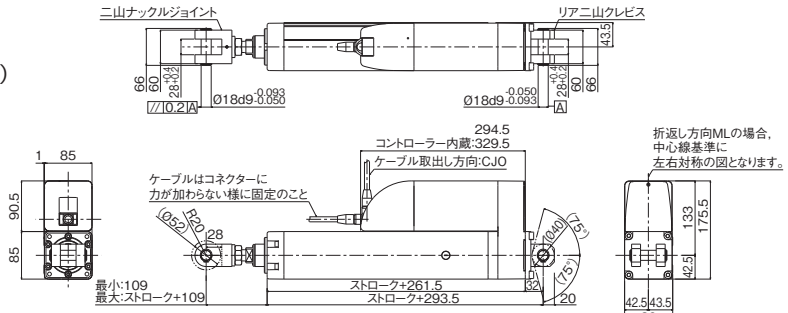
選定

注意事項

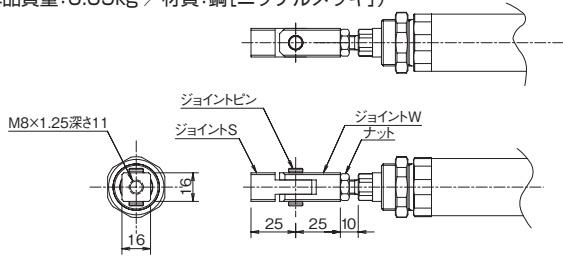
非掲載機種

RCP6(S)-RRA8R  
単品型式 RCP6-NJ-RRA8R  
(単品質量:0.9kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

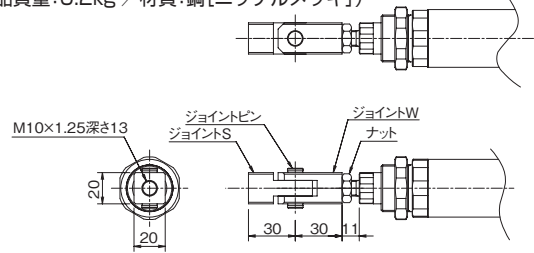
※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。また、RCP6(S)はナックルジョイントとクレビス金具をセットでご使用ください。



RCA-RA3□用  
単品型式 RCA-NJ-RA3  
(単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCA-RA4□用  
単品型式 RCA-NJ-RA4  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



## 原点逆仕様

型式 **NM**

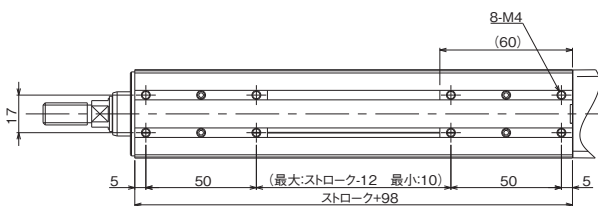
説明 通常原点位置はモーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなどによって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却していただき調整が必要となる場合があります)

## Tスロットナットバー

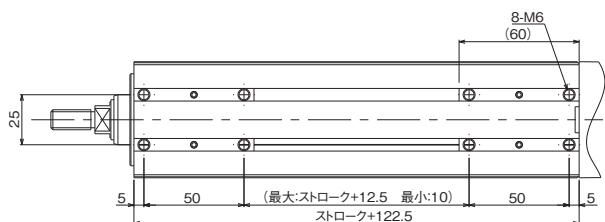
型式 **NTB / NTBL / NTBR**

説明 アクチュエーターのTスロットに差し込むバー状の金具です。Tスロットナットバーには決められた位置にナット穴があります。Tスロットナットバーは、4本組込まれた状態で出荷されます。ご使用の際は、ナットの中央にある六角穴付き止めねじを緩め、任意の位置へ移動してください。NTBLはモーター側から見て左側に挿入され、NTBRはモーター側から見て右側に挿入されます。※ロッドタイプ(RA)はNTBのみ、ワイドラジアルシリンダー(WRA)はNTBL(モーター右折返し)/NTBR(モーター左折返し)が選択できます。

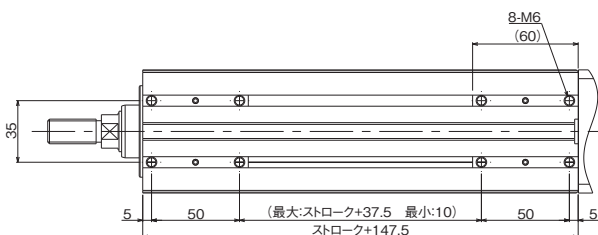
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□  
単品型式 RCP6-NTB-RA4  
(単品質量:0.05kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



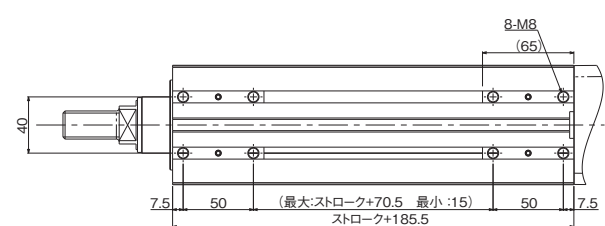
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□  
単品型式 RCP6-NTB-RA6  
(単品質量:0.09kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□  
単品型式 RCP6-NTB-RA7  
(単品質量:0.09kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



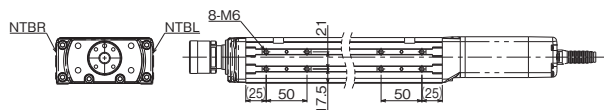
RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□  
単品型式 RCP6-NTB-RA8  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



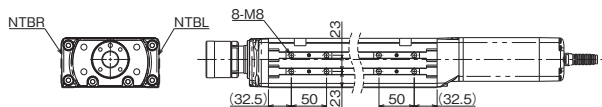
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□  
 単品型式 RCP6-NTB-WRA10  
 (単品質量:0.06kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



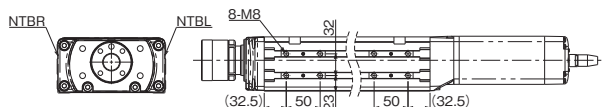
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□  
 単品型式 RCP6-NTB-WRA12  
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



RCP6(S)-WRA14□ / RCS4-WRA14□  
 単品型式 RCP6-NTB-WRA14  
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



RCP6(S)-WRA16□ / RCS4-WRA16□  
 単品型式 RCP6-NTB-WRA16  
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



## クレビス金具

### 型式 QR

**説明** ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合に、アクチュエーター本体を追従させるための金具です。ナックルジョイント(NJもしくはNJPB)とセットでご使用ください。

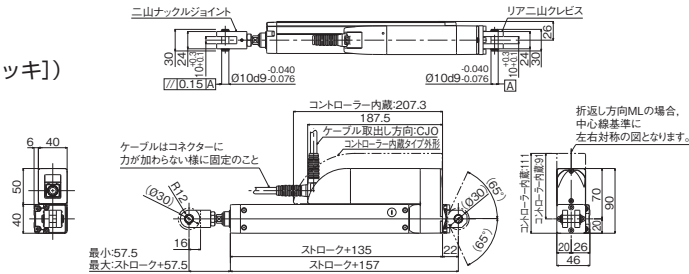


### 注意

クレビス金具を取付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、外付けガイドの設置をお願いします。

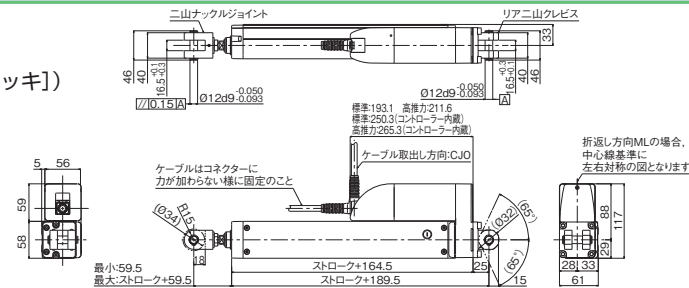
RCP6(S)-RRA4R  
単品型式 RCP6-QR-RRA4R  
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



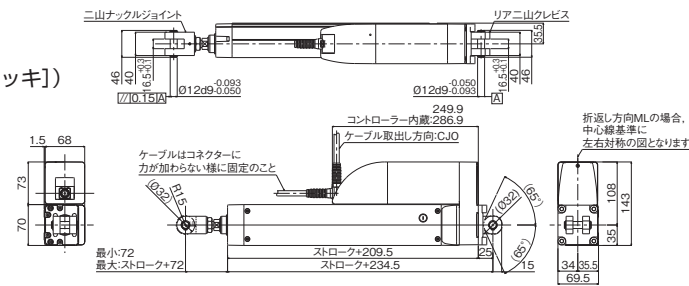
RCP6(S)-RRA6R  
単品型式 RCP6-QR-RRA6R  
(単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



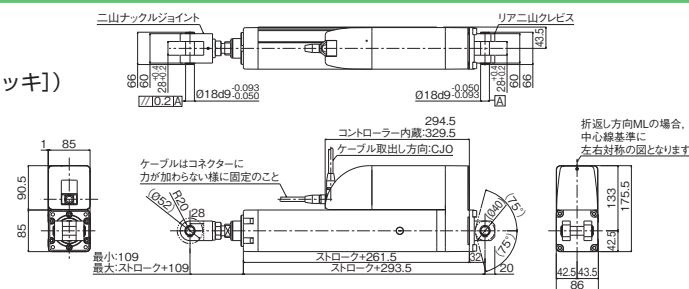
RCP6(S)-RRA7R  
単品型式 RCP6-QR-RRA7R  
(単品質量:0.6kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



RCP6(S)-RRA8R  
単品型式 RCP6-QR-RRA8R  
(単品質量:1.1kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

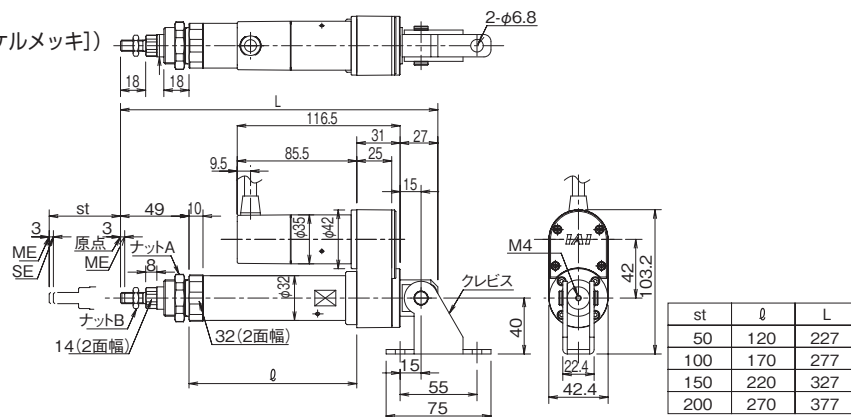
※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



## RCA-RA3R

単品型式 RCA-QR-RA3

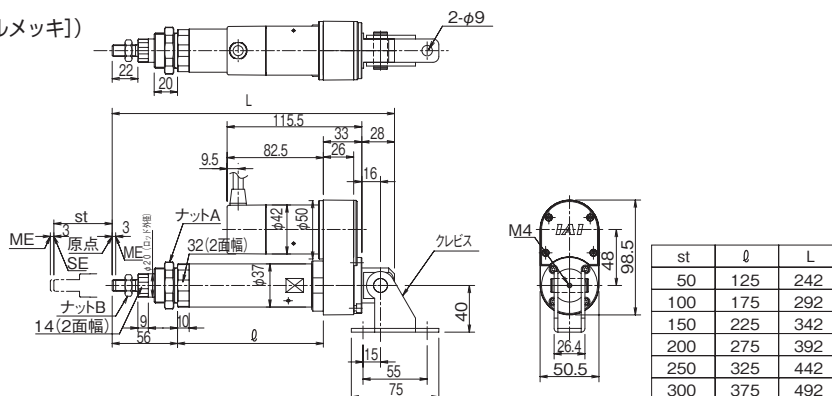
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



## RCA-RA4R

単品型式 RCA-QR-RA4

(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



## ロッド先端延長仕様

型式 **RE**

説明 RCS2-RA7BD(旧製品)の本体フレームの正面フランジ取付け面からロッド先端までの距離と同一にするために、RCS2-SRA7BDのロッド先端を延長するアダプターです。

ガイド付きタイプRCS2-SRGS7BD/ SRGD7BDについても、同様です。

寸法の詳細については各製品仕様ページのロッド先端延長仕様の寸法図をご確認ください。

## 背面取付け用プレート

型式 **RP**

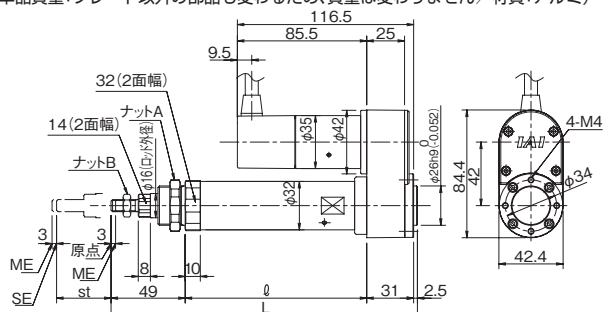
説明 モーター折返しタイプの背面を装置に固定するための金具(プレート)です。

(注)RCS4は、製品ページの寸法図をご確認ください。

### RCA-RA3R用

単品型式 RCA-RP-RA3

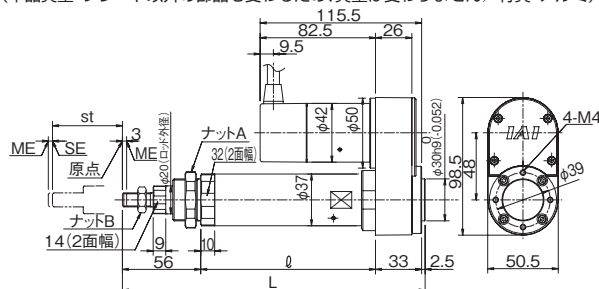
(単品質量:プレート以外の部品も変わるため、質量は変わりません / 材質:アルミ)



### RCA-RA4R用

単品型式 RCA-RP-RA4

(単品質量:プレート以外の部品も変わるため、質量は変わりません / 材質:アルミ)



## スクレーパ

型式 **SC**

説明 ロッドタイプを使用する際、ロッドに付着したゴミを本体内部に浸入させないためのオプションです。

# ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー

テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

## 前トラニオン

型式 **TRF**

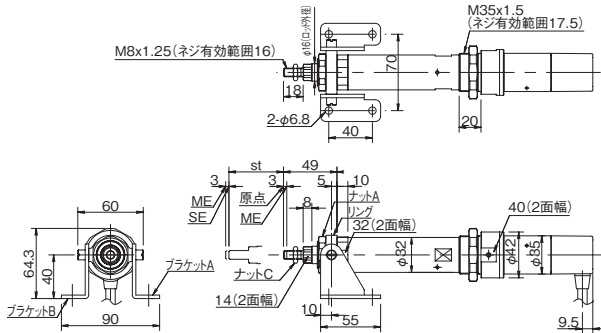
説明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダー本体を追従させるための金具です。



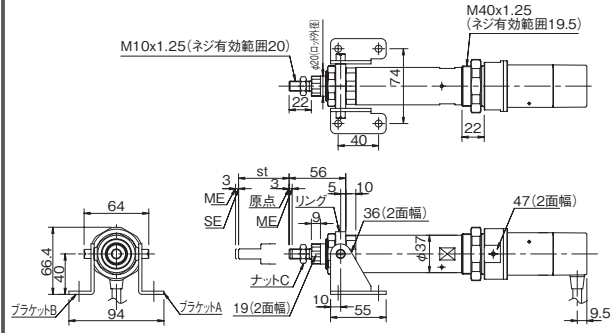
**注意**

トラニオン金具を取付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付きタイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。

RCA-RA3□用  
単品型式 RCA-TRF-RA3  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



RCA-RA4□用  
単品型式 RCA-TRF-RA4  
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



## 後トラニオン

型式 **TRR**

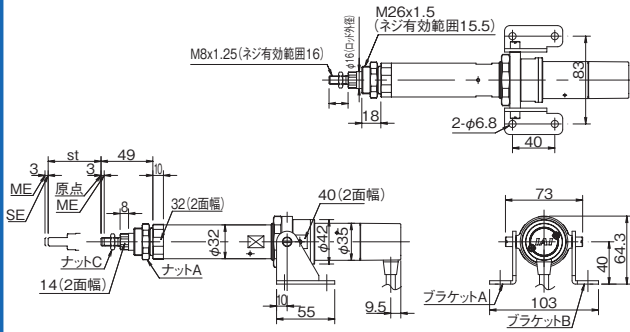
説明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダー本体を追従させるための金具です。



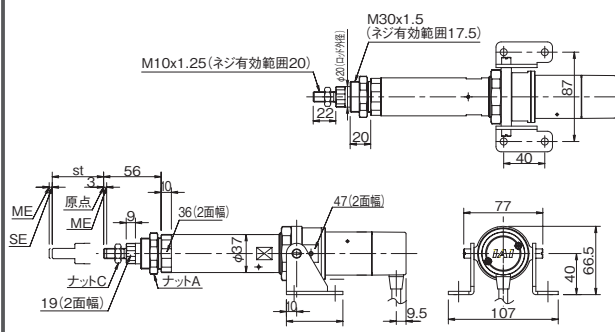
**注意**

トラニオン金具を取付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付きタイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。

RCA-RA3□用  
単品型式 RCA-TRR-RA3  
(単品質量:0.3kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



RCA-RA4□用  
単品型式 RCA-TRR-RA4  
(単品質量:0.3kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

ロッド  
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

# ロッド取付けオプション選定時の注意

## ■RCP6/RCP6S

機種	オプション				
	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RCP6	②	—	—	—	—
RA4R	②	—	—	—	—
RA6R	①	—	—	—	—
RA7R	②	—	—	—	—
RA8R	①	—	—	—	—
RRA4R	④	—	—	⑰	⑰
RRA6R	⑥	—	—	⑰	⑰
RRA7R	⑧	—	—	⑰	⑰
RRA8R	⑩	—	—	⑰	⑰
WRA10R	⑪	⑮	⑯	—	—
WRA12R	⑫	⑮	⑯	—	—
WRA14R	⑫	⑮	⑯	—	—
WRA16R	⑫	⑮	⑯	—	—

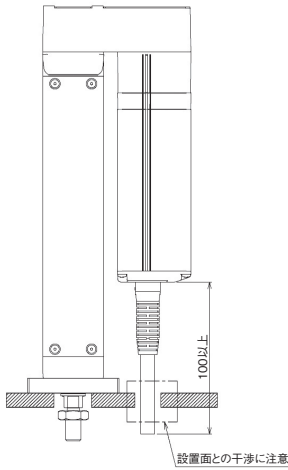
機種	オプション				
	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RCP6S	②	—	—	—	—
RA4R	②	—	—	—	—
RA6R	③	—	—	—	—
RA7R	③	—	—	—	—
RA8R	②	—	—	—	—
RRA4R	⑤	—	—	⑰	⑰
RRA6R	⑦	—	—	⑰	⑰
RRA7R	⑨	—	—	⑰	⑰
RRA8R	⑩	—	—	⑰	⑰
WRA10R	⑪	⑮	⑯	—	—
WRA12R	⑬	⑮	⑯	—	—
WRA14R	⑬	⑮	⑯	—	—
WRA16R	⑭	⑮	⑯	—	—

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

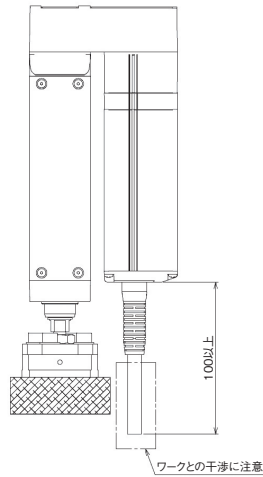
- ①：50～100ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可。
- ②：50～150ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可。
- ③：50～200ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可。
- ④：60～110ST時、選択不可。
- ⑤：60～160ST時、選択不可。
- ⑥：65～115ST時、選択不可。
- ⑦：65～165ST時、選択不可。
- ⑧：70～120ST時、選択不可。
- ⑨：70～170ST時、選択不可。
- ⑩：50～100ST時、フランジ(前)は縦方向取付けで出荷。
- ⑪：50ST時、選択不可。
- ⑫：50～100ST時、選択不可。
- ⑬：50～150ST時、選択不可。
- ⑭：50～200ST時、選択不可。
- ⑮：MR選択時のみ選択可能。
- ⑯：ML選択時のみ選択可能。
- ⑰：クレビス(QR)とナックルジョイント(NJ)は、セットで購入してください。組付けはお客様にてご対応ください。

- RCP6(S)-RRA□Rにおいて、フランジを選定する場合、一部ストロークにおいてフランジとケーブルが干渉する恐れがあります。また、RCP6(S)-RRA4R/RRA6R/RRA7Rにおいて、先端アダプターオプション(FFA、NFA、KFA)を選定する場合、一部ストロークにおいてワークとケーブルが干渉する恐れがあります。

〈フランジ選定時〉



〈先端アダプターオプション選定時〉



上図は、先端アダプター(フランジ(FFA))の場合です。



■RCS4

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	①	—	—
RA4R	①	—	—
RA6R	①	—	—
RA7R	①	—	—
RA8R	②	—	—

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	③	—	—
RRA4R	③	—	—
RRA6R	④	—	—
RRA7R	⑤	—	—
RRA8R	⑥	—	—

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
WRA10R	②	⑦	⑧
WRA12R	②	⑦	⑧
WRA14R	②	⑦	⑧
WRA16R	②	⑦	⑧

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：100ST以下は選択不可。
- ②：50ST時、選択不可。
- ③：110ST以下は選択不可。
- ④：65ST時、選択不可。
- ⑤：70ST時、選択不可。
- ⑥：50～100ST時、フランジ(前)は縦方向取付けで出荷。
- ⑦：MR選択時のみ選択可能。
- ⑧：ML選択時のみ選択可能。

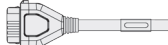

# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。  
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			PCON-C/CG/CY/ PL/PO/SE・PSEL	PCON-CF	MSEP/MCON PCON-CB/CGB/ CYB/PLB/POB	PCON-CFB/CGFB
RCP6 RCP6CR RCP6W RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ(注1) SA8/W5A16 RA8/RA10/RR8/WRA16	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□-RB
	高推力タイプ(注1)以外	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3 グリッパタイプ(全機種) GRSML/GRSL/GRSWL GRLLM/GRLL/GRLLW ストッパーシリンダー ST615E/ST68E/ST4525E	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
	高推力タイプ(注1) RA6(56SP)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□-RB
	上記以外の機種 SA5/SA6/SA7 RA5/RA6(56P)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CA-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	CB-CA-MPA□□□-RB	-
RCP3		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS-MPA□□□	-	CB-APSEP-MPA□□□	-
RCP2	RTBS(L) RTCS(L)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS-MPA□□□	-	CB-RPSEP-MPA□□□	-
RCP2 RCP2CR RCP2W	GRSS/GRSL/GRST GRHM/GRHB SRA4R/SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS-MPA□□□	-	CB-APSEP-MPA□□□	-
	高推力タイプ(注1) HS8/RA8/RA10	モーターロボットケーブル	-	CB-RFA-MA□□□	-	-
		エンコーダーケーブル	-	CB-RFA-PA□□□	-	-
		エンコーダー ロボットケーブル	-	CB-RFA-PA□□□-RB	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA-MPA□□□
	上記以外の機種 BA□/SA5/SA6/SA7/SS7/SS8 RA2/RA3/RA4/RA6 RGS□C/RGD□C GR3LS/GR3LM/GRS/GRM 標準環境仕様(RCP2-)の ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTC(L) RTCB(L)	モーターロボットケーブル	CB-RCP2-MA□□□	-	-	-
		エンコーダーケーブル	CB-RCP2-PB□□□	-	-	-
		エンコーダー ロボットケーブル	CB-RCP2-PB□□□-RB	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-PPSEP-MPA□□□
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTBS(L) RTC(L)/RTCB(L)/RTCS(L)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	CB-CAN-MPA□□□	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PCS2-MPA□□□	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-
IXP	3N□/4N□ 3C□/4C□	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-
WU	S M	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-

◆電源・I/Oケーブルは4方向コネクタタイプも選択できます。

エリシリンダー	ケーブル種類	接続	
		ユーザー配線	RCON-EC
エリシリンダー(24V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
エリシリンダー(200V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
	モーター電源ケーブル	CB-EC-PW□□□-RB	

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
	
CB-EC-PWBIO □□□ (-RB)	CB-EC2-PWBIO □□□ (-RB)
CB-REC-PWBIO □□□ (-RB)	CB-REC2-PWBIO □□□ (-RB)

ケーブル型式検索システムがおすすめです!  
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

(注1) 高推力パルスモーター(56SP, 60P, 86P)を使用しているアクチュエーター  
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。  
別途型式を指定して手配が必要になります。

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) 080=8m

接続コントローラー						
MSEL-PC/PCX	MSEL-PCF	RCM-P6PC		R-unit		
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)	
-	CB-CFA3-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	
-	CB-CFA3-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
-	CB-CFA2-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	
-	CB-CFA2-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CA-MPA□□□	CB-CA-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	
CB-CA-MPA□□□-RB	CB-CA-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	
CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	
CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	
CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	CB-CFA-MPA□□□	-	-	CB-CFA-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
-	CB-CFA-MPA□□□-RB	-	-	CB-CFA-MPA□□□-RB	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	
CB-CAN-MPA□□□	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	
CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。  
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー				
			MSEP/MCON	ACON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	ACON-C/CG/CY/ PL/PO/SE-ASEL		
RCA2 RCA2CR RCA2W	CNS(小型コネクター仕様) オプションあり	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	CB-CAN-MPA□□□□	-		
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-		
	CNS(小型コネクター仕様) オプションなし	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-		
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□		
RCA RCACR RCAW	SRA4R SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-		
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□		
	上記以外の 機種	モーターケーブル	-	-	CB-ACS-MA□□□□		
		エンコーダーケーブル	-	-	CB-ACS-PA□□□□		
		エンコーダー ロボットケーブル	-	-	CB-ACS-PA□□□□-RB		
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-ASEP2-MPA□□□□	CB-ASEP2-MPA□□□□	-		
	RCD	RA1DA	適応コントローラー D3 モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CA-MPA□□□□	-	-	
			モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CA-MPA□□□□-RB	-	-	
適応コントローラー D5, D6		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	-	-		
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	-		
GRSNA		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	-	-		
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	-	-		
RCL	RA1L/2L/3L (プレーキ付き)(注2)(注3)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPBA□□□□	CB-APSEP-MPBA□□□□	CB-ACS-MPBA□□□□		
	上記以外の機種	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-ACS-MPA□□□□		

ケーブル型式検索システムがおすすめです!  
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルシリンダー  
ロッド

ケーブル

オプション

ケーブル型式  
一覧表

(注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。

別途型式を指定して手配が必要になります。

(注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。

(注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) O80=8m

接続コントローラー

	DCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	RCM-P6AC		RCM-P6DC	R-unit	
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)
	-	CB-ADPC-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	-
	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-
	-	CB-APSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	-	CB-APSEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□(-RB)
	CB-CA-MPA□□□	-	-	-	-	-
	CB-CA-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-
	CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
	CB-CAN-MPA□□□	-	-	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB) (注3)	-

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(メカ側)
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。  
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		R-unit		エンコーダー ケーブル	エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル	モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル			
RCS4(CR)		CB-RCC-MA□□□□	CB-RCC-MA□□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□	-	CB-X1-PA□□□□	
RCS3 RCS3P	RA15R/RA20R	-	CB-RCS3-MA□□□□-RB	-	-	-	CB-RCS3-PLA□□□□-RB	
	RA4R/RA6R/ RA7R /RA8R/RA10R					CB-RCS2-PLDA□□□□	CB-RCS2-PLDA□□□□-RB	
	CTZ5C CT8C					-	CB-X1-PA□□□□	
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□	
RCS3CR RCS3PCR RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□□L							
	RT6					CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□	
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□	CB-X3-PA□□□□	
RCS2	ブレーキ無	CB-RCC-MA□□□□	CB-RCC-MA□□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□		CB-RCS2-PLA□□□□	CB-X2-PLA□□□□
						ロードセル無	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-X2-PLA□□□□
	ブレーキ付き (ブレーキボ ックス無)					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□	
	ブレーキ無					CB-RCS2-PLLA□□□□	CB-RCS2-PLLA□□□□-RB	
	ロードセル付き ※1					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□ 【ロードセル～ コントローラー】 CB-LDC-CTL□□□□-JY	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ 【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□-RB 【ロードセル～ コントローラー】 CB-LDC-CTL□□□□-JY	
ブレーキ付き (ブレーキ ボックス無) ※2	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□						

※1 ロードセル付きアクチュエーターには、CB-LDC-CTL□□□□(ベア内ケーブル)が付属されます。  
 ※2 CB-RCS2-PLLA□□□□(ブレーキボックス～コントローラー間)、CB-LDC-CTL□□□□-JY(ロードセル～コントローラー間)が別途必要になります。

ケーブル型式検索システムがおすすめです!  
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

注意事項

非掲載機種

ラジアルリジダンター

ケーブル

オプション

ケーブル型式一覧表

(注1) リミットスイッチ付きのアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付き仕様のケーブルになります。  
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)  
(注2) RCS2-RA13Rは、MSCONでは動作できません。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) 080=8m

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		エンコーダー ロボットケーブル			
		モーター ロボットケーブル	R-unit モーター ロボットケーブル				
ISB ISPB	SXM/SXL MXM/MXL MXMX LXM/LXL LXXM/LXUWX WXM/WXXM	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□□ (標準仕様) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PA□□□□-AWG24			
ISDB ISPDB ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX			CB-X1-PLA□□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□□-AWG24			
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM			CB-X1-PA□□□□ (標準仕様)  CB-X1-PLA□□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)			
ISA ISPA ISACR ISPACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXXM/LXUWX WXM/WXXM						
ISDA ISPDA ISDACR ISPDACR	S M MX L LX						
IFA	SA MA						
RS	RS-30/60						
NSA	MXMS/MXMM LXMS/LXMM LXXMS/LXXMM WXXMS/WXXMM WXXMS/WXXMM				CB-X1-PA□□□□ (標準仕様)		
	SXMSA/SXMMA SZMSA/SZMMA MXMSA/MXMMA MXMXSA MZMSA/MZMMA LXMSA/LXMMA LXXMSA LZMSA/LZMMA				CB-X3-PA□□□□ (標準仕様)  CB-X2-PLA□□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)		
ZR	S M				Z軸 :CB-X1-PA□□□□  R軸 :CB-X1-PLA□□□□ (注1)		
DD DDCR DDW DDA DDACR	T18□/LT18□  H18□/LH18□				CB-XMC-MA□□□□	CB-XMC1-MA□□□□	CB-X3-PA□□□□ (標準仕様)



# アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

(注1) リミットスイッチ付きのアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付き仕様のケーブルになります。  
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

ケーブル詳細図は1-89をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入  
例) 080=8m

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		R-unit	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□	CB-X-2-MA□□□	CB-X-3-PA□□□	
	H8				
	L15				
	N10 N15 N19				
	W21	CB-XMC-MA□□□	CB-XMC1-MA□□□	CB-X2-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)	
LSAS	N10 N15	CB-X-MA□□□	CB-X-2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様)	
IXA	NNN18□□ NNN30□□ NNN45□□ NNN60□□ NNN80□□ NNN100□□ NSN30□□ NSN45□□ NSN60□□	CB-X-MA□□□		CB-X1-PA□□□	
	NSN80□□ NSN100□□ NHN10040 NHN12040	CB-X-MA□□□ (1軸目のみ:CB-XMC-MA□□□)			
ISDCR ISPDCR	S M MX L LX	CB-X-MA□□□	CB-X-2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ (標準仕様)  CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付き仕様)	ISDBCR-ISPBCR(バッテリーレスアプソ仕様) で、21m以上30m以下の場合  CB-X1-PA□□□-AWG24 (標準仕様)  CB-X1-PLA□□□-AWG24 (リミットスイッチ付き仕様)
ISPDCR	W WX				
ISDACR ISPDACR	S M MX L LX W WX				
ISDBCR ISPBCR	S M MX L LX				
SSPDACR	S M L				
ISWA ISPWA	S M L				

# アクチュエーターケーブル ロボットケーブル対応一覧表

アクチュエーターケーブルがロボットケーブル対応か非ロボットケーブル対応かを以下の表に記載しています。  
 ジョイント式は、アクチュエーターケーブルがなく、モーター・エンコーダーケーブルを直接アクチュエーターに接続する  
 様式になります。

ロボットケーブル対応 ○…対応 ×…非対応 ……ジョイント式によりアクチュエーターケーブルなし

## ■スライダタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
ERC2	SA6,7	○
ERC3	SA5,7	—
RCP2	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	BA6,7	×
RCP3	SA2	○
	SA3,4,5,6	—
RCP4	SA3	—
	SA5,6,7	×
RCP5	SA4,6,7	—
	BA4,6,7	—
RCP6	SA4,6,7,8	—
	WSA10,12,14,16	—
RCA	SA4,5,6	×
	SS4,5,6	×
RCA2	SA3,4,5,6	—
	SA4,5,6,7	×
RCS2	SS7,8	×
	SA8	×
RCS3	SS8	×
	CT8	○
	全機種	○
RCS4	S,M,L	×
	W	×
ISA	S,M,L,W	○
ISB	S,M,L	×
ISDA	S,M,L	×
ISDB	S,M,L	○
SSPA	S,M,L	○
NS	S,M,L	○
NSA	全機種	○
IFA	SA,MA	×
RS	30,60	○
LSA	S6,S8,S10	○
	H8	○
	L15	○
	N10,N15,N19	○
	W21S	○
	W21H	○
LSAS	N10,N15	○

## ■グリッパー

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GRST	○
	GR3L,GR3S	×
	GRHM,GRHB	—
RCP4	GRSML,GRSLL,GRSWL	○
	GRLM,GRL,GRLLW	○
RCP6	GRT7	○
RCD	GRSNA	×
RCS2	GR8	×

## ■ロッドタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
ERC2	RA6,7	○
ERC3	RA4,6	—
RCP2	RA2	×
	RA3	×
	RA4,6	×
	RA8	×
	RA10	×
	SRA4R	○
	RA2(すべりねじ)	○
RCP3	RA2(ボールねじ)	○
	RA3	—
RCP4	RA5,6	×
	RA4,6,7,8,10	—
RCP5	RA4,6,7,8	—
	RRA4,6,7,8	—
RCP6	WRA10,12,14,16	—
	RA1DA	×
RCD	RA3,4	×
RCA	SRA4R	○
	R*3N,4N(すべりねじ)	○
RCA2	R*3N,4N(ボールねじ)	○
	RA2	×
	RA4	×
RCS2	RA5	○
	RA13R	×
	SRA7BD	○
	**5N	×
RCS3	RA4,6,7,8,10	○

## ■テーブルタイプ

機種	ロボットケーブル対応	
RCP3	TA3,4	—
	TA5,6,7	—
RCP6	TA4,6,7	—
RCS3	CTZ5C	○
RCA2	TA4,5,6,7	—
	**3N,4N(すべりねじ)	○
	**3N,4N(ボールねじ)	○

## ■ユニット製品

機種	ロボットケーブル対応	
TT	A,C	—
TTA	A,C	—
IX	NNN1*05(小型)	×
	NNN****	×
	NNN1****(超大型)	—
	NSN****	×
	TNN****	×
	HNN****	×
	NNC****	×
	NNW****	×
	NNN1****H	×
	NNN****H	×
	NSN****H	×
	TNN****H	×
	HNN****H	×
	NNC****H	×
	NNW****H	×
IXP	3N****,4N****	—

## ■ロータリー

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2	RT*S(小型)	×
	RT*(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCS2	RT6,7	×
	中空ロータリ	×
DD	*18	○
DDA	*18	○
RS	30,60	○

## ■特殊用途

機種	ロボットケーブル対応	
RCP4	ST68,615	×
	ST4525	—
ZR	S,M	×
WU	S,M	○

## ■クリーン仕様

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2CR	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*(中型)	○
RCP4CR	RT*B(大型)	○
	SA5,6,7	×
RCP5CR	SA4,6,7	—
RCP6CR	SA4,6,7,8	—
	WSA10,12,14,16	—
RCACR	SA3,4,5,6	×
RCA2CR	細小型	○
RCS2CR	SA4,5,6,7	×
	SS7,8	×
	SA8	×
RCS3CR	細小型	○
	SS8	×
ISDACR	S,M,L	×
	S,M,L(ESD)	×
	W	×
ISDBCR	S,M,L	○
SSPACR	S,M,L	○
DDCR	*18	○
DDACR	*18	○

## ■防塵防滴仕様

機種	ロボットケーブル対応	
RCP2W	RA4,6	×
	RA10	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*(中型)	○
RCP4W	RT*B(大型)	○
	SA5,6,7	○
RCP5W	RA6,7	○
RCP6(S)W	RA8,10	○
RCAW	全機種	○
RCA2W	RA3,4	×
RCS2W	細小型	○
ISWA	RA4	×
DDW	細小型	○
	S,M,L	×
	*18	○

選定

注意事項

非搭載機種

ラジアルシリンダー

ロボット

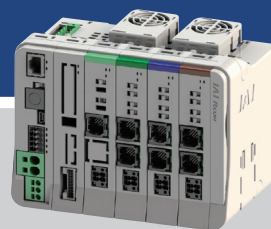
テーブル

オプション

ケーブル型式  
一覽表

# RCON

ユニット連結型  
ポジションコントローラー

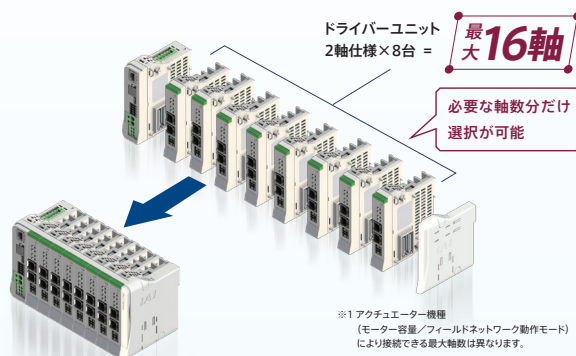
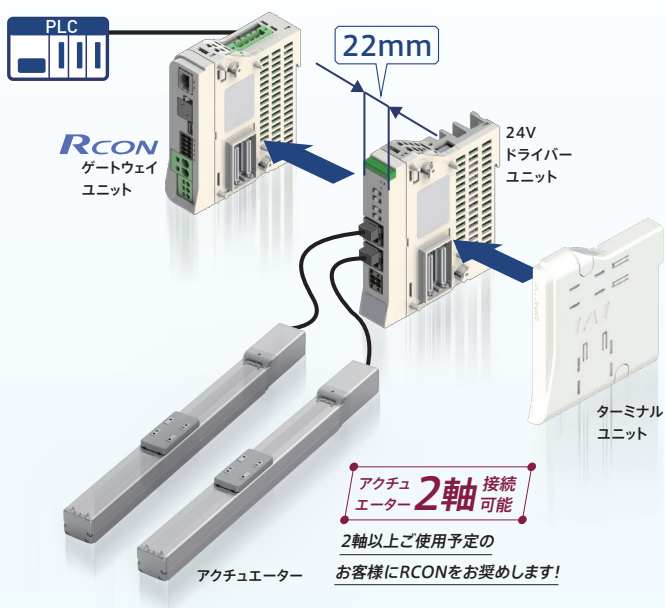


2軸以上のアクチュエーターには  
**RCON**がお奨めです。

横幅22mmのドライバーユニット1台に、アクチュエーターが最大2軸接続できますので、制御盤の省スペース化に最適です。

最大16軸<sup>※1</sup>のアクチュエーター  
接続が可能です。

必要な分だけドライバーユニットを増設できますので  
スペースの無駄が発生しません。

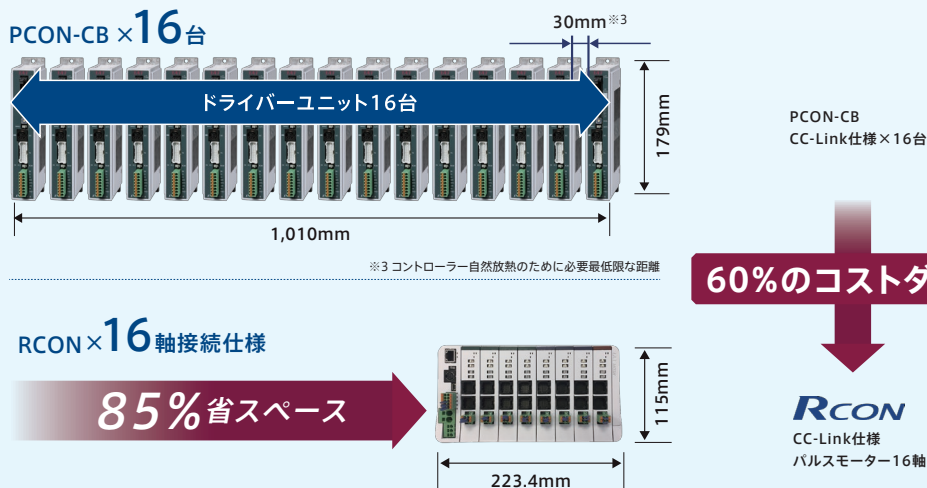


最大85%<sup>※2</sup>の制御盤省スペース化と最大60%のコスト削減を実現します。

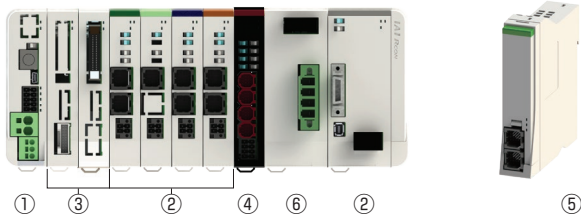
※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに1軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると  
最大で約85%の制御盤省スペース化が図れます。

従来タイプ(下記【比較例】)は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。  
RCONはゲートウェイ1台でアクチュエーター最大16軸分のドライバーユニットを制御できますので最大約60%  
のコスト削減が図れます。複数軸ご使用の場合に、特にお奨めです。



型式項目/標準価格



①マスターユニット

型式 **RCON** -  -  -

シリーズ                      タイプ                      I/O 種類                      オプション

GW	標準タイプ
GWG	安全カテゴリー対応タイプ

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
ECM	EtherCAT モーション 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様
ML3	MECHATROLINK-III 接続仕様
SSN	SSCNET III/H 接続仕様

ET	Ethernet 搭載
FU <input type="checkbox"/>	ファンユニット装着 ( <input type="checkbox"/> : 装着数を指定、1~8)
TRN	ターミナルユニットなし

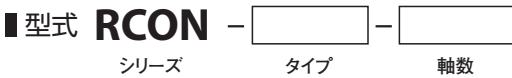
※・ファンユニットは 24V ドライバーユニットに接続する数です。  
・動作時はターミナルユニットが必要です。  
ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

標準価格

型式		RCON-GW/GWG									
		フィールドネットワーク									
I/O 種類	IO 種類型式記号	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	EtherCAT		EtherNet/IP	PROFINET IO	MECHATROLINK	SSCNET III/H
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	EtherCAT <sup>®</sup> 接続仕様	EtherCAT <sup>®</sup> モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	MECHATROLINK-III 接続仕様	SSCNET III/H 接続仕様
ファンなし		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU6	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU7	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	FU8	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスプラス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプラス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## ②ドライバーユニット



PC	パルスモーター	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
AC	AC サーボモーター		
DC	DC ブラシレスモーター		
SC	200V AC サーボモーター		

※ タイプ: PCF、SCは、1軸のみ選択可能

### 24V仕様

タイプ: PC 1.2A モーター 1軸 2軸	20P 20SP 28P 35P 42P 42SP 56P	20 □パルスモーター 20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用) 28 □パルスモーター 35 □パルスモーター 42 □パルスモーター 42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用) 56 □パルスモーター
タイプ: PCF 4A モーター 1軸	56SP 60P 86P	56 □高推力パルスモーター 60 □高推力パルスモーター 86 □高推力パルスモーター
タイプ: AC 2-30W モーター 1軸 2軸	2 5 10 20 20S 30	2W サーボモーター 5W サーボモーター 10W サーボモーター 20W サーボモーター 20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用) 30W サーボモーター
タイプ: DC 3D モーター 1軸 2軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター

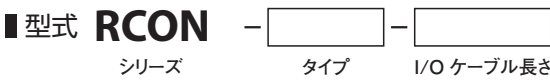
### 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—
	2	—	—	—	—

### 200V仕様

タイプ: SC 60-750W モーター 1軸	30R 60 100 100S 150 200 200S 300S 400 600 750	30W (RS用) 60W サーボモーター 100W サーボモーター 100W サーボモーター (LSA 用) 150W サーボモーター 200W サーボモーター 200W サーボモーター (LSA、DD 用) 300W サーボモーター (LSA 用) 400W サーボモーター 600W サーボモーター 750W サーボモーター
-------------------------------	---	---

## ③拡張ユニット



EXT	SCON 拡張	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	2	2m (標準)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	3	3m
NP	PIO (NPN 仕様)	5	5m
PN	PIO (PNP 仕様)		

※ SCON 拡張 (EXT) を選択した場合は選択不要です

### 標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

## ④ EC 接続ユニット



### 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	—

## ⑤簡易アブソユニット



P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

### 標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

## ⑥ 200V 電源ユニット

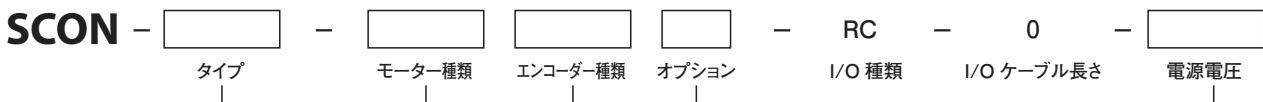


3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

### 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	—

## ⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)



型式選定項目は、8-255 ページをご参照ください

■ RCON に接続できないアクチュエーター

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RCON (注1)		手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アプソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <下記仕様に該当するアクチュエーター> ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター (RS-30を除く) ・アプソリュートエンコーダー、多回転アプソを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、一部のアクチュエーターには接続できません。(下表参照)

アクチュエーター (ユニット)	モーションネットワーク		
	ECM	ML3	SSN
ロータリーインデックスモード	×	×	×
LSASアクチュエーター	○	○	×
エレシリンダー(RCON-EC)	×	×	×

■ 接続制限

- ・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。  
マルチスライダ仕様の場合は、2軸として計算します。
- ・EC接続ユニットのみの接続はできません。  
必ず、24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様接続を含めて接続してください。
- ・動作モードにより最大接続可能軸数が異なります。「最大接続可能軸数 (8-89ページ) をご参照ください。
- ・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)  
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様を接続してご使用ください。  
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量 (8-77ページ) の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

- ・EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

- ・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。  
最大接続台数は8台です。  
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。  
PIO付ユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)



## システム構成

# RCON

### オプション

パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-95ページ参照)  
<型式:IA-OS>

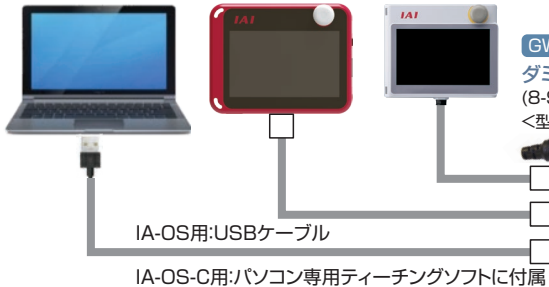
### オプション

ティーチングボックス  
(8-95ページ参照)  
<型式:TB-03><型式:TB-02(D)>



フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, EtherCAT モーション, MECHATROLINK-III, SSCNET II/H



GWG仕様に付属  
ダミープラグ  
(8-97ページ参照)  
<型式:DP-5>

ゲートウェイユニットに付属  
システムI/Oコネクター  
(8-97ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/5-ST-3.5>

### オプション

ファンユニット  
(8-97ページ参照)  
<型式:RCON-FU>

### オプション

DC24V電源  
(8-96ページ参照)  
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO/  
SCON接続ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター  
(8-98ページ参照)  
<型式:FMC1.5/3-STF-3.5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ  
(8-97ページ参照)  
<型式:DP-6>



SCON-(RC仕様に)付属



接続ケーブル  
(8-98ページ参照)  
<型式:CB-RE-CTL002>

24Vドライバーユニットに付属  
駆動源遮断コネクター  
(8-97ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/2-STF-3.5>

RCON-EXT接続仕様  
SCONコントローラー  
[I0種類:RC]

オプション  
回生抵抗ユニット(注1)  
(8-96ページ参照)  
<型式:RESU-2/  
RESUD-2>

電源ユニットに付属  
200V電源コネクター  
(8-97ページ参照)  
<型式:SPC5/4-  
STF-7.62>



### 拡張ユニットに付属

ターミナルコネクター  
(8-98ページ参照)  
<型式:RCON-EXT-TR>

簡易アプユニットに付属  
接続ケーブル  
(8-87ページ参照)  
<型式:CB-ADPC-MPA050>

### オプション

簡易アプユニット  
(8-87ページ参照)  
<型式:RCON-ABU-P  
(パルスモーター用)>  
<型式:RCON-ABU-A  
(ACサーボモーター用)>

EC接続ユニットに付属  
駆動源遮断コネクター  
(8-97ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>

モーター電源  
三相/単相  
AC200V

## モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能アクチュエーター

### 「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ  
IS(D)B/SSPAシリーズ  
IF(A)シリーズ  
DD(A)シリーズ  
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは  
8-71ページを参照ください。

### 「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

### 「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ  
※2

### 「200Vドライバーユニット」と接続

(60W～750W搭載アクチュエーター)  
RCS2/3/4シリーズ  
IS(D)B/SSPAシリーズ  
IF(A)シリーズ  
DD(A)シリーズ  
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは  
8-71ページを参照ください。

※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。  
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。  
電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。  
ケーブルの単品手配は、8-99ページをご参照ください。

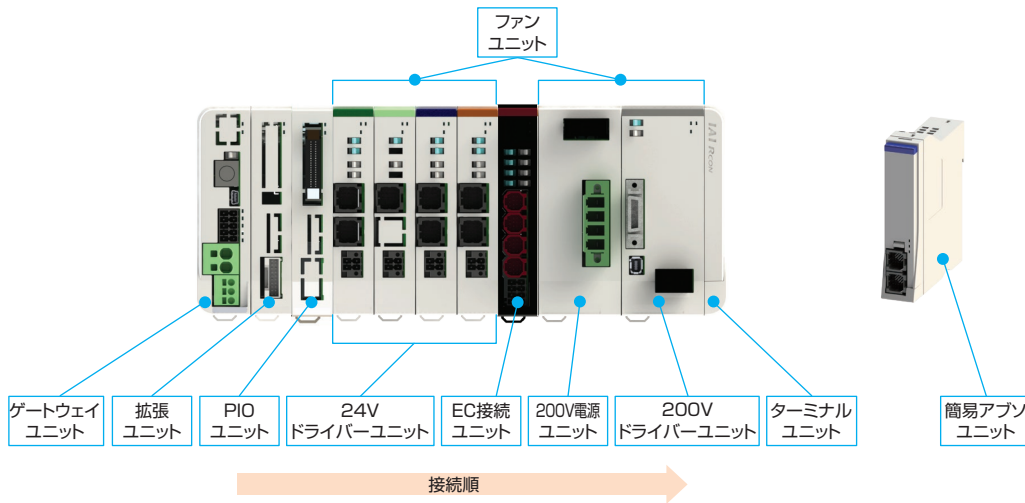
注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。  
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け  
「回生抵抗ユニット」を使用します。  
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。  
注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページ  
をご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ動作可能です。  
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-151ページをご参照ください。  
デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。



ユニット構成

RCONはロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。  
※ 下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ゲートウェイユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバーユニット	(最大) 16	ユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 16	200V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置 (左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

(注) 接続軸数に制限があります。詳細は8-71ページを参照してください。

■ ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁
マスターユニット / ゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	RCON-GW/GWG-DV	8-79
	CC-Link 接続仕様	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	EtherCAT® 接続仕様	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	EtherCAT® モーション接続仕様	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	EtherNet/IP 接続仕様	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	PROFINET IO 接続仕様	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	MECHATROLINK-III 接続仕様	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	SSCNET III/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-86
	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	RCON-EXT-NP	
	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	RCON-EXT-PN	
	PIO (NPN 仕様)	RCON-NP	
	PIO (PNP 仕様)	RCON-PN	
24V ドライバーユニット	パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PC-1	8-84
	パルスモーター 2 軸仕様	RCON-PC-2	
	高推力パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PCF-1	
	AC サーボモーター 1 軸仕様	RCON-AC-1	
	AC サーボモーター 2 軸仕様	RCON-AC-2	
	DC ブラシレスモーター 1 軸仕様	RCON-DC-1	
	DC ブラシレスモーター 2 軸仕様	RCON-DC-2	
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-85
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-85
200V ドライバーユニット	AC200V モーター 1 軸仕様	RCON-SC-1	8-85
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-87
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アプソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-87
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-97
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスアプス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボアプス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

## 基本仕様

項目		仕様						
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)						
電源電流		システム構成により異なります						
軸数制御		1 ~ 16 軸 ※最大軸数はアクチュエーターやタイプにより制限があります。「接続制限」(8-71 ページ)、「最大接続可能軸数」(8-89 ページ)を参照						
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ※ 1						
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ						
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT <sup>®</sup> 、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT <sup>®</sup> モーション、MECHATROLINK-III、SSCNET III/H						
構成ユニット		ゲートウェイユニット、ドライバーユニット、SCON 拡張ユニット、EC 接続ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット						
SIO インターフェイス	ティーチングポート	通信方式	RS-485					
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps					
	USB ポート	通信方式	USB					
		通信速度	12Mbps					
非常停止/イナーブル動作		ゲートウェイユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応、各ドライバーユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載						
データ記憶装置		FRAM 256kbit (ゲートウェイユニット、24V ドライバーユニット) SRAM 4Mbit (200V ドライバーユニット)						
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス						
	USB	パソコン専用ティーチングソフト						
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能						
Ethernet (オプション)		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) Modbus/TCP ※1						
カレンダー機能	保持機能	約 10 日間						
	充電時間	約 100 時間						
安全カテゴリー対応		B (安全カテゴリー対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)						
保護機能		過電流、湿度異常、エンコーダー断線、過負荷						
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下						
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃						
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)						
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと						
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s <sup>2</sup> XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回						
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面						
感電保護機構	24V	クラスⅢ						
	200V	クラスⅠ						
保護等級		IP20						
絶縁耐圧		DC500V 10MΩ						
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットにより強制冷却						
各ユニット間の接続		ユニット連結方式						
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け						
法令・規格	ユニット名称	ゲートウェイユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○

※1 フィールドネットワーク (SSN) の場合、RCP5 (エンコーダー分解能 800) はインクリメンタルの設定として扱われます。

■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]	
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6	バッテリーレスアブソ	8192	
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2	バッテリーレスアブソ	800	
	インクリメンタル				
	AC サーボモーター	RCA		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	800
		RCA2	□□ N/NA 上記以外	インクリメンタル	1048
インクリメンタル				800	
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3	バッテリーレスアブソ	16384	
			インクリメンタル		
		RCS2	□□ 5N SR □ 7BD 上記機種以外	インクリメンタル	1600
				インクリメンタル	3072
				インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	
				インクリメンタル	16384
		ISDBCR		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S □ 上記機種以外	インクリメンタル	2400
					16384
LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 mm		
DD/DDA	□ 18S □ 18P	インデックスアブソ / 多回転	131072		
			1048576		
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800	
	パルスモーター(□20)		インクリメンタル	32768	
	AC サーボモーター		バッテリーレスアブソ	16384	

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスアブソ)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボアブソ)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

■ 発熱量 (ユニット 1 台あたり)

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

## 電源容量

RCONは接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。

また、200Vドライバーユニットはモーター合計W数が最大接続軸合計W数を超えないことを確認して選定してください。200V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用DC電源の台数を選定してください。  
 ※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
制御電源	9.0A 以下	モーター電源	単相 AC200V 三相 AC200V	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下			AC200V	6 軸	1,600W

## 電源容量

### < 制御電源 >

項目	仕様		電源電流	
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ゲートウェイユニット	Ethernetなし Ethernetあり	0.8A 1.0A
		24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし	
	ブレーキあり(1軸仕様)			0.4A
	ブレーキあり(2軸仕様)			0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり		0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)			0.1A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)			0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
	200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	EC-S10□、EC-S10X□	0.32A
ブレーキあり		EC-S13□、EC-S13X□ EC-S15□、EC-S15X□	0.54A 1.2A	

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください

注 ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

### < モーター電源 >

#### ● 24Vドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット			定格電流	最大電流			
	シリーズ	モーター種類			省電力設定時			
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	-	-	
		RCP3	28P*/35P/42P/56P		1.9A	-	-	
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	-	-	
		RCP5 RCP6			高出力設定有効	2.3A	-	3.9A
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	-	-	
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	-	3.3A	
			10W		標準/高加減速/ 省電力	1.3A	2.5A	4.4A
			20W			1.3A	2.5A	4.4A
		20W (20S)	1.7A	3.4A		5.1A		
		30W	1.3A	2.2A	4.0A			
		2W	0.8A	-	4.6A			
	RCL	5W	標準/高加減速	1.0A	-	6.4A		
10W		1.3A		-	6.4A			
3W		0.7A		-	1.5A			
DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	-	1.5A		

※対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーターモーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダ	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。  
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダの値で計算してください。

● EC 接続ユニット  
(24V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター/接続ユニット			電源電流			
	シリーズ	タイプ	モーター種類	定格	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V パルスモーター	EC	RTC18	□56SP	—	5.7A	
			S,R,RR,B	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S,WS,R,RR,B,RTC12,SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			ST	□42	—	—	1.9A
			S/WS/RR/B/SRG11/RP5/GD5/ TC5/TW5	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S3/RR3	—	—	—	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/ GRB10/GRB13	□28	—	—	1.7A
GRB8	□20	—	—	0.7A			
SL3,GDS3,GDB3,T3	□20	—	—	0.4A 0.8A			

(200V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター型式	モーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10□、EC-S10X□	100	238	714
	EC-S13□、EC-S13X□	200	402	1206
	EC-S15□、EC-S15X□	400	772	2316



- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合  
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。  
必要な電源容量を自動計算できます。 「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

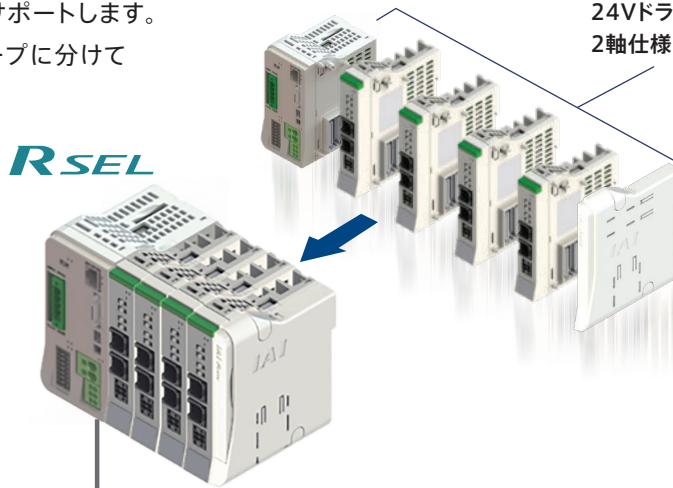
# RSEL

ユニット連結型  
プログラムコントローラー



## 最大16軸<sup>※1</sup>のアクチュエーターを接続可能な超小型プログラムコントローラー

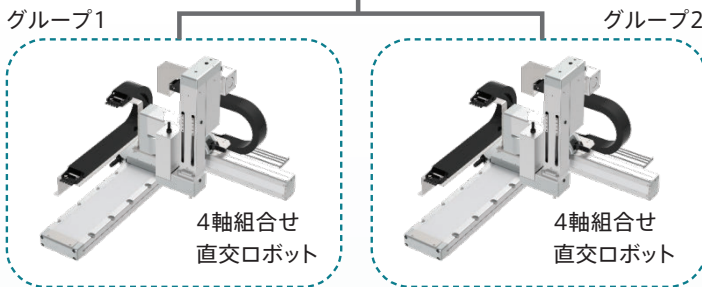
直線・円弧補間動作をサポートします。  
さらに接続軸を2グループに分けて  
制御ができます。



**最大8軸**  
※EC接続ユニットを含まない場合

必要な軸数分だけ  
選択が可能

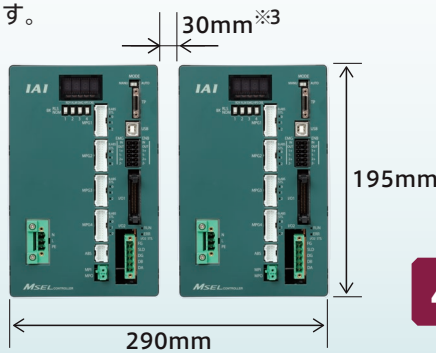
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）  
により接続できる最大軸数は異なります。



## 最大67%<sup>※2</sup>制御盤省スペース化の実現 ※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに4軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると  
最大で約67%の制御盤省スペース化が図れます。

MSEL × 2台 (8軸接続)



※3 コントローラー自然放熱のために必要最低限な距離

**44%のコストダウン**

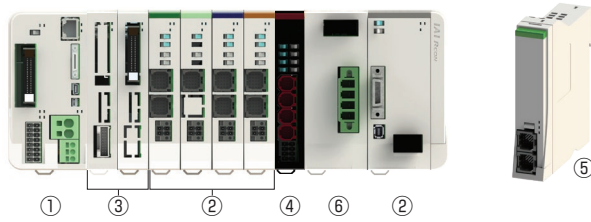
RSEL × 8軸接続仕様



**RSEL**  
CC-Link仕様  
パルスモーター8軸

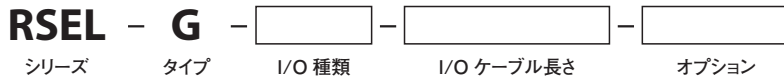


型式項目 / 標準価格



① マスターユニット

■ 型式



E	未使用
NP	PIO 仕様 (NPN16/16)
PN	PIO 仕様 (PNP16/16)
DV	DeviceNet 接続仕様
DV2	DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ I/O 種類で PIO 仕様以外を選択した場合は「0 (ケーブルなし)」になります。

FU□	ファンユニット装着 (□: 装着数を指定、1~5)
TRN	ターミナルユニットなし

※ ファンユニットはマスターユニットおよび 24V ドライバーユニットに接続する数です。  
動作時はターミナルユニットが必要です。  
ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

■ 標準価格

型式		RSEL-G									
I/O 種類	未使用	PIO 接続			フィールドネットワーク						
		NPN 仕様	PNP 仕様	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET	
				DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	EtherCAT <sup>®</sup> 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様	
IO 種類型式記号	E	NP	PN	DV/DV2	CC/CC2	CIE	PR	EC	EP	PRT	
ファンなし	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU2	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU3	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU4	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	FU5	—	—	—	—	—	—	—	—	—	

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスアス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボアス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

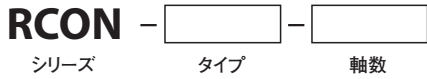
XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)



## ② ドライバーユニット

### ■ 型式



PC	パルスモーター
PCF	高推力パルスモーター
AC	AC サーボモーター
DC	DC ブラシレスモーター
SC	200V AC サーボモーター

1	1軸仕様
2	2軸仕様

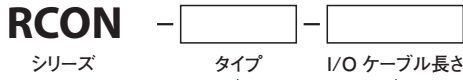
※ タイプ：PCF、SCは、1軸のみ選択可能

### ■ 標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	-	-	-	-	-
	2	-	-	-	-	-

## ③ 拡張ユニット

### ■ 型式



EXT	SCON 拡張
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN仕様)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP仕様)
NP	PIO (NPN仕様)
PN	PIO (PNP仕様)

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ SCON 拡張 (EXT) を選択した場合は選択不要です

### ■ 標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格		-	-	-	-	-

## ⑤ 簡易アブソユニット

### ■ 型式

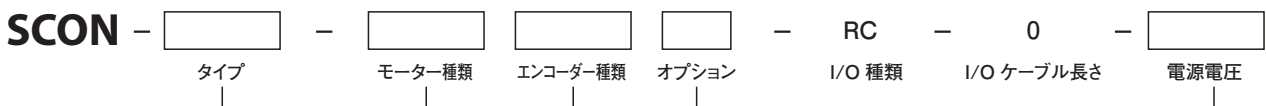


P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

### ■ 標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	-	-

## ⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)



型式選定項目は、8-255 ページをご参照ください

### 24V仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1軸 2軸	20P	20 □パルスモーター
	20SP	20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用)
	28P	28 □パルスモーター
	35P	35 □パルスモーター
	42P	42 □パルスモーター
	42SP	42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用)
56P	56 □パルスモーター	
タイプ：PCF 4A モーター 1軸	56SP	56 □高推力パルスモーター
	60P	60 □高推力パルスモーター
	86P	86 □高推力パルスモーター

タイプ：AC 2-30W モーター 1軸 2軸	2	2W サーボモーター
	5	5W サーボモーター
	10	10W サーボモーター
	20	20W サーボモーター
	20S	20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用)
	30	30W サーボモーター

タイプ：DC 3D モーター 1軸 2軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター
-------------------------------	----	------------------

### 200V仕様

タイプ：SC 60-750W モーター 1軸	30R	30W (RS用)
	60	60W サーボモーター
	100	100W サーボモーター
	100S	100W サーボモーター (LSA 用)
	150	150W サーボモーター
	200	200W サーボモーター
	200S	200W サーボモーター (LSA、DD 用)
	300S	300W サーボモーター (LSA 用)
	400	400W サーボモーター
	600	600W サーボモーター
	750	750W サーボモーター

## ④ EC 接続ユニット

### ■ 型式

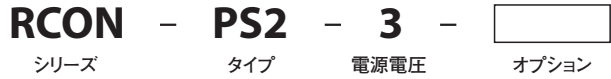


### ■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	EC 接続ユニット
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

## ⑥ 200V 電源ユニット

### ■ 型式



3	三相 / 単相 200V
TRN	ターミナルユニットなし

### ■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	-

■ RSEL に接続できないアクチュエーター

マスターユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバーユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバーユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RSEL		テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <下記仕様に該当するアクチュエーター> アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <下記仕様に該当するアクチュエーター> ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター (RS-30を除く) ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

■ 接続制限

- ・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。  
マルチスライダ仕様の場合は、2軸として計算します。  
但し、24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニット(SCON接続仕様)に接続可能なアクチュエーターの合計は最大8軸までです。
- ・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)  
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON-CB RCON仕様を接続してご使用ください。  
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量 (8-121ページ) の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

- ・EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

- ・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。  
最大接続台数は8台です。  
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。  
PIO付ユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスプレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

## システム構成

# RSEL

### オプション

パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-137ページ参照)  
<型式:IA-101-\*>

### オプション

ティーチングボックス  
(8-137ページ参照)  
<型式:TB-03><型式:TB-02(D)>

SELユニット(NP/PN仕様)  
のオプション

PIOケーブル  
(8-140ページ参照)  
<型式:CB-PAC-PIO\*\*>

SELユニットに付属  
ダミープラグ  
(8-139ページ参照)  
<型式:DP-4S>

フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO

SELユニットに付属

システムI/Oコネクター  
(8-139ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/8-ST-3.5>

### オプション

ファンユニット  
(8-139ページ参照)  
<型式:RCON-FU(H)>

### オプション

DC24V電源  
(8-138ページ参照)  
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO/  
SCON接続ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター  
(8-140ページ参照)  
<型式:FMC1.5/3-STF-3.5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ  
(8-139ページ参照)  
<型式:DP-6>

SCON(RC仕様)に付属

接続ケーブル  
(8-140ページ参照)  
<型式:CB-RE-CTL002>

RCON-EXT接続仕様  
SCONコントローラー  
[IO種類:RC]

24Vドライバーユニットに付属  
駆動源遮断コネクター  
(8-139ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/2-STF-3.5>

オプション  
回生抵抗ユニット(注1)  
(8-138ページ参照)  
<型式:RESU-2/  
RESUD-2>

電源ユニットに付属  
200V電源コネクター  
(8-139ページ参照)  
<型式:SPC5/4-  
STF-7.62>

簡易アブソユニットに付属  
接続ケーブル  
(8-130ページ参照)  
<型式:CB-ADPC-MPA005>

EC接続ユニットに付属  
駆動源遮断コネクター  
(8-140ページ参照)

モーター電源  
三相/単相  
AC200V

オプション  
簡易アブソユニット  
(8-130ページ参照)  
<型式:RCON-ABU-P  
(パルスモーター用)>  
<型式:RCON-ABU-A  
(ACサーボモーター用)>

SCON接続  
拡張ユニットに付属

ターミナルコネクター  
(8-140ページ参照)  
<型式:RCON-EXT-TR>

## モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能なアクチュエーター

### 「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ  
IS(D)B/SSPAシリーズ  
IF(A)シリーズ  
DD(A)シリーズ  
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは  
8-115ページを参照ください。

### 「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

### 「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ  
※2

### 「200Vドライバーユニット」と接続

(60W～750W搭載アクチュエーター)  
RCS2/3/4シリーズ  
IS(D)B/SSPAシリーズ  
IF(A)シリーズ  
DD(A)シリーズ  
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは  
8-115ページを参照ください。

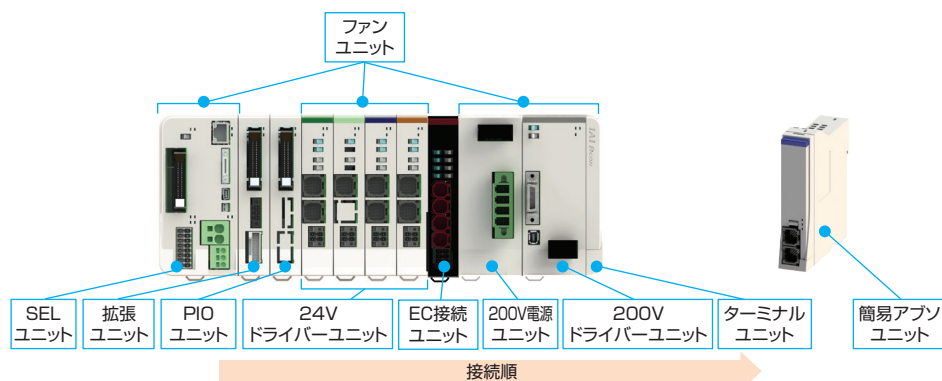
※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。  
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。  
交換用ケーブルを手配される場合は、8-141ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ制御可能です。  
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-151ページをご参照ください。  
デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。

注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。  
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け  
「回生抵抗ユニット」を使用します。  
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。  
注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページ  
をご参照ください。

**ユニット構成**

RSELはロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てSELユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。  
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
SEL ユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバユニット	(最大) 8	24V ドライバユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバユニット	(最大) 8	200V ドライバユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置(左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

(注) 接続軸数に制限があります。詳細は8-115ページを参照してください。

■ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁	
マスターユニット/ SEL ユニット	IO 未接続仕様	RSEL-G-E	8-123	
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP		
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN		
	拡張ユニット	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-124
		DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-DV2	
		CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-124
		CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-CC2	
		CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-125
		PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-125
	24V ドライバユニット	EtherCAT® 接続仕様	RSEL-G-EC	8-126
		EtherNet/IP 接続仕様	RSEL-G-EP	8-126
		PROFINET IO 接続仕様	RSEL-G-PRT	8-126
SCON 拡張		RCON-EXT	8-129	
PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)		RCON-EXT-NP		
PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)		RCON-EXT-PN		
PIO (NPN 仕様)		RCON-NP		
PIO (PNP 仕様)	RCON-PN			
EC 接続ユニット	パルスモーター1軸仕様	RCON-PC-1	8-127	
	パルスモーター2軸仕様	RCON-PC-2		
	高推力パルスモーター1軸仕様	RCON-PCF-1		
	AC サーボモーター1軸仕様	RCON-AC-1		
	AC サーボモーター2軸仕様	RCON-AC-2		
	DC ブラシレスモーター1軸仕様	RCON-DC-1		
DC ブラシレスモーター2軸仕様	RCON-DC-2			
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-128	
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-128	
200V ドライバユニット	AC200V モーター1軸仕様	RCON-SC-1	8-128	
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-130	
	200V 用	RCON-GW-TRS		
簡易アプソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-130	
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A		
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-139	
	200V ドライバ用	RCON-FUH		

RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP6S  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (パルスレス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON -CB  
SCON -CB (サーボレス)  
SSEL  
MSEL  
XSEL -RA/SA  
XSEL -P/Q  
XSEL (スカラ)

## 基本仕様

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 16 軸 ※最大軸数はアクチュエーターにより制限があります。「接続制限」(8-115 ページ) を参照							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT <sup>®</sup> 、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、SCON 拡張ユニット、PIO/SIO/SCON 拡張ユニット、PIO ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット、EC 接続ユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスPEED						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (安全カテゴリ対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリ指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力 (PIO 仕様選択時)		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニートを最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター)							
		XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s <sup>2</sup> XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。  
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし低い優先度は無応答となります。



■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]	
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6	バッテリーレスアブソ	8192	
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2	バッテリーレスアブソ	800	
			インクリメンタル		
	WU	バッテリーレスアブソ	8192		
	AC サーボモーター	RCA	バッテリーレスアブソ	16384	
			インクリメンタル	800	
		RCA2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> N/NA 上記以外	インクリメンタル インクリメンタル	1048 800
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ インクリメンタル	16384
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	
			SR <input type="checkbox"/> 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ インクリメンタル	
		ISDBCR		インクリメンタル バッテリーレスアブソ	16384
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	2400
			上記機種以外		16384
		LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001 mm
		DD/DDA	<input type="checkbox"/> 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
<input type="checkbox"/> 18P	インデックスアブソ / 多回転		1048576		
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800	
	パルスモーター(□20)		インクリメンタル	32768	
	AC サーボモーター		バッテリーレスアブソ	16384	

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスアブソ)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボアブソ)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

■ 発熱量 (ユニット 1 台あたり)

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

## 電源容量

RSEL は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。

また、200Vドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。  
 ※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

項目	最大接続軸合計 W 数
モーター電源 単相 AC200V	1,600W
モーター電源 三相 AC200V	2,400W

接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

## 電源容量

### < 制御電源 >

項目	仕様	電源電流	
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	SELユニット 1.2A	
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)	0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)	0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし	0.2A
		ブレーキあり	0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)		0.1A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)		0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
ブレーキあり		0.5A	
ブレーキなし		0.32A	
ブレーキあり		EC-S10□、EC-S10X□ 0.54A	
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキあり	EC-S13□、EC-S13X□ EC-S15□、EC-S15X□ 1.2A	

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください

注 ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

### < モーター電源 >

#### ● 24Vドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット		定格電流	最大電流			
	シリーズ	モーター種類		省電力設定時			
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	—	
		RCP3	28P*/35P/42P/56P	高出力設定なし	1.9A	—	
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	—	
		RCP5		高出力設定有効	2.3A	3.9A	
		RCP6		高出力設定のみ	2.3A*2	3.9A*2	
		WU	28P/35P	高出力設定のみ	2.3A*2	—	3.9A*2
	パルスモーター /RCON-PCF	RCP2	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	—	—
		RCP4					
		RCP5					
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	—	3.3A
			10W		1.3A	2.5A	4.4A
			20W	標準/高加減速/ 省電力	1.3A	2.5A	4.4A
20W (20S)			1.7A		3.4A	5.1A	
30W			1.3A	2.2A	4.0A		
RCL		2W	標準/高加減速		0.8A	—	4.6A
		5W			1.0A	—	6.4A
	10W			1.3A	—	6.4A	
DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	—	1.5A	

※ 1 対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

※ 2 1台につき、モーターを2軸搭載しています。表中の数値はモーター1軸分を表しています。



● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーターモーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダ	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。  
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダの値で計算してください。

● EC 接続ユニット  
(24V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター/接続ユニット			電源電流			
	シリーズ	タイプ	モーター種類	定格	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V パルスモーター	EC	RTC18	□56SP	—	5.7A	
			S,R,RR,B	□56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S,WS,R,RR,B,RTC12,SRG15	□42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			ST	□42	—	—	1.9A
			S/WS/RR/B/SRG11/RP5/GD5/ TC5/TW5	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	—	1.9A
			S3/RR3	—	—	—	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/ GRB10/GRB13	□28	—	—	1.7A
GRB8	□20	—	—	0.7A			
SL3,GDS3,GDB3,T3	□20	—	—	0.4A 0.8A			

(200V仕様 エレシリンダ)

項目	アクチュエーター型式	モーターW数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10□、EC-S10X□	100	238	714
	EC-S13□、EC-S13X□	200	402	1206
	EC-S15□、EC-S15X□	400	772	2316



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合  
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。  
必要な電源容量を自動計算できます。「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

# REC

エレシリンダー専用  
駆動ユニット



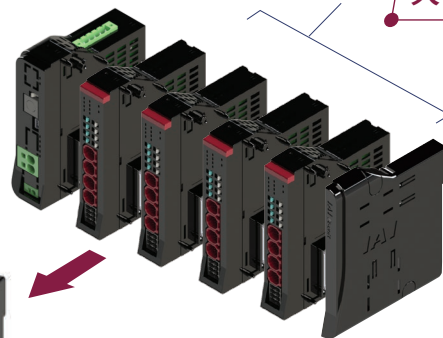
## エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

エレシリンダー専用のフィールドネットワーク接続ユニットです。  
最大16軸のエレシリンダーを接続することができます。  
省配線、制御盤の省スペース化に最適です。

EC接続ユニット  
4軸仕様×4台 =

**最大 16軸**

REC



フィールドネットワーク  
通信ケーブル



RCON-EC用 電源・通信ケーブル



エレシリンダー (コントローラー内蔵)

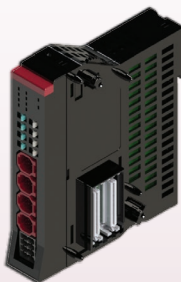
## EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

エレシリンダーはEC接続ユニットに接続することで、  
ロボシリンダーや単軸ロボットとの混在接続が可能です。

ポジションで動作

SEL 言語に対応

RCON

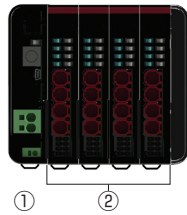


EC 接続ユニット

RSEL



型式項目



① マスターユニット

■ 型式 **REC - GW** -  -

シリーズ      タイプ      I/O 種類      オプション

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

**TRN** ターミナルユニットなし  
※ 動作時はターミナルユニットが必要が必要です。

■ 標準価格

型式	REC-GW						
I/O 種類	フィールドネットワーク						
接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	PROFINET 接続仕様
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	EP	PR	PRT
標準価格	-	-	-	-	-	-	-

② EC 接続ユニット

■ 型式 **RCON - EC - 4**

シリーズ      タイプ      軸数

■ 標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

■ R-unit に接続できないアクチュエーター  
オプション「ACR」が付いていないエレシリンダー

■ 接続制限

- ・ 接続する全ての軸の合計は16軸以内となるようにしてください。
- ・ EC-RTC18をEC接続ユニット (RCON-EC-4) の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	EC-RTC18以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

RCON

RSEL

**REC**

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

## システム構成

# REC

### オプション

パソコン専用  
ティーチングソフト  
(8-163ページ参照)  
<型式:IA-OS-C>



IA-OS用:USBケーブル

IA-OS-C用:パソコン専用ティーチングソフトに付属

### オプション

ティーチングボックス  
(8-163ページ参照)  
<型式:TB-03><型式:TB-02>



フィールドネットワーク DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO

### EC接続ユニットに付属

駆動源遮断コネクタ  
(8-165ページ参照)  
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>



### オプション

モーター駆動用DC電源  
(8-164ページ参照)  
<型式:PSA-200>

※電源を接続する際は、必ずノイズフィルターをご使用ください  
<推奨機種>  
NF2010A-UP(メーカー:双信電機)  
NAC-10-472(メーカー:COSEL)



### オプション

DC24V電源  
(8-163ページ参照)  
<型式:PSA-24>



### アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### アクチュエーターに付属

モーター電源ケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-EC-PW□□□□-RB>

### アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### オプション

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### アクチュエーターに付属

電源・I/Oケーブル  
(8-165ページ参照)  
<型式:CB-REC-PWBIO□□□□-RB  
(標準コネクタ)>  
<型式:CB-REC2-PWBIO□□□□-RB  
(4方向コネクタ)>

### アクチュエーターに付属

インターフェイス  
ボックス  
※アクチュエーターの  
オプション選択によ  
り付属される仕様が  
異なります

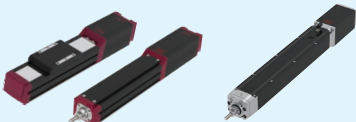
### オプション

インターフェイス  
ボックス  
(8-164ページ参照)  
<型式:ECW-CVNWL-CB-ACR>

### オプション

インターフェイス  
ボックス変換ケーブル  
(8-164ページ参照)  
<型式:CB-CVN-BJ002>

(防塵防滴仕様)



ECシリーズ(24V仕様)

(ティーチングボックス  
有線接続)



超小型ECシリーズ(24V仕様)

(ティーチングボックス  
無線接続)

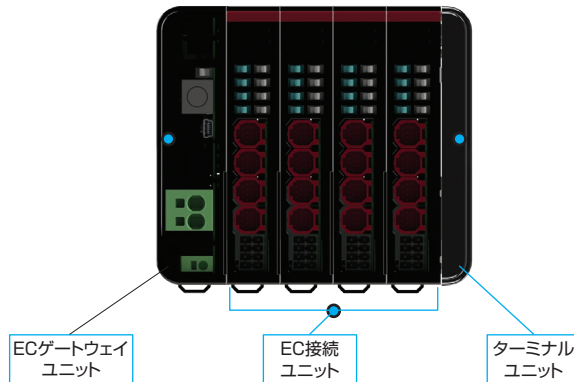


ECシリーズ(200V仕様)

- (注) ・ エレシリンダーはダブルソレノイドのみ接続が可能です。  
・ デジタルスピコン付きエレシリンダーを接続した場合、デジタルスピコンの操作はできません。  
・ デジタルスピコンティーチングとリモスピはRECに接続できません。

## ユニット構成

RECはユニット連結構造です。どのユニットも同じ連結コネクタとロック構造となっています。ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てECゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ECゲートウェイユニット	1	左端に配置
EC接続ユニット	(最大) 4	ユニット内での入れ替えは可能(最大接続軸数は16軸です)
ターミナルユニット	1	右端に配置

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-150ページを参照してください。

製品名		型式	参照頁
マスターユニット/ ECゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	REC-GW-DV	8-155
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-155
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-156
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-156
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-157
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-157
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-158
EC接続ユニット	EC接続ユニット4軸仕様	RCON-EC-4	8-159
ターミナルユニット	REC用	RCON-GW-TRE	8-159

RCON

RSEL

**REC**

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

## 基本仕様

項目	仕様		
電源電圧	DC24V ± 10%		
電源電流	システム構成により異なります		
軸数制御	1 ~ 16 軸		
対応エンコーダー	EC 接続	エレシリンダーのみ接続可 インクリメンタル、バッテリーレスアブソ	
対応フィールドネットワーク	CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO		
構成ユニット	EC ゲートウェイユニット、EC 接続ユニット、ターミナルユニット		
データ入力方式	ティーチングポート		タッチパネルティーチングボックス
	USB		パソコン専用ティーチングソフト
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-485
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps
	USB ポート	通信方式	USB
		通信速度	12Mbps フルスピード
非常停止 / イネーブル動作	EC 接続ユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載		
安全カテゴリ対応	対応不可		
使用周囲温度	0 ~ 55℃		
使用周囲湿度	5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)		
使用雰囲気	腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと		
耐振動	振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s <sup>2</sup> XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回		
耐衝撃性	落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面		
感電保護機構	クラスⅢ		
保護等級	IP20		
絶縁耐圧	DC500V 10 MΩ		
冷却方式	自然冷却		
各ユニット間の接続	ユニット連結方式		
設置取付け方法	DIN レール (35mm) 取付け		
法令・規格	ユニット名称	EC ゲートウェイユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○
	UL	○	○

## ■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800
	パルスモーター (□20)		インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター		バッテリーレスアブソ	16384

## ■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A



**電源容量**

REC は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。  
また、200Vドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。  
200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。  
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
制御電源	9.0A 以下	モーター電源	単相 AC200V 1,600W	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下		三相 AC200V 2,400W	AC200V	6 軸	1,600W

■ 電源容量

< 制御電源 >

項目	仕様		電源電流
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ECゲートウェイユニット	0.8A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)		0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし	0.3A
		ブレーキあり	0.5A
		ブレーキなし	0.32A
	200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキあり	EC-S10□、EC-S10X□
EC-S13□、EC-S13X□ EC-S15□、EC-S15X□			1.2A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください

注 ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含まれません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

● EC 接続ユニット

(24V 仕様 エレシリンダー)

項目	アクチュエーター / 接続ユニット				電源電流		
	シリーズ	タイプ	モーター種類	定格	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター 1 軸当たり)	24V パルスモーター	EC	RTC18	□ 56SP	-	5.7A	
			S/R/RR/B	□ 56	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	-	1.9A
			S/WS/R/RR/B/RTC12/SRG15	□ 42	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	-	1.9A
			ST	□ 42	-	-	1.9A
			S/WS/RR/B/SRG11/RP5/GD5/ TC5/TW5	□ 35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	-	1.9A
			S3/RR3	-	-	-	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/RTC9/ GRB10/GRB13	□ 28	-	-	1.7A
-	-	-					
GRB8	□ 20	-	-	0.7A			
SL3/GDS3/GDB3/T3	□ 20	-	0.4A	0.8A			

(200V 仕様 エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター電源容量 [VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター 1 軸当たり)	EC-S10□、EC-S10X□	100	238	714
	EC-S13□、EC-S13X□	200	402	1206
	EC-S15□、EC-S15X□	400	772	2316



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。必要な電源容量を自動計算できます。「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター



# RSEL

直交型6軸ロボットCRS専用  
ユニット連結型コントローラー

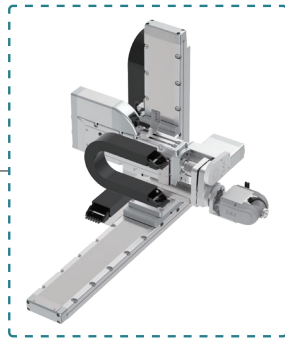


## 特長

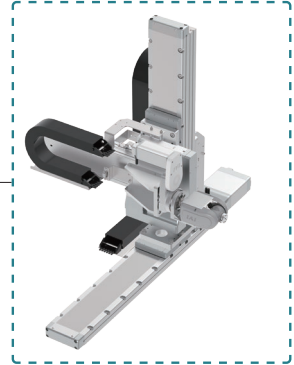
### CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

自由な組合わせが可能なRSELに、直交型6軸ロボット「CRSシリーズ」に必要なユニットを組合わせたコントローラーをご用意しました。ユニットの構成内容は、8-169ページをご確認ください。

CRS用 RSEL  
(直交軸パルスモータータイプ)



CRS用 RSEL  
(直交軸 ACサーボモータータイプ)



### 2軸分のドライバーユニットを追加可能

RSELコントローラーは最大8軸の接続が可能です。そのため、CRSシリーズ6軸分にさらに2軸分のドライバーユニットを追加接続(\*)が可能です。  
(※)ドライバーユニットは別途ご購入ください。詳細は、8-169ページをご参照ください。

(例)

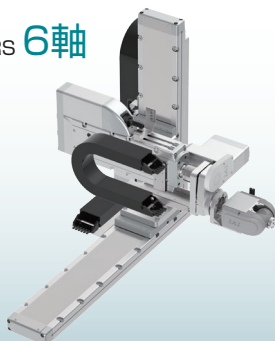
CRS用 RSEL **6軸分**

ドライバーユニット最大 **2軸分**





CRS **6軸**

最大 **2軸**



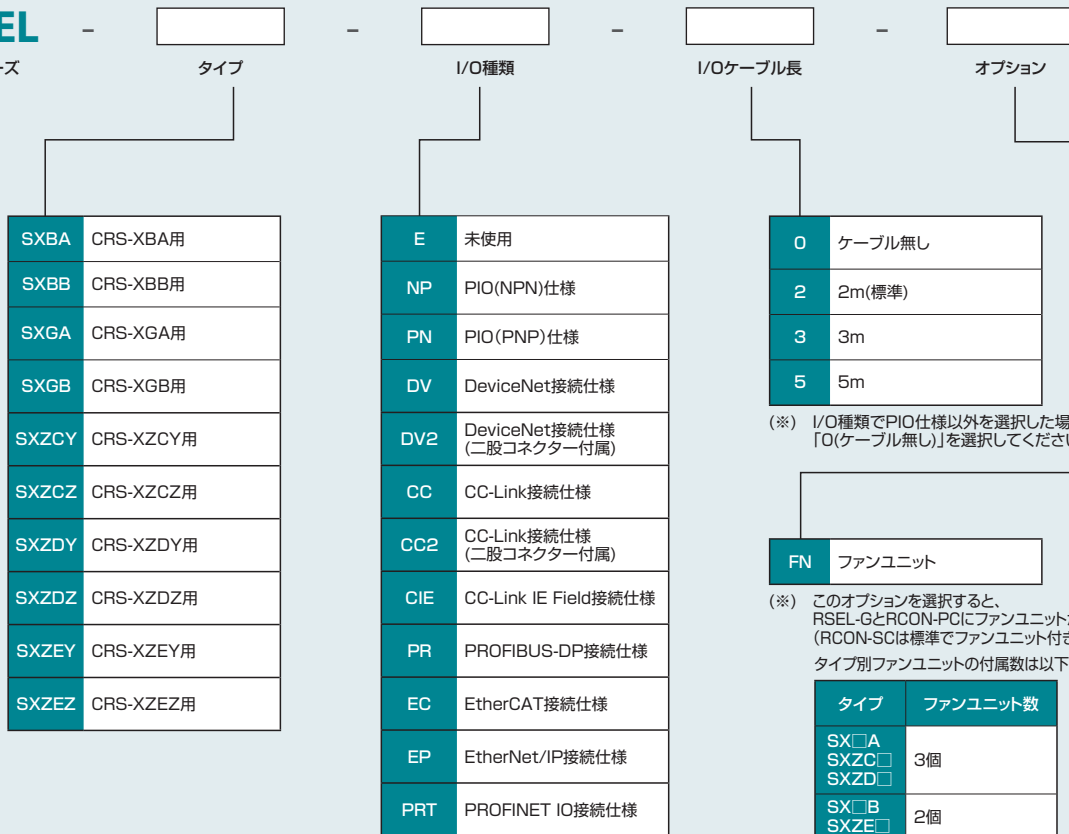
機種一覧

コントローラータイプ	SXBA	SXGA	SXZCY	SXZCZ	SXZDY	SXZDZ	SXBB	SXGB	SXZEY	SXZEZ
接続軸(※1)	CRS-XBA	CRS-XGA	CRS-XZCY	CRS-XZCZ	CRS-XZDY	CRS-XZDZ	CRS-XBB	CRS-XGB	CRS-XZEY	CRS-XZEZ
外観	 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>						 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>			
標準価格	-						-			

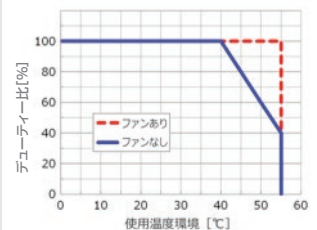
(※1) 別途ドライバーユニットを追加することで、付加軸として2軸を追加接続可能です。

型式項目

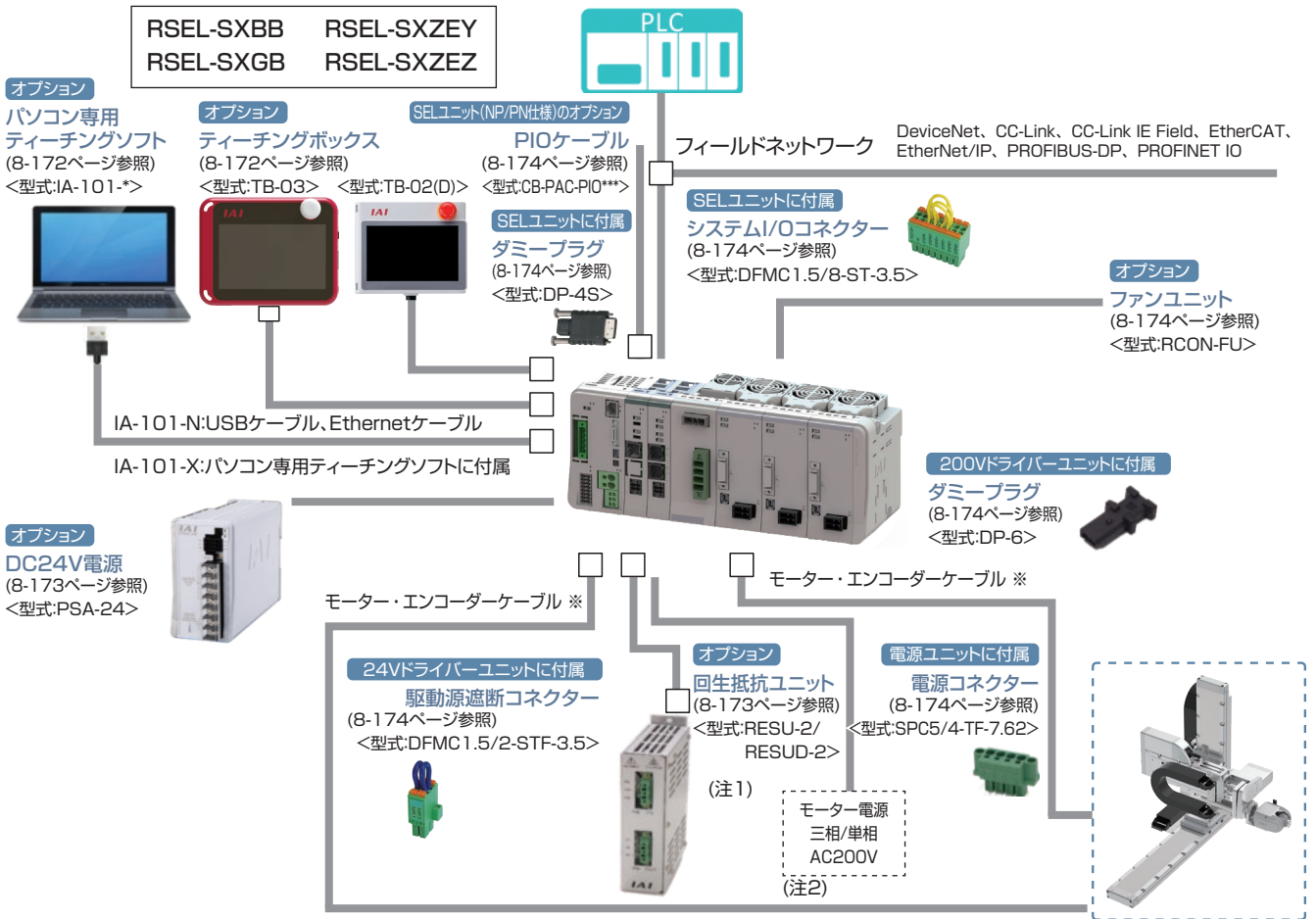
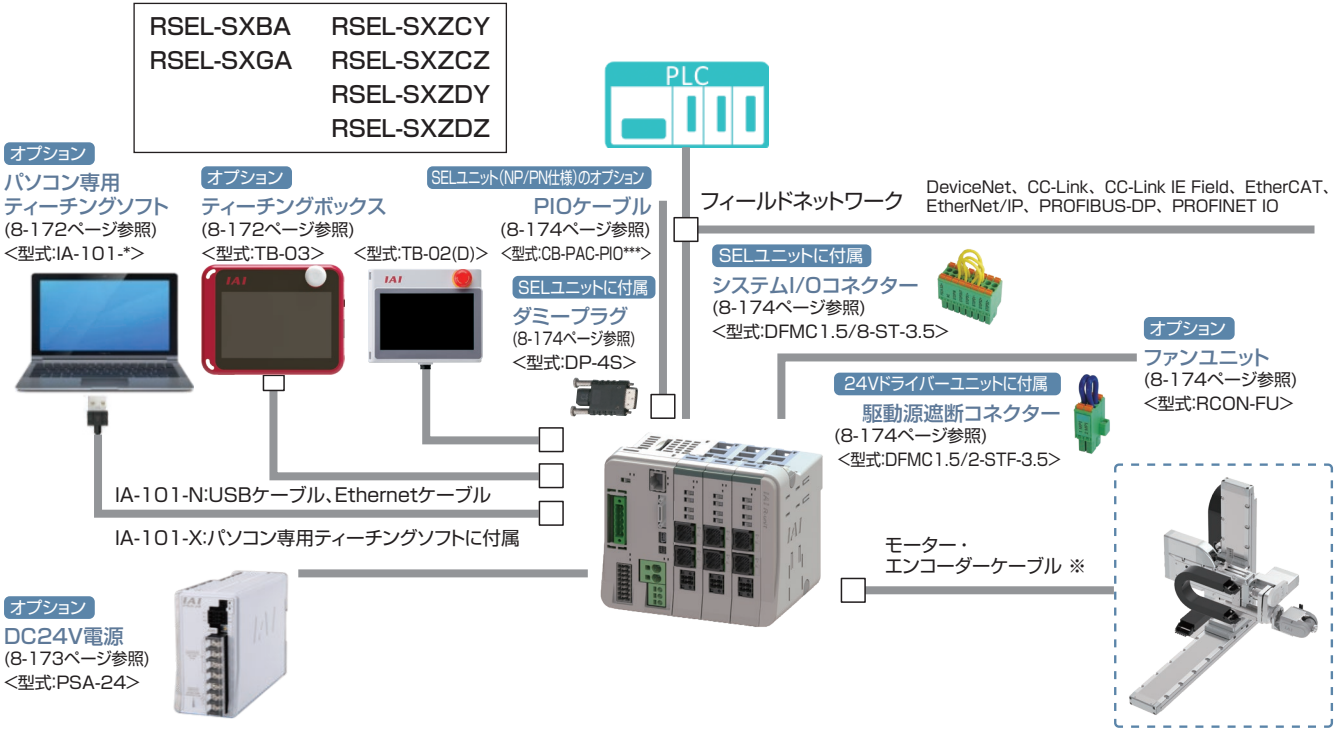
RSEL  
シリーズ



SELユニットドライバーユニットの使用温度範囲は0~55°Cです。  
ただし、SELユニットは40°Cを超えた環境で使用する場合、ファンユニットが必要です。  
また、ドライバーユニットはファンユニット有無による温度デレーティングがあります。  
ファンユニットなしの場合、0~40°Cではデレーティングなしで動作可能ですが、  
0~55°Cでは5°Cにつき20%ずつアクチュエーターの動作デューティ比を下げる必要があります。



## システム構成



注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。カリキュレーターソフトは、弊社ホームページより無料でダウンロードできます。

注2: RCON-PS2には内部にノイズフィルターが搭載されていますが、装置をCEマーキング相当にする場合はノイズフィルターを取り付けてください。  
ノイズフィルター推奨機種  
三相 TAC-20-683(メーカーCOSEL)  
単相 NBH-20-432(メーカーCOSEL)

注3: 安全カテゴリー(SI013849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

アイエイアイ カリキュレーター 検索



※モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターに付属されます。接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は、8-175ページをご参照ください。

基本仕様

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (200V 電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 8 軸							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスPEED						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリー指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s <sup>2</sup> XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	○	○	○	○	○	○

※ 1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。  
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし  
低い優先度は無応答となります。

# RCP6S コントローラー仕様

RCP6S コントローラー内蔵型アクチュエーター  
コントローラー仕様



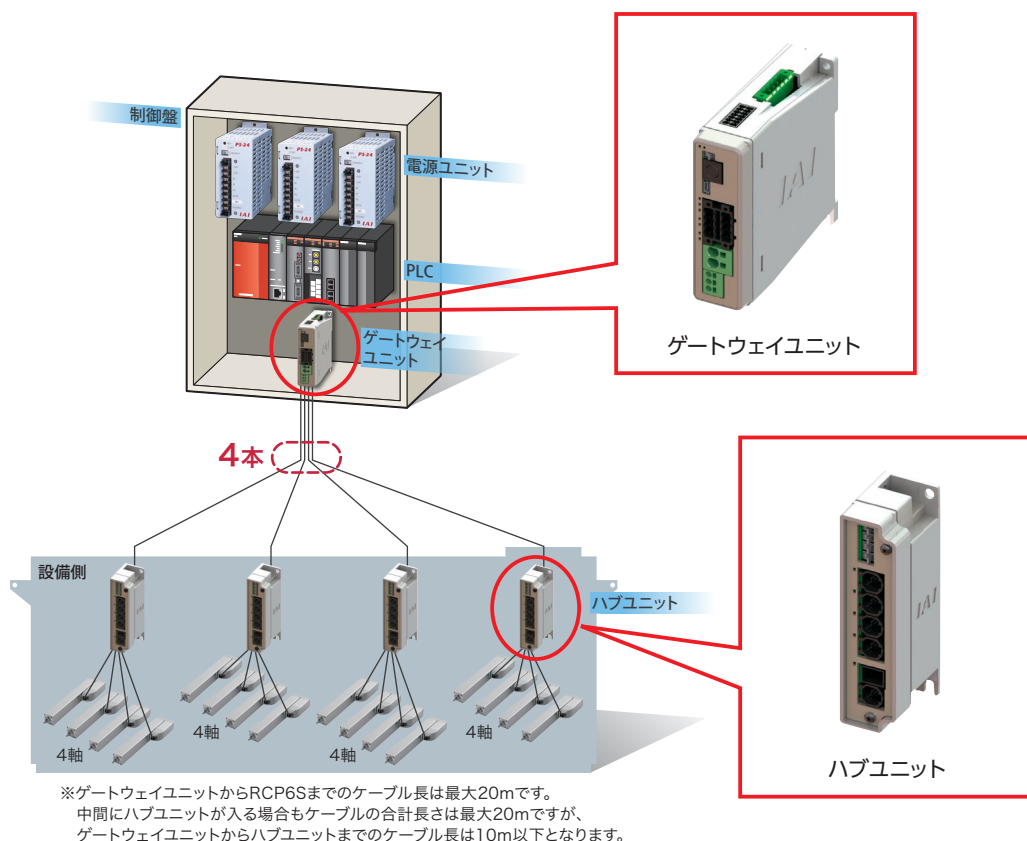
## 特長

ゲートウェイユニットを使用すれば、フィールドネットワークからRCP6S最大16軸※(ハブユニットを中継)の運転が省配線で実現できます。

ハブユニットによって各軸への配線を短くすることができ、モーター電源の供給・制御信号などを1本のケーブルでつなげることができます。

※フィールドネットワークまたは、使用するモードによって接続可能軸数が変わります。詳細は8-179ページをご確認ください。

### RCP6Sコントローラー内蔵型アクチュエーターの制御盤



**RCP6S周辺機器** RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

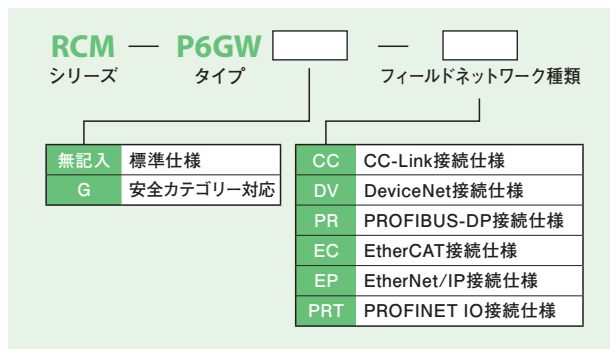
- ゲートウェイユニット …RCP6Sをフィールドネットワークに接続するユニット →8-179ページ
- ハブユニット …ゲートウェイユニットに接続される軸数を拡張するユニット →8-183ページ
- PLC接続ユニット …RCP6Sをシリアル通信で直接PLCと接続するためのユニット →8-184ページ
- RCP6Sゲートウェイ用コントローラー  
…RCP6S以外のアクチュエーターをRCP6Sゲートウェイのシステム内で接続するためのコントローラー →8-185ページ



オプション

# ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉

## 型式構成

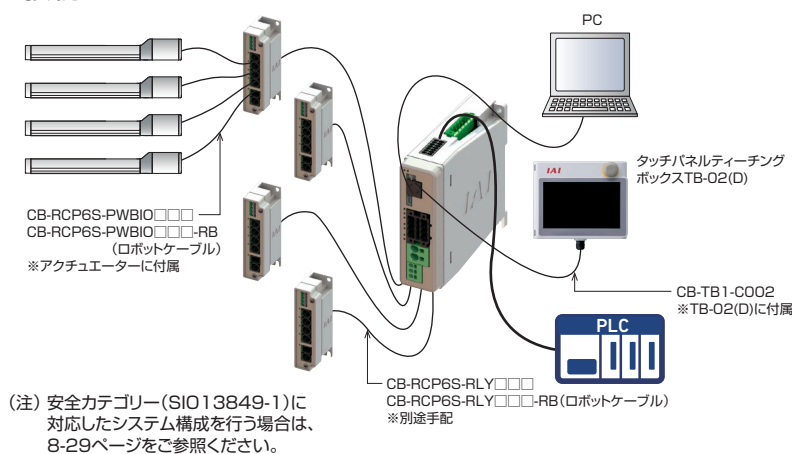


## 標準価格

種類	標準価格
CC-Link 仕様	—
DeviceNet 仕様	—
PROFIBUS-DP 仕様	—
EtherCAT 仕様	—
EtherNet/IP 仕様	—
PROFINET IO 仕様	—
安全カテゴリ CC-Link 仕様	—
安全カテゴリ DeviceNet 仕様	—
安全カテゴリ PROFIBUS-DP 仕様	—
安全カテゴリ EtherCAT 仕様	—
安全カテゴリ EtherNet/IP 仕様	—
安全カテゴリ PROFINET IO 仕様	—

※安全カテゴリ仕様にはダミープラグDP-5(単品)が付属します。

## 接続イメージ



ゲートウェイユニット1台につき、RCP6Sを最大16軸※1 (ハブユニット※2を中継)接続することができます。ゲートウェイユニットに接続する全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給できるため、RCP6Sに必要な配線(電源系と通信ライン)を1本のケーブルでつなぐことができます。また、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続することも可能です。

※1 フィールドネットワークによって接続可能軸数が変わります。詳細は、「接続可能軸数」をご覧ください。  
※2 ハブユニット:8-183ページ参照

## 接続可能軸数

ゲートウェイユニットに関しての最大の接続軸数は下記の表の通りとします。

	直接直値	簡易直値	ポジションナー 1	ポジションナー 2	ポジションナー 3	ポジションナー 5
CC-Link	16	16	16	16	16	16
DeviceNet	8	16	16	16	16	16
PROFIBUS-DP	8	16	16	16	16	16
EtherCAT	8	16	16	16	16	16
EtherNet/IP	8	16	16	16	16	16
PROFINET IO	8	16	16	16	16	16

# ハブユニット〈RCM-P6HUB〉

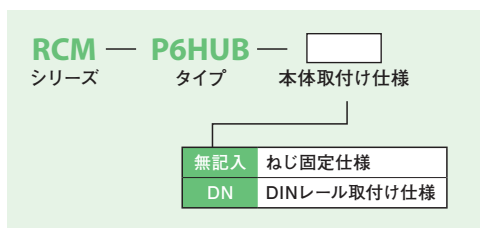
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

## 特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。

※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。詳細は8-179ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

## 型式構成



## 標準価格

種類	標準価格
ねじ固定仕様	—
DINレール取付け仕様	—



コントローラー(抜粋)

# PCON-CB/CFB



RCP6/RCP5/RCP4 < 高出力設定(パワーコン)対応 > / RCP3/RCP2 用ポジションコントローラー

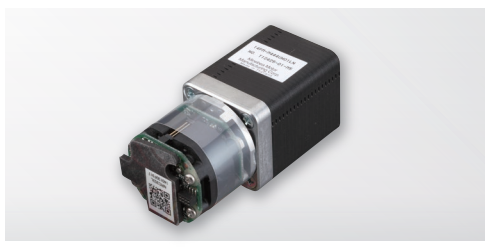


(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

## 特長

### 1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載したRCP6が動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。分解能は従来の800パルス→8192パルスになりました。



### 2 パワーコン®搭載

パルスモーターの最大能力を引き出すパワーコン(高出力ドライバー)を搭載しました。パワーコンの使用により、パルスモーターの出力が約50%UPしています。サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

### 3 衝突検出機能搭載

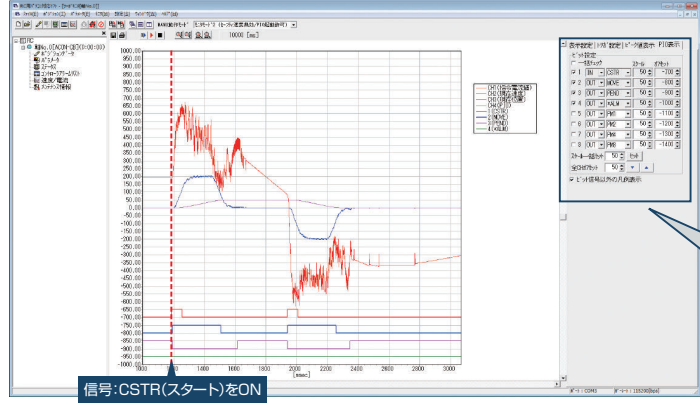
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。



### 4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。\*表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他) PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定することでパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



#### 表示設定

表示設定 [PI] 設定 [L+] 補表示 [PI] 表示

種類/補表示

- DI1 指令電流値
- DI2 現在速度
- DI3 現在位置
- DI4 位置
- DI5 速度
- DI6 位置決め完了
- DI7 位置決めエラー
- DI8 位置決め完了アラーム

位置/速度表示設定

電流表示設定(定指電流 161[mA])

電圧表示設定

トリガー設定

トリガー種類 [PI] 補表示 [PI] 補表示

トリガー種類 [立ち上がりエッジ(セット)]

信号選択 [CSTR]

トリガー時刻 [0.00]


発生時刻 [0.00]

※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。

※モニターしたい内容が選択できます。

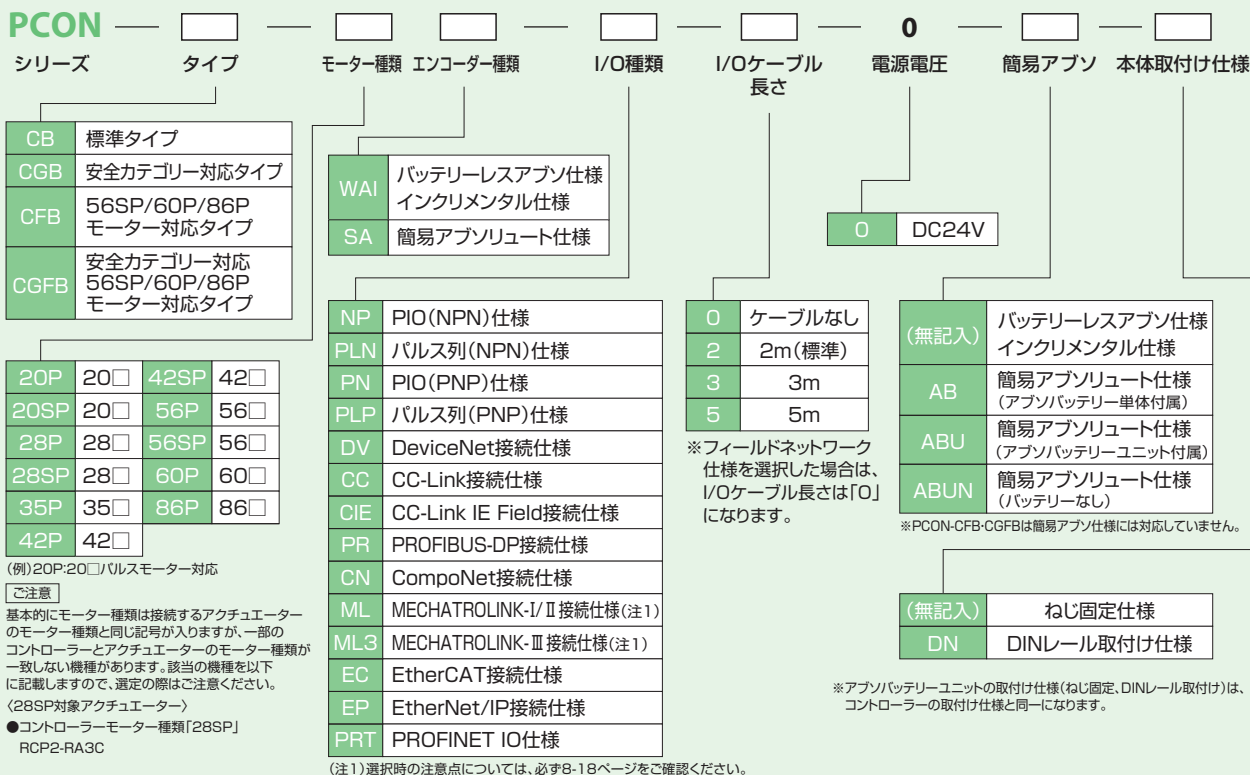


機種一覧/価格

型式		PCON-CB-CGB/CFB-CGFB											
外観													
I/O種類	ポジショナータイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK I-II 接続仕様 ※1	MECHATROLINK III 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	
IO種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
PCON-CB/CGB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	簡易アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	アプソバッテリーユニット付属 アプソバッテリーなし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK I/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。MECHATROLINK III は、標準サーボプロファイルに対応しています。

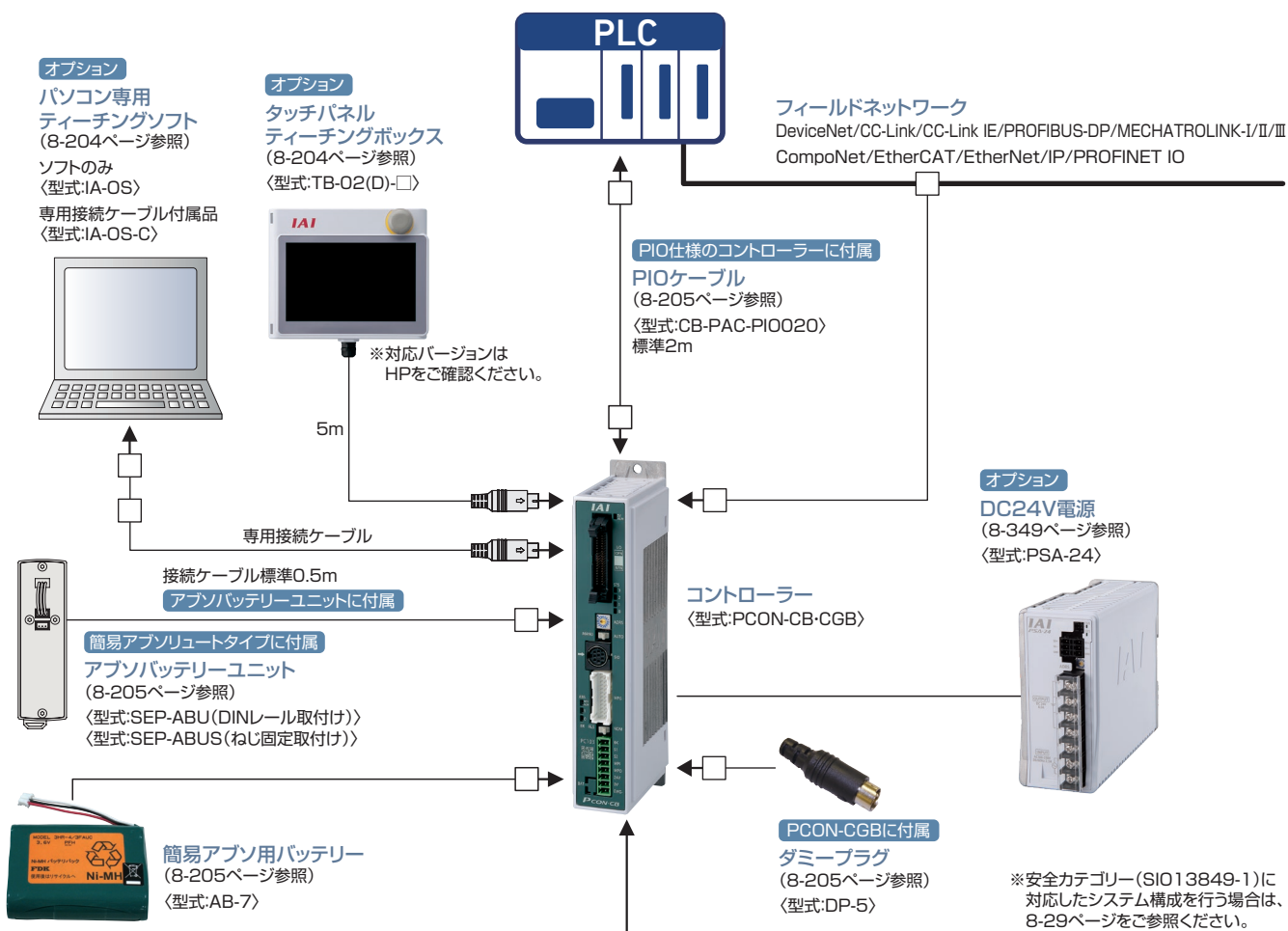
型式項目



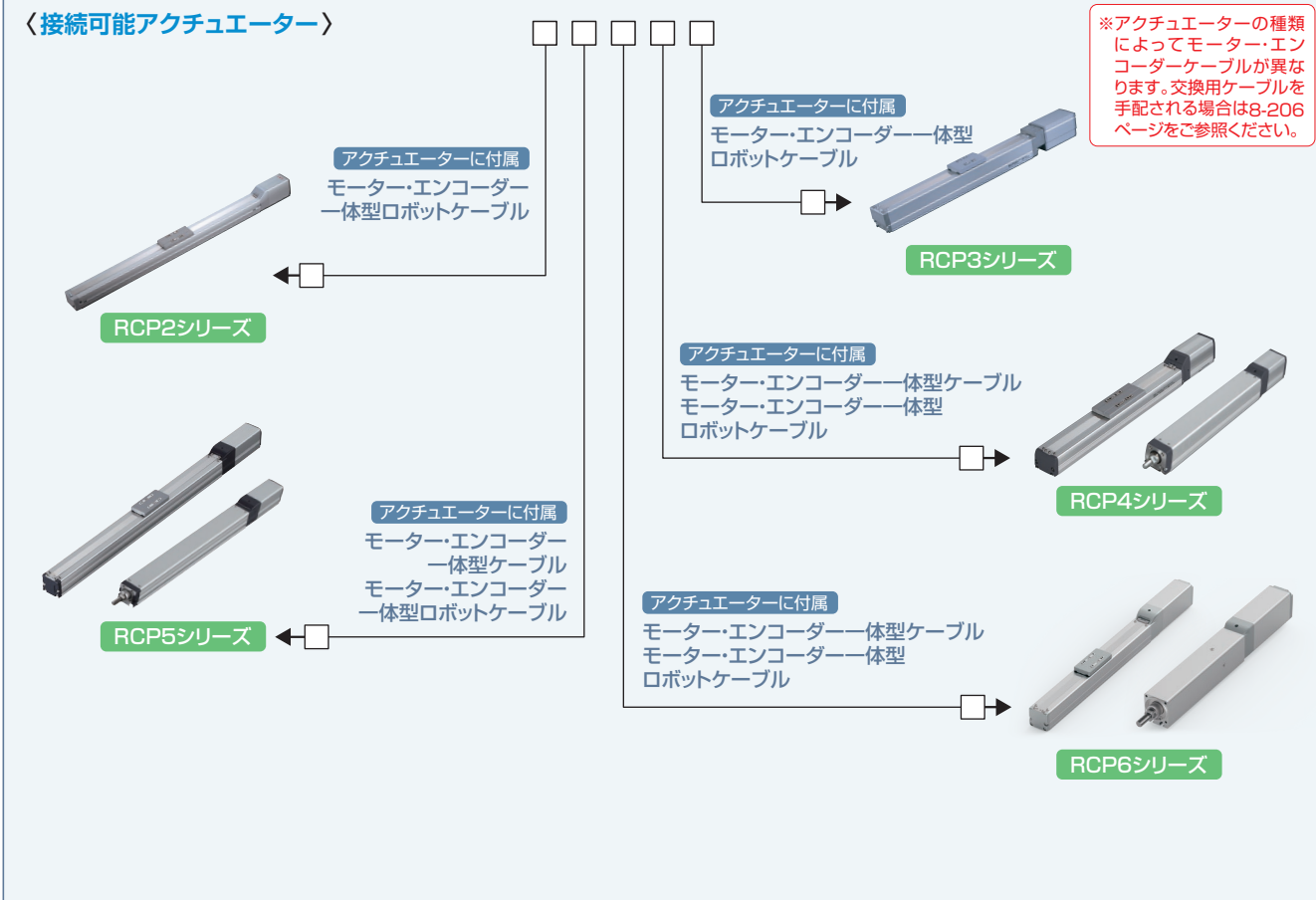
- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON-CB/CFB
- PCON-CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON-CB
- SCON-CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL-RA/SA
- XSEL-P/Q
- XSEL (スカラ)

## システム構成

### ■〈PCON-CB・CGB〉

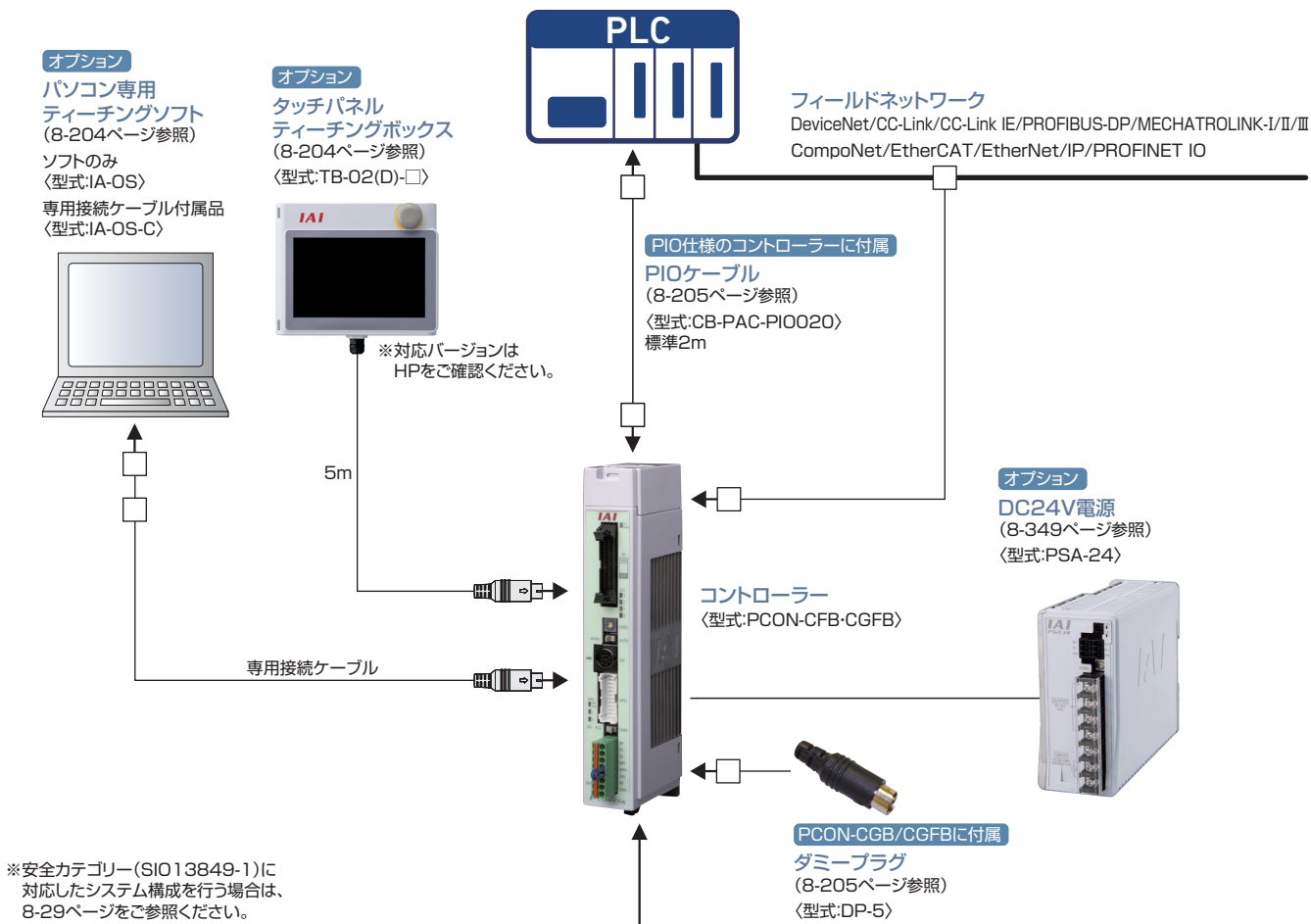


### 〈接続可能アクチュエーター〉

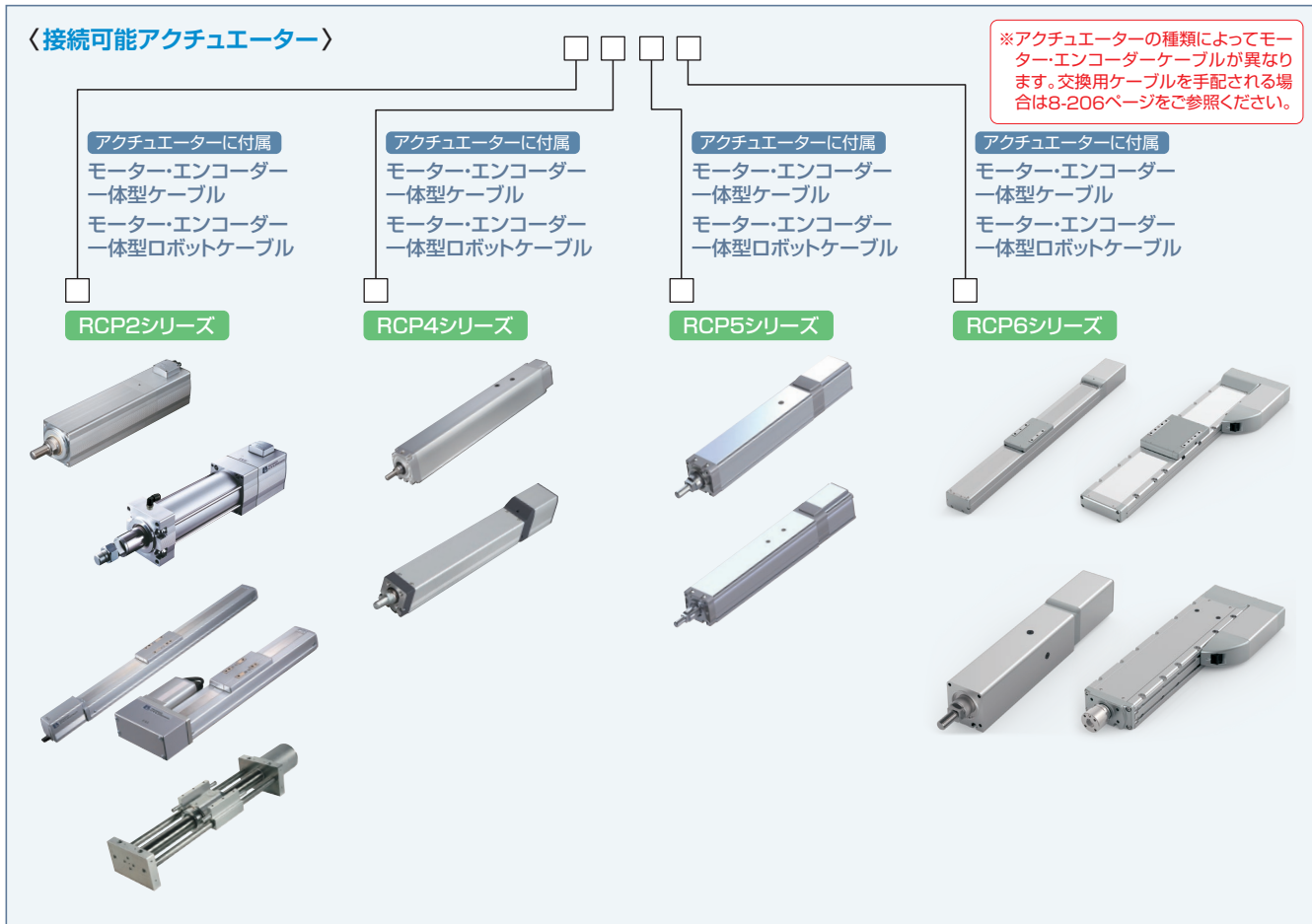


システム構成

■ <PCON-CFB-CGFB>



<接続可能アクチュエーター>



RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

# PCON-CBP

パルスプレス専用コントローラー



(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I / II接続仕様は、CEマーク非対応

## 特徴

### 1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

パルスプレス仕様のアクチュエーターは高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しています。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。



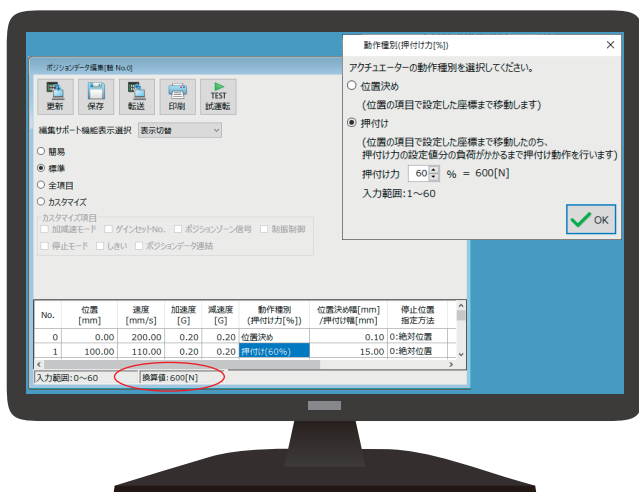
### 2 ロードセルを使用した力制御に対応

ロードセルからの現在荷重値を読取ることができます。荷重方向は圧入と引張りのどちらからも対応でき、ポジションデータでの指定で簡単に切替えることができます。

### 3 目標荷重のN単位表示対応

ポジションデータの **押付け(%)** を換算した **目標荷重(N)** で表示します。衝突検出機能が無効な場合は **しきい(%)** も"N"換算値が表示されます。

【パソコン対応ティーチングソフト】




IA-OS : ポジション編集画面

【ティーチングボックス】



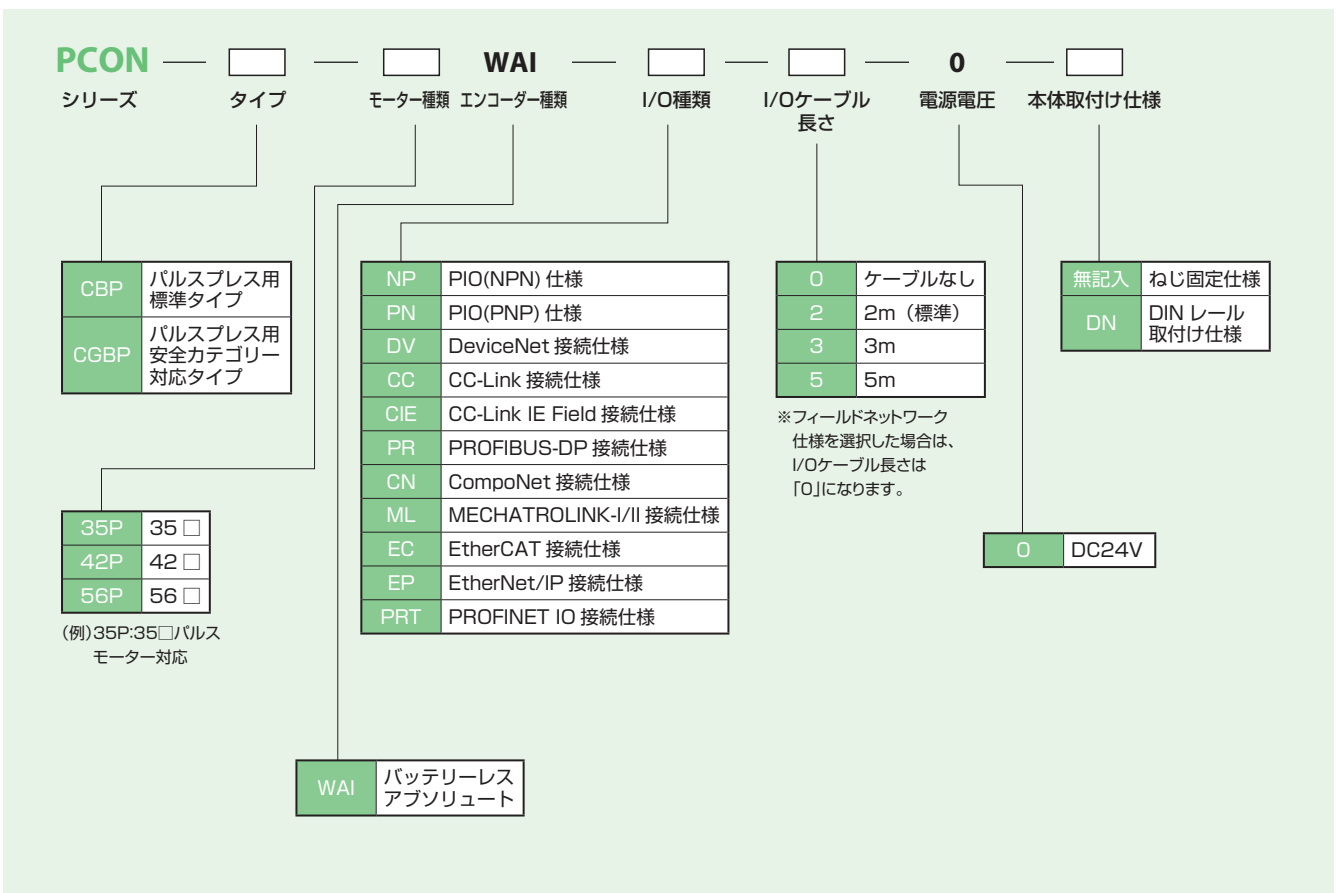
TB-02 : ポジション編集画面

機種一覧/価格

型式	PCON-CBP/CGBP									
外観										
I/O種類	ポジション タイプ	フィールドネットワークタイプ								
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS- DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK -I/II 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
PCON-CBP/CGBP	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK-I/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。

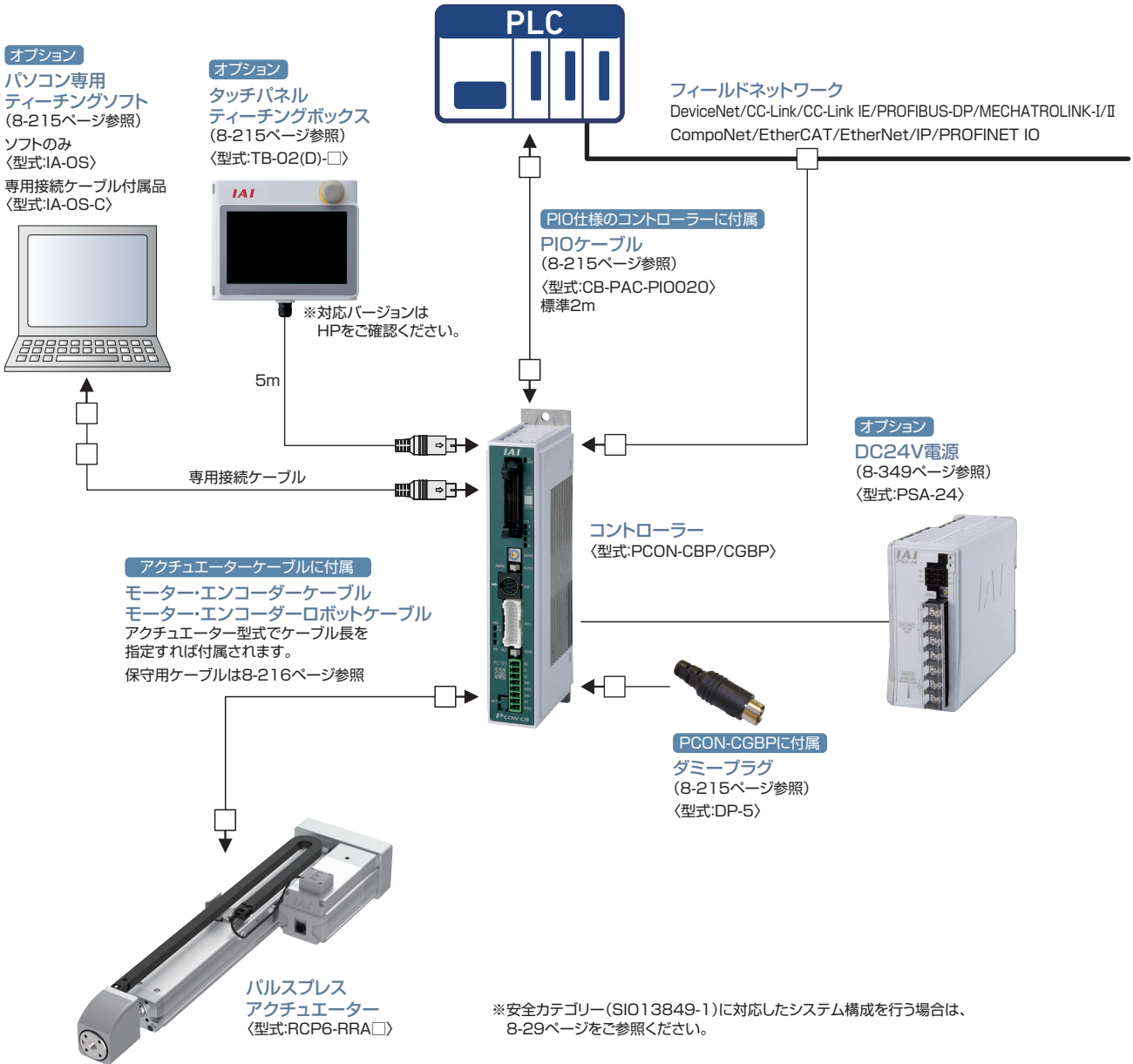
型式項目



- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスブレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボブレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## システム構成

PLCコントローラー(抜粋)



# MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

SSEL

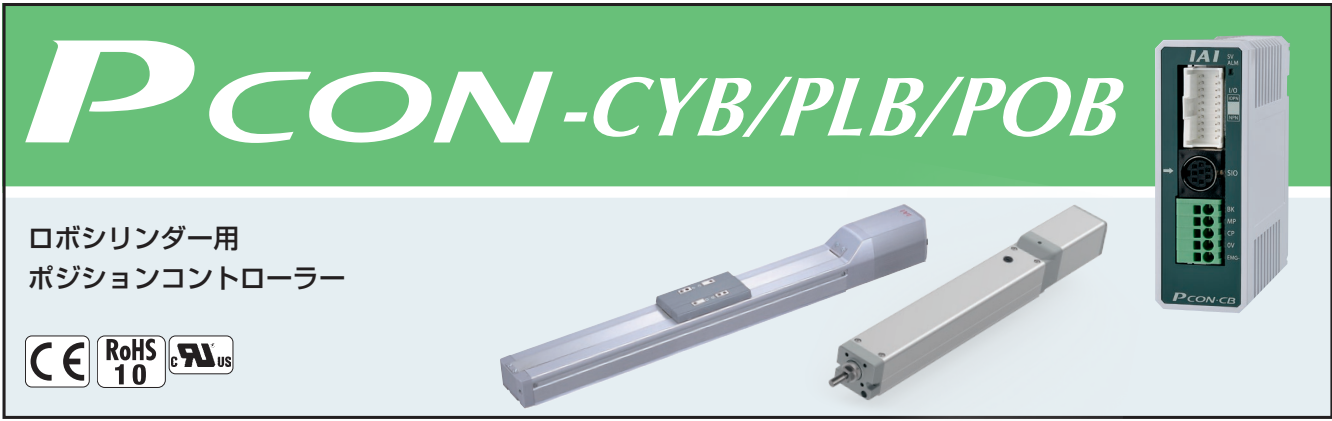
MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)





ロボシリンダー用  
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。  
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、  
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

2 パワーコン®対応

更なるステッピングモーターの性能を引き出す、高出力ドライバー『パワーコン®』を標準搭載しています。  
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

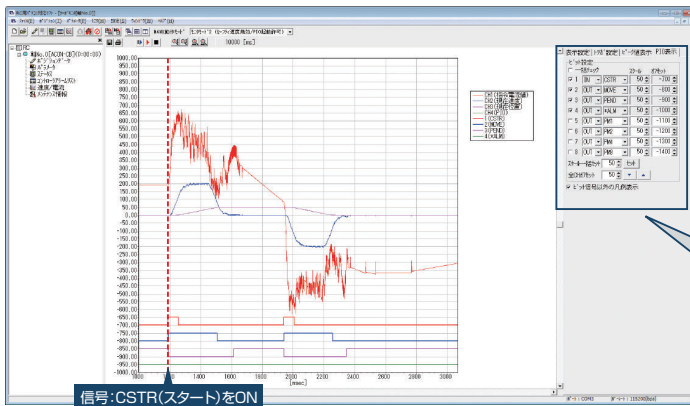
3 スマートチューニング機能を搭載

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています(※)。  
(※)スマートチューニング機能を使用する場合は、パソコン専用ティーチングソフトか、TB-O2(タッチパネルティーチングボックス)が必要です。

4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。※表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他)  
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定することでパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



**表示設定**

表示設定 | 桁数設定 | ビット種表示 | PIO表示

桁数設定

PI0 指令電流値 [確定]

PI1 現在速度 [確定]

PI2 現在位置 [確定]

PI3 速度 [確定]

PI4 位置 [確定]

PI5 [確定]

PI6 [確定]

PI7 [確定]

PI8 [確定]

位置/速度表示設定

PIs単位 [pls単位]

電圧表示設定(定格電流:1610[mA])

電流単位[mA] [電圧比(V)]

PI0のPI0 速度設定

[1] [ms] -> (0h 00s 04s 00ms)

PI0のPI0 種表示

※モニターしたい内容が選択  
できます。

**トリガー設定**

表示設定 | 桁数設定 | ビット種表示 | PIO表示

トリガー設定

PI0機能入力選択(イベント)

PI1機能別 [立ち上がりエッジ(レ'スト)]

信号選択 [CSTR]

PI0 [デフォルト]

発生時刻 [デフォルト]

※選択した内容が変化した  
時からデータの取得が  
はじまります。


5 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	パワーコン (高出力ドライバー)	高分解能 バッテリーレス アプソ	簡易 アプソ	カレンダー 機能	メンテナンス 機能	I/O点数	位置決め点数	フィールド ネットワーク	価格
PCON CYB/PLB/POB	○	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
PCON CB	○	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	-

機種一覧/価格

ロボシリンダーが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー / 電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
ポジション点数	64点	—
標準価格	—	—

型式項目

**PCON** —  —  **WAI** —  —  — **0** —

シリーズ      タイプ      モーター種類      エンコーダー種類      I/O種類      I/Oケーブルの長さ      電源電圧      本体取付け仕様

CYB	ポジションナー / 電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)
POB	パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI	バッテリーレスアブソリュート / インクリメンタル
-----	---------------------------

NP	NPN仕様 (標準)
PN	PNP仕様

0	DC24V
---	-------

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

20P	20□	35P	35□
20SP	20□	42P	42□
28P	28□	42SP	42□
28SP	28□	56P	56□

(例) 20P・20□パルスモーター対応

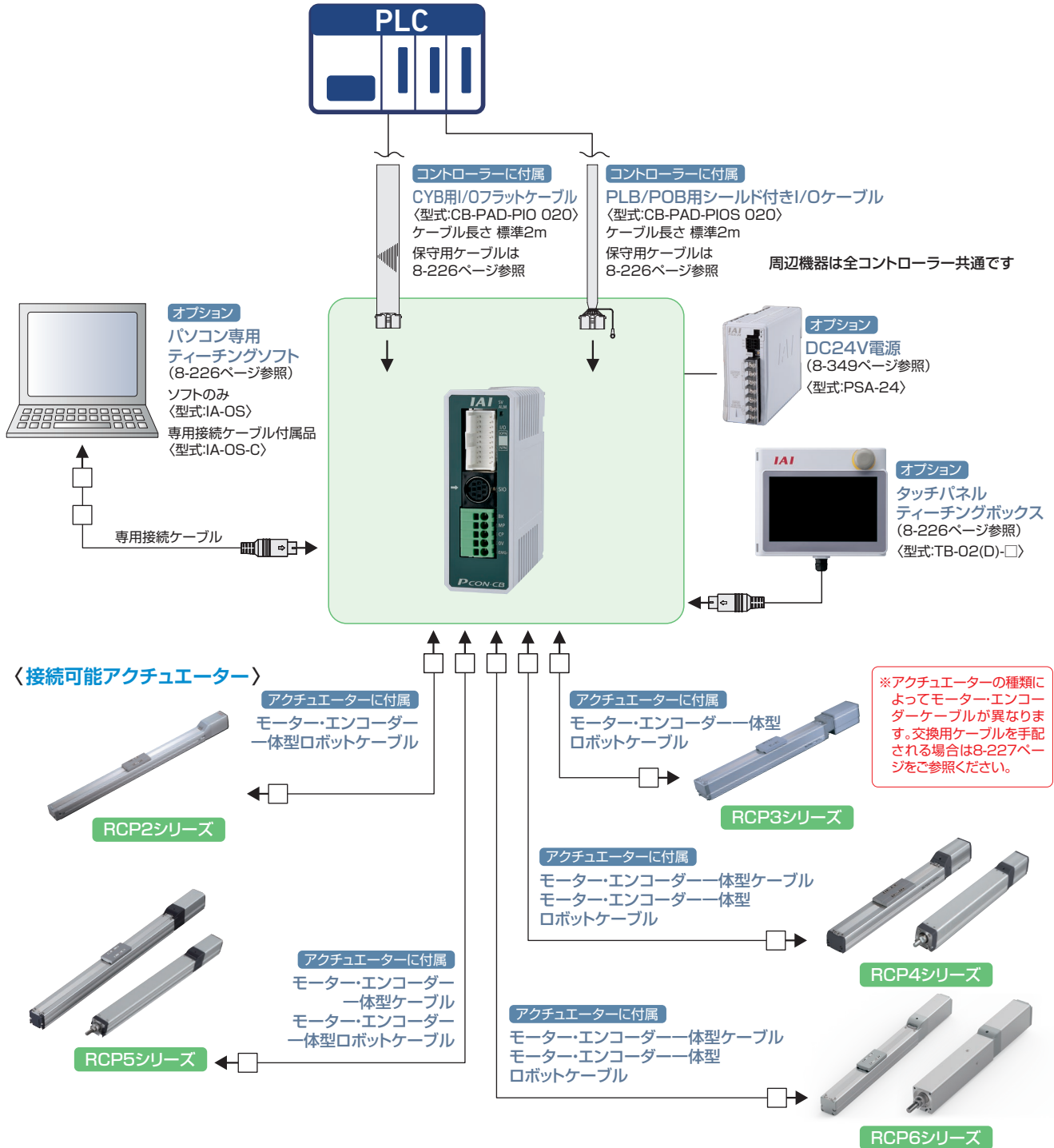
**ご注意**  
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(28SP対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「28SP」…RCP2-RA3C

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## システム構成

ロボットコントローラー(抜粋)

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON**
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)



# ACON-CB

RCA/RCA2用  
ポジションコントローラー

CE <sup>(※1)</sup> RoHS 10



# DCON-CB

RCD用  
ポジションコントローラー

CE <sup>(※1)</sup> RoHS 10

(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## 特長

### 1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応 ※ACON-CBのみ

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCAが動作できます。  
位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



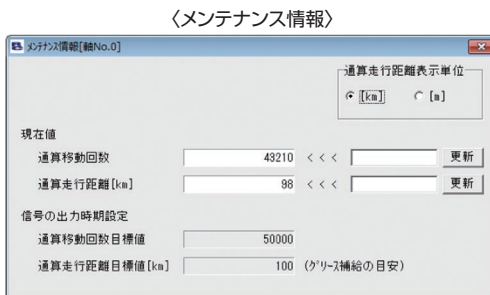
### 2 主要なフィールドネットワークに対応

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IPに対応。  
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読み取りなどが可能です。



### 3 走行距離積算機能によりメンテナンスのタイミング確認が可能

アクチュエーターの走行距離を積算してコントローラーに記録し、あらかじめ設定した距離を超えると信号を外部に出力しますので、この機能を使ってグリースアップや定期点検のタイミングを確認することができます。



設定した保守点検時期(動作回数、走行距離)に達すると自動的にPLCに出力します。

### 4 カレンダー機能によりアラームの発生時刻の保持が可能


カレンダー機能(時計機能)搭載により、アラームなどの履歴に発生時刻が記録されますのでトラブルの原因解析などに役立ちます。



### 5 オフボードチューニング機能を搭載 ※ACON-CBのみ

搬送負荷に合わせた最適なゲインを設定するオフボードチューニング機能を搭載しました。

## 機種一覧/価格

型式		ACON-CB/CGB・DCON-CB/CGB											
外観													
I/O種類	ポジションタイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO	
I/O種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
RSEL	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
REC	簡易アプソユニット仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RSEL (直交型6軸)	アプソユニット仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RCP6S	アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CB/CFB	DCON-CB -CGB インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

## 型式項目

**ACON** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

シリーズ    タイプ    モーター種類    エンコーダー種類    オプション    I/O種類    I/Oケーブル長さ    電源電圧    簡易アプソ    本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

WAI バッテリーレスアプソ/インクリメンタル

A アプソリユート

(無記入) 標準仕様

HA 高加減速仕様\*

LA 省電力仕様\*

\*アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

0 DC24V

(無記入) バッテリーレスアプソ仕様  
インクリメンタル仕様  
アプソリユート仕様

AB 簡易アプソリユート仕様  
(アプソバッテリー単体付属)

ABU 簡易アプソリユート仕様  
(アプソバッテリーユニット付属)

ABUN 簡易アプソリユート仕様  
(アプソバッテリーなし)

\*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能

2	2W	10	10W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	ねじ固定仕様
5	5W	20	20W	PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	DN	DINレール取付け仕様
5S	5W	20S	20W	PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m		
		30	30W	PLP	パルス列(PNP)仕様	5	5m		
				DV	DeviceNet仕様				
				CC	CC-Link仕様				
				CIE	CC-Link IE Field接続仕様				
				PR	PROFIBUS-DP仕様				
				CN	CompoNet仕様				
				ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)				
				ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)				
				EC	EtherCAT仕様				
				EP	EtherNet/IP仕様				
				PRT	PROFINET IO仕様				

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

**注意**  
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(5S・20S対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「5S」  
…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□  
●コントローラーモーター種類「20S」  
…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

**DCON** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

シリーズ    タイプ    モーター種類    エンコーダー種類    I/O種類    I/Oケーブル長さ    電源電圧    本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

1 インクリメンタル

0 ケーブルなし

2 2m(標準)

3 3m

5 5m

\*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

0 DC24V

(無記入) ねじ固定仕様

DN DINレール取付け仕様

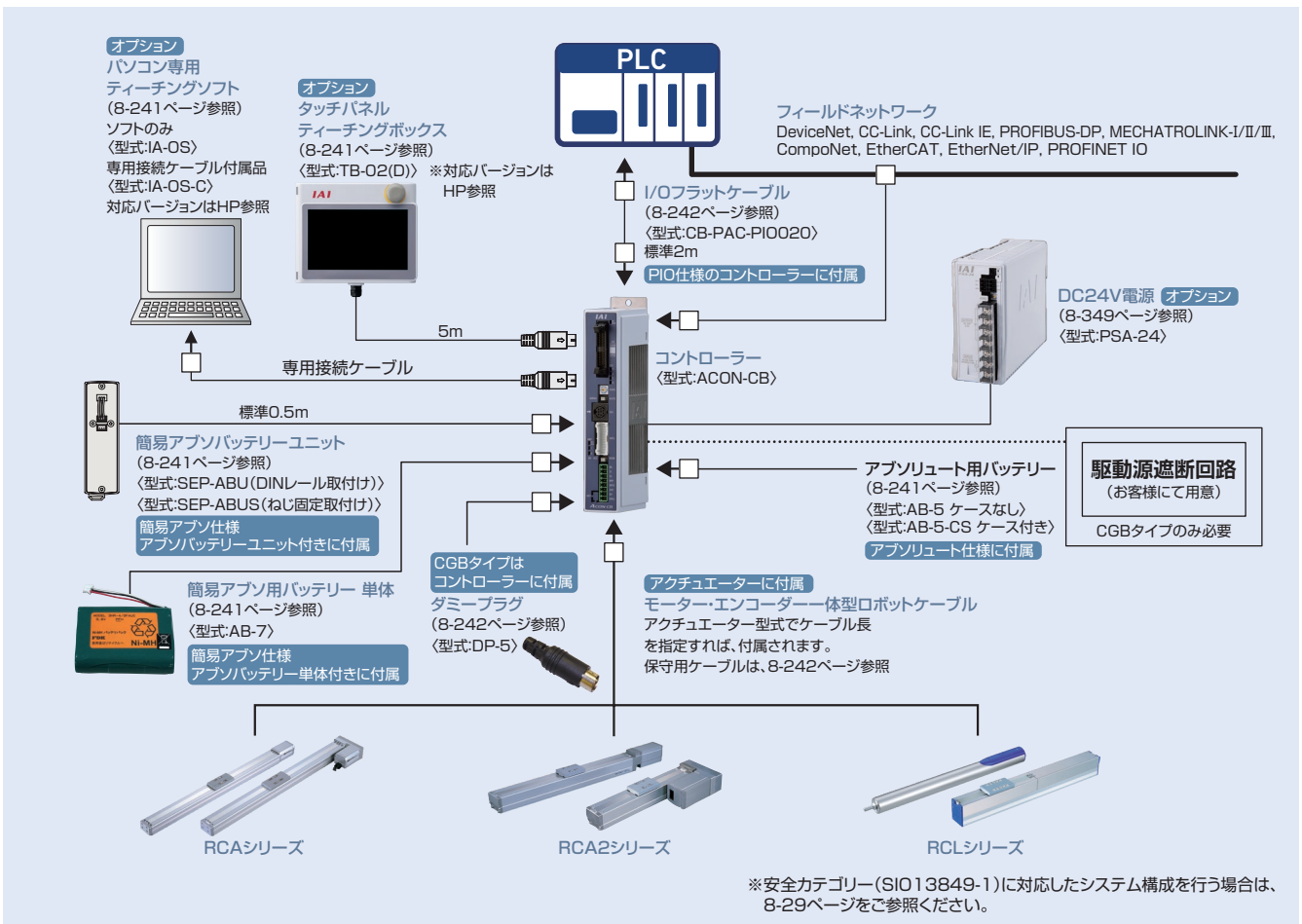
3	3W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	ねじ固定仕様
		PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	DN	DINレール取付け仕様
		PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m		
		PLP	パルス列(PNP)仕様	5	5m		
		DV	DeviceNet仕様				
		CC	CC-Link仕様				
		CIE	CC-Link IE Field接続仕様				
		PR	PROFIBUS-DP仕様				
		CN	CompoNet仕様				
		ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)				
		ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)				
		EC	EtherCAT仕様				
		EP	EtherNet/IP仕様				
		PRT	PROFINET IO仕様				

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

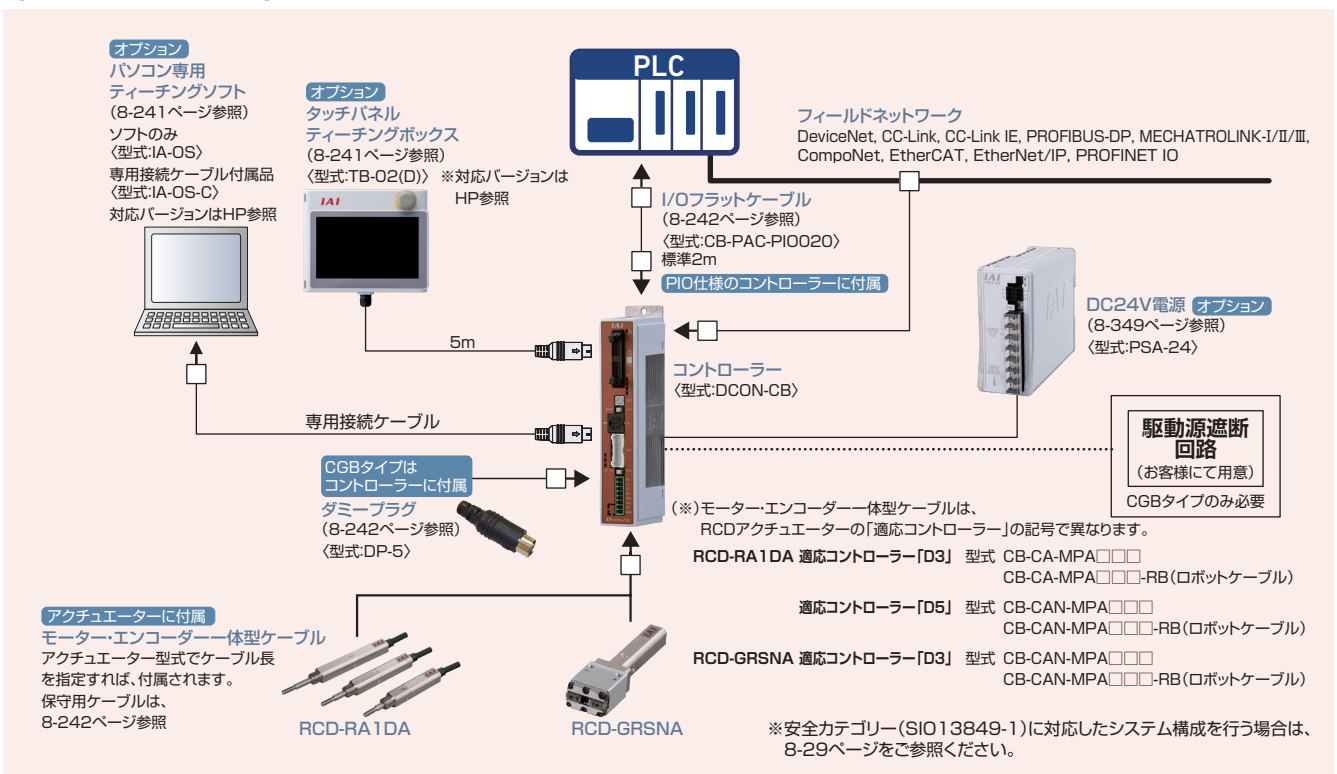


システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



〈DCON-CB/CGB〉



RCON  
RSEL  
REC  
RSEL (直交型6軸)  
RCP6S  
PCON -CB/CFB  
PCON -CBP (サルナス)  
PCON  
ACON-CB  
DCON-CB  
ACON  
DCON  
SCON -CB  
SCON -CB (サルナス)  
SSEL  
MSEL  
XSEL -RA/SA  
XSEL -P/Q  
XSEL (スカラ)

# ACON-CYB/PLB/POB

# DCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用  
ポジションコントローラー



## 特長

### 1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応 (ACONのみ)

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。

装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



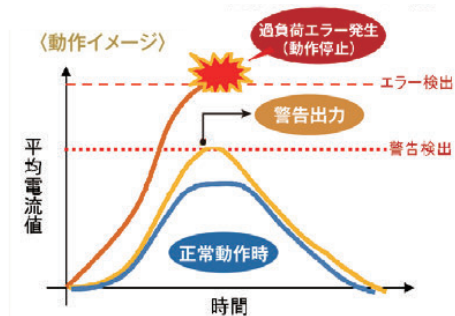
バッテリーレス  
アブソリュートエンコーダー

### 2 スマートチューニング機能を搭載 (ACONのみ)

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています。

### 3 予兆保全

平均電流値の変化から、過負荷エラーになる前に警告を出力します。



- ガイド、ボールねじのメンテナンス不足による摺動抵抗の増大や過大な負荷が加わることで、モーターに加わる電流が増えます。その結果、過負荷エラーが発生し装置が停止します。
- ガイド、ボールねじのグリースアップを行わない場合、摺動抵抗が大きくなり、徐々にモーターに加わる電流が増えます。お客様が任意に設定した閾値に到達すると警告を出力します。この時、装置は停止しませんが、点検、メンテナンスを行い、早急に原因を取り除いてください。
- 正常動作時

- 予兆保全機能を使うことで、設備の突発停止を回避できます。
- 保全員を必要最小限の配置に抑えられるので人件費の削減に効果的です。

### 4 低価格


よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	バッテリーレスアプソ	簡易アプソ	カレンダー機能	メンテナンス機能	I/O点数	位置決め点数	フィールドネットワーク	価格
ACON CYB/PLB/POB	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	—
ACON CB	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	—



機種一覧/価格

RCA2/RCA/RCD シリーズのアクチュエーターが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー / 電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
内容	エアシリンダーと同様の制御で動作可能	パルス列制御用コントローラー
ポジション点数	64点	-
標準価格	-	-

型式項目

**ACON** - [ ] - [ ] **WAI** [ ] - [ ] - [ ] - **0** - [ ]

シリーズ      タイプ      モーター種類      エンコーダー種類      オプション      I/O種類      I/Oケーブルの長さ      電源電圧      本体取付け仕様

**CYB** ポジショナー / 電磁弁タイプ

**PLB** パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

**POB** パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

**WAI** バッテリーレスアップ / インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアプリアリュート仕様は動作できません。アプリアリュート仕様を動作するにはACON-CBまたは、ASELをご使用ください。

2	2W	20	20W
5	5W	20S	20W
5S	5W	30	30W
10	10W		

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

【ご注意】  
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(5S・20S対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「5S」…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□  
●コントローラーモーター種類「20S」…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

(無記入) 標準仕様

**HA** 高加減速仕様\*

**LA** 省電力仕様\*

**NP** PIO (NPN) 仕様

**PN** PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

**0** DC24V

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

**DCON** - [ ] - **3** **I** - [ ] - [ ] - **0** - [ ]

シリーズ      タイプ      モーター種類      エンコーダー種類      I/O種類      I/Oケーブルの長さ      電源電圧      本体取付け仕様

**CYB** ポジショナー / 電磁弁タイプ

**PLB** パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

**POB** パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

**I** インクリメンタル

※DCブラシレスモーター対応

**NP** PIO (NPN) 仕様

**PN** PIO (PNP) 仕様

(無記入) ねじ固定仕様

**DN** DINレール取付け仕様

**0** DC24V

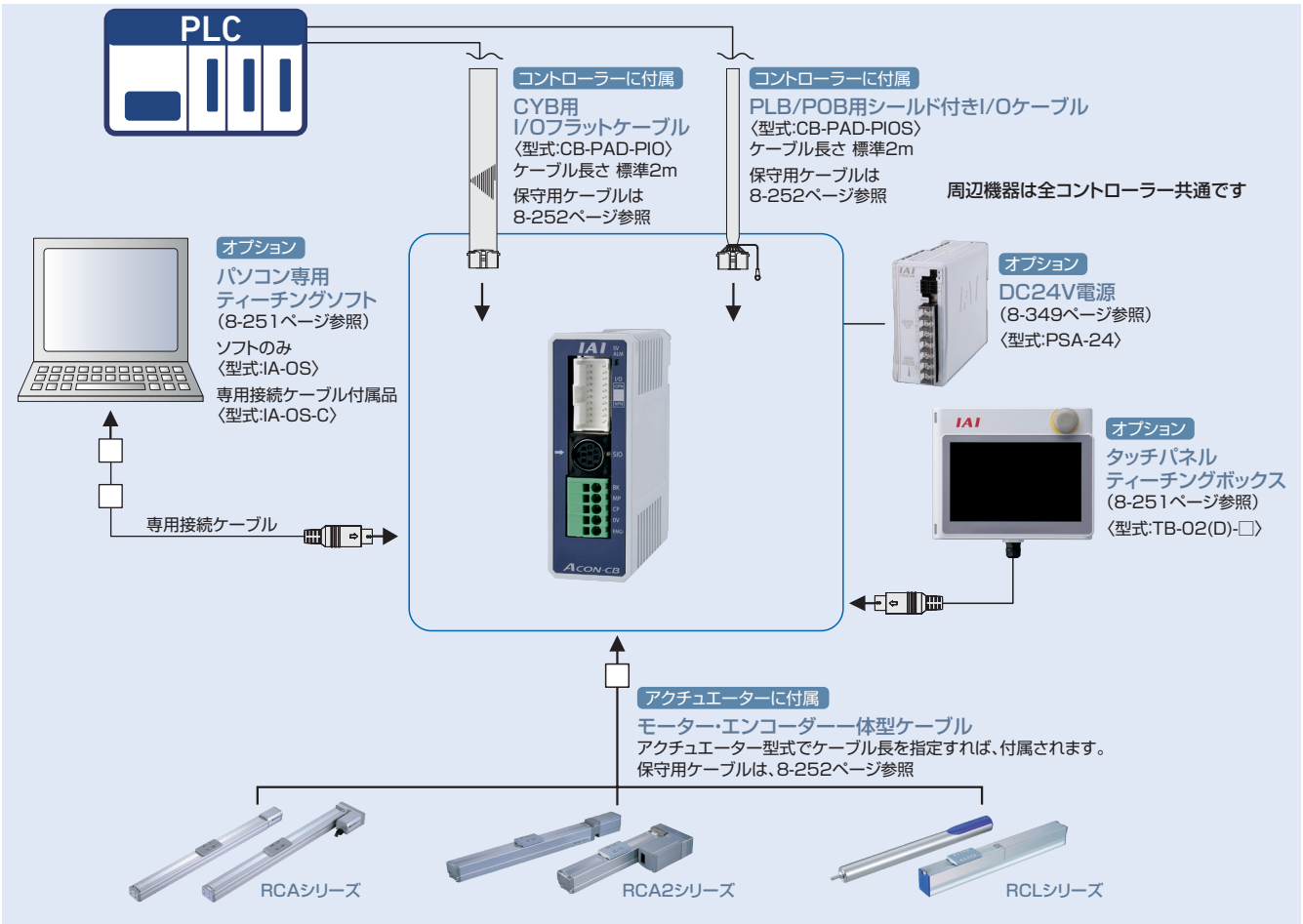
0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

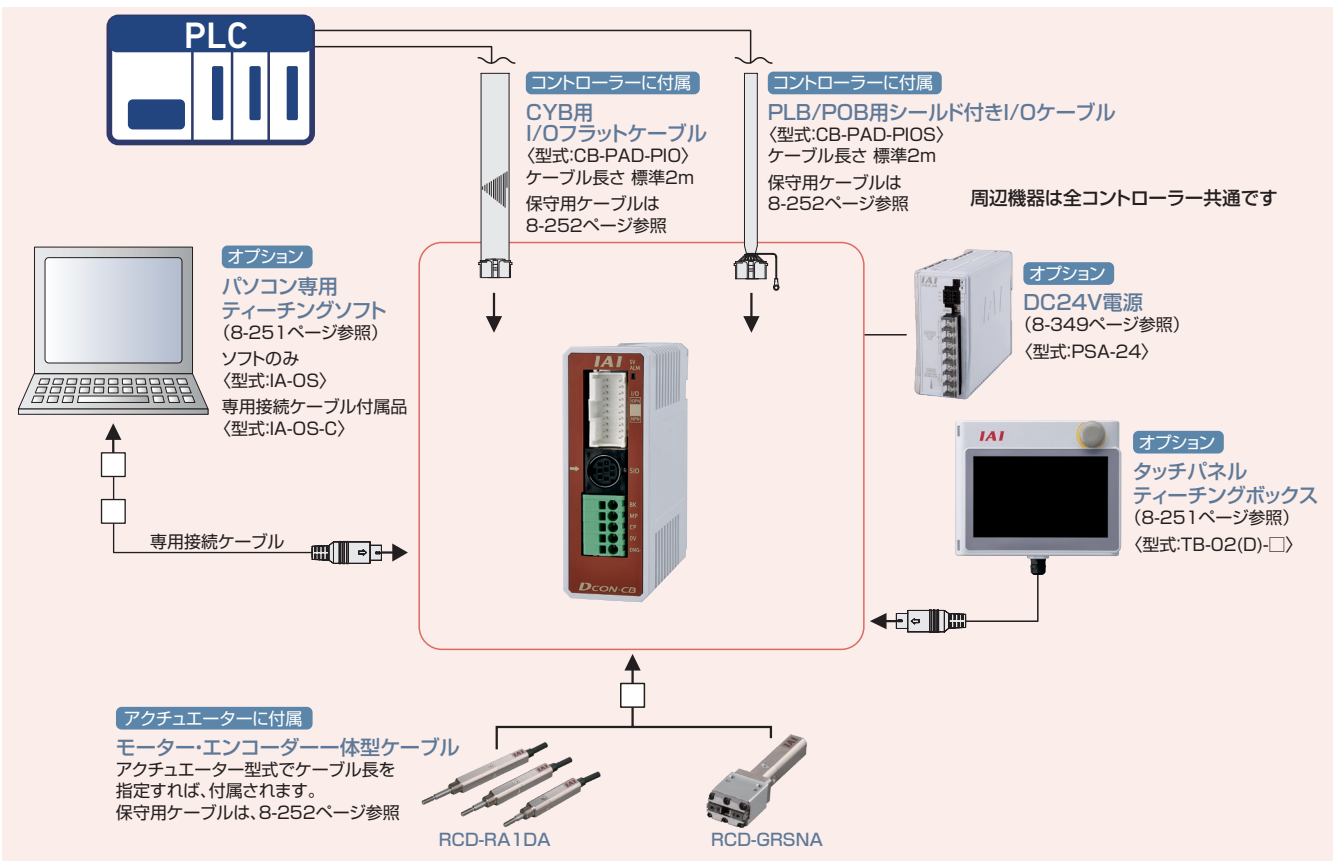
- RCN
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON**
- DCON**
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## システム構成

### <ACON-CYB/PLB/POB>



### <DCON-CYB/PLB/POB>



# MEMO

Main memo area with horizontal dotted lines for writing.

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

**ACON**  
**DCON**

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

SCON-CB (抜粋)

# SCON-CB

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用  
ポジションコントローラー







(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応  
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

**特長**

## 1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCS2、RCS3、RCS4、ISB、ISDB、NSA、IFAが動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



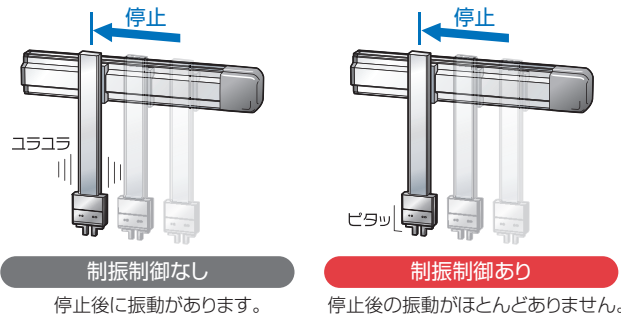
## 2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定しての動作が可能です。



## 3 制振制御機能装備 (標準機能)

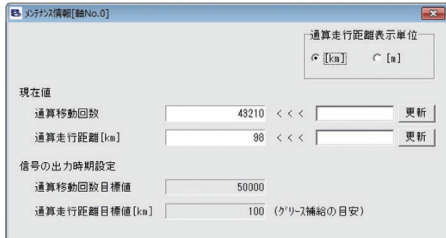
アクチュエーターのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



## 4 予兆保全が可能 (標準機能)

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載  
モーターの温度変化をモニターすることで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実  
オシロスコープのように選択した信号の状態が変化した瞬間から、位置や速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- スマートチューニングやオフボードチューニングにより、搬送質量に応じた加減速度やゲイン調整を行うことができます。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

〈メンテナンス情報〉



〈カレンダー機能〉

シーケンス	ユニット	メッセージ	アドレス	詳細コード	発生時刻
最終検出	0E8	A、B相断線	----	----	11/01/01 18:18:25
1回前	FFF	A'ウ-リロード(ノ-リ)	----	----	11/01/01 18:18:25
2回前	0CE	制御電源電圧低下	----	----	11/01/01 14:55:51
3回前	FFF	A'ウ-リロード(ノ-リ)	----	----	11/01/01 14:55:18
4回前	0CE	制御電源電圧低下	----	----	11/01/01 14:48:27
5回前	04D	FAN通直駆動時間2-リ	----	----	11/01/01 00:03:05
6回前	0E8	A、B相断線	----	----	11/01/01 00:02:04
7回前	04D	FAN通直駆動時間2-リ	----	----	11/01/01 00:01:21
8回前	04D	FAN通直駆動時間2-リ	----	----	11/01/01 00:00:00
9回前	0E8	リリリリリリリリリリ	----	----	11/01/01 00:00:00
10回前	0E8	リリリリリリリリリリ	----	----	00/01/01 00:00:00
11回前	0F8	不揮発性メモリ破壊	8002	0002	00/01/01 00:00:00
12回前	FFF	A'ウ-リロード(ノ-リ)	----	----	00/01/01 00:00:00
13回前					
14回前					
15回前					

## 5 安全機能STO/SS1-tに対応(オプション機能)



STO(Safe Torque Off) /SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

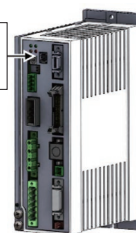
STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用させていただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。

仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ  
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

### 機種一覧/価格

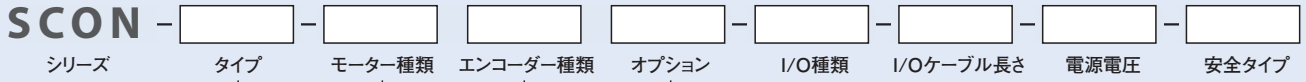
型式	SCON-CB/CGB														
外観															
I/O種類	標準仕様	フィールドネットワークタイプ(※1)													
	PIO接続仕様	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherCATモーション	EtherNet/IP	PROFINET IO	RCON		
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	ECM	EP	PRT	RC		
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート インデックスアブソ	アブソリュート 多回転アブソ	バッテリーレスアブソ/インクリメンタル/アブソリュート/疑似アブソリュート												
標準価格	12~150W	-	-												
	200W	-	-												
	100S/200S/300S	-	-												
	300~400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	600W	-	-												
	750W	-	-												
3000~3300W	-														

(注)パルス列制御時とMECHATROLINK-III、EtherCATモーション制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。(6-38ページ参照)

(※1) ネットワーク仕様はPIOおよびパルス列での通信はできませんのでご注意ください。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL(直交型6軸)
- RCP6S
- PCON-CB/CFB
- PCON-CBP(パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON-CB
- SCON-CB(サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL-RA/SA
- XSEL-P/Q
- XSEL(スカラ)

## 型式項目



CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可能です。

(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様 ※

※ アクチュエーターのオプションで「HA」を選択した場合。  
 〈高加減速対応アクチュエーター〉  
 RCS2-SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/RA4C/RA5C/RGS4C/RGS5C/RGD4C/RGD5C

(無記入)	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみ選択です。

12	12W	200	200W
20	20W	200S	200W
30D	30W	300S	300W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W	3000	3000W
150	150W	3300	3300W

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

WAI	バッテリーレスアブソインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート ※1
AI	インデックスアブソ ※2
AM	多回転アブソ ※2

※1 疑似アブソリュートはLSASシリーズ用となります。  
 ※2 DDモーター用動作モードが付加します。

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※ アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様(注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
ECM	EtherCATモーション接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※ フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

### ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉

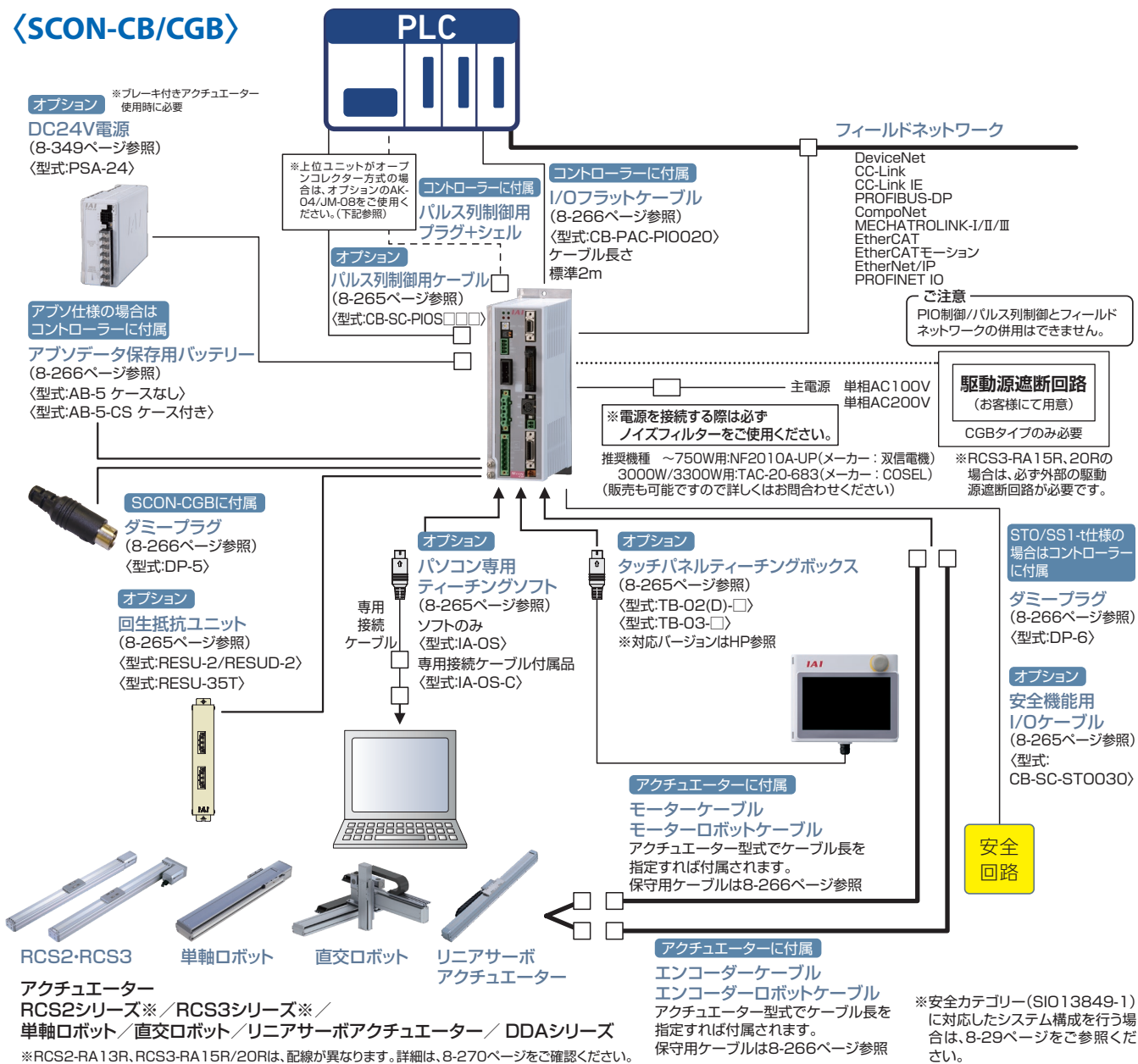
- コントローラーモーター種類「30D」 RS以外の30Wアクチュエーター
  - コントローラーモーター種類「200S」 DD-LT18□      DDCR-LT18□
  - DDA-LT18C      DDACR-LT18C
- コントローラーモーター種類「30R」 RS
  - ※200Sの場合、コントローラーの筐体は400Wになります。価格も400W仕様をご確認ください。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。



システム構成

<SCON-CB/CGB>

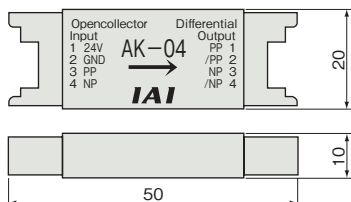


■パルス変換器：型式 AK-04

オープンコレクター仕様のパルスを差動方式に変換します。上位コントローラーの出力パルスがオープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクター(コレクター電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA) (26C31相当)
質量	10g以下(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26

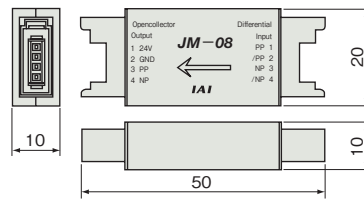


■パルス変換器：型式 JM-08

差動方式のパルスをオープンコレクター仕様に変換します。上位コントローラーのパルス入力オープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA) (RS422準拠)
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクター(コレクター電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26



RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP65

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルススレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボスレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)





サーボプレス専用コントローラー



(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応  
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

特長

# 1 専用のプレスプログラムを搭載

9種類の動作モードから選択可能

<b>速度制御</b> 加圧動作終了後は、到達時の位置を維持しながら停止します。	位置停止
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止
<b>力制御</b> 加圧動作終了後は、到達時の力を維持しながら停止します。	位置停止 / 位置停止2
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止

簡単なプログラム入力

それぞれの動作モードごと、画面に沿って値を入力するだけで、簡単に動作できます。  
また、位置の入力単位を0.001mmとし、より細かい設定ができるようになりました。  
これにより、微小な位置調整が可能です。

判定機能も搭載

プレスプログラムで判定範囲を設定し、位置、荷重が規定の範囲内に入っているかを判定します。



# 2 サーボプレス機能に特化したI/O信号割付け

機能がすべて生かせるように、サーボプレス専用のI/O信号が割付けられています。

# 3 予兆保全が可能

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載  
モーターの温度変化をフィードバック電流から推定することで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実  
オシロスコープのトリガー機能のように、選択した信号の状態が変化した瞬間から、現在位置や現在速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

## 4 安全機能STO/SS1-tに対応〈オプション機能〉

STO(Safe Torque Off) / SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用いただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ  
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

### 機種一覧/価格

型式	SCON-CB/CGB									
外観										
I/O種類	標準仕様	ネットワーク接続仕様(オプション) (※2)								
	PIO接続仕様 (※1)	 DeviceNet 接続仕様	 CC-Link 接続仕様	 CC-Link IE Field 接続仕様	 PROFIBUS-DP 接続仕様	 CompoNet 接続仕様	 MECHATRO LINK-1/II 接続仕様	 EtherCAT 接続仕様	 EtherNet/IP 接続仕様	 PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアプソ									
標準価格	30W	-								
	60W・100W	-								
	200W	-								
	400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	750W	-								
	3000W	-								
3300W	-									

(※1) バルス列制御はできません。

(※2) PIOおよびバルス列での通信はできません。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスプレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## 型式項目

SCON -  -   **F** -  -  -  -

シリーズ      タイプ      モーター種類      エンコーダー種類      I/O種類      I/Oケーブル長さ      電源電圧      安全タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可。

F	サーボプレス専用 (注1)
---	------------------

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみの選択です。

30D	30W	400	400W
60	60W	750S	750W
100	100W	3000	3000W
200	200W	3300	3300W

(例)60:60Wサーボモーター対応

(注1) プレスプログラムを使用しない場合は無記入となります。(3000W、3300W除く)

### ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・750S対象アクチュエーター〉

- コントローラーモーター種類「30D」      ●コントローラーモーター種類「750S」
- RCS3-RA4R      RCS2-RA13R オプションLCT選択時

WAI	バッテリーレスアップ
-----	------------

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

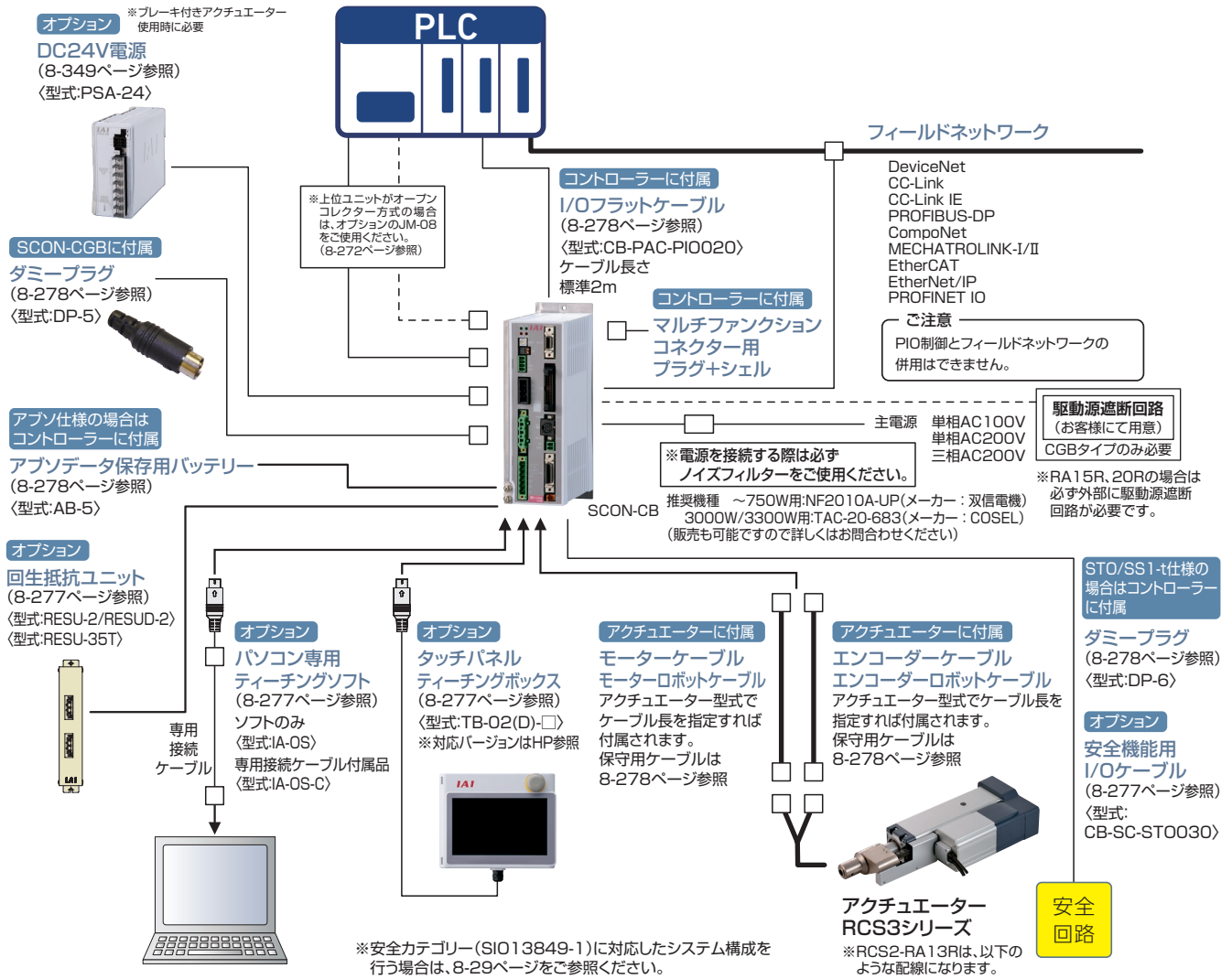
NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-18ページをご確認ください。

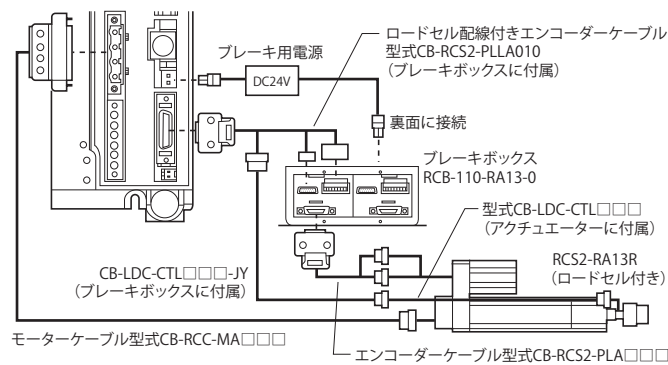
システム構成



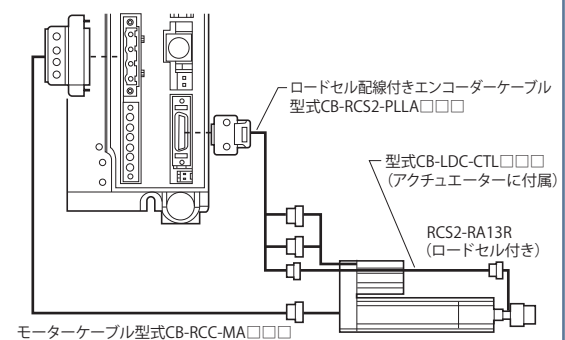
RCS2-RA13R配線

※RCS2-RA13Rのオプション: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「CB-LDC-CTL□□□-JY」、「CB-RCS2-PLLA010」の購入が必要となります。

ブレーキ付きの場合



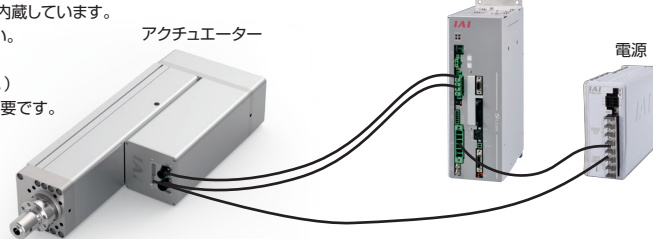
ブレーキなしの場合



RCS3-RA15R/20R(ブレーキ付き)配線

RCS3-RA15R/20Rのブレーキ回路はアクチュエーターに内蔵しています。アクチュエーターにDC24V±10%の電圧を入力してください。(入力電圧が低い場合、ブレーキがリリースできません。配線の電圧ドロップを加味した電源供給をお願いいたします。) DC24Vの供給は、アクチュエーター、コントローラー両方に必要です。

接続図



ケーブルはお客様でご用意ください。コネクターは付属します。 ※詳細は取扱説明書をご確認ください。

RCOIN

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

# SSEL

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用  
プログラムコントローラー



機種一覧/価格

タイプ名		CS				
名称		プログラムモード		ポジショナーモード		
外観						
内容		アクチュエーターの動作、外部との通信がコントローラー単体で実行可能。 2軸動作の際は円弧補間、バス動作、シンクロ動作が可能です。		最大 20000 点の位置決めが可能。 押し付け動作や教示動作も可能です。		
ポジション点数		20000 点				
		20 ~ 150W	200W	300 ~ 400W	600W	750W
標準 価格	1軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-
	2軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-

※2軸仕様はモーターW数の大きな軸の方で選定してください。

型式項目

※1軸仕様の場合は、2軸目内容は不要です。

**SSEL - CS -** [ ] - [ ] [ ] [ ] - ( [ ] [ ] [ ] ) - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ      タイプ      接続軸数      (1軸目内容)      (2軸目内容)      I/O種類      I/Oケーブル長      電源電圧

モーター種類      エンコーダ種類      オプション      モーター種類      エンコーダ種類      オプション

**CS 標準タイプ**

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	300S	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	100W	750	750W

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

**ご注意**

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。  
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(30D・30R対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「30D」  
…RS以外の30Wアクチュエーター  
●コントローラーモーター種類「30R」  
…RS

**1 1軸仕様**  
**2 2軸仕様**

**WAI** バッテリーレスアブソ  
インクリメンタル  
**A** アブソリュート  
**G** 疑似アブソリュート(※4)  
(※4) LSASシリーズ専用

**B** ブレーキ  
**C** クリープセンサー  
**HA** 高加減速仕様  
**L** 原点センサー/LS対応  
**M** マスター軸指定

**WAI** バッテリーレスアブソ  
インクリメンタル  
**A** アブソリュート  
**G** 疑似アブソリュート(※4)  
(※4) LSASシリーズ専用

**B** ブレーキ  
**C** クリープセンサー  
**HA** 高加減速仕様  
**L** 原点センサー/LS対応  
**S** スレーブ軸指定

**1 単相AC100V**  
**2 単相AC200V**

※アクチュエーターのページで  
選択できる電源電圧を  
ご確認ください。

**0 ケーブルなし**  
**2 2m (標準)**  
**3 3m**  
**5 5m**

※フィールドネットワーク  
仕様を選択した場合は、  
I/Oケーブル長さは「0」  
になります。

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	300S	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	100W	750	750W

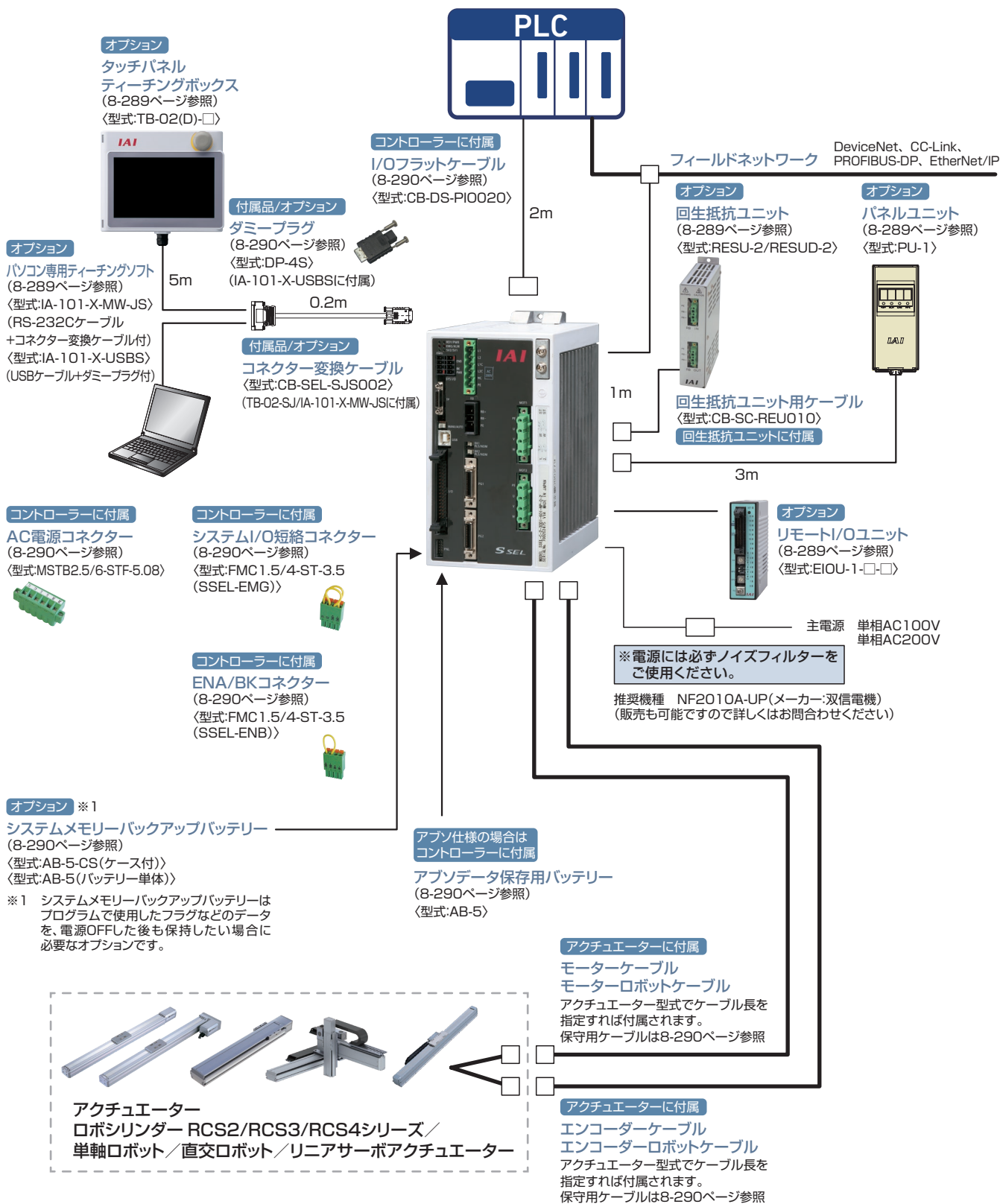
(例) 12: 12Wサーボモーター対応

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
IA	IAネット接続ボード

※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用するには、  
IAネット接続ボードが必要です。



システム構成



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

RCN
RSEL
REC
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスアス)
PCON
ACON-CB DCON-CB
ACON DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボアス)
SSEL
MSSEL
XSEL -RA/SA
XSEL -P/Q
XSEL (スカラ)

# MSEL

RCP6 / RCP5 / RCP4 / RCP3 / RCP2 / IXP  
 手首ユニット WU 用  
 プログラムコントローラー

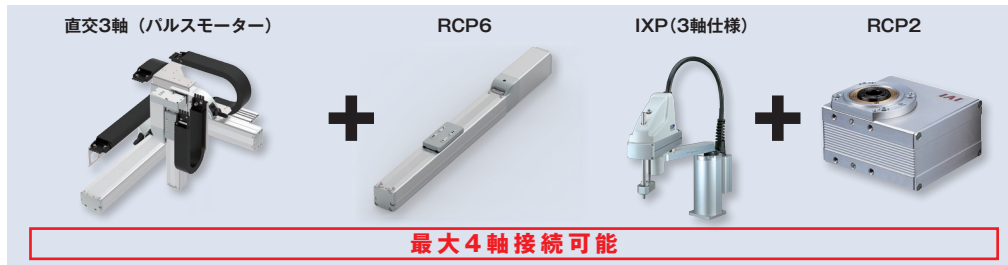


## 特長

### 1 パルスモーター搭載ロボシリンダーで最大4軸の制御が可能

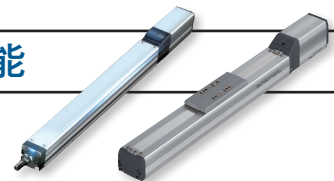
MSELを使用すれば4軸の制御が可能です。補間動作ができ、使用用途が広がります。

#### 組み合わせ例



### 2 ロボシリンダーRCP6・RCP5・RCP4の接続が可能

パワーコン対応により、従来のプログラムコントローラー PSELでは制御できなかった高出力ドライバ対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。

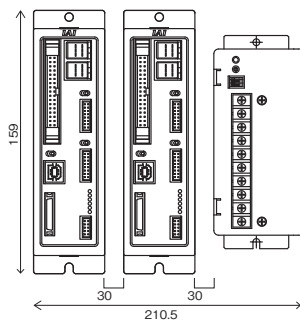


### 3 省配線・省スペース

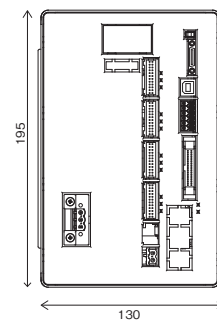
今までは、アクチュエーターを4軸制御する場合、2軸制御用のコントローラー (PSEL) 2台と24V電源が必要でした。電源内蔵のMSELならコントローラー1台で4軸制御が可能です。そのため、省配線・省スペース化が図れます。

#### アクチュエーターを4軸制御する場合

従来品 PSEL 2台 + PS241 (24V電源)



新製品 MSEL 1台



**省配線**  
 電源内蔵で  
 AC100~230Vに対応  
**コストダウン**  
 約36%削減


### 4 外部拡張I/Oスロットを搭載

標準I/O (IN16点/OUT16点)に加え、拡張I/Oスロットを1スロット使用できます。拡張I/OはPIO (IN16点/OUT16点)、もしくは各種通信ボードから1つを選択可能です。



機種一覧

RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2のシリーズのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名		PC	PG		
名称		標準タイプ	安全カテゴリ対応タイプ		
外観					
最大制御軸数				4	
ポジション点数				30,000点	
電源				単相AC100~230V	
安全カテゴリ				B	3*1
標準価格	バッテリーレスアブソ インクリメンタル	1軸	—		
		2軸	—		
		3軸	—		
		4軸	—		
	簡易アブソリユート	1軸	—		
		2軸	—		
		3軸	—		
		4軸	—		

\*1:安全カテゴリに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

型式項目

MSEL - [ ] - [ ] - [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] - 4 - [ ] [ ]

シリーズ タイプ 接続軸数 (1軸目内) (2~4軸目内容) 標準 I/O種類 拡張I/O種類 I/Oケーブル長 電源電圧 簡易アブソユニット 本体取付け仕様

PC 標準タイプ  
PG 安全カテゴリ対応タイプ

1 1軸仕様  
2 2軸仕様  
3 3軸仕様  
4 4軸仕様

WAI バッテリーレスアブソ仕様  
インクリメンタル仕様  
SA 簡易アブソリユート仕様

WAI バッテリーレスアブソ仕様  
インクリメンタル仕様  
SA 簡易アブソリユート仕様

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

ABB アブソバッテリーボックス付属  
ABBN アブソバッテリーボックスなし  
無記入 バッテリーレスアブソもしくはインクリメンタル

※簡易アブソ仕様[SA]を選択した場合は必ずABB/ABBNを選択してください。

20P 20□  
20SP 20□  
28P 28□  
28SP 28□  
35P 35□  
42P 42□  
42SP 42□  
56P 56□  
WUS WU-S用  
WUM WU-M用

(例)20P:20□バリスモーター対応  
※WUS、WUMは2軸分使用します。  
また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

20P 20□  
20SP 20□  
28P 28□  
28SP 28□  
35P 35□  
42P 42□  
42SP 42□  
56P 56□  
WUS WU-S用  
WUM WU-M用

(例)20P:20□バリスモーター対応  
※WUS、WUMは2軸分使用します。  
また、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

E 未使用  
NP 拡張PIOボード (NPN仕様)  
PN 拡張PIOボード (PNP仕様)  
DV DeviceNetボード  
DV2 DeviceNetボード (二股コネクタ付属)  
CC CC-Linkボード  
CC2 CC-Linkボード (二股コネクタ付属)  
PR PROFIBUS-DPボード  
EP EtherNet/IPボード  
EC EtherCAT接続仕様  
PRT PROFINET IO接続仕様  
SE1 RS-232C接続ボード  
SE2 RS-485接続ボード  
IA IAネット接続ボード

0 ケーブルなし  
2 2m(標準)  
3 3m  
5 5m


【ご注意】  
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、1.一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際にご注意ください。  
(28SP対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「28SP」  
…RCP2-RA3C  
2.1台のMSELに対してWUIは1台接続可能です。

※DV2、CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。  
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。  
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。  
SE1用:CB-TTA-232□□□□  
SE2用:CB-TTA-485□□□□(-TERM)  
詳細は8-301ページを参照ください。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (バリスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

アクチュエーター型式のモーター種類が56SP、60P、86Pの機種を接続する場合

機種一覧

タイプ名	PCF	PGF																																																																																					
名称	56SP/60P/86Pモーター対応タイプ	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ																																																																																					
外観																																																																																							
最大制御軸数	4																																																																																						
ポジション点数	30,000点																																																																																						
電源	単相AC100~230V																																																																																						
安全カテゴリー	B	3 <sup>**1</sup>																																																																																					
標準価格	<table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th colspan="2">1</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">2</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">3</th> <th colspan="2">=</th> <th>価格</th> </tr> <tr> <th colspan="2">基本価格</th> <th colspan="2"></th> <th colspan="2">56SP, 60P, 86Pのアクチュエーター数</th> <th colspan="2"></th> <th colspan="2">簡易アプソリュート数量</th> <th colspan="2"></th> <th></th> </tr> <tr> <th>軸数</th> <th>価格</th> <th></th> <th></th> <th>軸数</th> <th>価格</th> <th></th> <th></th> <th>軸数</th> <th>価格</th> <th></th> <th></th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1軸仕様</td> <td>—</td> <td></td> <td></td> <td>1軸</td> <td>—</td> <td></td> <td></td> <td>1軸</td> <td>—</td> <td></td> <td></td> <td rowspan="4" style="text-align: center;">—</td> </tr> <tr> <td>2軸仕様</td> <td>—</td> <td></td> <td></td> <td>2軸</td> <td>—</td> <td></td> <td></td> <td>2軸</td> <td>—</td> <td></td> </tr> <tr> <td>3軸仕様</td> <td>—</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>3軸</td> <td>—</td> <td></td> </tr> <tr> <td>4軸仕様</td> <td>—</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		1		+		2		+		3		=		価格	基本価格				56SP, 60P, 86Pのアクチュエーター数				簡易アプソリュート数量					軸数	価格			軸数	価格			軸数	価格				1軸仕様	—			1軸	—			1軸	—			—	2軸仕様	—			2軸	—			2軸	—		3軸仕様	—							3軸	—		4軸仕様	—									
1		+		2		+		3		=		価格																																																																											
基本価格				56SP, 60P, 86Pのアクチュエーター数				簡易アプソリュート数量																																																																															
軸数	価格			軸数	価格			軸数	価格																																																																														
1軸仕様	—			1軸	—			1軸	—			—																																																																											
2軸仕様	—			2軸	—			2軸	—																																																																														
3軸仕様	—							3軸	—																																																																														
4軸仕様	—																																																																																						

※1:安全カテゴリーに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

型式項目

MSEL - [ ] - [ ] - [ ] WAI [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 4 - [ ] - [ ]

シリーズ タイプ 接続軸数 (1軸目内) (2軸目内) (3,4軸目内容) 標準 I/O種類 拡張I/O種類 I/Oケーブル長 電源電圧 簡易アプソリュート 本体取付け仕様

**PCF** 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ

**PGF** 安全カテゴリー対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ

モーター種類 オプション

**B** ブレーキ

モーター種類 エンコーダ種類 オプション

**B** ブレーキ

**WAI** バッテリーレスアプソリュート仕様  
**SA** 簡易アプソリュート仕様

※56SP, 60P, 86Pのアクチュエーターを接続する場合、簡易アプソリュートは選択できません。

モーター種類 エンコーダ種類 オプション

**B** ブレーキ

**WAI** バッテリーレスアプソリュート仕様  
**SA** 簡易アプソリュート仕様

※バッテリーレスアプソリュート・インクリと簡易アプソリュートの混在はできません。簡易アプソリュートを使用する場合は3軸目, 4軸目ともに簡易アプソリュートになります。

標準 I/O種類

**NP** NPN仕様  
**PN** PNP仕様

**B** ブレーキ

拡張I/O種類

**4** AC100~230

I/Oケーブル長

**無記入** ねじ固定仕様  
**DN** DINレール取付け仕様

電源電圧

**4** AC100~230

簡易アプソリュート

**ABB** アプソリュートボックス付属  
**ABBN** アプソリュートボックスなし  
**無記入** バッテリーレスアプソリュートもしくはインクリメンタル

※簡易アプソリュート仕様[SA]を選択した場合は必ずABB/ABBNを選択してください。

**1** 1軸仕様

**2** 2軸仕様

**3** 3軸仕様

**4** 4軸仕様

**20P** 20□

**20SP** 20□

**28P** 28□

**28SP** 28□

**35P** 35□

**42P** 42□

**42SP** 42□

**56P** 56□

**56SP** 56□

**60P** 60□

**86P** 86□

**WUS** WU-S用

**WUM** WU-M用

(例)20P:20□バリスモーター対応  
※WUS, WUMは2軸分使用します。また、エンコーダ種類、オプションの記載は不要です。

**20P** 20□

**20SP** 20□

**28P** 28□

**28SP** 28□

**35P** 35□

**42P** 42□

**42SP** 42□

**56P** 56□

**56SP** 56□

**60P** 60□

**86P** 86□

**WUS** WU-S用

**WUM** WU-M用

(例)20P:20□バリスモーター対応  
※WUS, WUMは2軸分使用します。また、エンコーダ種類、オプションの記載は不要です。

**E** 未使用

**NP** 拡張PIOボード (NPN仕様)

**PN** 拡張PIOボード (PNP仕様)

**DV** DeviceNetボード

**DV2** DeviceNetボード (二股コネクタ付属)

**CC** CC-Linkボード

**CC2** CC-Linkボード (二股コネクタ付属)

**PR** PROFIBUS-DPボード

**EP** EtherNet/IPボード

**EC** EtherCAT接続仕様

**PRT** PROFINET IO接続仕様

**SE1** RS-232C接続ボード

**SE2** RS-485接続ボード

**IA** IAネット接続ボード

※DV2, CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。  
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。  
※SE1, SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。  
SE1用: CB-TTA-232□□□□  
SE2用: CB-TTA-485□□□□(-TERM)  
詳細はB-301ページを参照ください。

**0** ケーブルなし

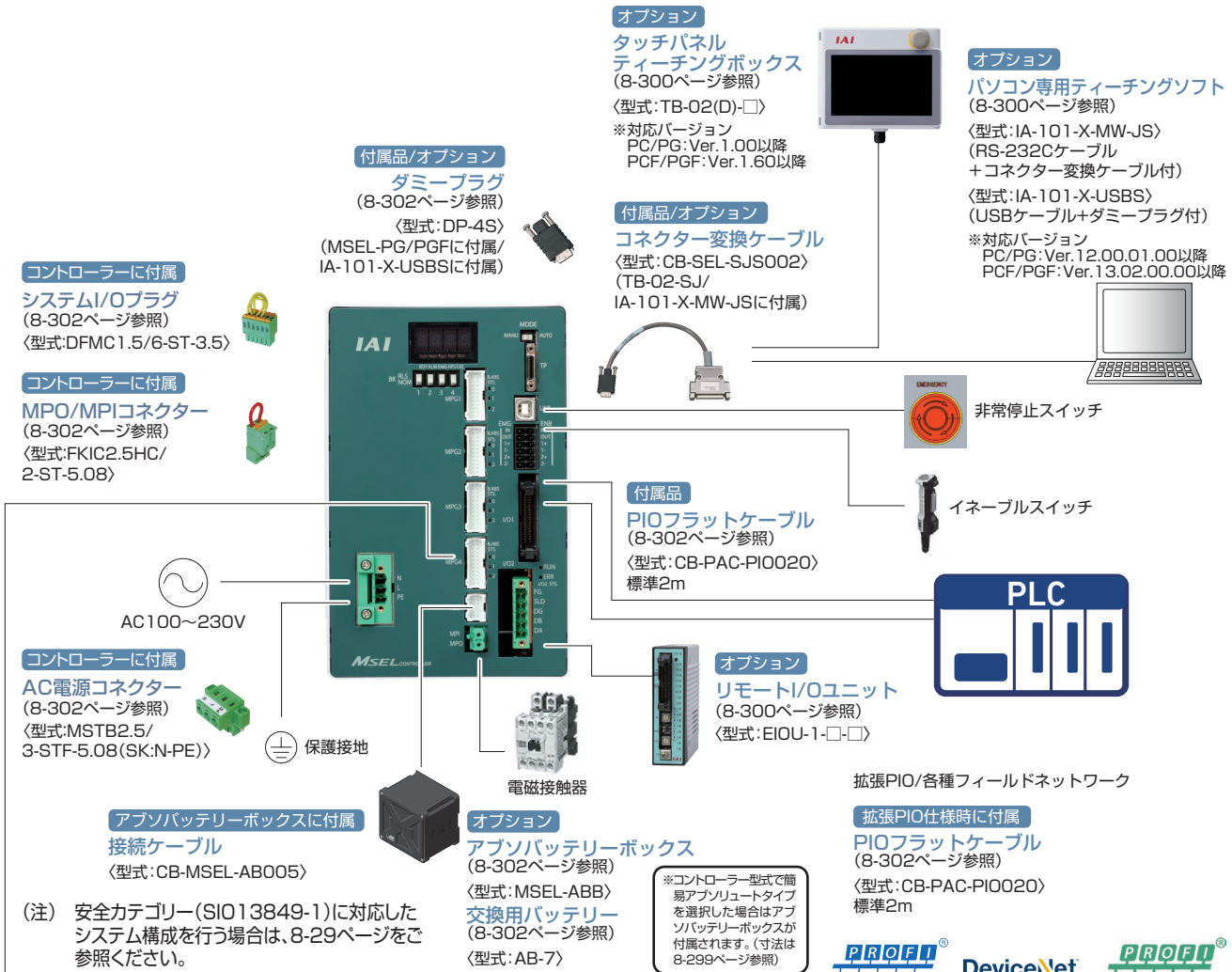
**2** 2m(標準)

**3** 3m

**5** 5m

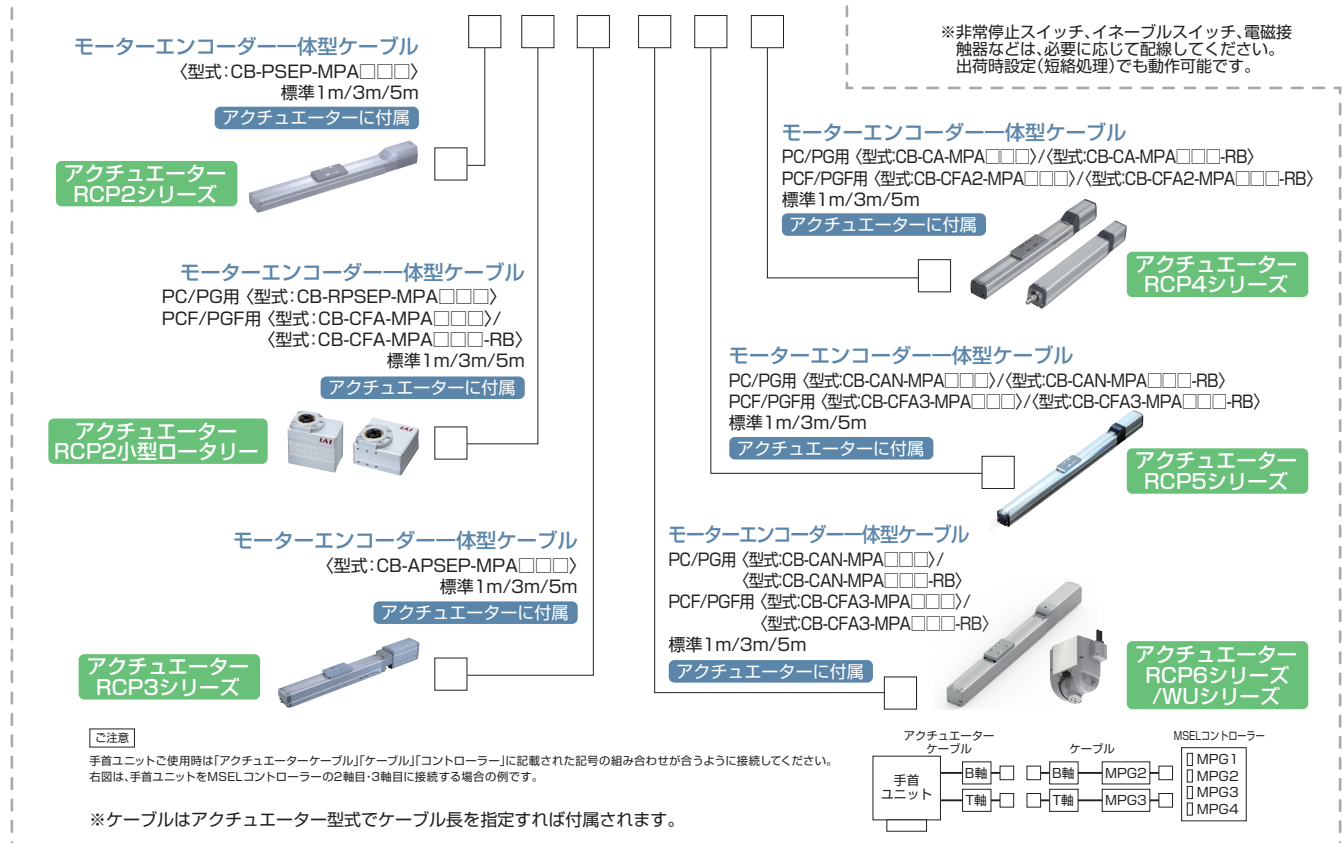
ご注意  
1台のMSELに対してWUは1台のみ接続可能です。

システム構成



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

〈接続可能アクチュエーター〉



コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (バルブスレ)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボスレ)

SSEL

MSEL


XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)

IXP(パワーコンスカラ)用

機種一覧

名称	パワーコンスカラ用コントローラー			
外観				
タイプ名	PCX3	PGX3	PCX4	PGX4
種類	3軸標準仕様	3軸安全カテゴリ対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリ対応仕様
標準価格	—	—	—	—
接続アクチュエーター	IXP 3軸仕様		IXP 3軸仕様+付加軸(グリッパー付仕様も含む) IXP 4軸仕様	
標準I/O	NPN, PNP(16IN/16OUT)			
ポジション点数	30,000点			
電源電圧	単相AC100~230V			

型式項目

MSEL - [ ] - [ ] WAI [ ] - [ ] WAI [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 4 - [ ]

※付加軸は、コントローラータイプが4軸、スカラタイプが3軸(グリッパーなし)の場合のみ選択可能です。

PCX3	3軸標準仕様	B	ブレーキ	20P	20□	NP	NPN仕様	4	AC100~230V
PGX3	3軸安全カテゴリ対応仕様	※アーム長550/650のみ選択できます。搬送物が4kg以上の時は必ず選択してください。		20SP	20□	PN	PNP仕様	(無記入)	ねじ固定仕様
PCX4	4軸標準仕様			28P	28□			DN	DINレール取付け仕様
PGX4	4軸安全カテゴリ対応仕様			28SP	28□			0	ケーブルなし

(例) 20P: 20□バルスモーター対応

【ご注意】  
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(28SP対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「28SP」  
…RCP2-RA3C

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ

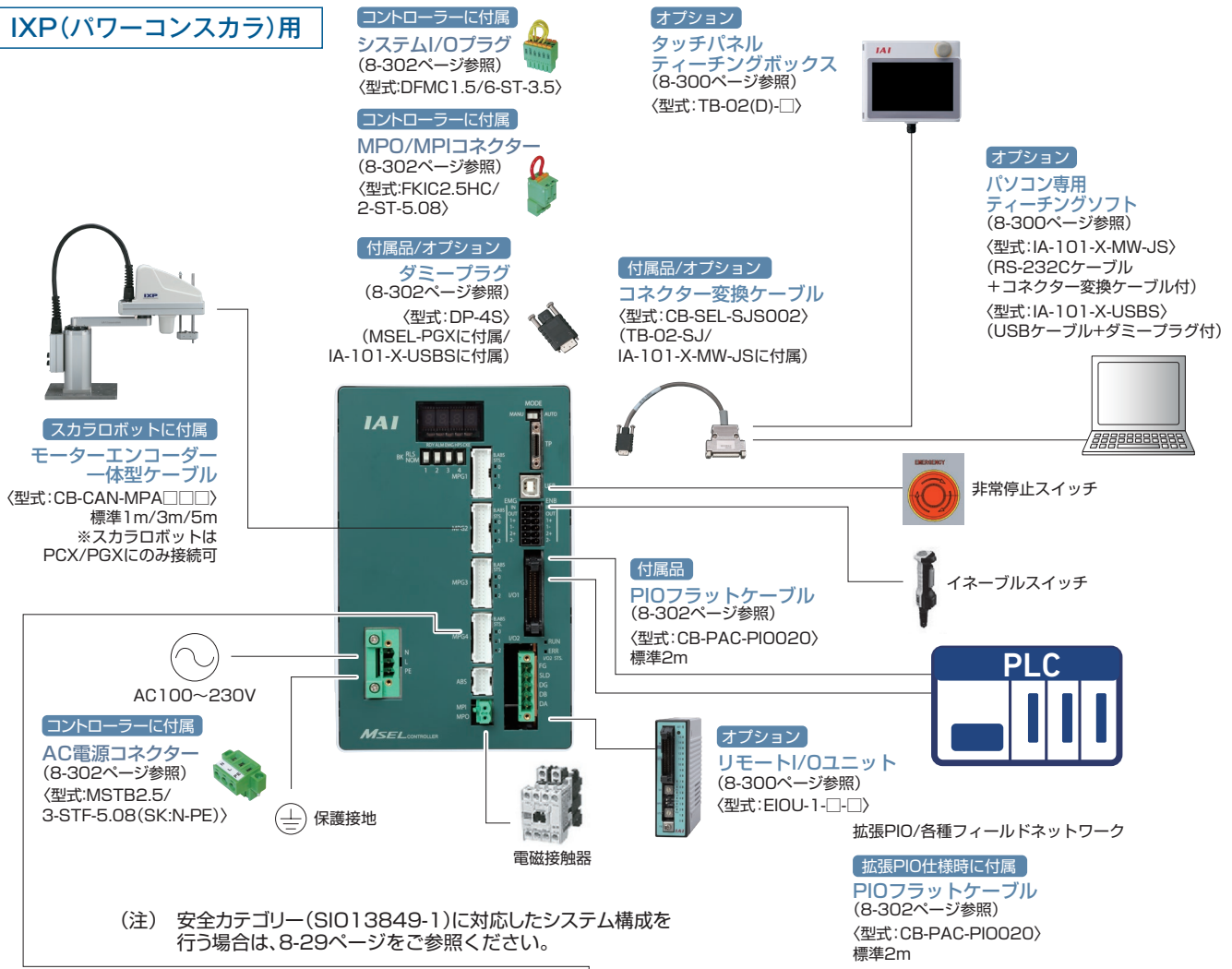
E	未使用
NP	拡張PIOボード(NPN仕様)
PN	拡張PIOボード(PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード(二股コネクタ付)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード(二股コネクタ付)
PR	PROFIBUS-DPボード
EP	EtherNet/IPボード
EC	EtherCAT接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
SE1	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485接続ボード
IA	IAネット接続ボード

※CC2, DV2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。  
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。  
※SE1, SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。  
SE1用: CB-TTA-232□□□  
SE2用: CB-TTA-485□□□(-TERM)  
詳細はB-301ページを参照ください。

※□には下記の記号が入ります。  
N:標準仕様  
C:クリーン仕様  
W:防塵・防滴仕様

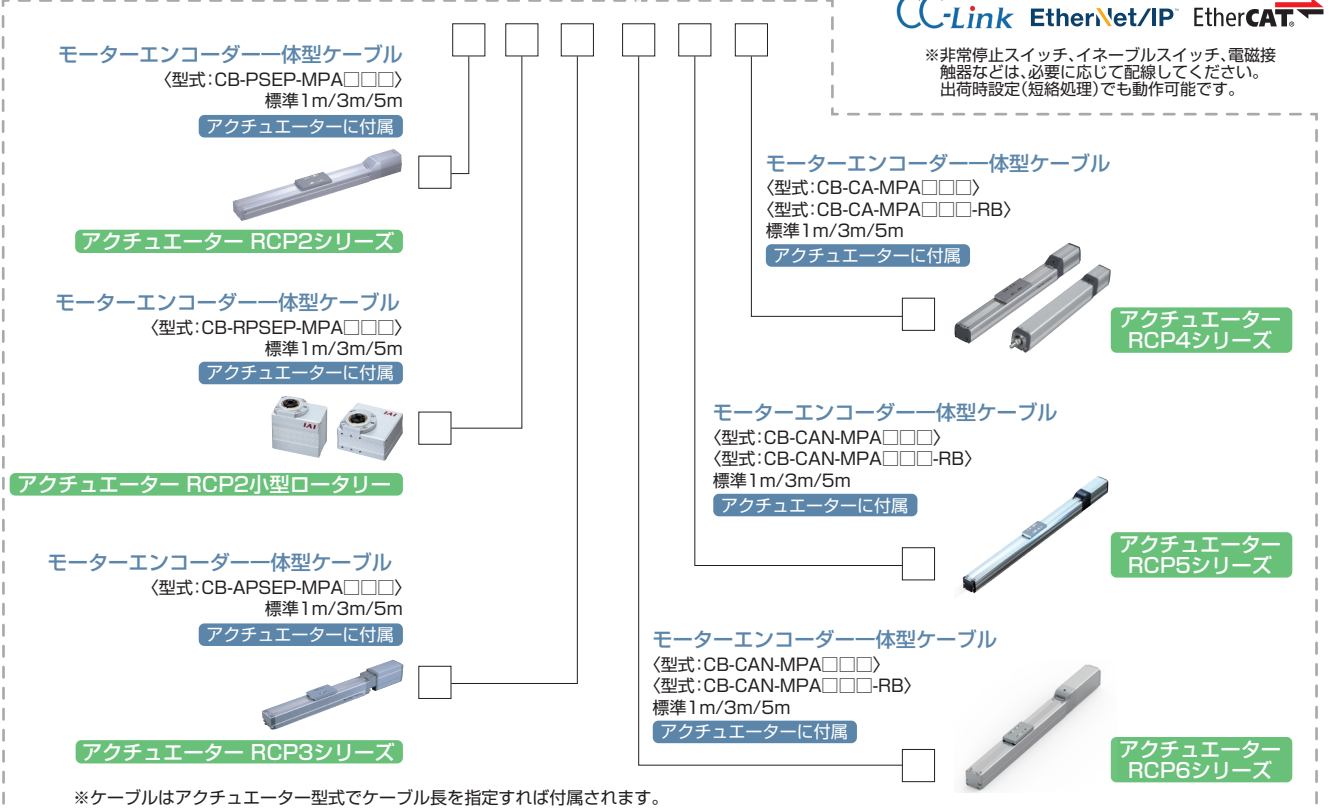
システム構成

IXP(パワーコンスカラ)用



〈接続可能アクチュエーター〉

※MSEL-PCX/PGXはIXP3軸仕様時に接続が可能



RCON

RSEL

REC

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (バルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL -RA/SA

XSEL -P/Q

XSEL (スカラ)



# X-SEL (RA/SA)

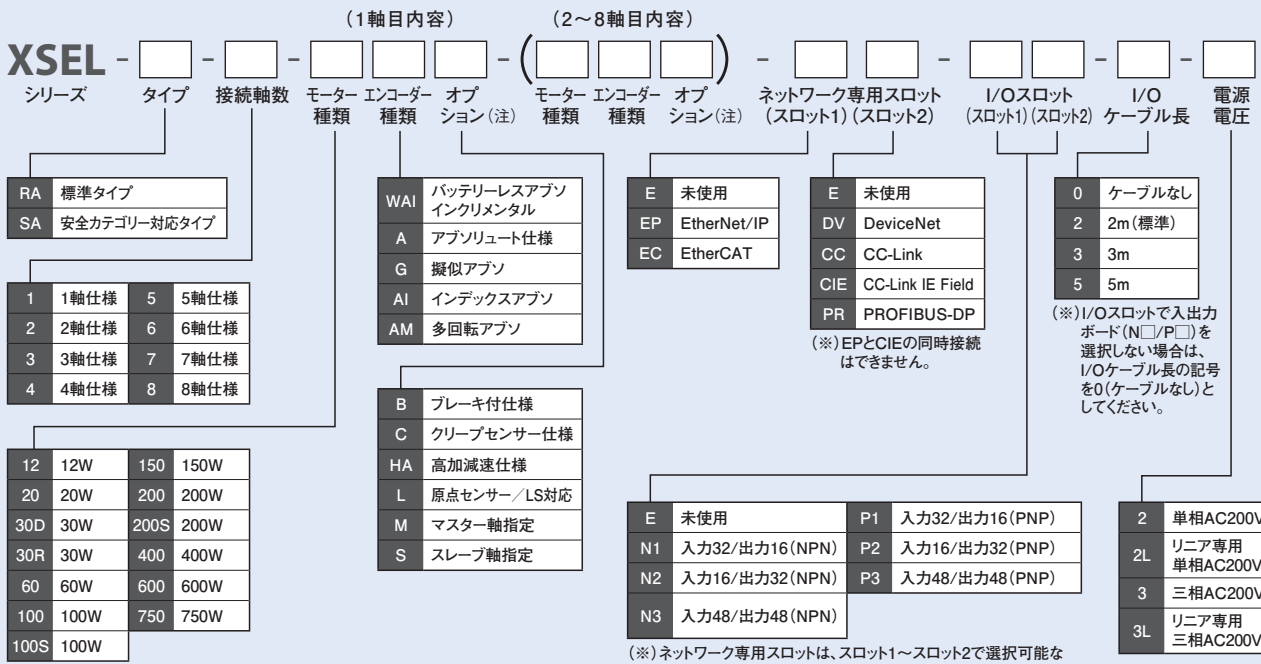
単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /  
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用  
プログラムコントローラー



(※) ULはSAタイプのみ対応

## 型式項目

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)



(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

### ご注意

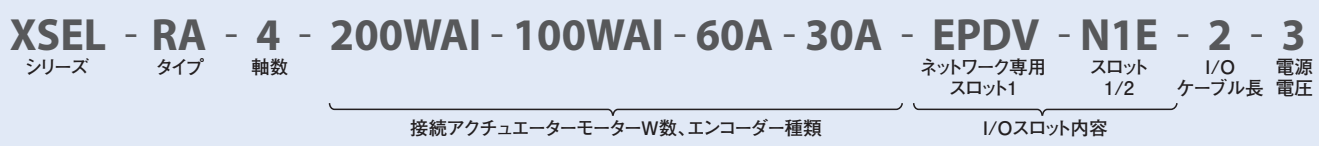
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(30D・30R・200S対象アクチュエーター)

- コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラーモーター種類「30R」…RS
- コントローラーモーター種類「200S」…LSA/LSASの一部機種

※選定時の注意点は8-308ページを参照ください。

## 【型式例】



標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成	
	XSEL-RA	XSEL-SA
	-	-

接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸  
電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16(NPN) I/O付、ブレーキ無仕様

### ■XSEL-RA/SAに接続できないアクチュエーター

- ・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
- ・ロボシリンダー：RCS2-□□N(インクリメンタル)
- ・ロボシリンダー：RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源)
- ・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
- ・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)
- ・サーボプレス：RCS3シリーズ

システム構成

■XSEL-RA/SA

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

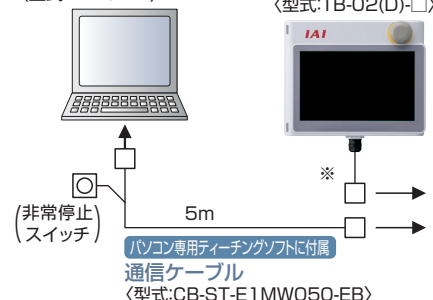
(8-315ページ参照) ※①=PC側、②=コントローラー側

XSEL-RA用

- ①RS-232C-②RS-232C  
〈型式:IA-101-X-MW〉
- ①USB-②RS-232C  
〈型式:IA-101-X-USBMW〉
- ①USB-②USB/Ethernet  
〈型式:IA-101-N〉

XSEL-SA用

- ①RS-232C-②RS-232C  
〈型式:IA-101-XA-MW〉
- ①USB-②USB/Ethernet  
〈型式:IA-101-N〉



オプション

タッチパネル  
ティーチングボックス  
(8-315ページ参照)  
〈型式:TB-02(D)-□〉

コントローラーに付属  
ダミープラグ  
(8-317ページ参照)  
〈型式:DP-2〉

コントローラーに付属  
PIOケーブル  
(8-317ページ参照)  
〈型式:CB-X-PIO020〉  
標準2m  
(PIO仕様のコントローラーに付属)

フィールドネットワーク

- DeviceNet
- CC-Link
- CC-Link IE Field
- PROFIBUS-DP
- EtherCAT
- EtherNet/IP

アクチュエーターに付属  
モーターケーブル  
モーターロボットケーブル  
エンコーダーケーブル  
エンコーダーロボットケーブル  
アクチュエーター型式で  
ケーブル長を指定すれば  
付属されます。  
(8-318ページ参照)

接続可能なアクチュエーター  
〈各アクチュエーター製品ページ参照〉

コントローラーに付属  
システムI/O短絡コネクター  
(8-317ページ参照)  
〈型式:FMC1.5/  
10-ST-3.5(XSEL)〉

コントローラーに付属  
AC電源コネクター  
(8-317ページ参照)  
〈型式:GMSTB2.56-  
STF-7.62〉

回生抵抗ユニットに付属  
回生抵抗ユニットケーブル 1m

回生抵抗ユニット  
回生抵抗ユニットの  
必要数の目安に  
ついては8-316  
ページをご覧ください。

拡張モーション

(ケーブルはお客様にて用意) □ PCON/ACON/  
SCON-CB  
MCON  
(メカトロリンクⅢ仕様)

モーター電源  
三相/単相  
AC200V/230V

制御用電源  
単相  
AC200V/230V

ブレーキ解除用  
電源  
DC24V

ブレーキ付き仕様の  
コントローラーに付属  
ブレーキ電源  
コネクター  
(8-317ページ参照)  
〈型式:FMC1.5/  
2-ST-3.5-RF〉

I/O用電源  
DC24V

(注)電源を接続する際は必ず以下の  
フィルター相当品を取付けてください。

- ノイズフィルター 推奨機種  
三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)  
単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種  
ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
- クランプフィルター 推奨機種  
制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)  
モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種  
三相 R-A-V-781BXZ-4  
単相 R-A-V-781BWZ-2A(メーカー 岡谷電機産業)

※ XSEL-SA にて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29 ページを参照ください。

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアプス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアプス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)



# X-SEL (P/Q)

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /  
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用  
プログラムコントローラー



(※) ULはQタイプのみ対応

## 型式項目

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)

※2~6軸の表記は使用する軸数に依存します。

**XSEL** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - ( [ ] [ ] [ ] ) - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ    タイプ    接続軸数    (1軸目内容) (注)    (2~6軸目内容) (注)    ネットワーク (スロット1) (スロット2) (スロット3) (スロット4) I/Oケーブル長 電源電圧  
モーター種類    エンコーダ種類    オプション    モーター種類    エンコーダ種類    オプション    専用スロット    標準I/O    拡張I/O

<b>P</b> 標準タイプ	<b>Q</b> 安全カテゴリ対応タイプ
----------------	----------------------

<b>B</b> ブレーキ	<b>C</b> クリープセンサー	<b>HA</b> 高加減速仕様	<b>L</b> 原点センサー/LS対応	<b>M</b> マスター軸指定	<b>S</b> スレーブ軸指定
---------------	-------------------	------------------	----------------------	------------------	------------------

<b>WAI</b> バッテリーレスアブソインクリメンタル	<b>A</b> アブソリュート	<b>G</b> 擬似アブソ	<b>AI</b> インデックスアブソ	<b>AM</b> 多回転アブソ
-------------------------------	------------------	----------------	---------------------	------------------

<b>WAI</b> バッテリーレスアブソインクリメンタル	<b>A</b> アブソリュート	<b>G</b> 擬似アブソ	<b>AI</b> インデックスアブソ	<b>AM</b> 多回転アブソ
-------------------------------	------------------	----------------	---------------------	------------------

<b>B</b> ブレーキ	<b>C</b> クリープセンサー	<b>HA</b> 高加減速仕様	<b>L</b> 原点センサー/LS対応	<b>M</b> マスター軸指定	<b>S</b> スレーブ軸指定
---------------	-------------------	------------------	----------------------	------------------	------------------

<b>2</b> 単相AC200V	<b>3</b> 三相AC200V	<b>2L</b> リニア専用単相AC200V	<b>3L</b> リニア専用三相AC200V
-------------------	-------------------	-------------------------	-------------------------

※リニアサーボアクチュエーターを動作させる場合は2L, 3Lの記号をご記入ください。それ以外は2, 3の記号をご記入ください。

<b>0</b> ケーブルなし	<b>2</b> 2m (標準)	<b>3</b> 3m	<b>5</b> 5m
-----------------	------------------	-------------	-------------

※標準I/O, 拡張I/Oで入力ポート (N□/P□) を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

<b>E</b> 未使用	<b>N1</b> 入力32/出力16(NPN)	<b>N2</b> 入力16/出力32(NPN)	<b>N3</b> 入力48/出力48(NPN)	<b>P1</b> 入力32/出力16(PNP)	<b>P2</b> 入力16/出力32(PNP)	<b>P3</b> 入力48/出力48(PNP)	<b>MC</b> バルブ入出力ポート(※)	<b>S</b> 拡張I/Oベース付
--------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	--------------------------	------------------------	--------------------

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

※拡張I/Oを使用しない場合は、スロット2からスロット4までE(未使用)を記入してください。拡張I/Oを使用する場合は、左記の拡張I/Oの記号を装着したいスロットの位置に記入してください。拡張I/Oが指定された場合は、コントローラーの筐体が拡張I/Oベース付となります。(8-327ページ参照)

※拡張I/Oに対して最大2枚装着可能です。拡張I/Oは装着せず拡張I/Oベースのみ装着する場合は、右のようになります。

<b>S</b>	<b>S</b>	<b>S</b>
----------	----------	----------

(スロット2) (スロット3) (スロット4) 拡張I/O

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

(例) 12:12Wサーボモーター対応

12	12W	100	100W	300S	300W
20	20W	100S	100W	400	400W
30D	30W	150	150W	600	600W
30R	30W	200	200W	750	750W
60	60W	200S	200W	1000	1000W

(例) 12:12Wサーボモーター対応

**ご注意**  
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。  
(30D・30R・200S対象アクチュエーター)  
●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター  
●コントローラーモーター種類「30R」…RS

※選定時の注意点は8-322ページを参照ください。

## 【型式例】

**XSEL - P - 4 - 200WAI - 100WAI - 60A - 30A - CC - N1 - N1N1E - 2 - 3**

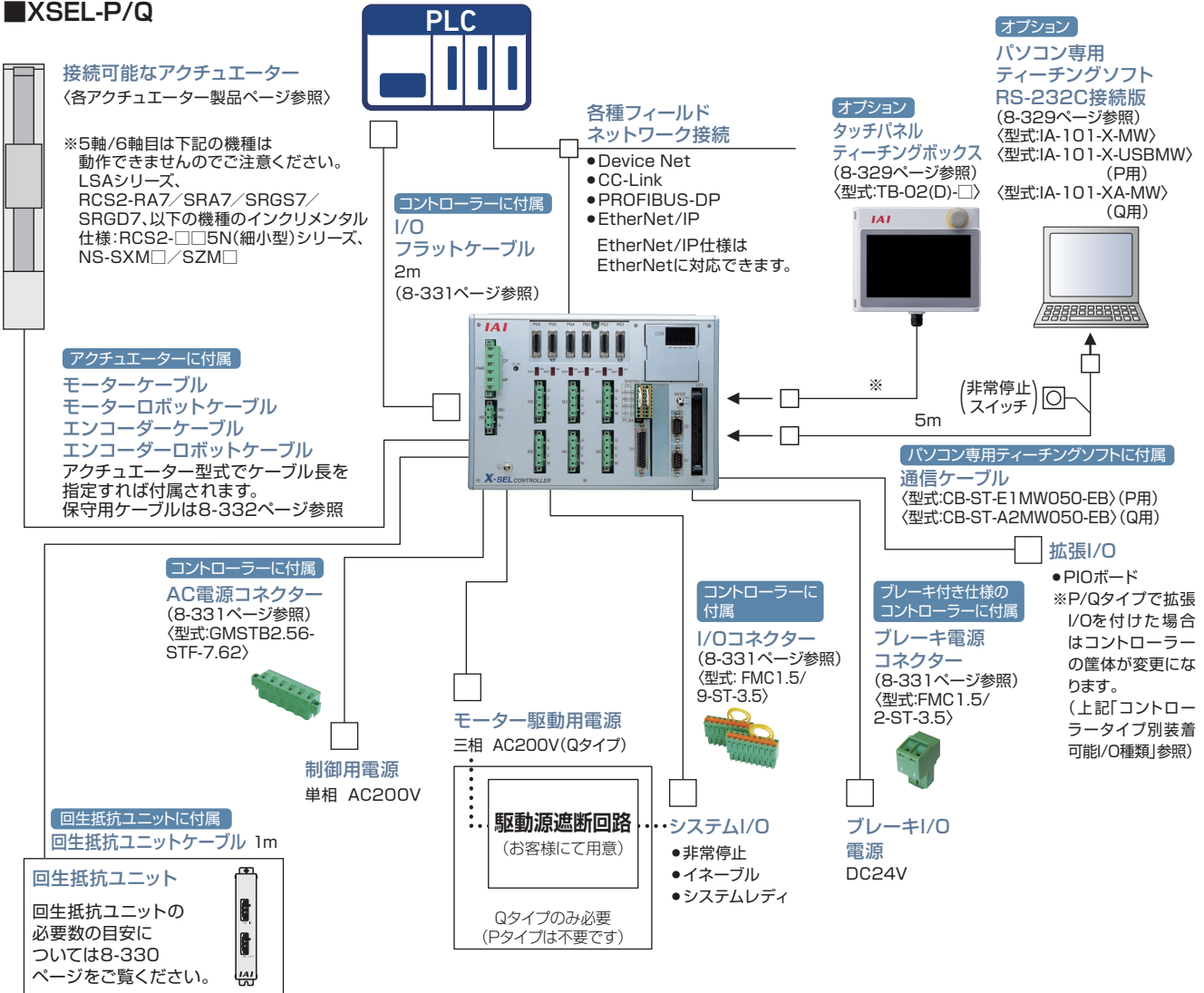
シリーズ    タイプ    軸数    接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類    ネットワーク専用スロット1    スロット1    スロット2/3/4    I/O    電源電圧    ケーブル長

標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成	
	接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸 電源電圧：単相200V, オプション：入力32/出力16(NPN) I/O付, ブレーキ無仕様	
	XSEL-P	XSEL-Q

- XSEL-P/Qに接続できないアクチュエーター
- ・サーボプレス：RCS3シリーズ
  - (以下のアクチュエーターは、5軸目/6軸目には接続できません。)
  - ・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
  - ・ロボシリンダー：RCS2-□□N(インクリメンタル)
  - ・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
  - ・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)

システム構成

■XSEL-P/Q



(注)電源を接続する際は必ず以下のフィルター相当品を取付けてください。

- ノイズフィルター 推奨機種 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)  
単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種 ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
- クランプフィルター 推奨機種 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)  
モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種 三相 R・A・V-781BXZ-4  
単相 R・A・V-781BWZ-2A  
(メーカー 岡谷電機産業)

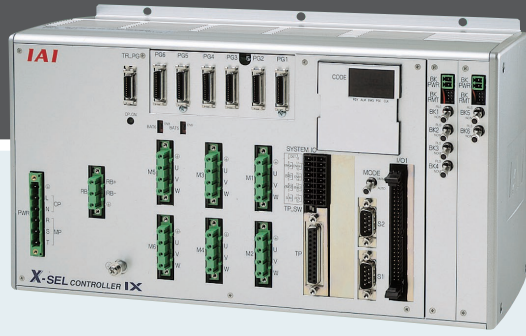
※ XSEL-Qにて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29を参照ください。

コントローラー(抜粋)

- RCON
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サールレス)
- SSEL
- MSSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

# X-SEL

## スカラロボット用 プログラムコントローラー

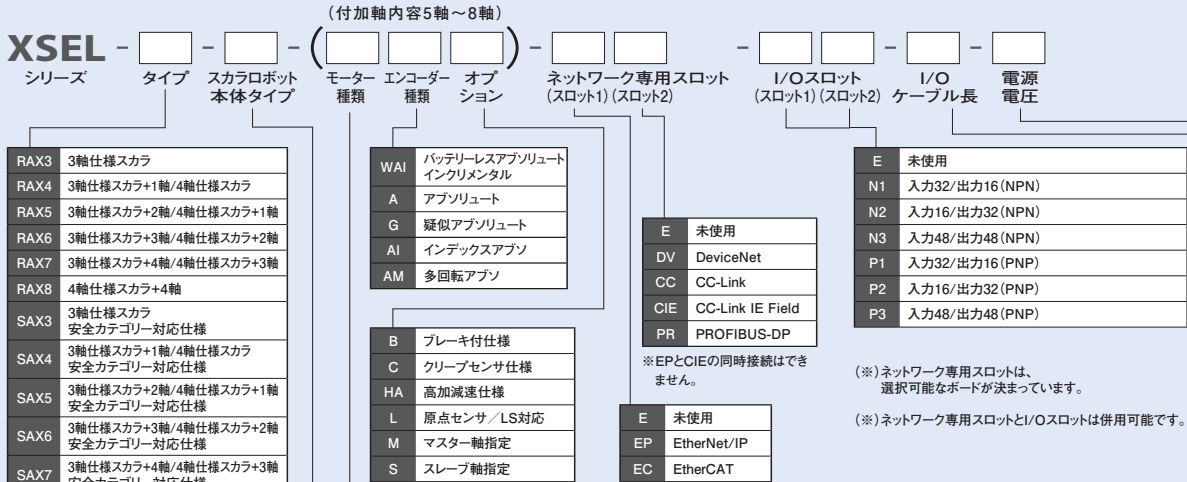


(※1) IX-NNN10040/12040と接続する場合、非対応

### ●スカラロボット IXA 対象

#### 型式項目

#### [XSEL-RAX/SAX タイプ]



※接続するスカラロボットのタイプおよび接続付加軸により筐体サイズが変わります。詳細は8-342ページの外形寸法を参照ください。

3NNN1805	IXA-3NNN1805	3N□N6018	IXA-3N□N6018
4NNN1805	IXA-4NNN1805	3N□N6033	IXA-3N□N6033
3N□N3015	IXA-3N□N3015	4N□N6018	IXA-4N□N6018
4N□N3015	IXA-4N□N3015	4N□N6033	IXA-4N□N6033
3N□N4518	IXA-3N□N4518	4N□N8020	IXA-4N□N8020
3N□N4533	IXA-3N□N4533	4N□N8040	IXA-4N□N8040
4N□N4518	IXA-4N□N4518	4N□N10020	IXA-4N□N10020
4N□N4533	IXA-4N□N4533	4N□N10040	IXA-4N□N10040
		4NHN10040	IXA-4NHN10040
		4NHN12040	IXA-4NHN12040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033
		4NSC3015	IXA-4NSC3015
		4NSC4518	IXA-4NSC4518
		4NSC4533	IXA-4NSC4533
		4NSC6018	IXA-4NSC6018
		4NSC6033	IXA-4NSC6033

※□には下記の記号が入ります  
N:標準タイプ  
S:高速タイプ

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	DS用30W	200S	リニア用200W
30R	RS用30W	300	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	リニア用100W	750	750W

(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

#### ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(30D・30R・100S/200S対象アクチュエーター)

- コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラーモーター種類「30R」…RS
- コントローラーモーター種類「100S/200S」…LSAS

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m
3	三相200V

※選定時の注意点は8-335ページを参照ください。

### 接続不可アクチュエーター(付加軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS3-CT□、RCS2-RA13R(ロードセル付)、RCS3-RA□R、DD/DDA(高分解能仕様)

### 付加軸の接続に関する制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表“合計W数と接続可能軸数”以内になるように選定してください。

スカラロボット型式		XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数		
		合計W数	接続可能軸数	
標準タイプ	IXA-3NNN1805	合計1500W以下(1軸最大750W)	最大4軸(5~8軸目)	
	IXA-3NNN3015			
	IXA-3NNN45□□			
	IXA-3NNN60□□	合計600W以下(1軸最大700W)		
	IXA-4NNN1805			
	IXA-4NNN3015			
	IXA-4NNN45□□	合計600W以下(1軸最大600W)		最大3軸(6~8軸目)
	IXA-4NNN60□□			
	IXA-4NNN80□□			
IXA-4NNN100□□	接続不可			
IXA-3NSN3015 / 4NSN3015				
IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□				
IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□				
IXA-4NSN80□□				
IXA-4NSN100□□				
IXA-4NHN10040				
IXA-4NHN12040				
IXA-4NSW3015				
IXA-4NSW45□□				
IXA-4NSW60□□				
IXA-4NSC3015				
IXA-4NSC4518				
IXA-4NSC4533				
IXA-4NSC6018				
IXA-4NSC6033				

(ご注意)

- 高速タイプ(防塵防滴仕様、クリーンルーム仕様品含む)、高可搬タイプのスカラロボットは付加軸を接続することができません。
- 標準タイプに付加軸を追加する場合は、全て8軸筐体のコントローラーとなります。3軸仕様のスカラロボット(IXA-3NNN□□□□)の場合、4軸目に付加軸を接続することができません。XSELコントローラーの5~8軸目に接続可能です。

### 付加軸にダイレクトドライブモーター (DD/DDA)を接続する場合の接続可能なアクチュエーター W数の算出

DD/DDAモーターシリーズを接続する場合は、下表"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出し、最大接続台数以内の台数になるように選定してください。

また、DD/DDAシリーズの合計W数とDD/DDAシリーズ以外のアクチュエーターのW数が、1600W以下になるように選定してください。

DD/DDAモーターW数換算表

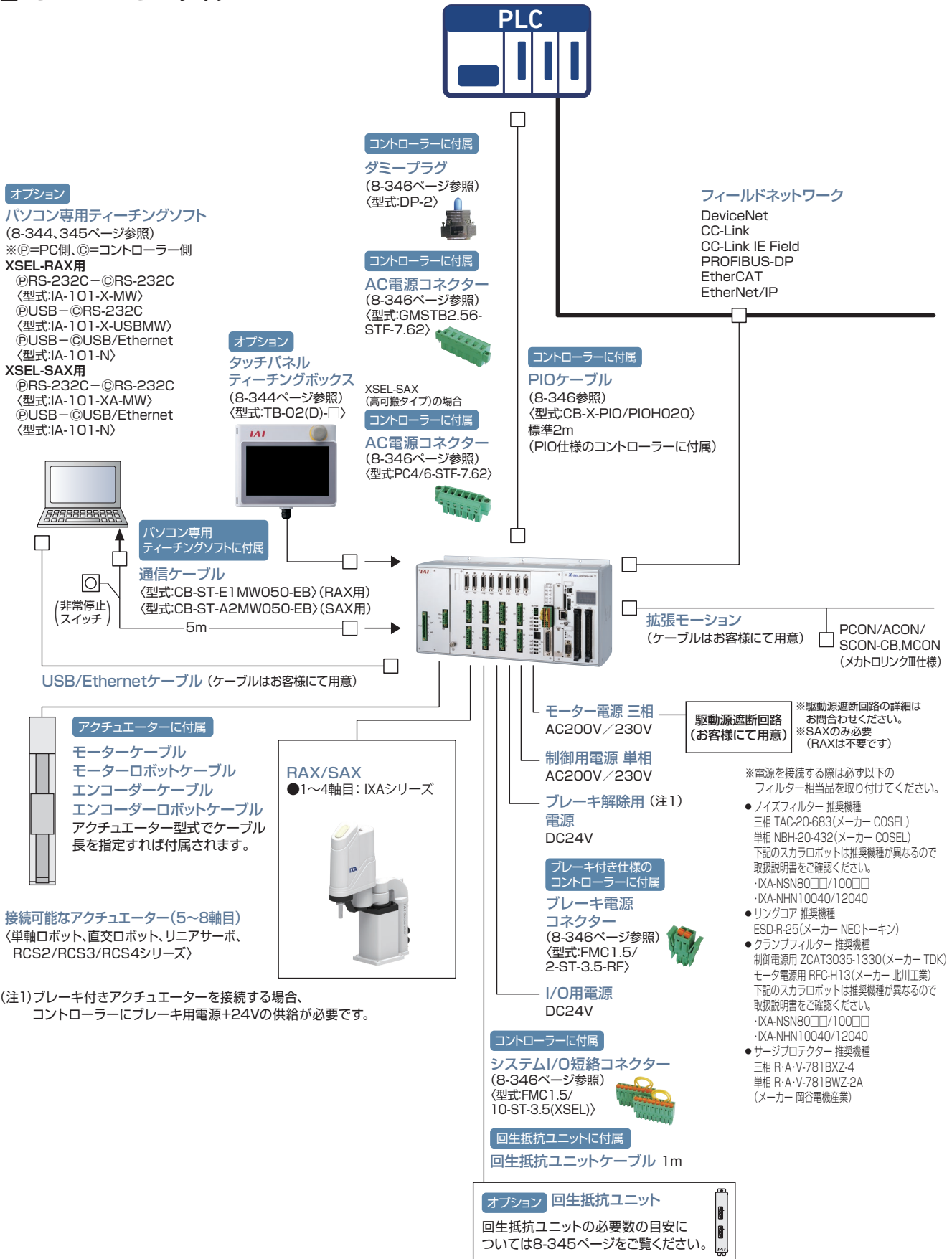
アクチュエーター型式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDAモーター最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LT18S/LT18CS	200	8	200
LH18S/LH18CS	600	2	600

- RCOIN
- RSEL
- REC
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL -RA/SA
- XSEL -P/Q
- XSEL (スカラ)

## ●スカラロボット IXA 対象

### システム構成

#### ■XSEL-RAX/SAXタイプ



※XSEL-SAXにて安全カテゴリ(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページを参照ください。



# MEMO

MEMO area with horizontal dotted lines for writing.

コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL  
(直交型6軸)

RCP6S

PCON  
-CB/CFB

PCON  
-CBP  
(パルスレス)

PCON

ACON-CB  
DCON-CB

ACON  
DCON

SCON  
-CB

SCON  
-CB  
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL  
-RA/SA

XSEL  
-P/Q

XSEL  
(スカラ)

# カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
<b>0-9</b>		
4B	R軸ブレーキ	5-699
5VC	手首ユニットエア継手付き	5-699
5WCS	手首ユニット配線カラー付き	5-699
<b>A</b>		
A0		6-321, 7-409, 7-710
A1		3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-409, 7-710
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-605, 5-527, 7-409
A2		4-583, 6-321, 7-710
A3		3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-710
A6	ケーブル取出し方向逆側	3-605
AB-3	アプソバッテリー	7-417
AB-5	アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー	8-241, 8-266, 8-278, 8-290, 8-309, 8-317, 8-331
AB-5-CS	アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー (ケース付き)	8-241, 8-266, 8-278, 8-290
AB-5-CS3	アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	8-278
AB-6	アプソバッテリー	7-417
AB-7	交換用バッテリー	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
AB-8	交換用バッテリー	2-516
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-321
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-477, 6-321, 7-710
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更	7-710
ACF2/ACF5	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	2-477
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-231
ACON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-245
ACR	RCON-EC接続仕様	2-477
ADTB	ディッチングボックス用 アクチュエーター駆動電源ユニット	2-557
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴 =タップ穴仕様	6-321
AK-04	パルス変換器	8-237, 8-256
AL	アルマイト処理追加	7-710
AP	TTA支柱追加オプション	5-647
APL/APR	エアパーシジョン継手付き仕様	2-477
AQ	AQシール	3-605, 5-527, 7-409
AR	防錆黒色皮膜処理	6-321
AT	ケーブル取出し方向	7-710
<b>B</b>		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 6-107, 6-321, 7-409, 7-710
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-605, 6-321, 7-409
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-605, 6-321, 7-409
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-583, 6-107
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-605, 6-321, 7-409
<b>C</b>		
C	クリーブセンサー	3-605, 5-527, 7-409
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-90
CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-90
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アプソバッテリー ユニット間接続ケーブル	8-205, 8-241
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-91
CB-ASEP2-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-91
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-91
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	1-104
CB-CAN-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-92, 8-206, 8-227, 8-303
CB-CAN2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-92
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ケーブル	1-92, 8-206

型式	内容	掲載頁
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-93, 8-206
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	1-93, 8-206
CB-CON-LB005	コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	8-29, 8-360
CB-CVN-BJ002	インターフェイスボックス変換ケーブル	2-504
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	1-102
CB-EC-PW□□□-RB	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	1-99, 2-512
CB-EC-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様)	2-505, 2-512
CB-EC2-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様、4方向コネクタ)	2-505
CB-REC-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様)	2-505, 2-512, 2-542
CB-REC2-PWBIO□□□-RB	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様、4方向コネクタ)	2-505, 2-542
CB-IXA-BK□□□-1	ブレーキケーブル (IXA-□NNN30/□NNN45)	5-830, 8-348
CB-IXA-BK□□□-2	ブレーキケーブル (IXA-□NNN60)	5-830, 8-348
CB-IXA-BK□□□-3	ブレーキケーブル (IXA-□NSN30/□NSN45/□NSN60)	5-830, 8-348
CB-IXA-USR□□□-CS	ユーザーケーブル (IXA用 背面パネルのユーザー配線用 D-subコネクタに接続して使用)	5-831
CB-IXP-USR□□□-AS	ツール側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-831
CB-IXP-USR□□□-CS	PLC等上位側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-831
CB-LDC-CTL□□□-JY	ブレーキボックス付属ケーブル	8-270
CB-MSEL-AB005	アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-302
CB-PAC-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-102, 5-644
CB-PAD-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-102
CB-PAD-PIOS□□□	I/Oフラットケーブル	1-102
CB-PSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-93, 8-206
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	2-504, 2-511, 8-95, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-94
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	1-95, 8-266, 8-278
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	8-190
CB-RCP6S-PWBIO□□□-JY1(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	8-190
CB-RCP6S-RLY□□□(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	8-190
CB-RCP6S-RLY□□□-JY1(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	8-190
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-97, 8-318
CB-RCS2-PLA□□□	エンコーダーケーブル	1-97, 8-278
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-278
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-97
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-270
CB-RCS3-MA□□□-RB	モーター(ロボット)ケーブル	1-95
CB-RCS3-PLA□□□-RB	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-96
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	1-104, 8-64, 8-108
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	1-95
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	1-103
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-96, 8-138, 8-173, 8-265, 8-277, 8-289
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止機能用I/Oケーブル	1-103
CB-SEL-SJS002	コネクタ変換ケーブル	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356
CB-SEL-USB030	USBケーブル	5-652, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-252, 8-265, 8-277, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
CB-SEL26H-LBS005	コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	8-29, 8-360
CB-ST-A2MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-XA-MW用)	5-652, 8-316, 8-345
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-X-MW用)	5-652, 8-137, 8-172, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
CB-ST-REU010	XSEL用回生抵抗接続ケーブル	2-511, 8-316
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	2-555, 8-359



型式	内容	掲載頁
CB-TB1-GC002	TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	8-359
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	8-359
CB-TTA-232□□□□ (RS232C接続ポート用)		5-655
CB-TTA-485□□□□ (RS485接続ポート用 終端処理なし)	拡張SIOボード用接続ケーブル	5-655
CB-TTA-485□□□□-TERM (RS485接続ポート用 終端処理あり)		5-655
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	5-653
CB-X-MA□□□□	モーターケーブル	1-96, 5-829
CB-X-PIO□□□□	I/Oケーブル	5-830, 8-317
CB-X-PIOH□□□□		8-317
CB-X1-PA□□□□	エンコーダーケーブル	1-98, 5-829
CB-X1-PA□□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-98
CB-X1-PA□□□□-WC	エンコーダーケーブル防滴シリーズ	1-98, 8-347
CB-X1-PLA□□□□		1-98
CB-X1-PLA□□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-97, 8-278
CB-X2-PLA□□□□		1-97, 8-318
CB-X3-PA□□□□		1-96, 8-348
CB-XEU-MA□□□□	モーターケーブル	1-96, 8-266
CC	CC-Link	8-15
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-306, 8-334
CE	CE対応オプション	3-606, 4-583, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CIE	CC-Link IE Field	8-15
CIM	天吊り取付け仕様	3-606
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-478, 3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-322
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 7-409, 7-710
CL	クリープセンサー(反対側取付け仕様)	3-605, 5-527, 7-409
CN	CompoNet	8-15
CNS	小型コネクタ仕様	4-583, 7-410, 7-710
CO	本体カバー	5-527, 5-647, 6-322, 7-710
CRS-XBA		5-659
CRS-XBB		5-663
CRS-XGA		5-667
CRS-XGB		5-671
CRS-XZCZ	CRS 直交ロボット	5-679
CRS-XZCY		5-675
CRS-XZDZ		5-687
CRS-XZDY		5-683
CRS-XZEZ		5-695
CRS-XZEY		5-691
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	2-473
CSM	天吊り・横立て取付け仕様	3-606
CT1		3-613
CT2		3-691
CT3/CT4	ケーブルベアオプション	3-606, 3-613, 3-691
CT5/CT6		3-691
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-322
<b>D</b>		
DB	ダブルガイドブロック	4-584
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-322
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-322
DCON-CB/CGB		8-230
DCON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-243
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-322
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-322
DDA-FL-□	フランジ	6-324, 7-410
DDA-LH18C		6-267
DDA-LH18C-B	DDA ダイレクトドライブモーター	6-271
DDA-LT18C		6-259
DDA-LT18C-B		6-263
DDACR-LH18C	DDACR クリーン仕様	7-361
DDACR-LT18C	ダイレクトドライブモーター	7-357
DDW-LH18C	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-663
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-479
DP-2	ダミープラグ	5-652, 8-317, 8-331

型式	内容	掲載頁
DP-4S		8-139, 8-290, 8-302
DP-5	ダミープラグ	8-97, 8-205, 8-242, 8-266, 8-278
DV	DeviceNet	8-15
<b>E</b>		
EB	吊り金具	2-479, 3-606, 3-692
EC-CSB-T3-(ストローク)	エアシリンダー互換取付けプレート	2-496
EC-GRB8		2-375
EC-GRB10	EC グリップバー	2-379
EC-GRB13		2-383
ECM	EtherCAT モーション	8-15
EC-R6_DR6		2-267
EC-R7_DR7		2-271
EC-RR3_DRR3		2-275
EC-RR4_DRR4		2-281
EC-RR6_DRR6		2-287
EC-RR7_DRR7		2-291
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-295
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-299
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-303
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-307
EC-RR3□R_DRR3□R		2-311
EC-RR4□R_DRR4□R		2-315
EC-RR6□R_DRR6□R	EC ロッド	2-319
EC-RR7□R_DRR7□R		2-323
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR		2-327
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR		2-331
EC-RP4		2-335
EC-RP5		2-337
EC-GS4		2-341
EC-GD4		2-343
EC-GD5		2-345
EC-GDS3		2-259
EC-GDB3		2-263
EC-SRG11		2-349
EC-SRG15		2-353
EC-S6□D		2-445
EC-S7□D		2-449
EC-S6□W		2-453
EC-S7□W		2-457
EC-R6□W	EC 防塵防滴仕様	2-461
EC-R7□W		2-465
EC-RR6□W		2-469
EC-RR7□W		2-473
EC-RTC9		2-387
EC-RTC12	EC ローター	2-391
EC-RTC18		2-395
EC-S3_DS3		2-109
EC-S4_DS4		2-121
EC-S6_DS6		2-133
EC-S7_DS7		2-145
EC-S6□AH_DS6□AH		2-157
EC-S7□AH_DS7□AH		2-167
EC-WS10_DWS10		2-177
EC-WS12_DWS12		2-181
EC-B6S_B6SU_DB6S_ DB6SU		2-185
EC-B7S_B7SU_DB7S_ DB7SU		2-189
EC-S3□R_DS3□R		2-109
EC-S4□R_DS4□R		2-121
EC-S6□R_DS6□R		2-133
EC-S7□R_DS7□R		2-145
EC-S6□AHR_DS6□AHR	EC スライダー	2-157
EC-S7□AHR_DS7□AHR		2-167
EC-S10		2-233
EC-S10X		2-237
EC-S13		2-241
EC-S13X		2-245
EC-S15		2-249
EC-S15X		2-253
EC-SL3		2-105
EC-S3□A/DS3□A		2-115
EC-S4□A/DS4□A		2-127
EC-S6□A/DS6□A		2-139
EC-S7□A/DS7□A		2-151
EC-S6X□AH/DS6X□AH		2-163
EC-S7X□AH/DS7X□AH		2-173
EC-WS10□R/DWS10□R		2-225

# カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁
EC-WS12□R/DWS12□R	EC スライダー	2-229
EC-S3□CR_DS3□CR		2-407
EC-S4□CR_DS4□CR		2-413
EC-S6□CR_DS6□CR		2-419
EC-S7□CR_DS7□CR		2-423
EC-S6□AHCR_DS6□AHCR	EC クリーン仕様	2-427
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR		2-431
EC-WS10□CR/DWS10□CR		2-435
EC-WS12□CR/DWS12□CR		2-439
EC-ST11		2-399
EC-ST15	EC ストッパー	2-401
EC-ST15ME		2-403
EC-TC4		2-361
EC-TC5		2-363
EC-TW4	EC テーブル	2-367
EC-TW5		2-369
EC-T3		2-357
ECW-CVNWL-CB-ACR	インターフェイスボックス	2-496
EP	EtherNet/IP	8-15
ERC2-MU□		1-198
ERC3-MURA□-□-□	モーター	1-198
ERC3-MUSA□-□-□		1-197
ES	外付けストッパー	2-480
ESD-R-25	リングコア	8-307, 8-321
ET5/ET6	ケーブルベアオプション	3-606, 3-613
ET7/ET8		3-606, 3-613
EXC	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	5-825

F		
F1/F2	Y軸取付け前後位置変更	5-647
FB	フランジブラケット	6-323, 7-410, 7-711
FFA	先端アダプター	2-480, 4-584, 7-711
FL	フランジ(前)	2-481, 4-585, 6-107, 6-324, 7-410, 7-712
FLR	フランジ(後)	4-587
FS	フロントスペーサー	2-482
FST	ケーブル固定金具(前側)	2-483
FT	フート金具	2-483, 3-607, 4-588, 6-109, 7-411, 7-714
FT2/FT4		4-591
FT4/FT6	本体金具付仕様(TTA専用)	5-647
FTP	フートプレート	5-528
FZ	ZR軸位置変更オプション	5-647

G		
G1		2-487, 3-607, 4-591, 7-716
G3/G4	指定グリース塗布仕様	3-607, 4-591, 7-411, 7-716
G5		2-487
GE	食品用グリース指定	7-716
GRP-1	グリップベルト	8-359
GRS-MEG	GRS ソレノイドグリッパ	6-121
GRS-MIG		6-121
GRS-RCH-M		6-326
GRS-RCH-S		6-326
GRS-RSL-M	ゴムカバー取付け	6-326
GRS-RSL-S		6-326
GRS-S1N-M		6-326
GRS-S1N-S		6-326
GRS-S1P-M		6-326
GRS-S1P-S	センサー	6-326
GRS-S2N-M		6-326
GRS-S2N-S		6-326
GRS-S2P-M		6-326
GRS-S2P-S		6-326
GRS-SEG	GRS ソレノイドグリッパ	6-117
GRS-SIG		6-117
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-591
GT2/GT3/GT4	ガイド取付け方向/ケーブル取付け方向 (EC-GS4/TC4/TC5用)	2-487

H		
H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-648
HA	高加減速対応	3-607, 4-591
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-716
HLA	高可搬質量設定	3-607
HPR	高精度仕様	3-607, 7-411

型 式	内 容	掲載頁
HS	原点確認センサー	3-607, 4-591, 7-716
HSL/HSR		3-607, 4-591, 7-411

I		
IA	IAネット	5-642, 8-15
IA-101-N		8-137, 8-172, 8-315, 8-344
IA-101-TTA-USB		5-652
IA-101-X-MW		5-652, 8-137, 8-315, 8-344
IA-101-X-MW-JS		8-137, 8-172, 8-289, 8-300
IA-101-X-USBMW		5-652, 8-307, 8-315, 8-344
IA-101-X-USBS		8-289, 8-300
IA-101-XA-MW	パソコン対応ソフト	5-652, 8-172, 8-316, 8-345
IA-OS		8-59, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
IA-OS-C		8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
IA-110-DD-4	プレーキボックス	6-321
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-652, 8-344
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-29, 8-360
ICSA4/ICSPA4-BB□HZRS	ICSA4/ICSPA4 単軸ロボット 4輪組合せ	5-511
ICSA4/ICSPA4-BE□HZRM		5-513
ICSB2/ICSPB2-BA□H		5-211
ICSB2/ICSPB2-BA□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□H		5-215
ICSB2/ICSPB2-BB□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BC□H		5-219
ICSB2/ICSPB2-BC□M		5-221
ICSB2/ICSPB2-BE□H		5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□M		5-229
ICSB2/ICSPB2-BE□S		5-225
ICSB2/ICSPB2-BG□S		5-235
ICSB2/ICSPB2-BP□H		5-239
ICSB2/ICSPB2-BP□M		5-241
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		5-247
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		5-249
ICSB2/ICSPB2-BD□H		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□S		5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-233
ICSB2/ICSPB2-BH□S		5-237
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		5-243
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		5-245
ICSB2/ICSPB2-G1□H		5-303
ICSB2/ICSPB2-G2□H		5-305
ICSB2/ICSPB2-GB□H		5-307
ICSB2/ICSPB2-GB□M		5-309
ICSB2/ICSPB2-GC□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2輪組合せ	5-311
ICSB2/ICSPB2-GC□M		5-313
ICSB2/ICSPB2-GD□H		5-315
ICSB2/ICSPB2-GE□H		5-317
ICSB2/ICSPB2-GE□M		5-319
ICSB2/ICSPB2-GF□H		5-321
ICSB2/ICSPB2-GG□H		5-323
ICSB2/ICSPB2-GG□M		5-325
ICSB2/ICSPB2-GH□H		5-327
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		5-255
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		5-257
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		5-259
ICSB2/ICSPB2-SA□H		5-251
ICSB2/ICSPB2-SA□M		5-253
ICSB2/ICSPB2-SG□H		5-263
ICSB2/ICSPB2-SG□S		5-261
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		5-291
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		5-293
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		5-295
ICSB2/ICSPB2-YBC□M		5-297
ICSB2/ICSPB2-YBG□H		5-301
ICSB2/ICSPB2-YBG□S		5-299
ICSB2/ICSPB2-YSA□H		5-281
ICSB2/ICSPB2-YSA□M		5-283
ICSB2/ICSPB2-YSC□H		5-285
ICSB2/ICSPB2-YSC□M		5-287

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
ICSB2/ICSPB2-YSG□H		5-289	ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-493
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H		5-269	ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-495
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M		5-271	ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-469
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H		5-273	ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-471
ICSB2/ICSPB2-ZA□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-265	ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-473
ICSB2/ICSPB2-ZA□M		5-267	ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-497
ICSB2/ICSPB2-ZD□H		5-275	ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-499
ICSB2/ICSPB2-ZG□S		5-277	ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-501
ICSB2/ICSPB2-ZH□S	5-279	ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L	5-503		
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□	5-331	ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L	5-475		
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□	5-333	ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□	5-477		
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□		5-335	ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□	5-479	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□		5-337	ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□	5-505	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□		5-339	ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□	5-507	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□		5-341	ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H	5-421	
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□		5-343	ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H	5-423	
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□		5-345	ICSPA4-B3NA1H	ICSPA4 単軸ロボット 4軸組合わせ	5-515
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□		5-353	ICSPA4-B3NA1M		5-517
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□		5-355	ICSPA6-B3NA1HB3□	ICSPA6 単軸ロボット 6軸組合わせ	5-519
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-357	ICSPA6-B3NA1HS3M		5-523
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□		5-365	ICSPA6-B3NA1MB3□		5-521
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H		5-367	ICSPA6-B3NA1MS3M		5-525
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M		5-369	IFA-SA□□-100	IFA スライダータイプ	3-587
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M		5-371	IFA-MA□□-200		3-461
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-381	IFA-MA□□-400	3-462	
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-383	IK2-P6XBB1□□S	IK2 ロボリンダー 2軸組合わせ	5-77
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-347	IK2-P6XBB2□□S		5-79
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-349	IK2-P6XBB3□□S		5-81
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-351	IK2-P6XBC1□□S		5-71
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-359	IK2-P6XBC2□□S		5-73
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-361	IK2-P6XBC3□□S		5-75
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-363	IK2-P6XBD1□□S		5-65
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□		5-373	IK2-P6XBD2□□S		5-67
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H		5-375	IK2-P6XBD3□□S		5-69
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M		5-377	IK2-P6XBE1□□S		5-89
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M		5-379	IK2-P6XBE2□□S		5-91
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□		5-385	IK2-P6XBE3□□S		5-93
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□		5-387	IK2-P6XBF1□□S		5-83
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□		5-389	IK2-P6XBF2□□S		5-85
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□		5-391	IK2-P6XBF3□□S		5-87
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M		5-393	IK2-P6YBB1□□S		5-107
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-395	IK2-P6YBB2□□S	5-109	
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-401	IK2-P6YBB3□□S	5-111	
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-403	IK2-P6YBC1□□S	5-101	
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□		5-409	IK2-P6YBC2□□S	5-103	
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-411	IK2-P6YBC3□□S	5-105	
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-417	IK2-P6YBD1□□S	5-95	
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-419	IK2-P6YBD2□□S	5-97	
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-397	IK2-P6YBD3□□S	5-99	
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-399	IK2-P6YBG1□□S	5-125	
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-405	IK2-P6YBG2□□S	5-127	
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-407	IK2-P6YBG3□□S	5-130	
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□		5-413	IK2-P6YBH1□□S	5-119	
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□		5-415	IK2-P6YBH2□□S	5-121	
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-425	IK2-P6YBH3□□S	5-123	
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□		5-427	IK2-P6YBH1□□S	5-113	
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-429	IK2-P6YBI2□□S	5-115	
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-437	IK2-P6YBI3□□S	5-117	
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-439	IK3-P6BBB1□□S	5-142	
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-441	IK3-P6BBB2□□S	5-145	
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-431	IK3-P6BBB3□□S	5-148	
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□	5-433	IK3-P6BBC1□□S	5-133		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□	5-435	IK3-P6BBC2□□S	5-136		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□	5-443	IK3-P6BBC3□□S	5-139		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L	5-445	IK3-P6BBE1□□S	5-160		
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M	5-447	IK3-P6BBE2□□S	5-164		
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□	5-449	IK3-P6BBE3□□S	5-168		
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□	5-481	IK3-P6BBF1□□S	5-151		
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□	5-451	IK3-P6BBF2□□S	5-154		
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□	5-483	IK3-P6BBF3□□S	5-157		
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□	5-453	IK3-P6BBG1□□S	5-181		
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□	5-455	IK3-P6BBG2□□S	5-184		
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H	5-457	IK3-P6BBG3□□S	5-187		
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□	5-485	IK3-P6BBH1□□S	5-172		
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M	5-487	IK3-P6BBH2□□S	5-175		
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L	5-459	IK3-P6BBH3□□S	5-178		
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M	5-461	IK4-P6BBB1□□S	5-190		
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□	5-489	IK4-P6BBB2□□S	5-193		
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M	5-491	IK4-P6BBB3□□S	5-196		
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□	5-463	IK4-P6BBF1□□S	5-199		
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□	5-465	IK4-P6BBF2□□S	5-202		
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H	5-467	IK4-P6BBF3□□S	5-205		

# カタログ掲載製品一覧 〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
ISB/ISPB-LXL-200		3-431
ISB/ISPB-LXL-400		3-435
ISB/ISPB-LXM-200		3-423
ISB/ISPB-LXM-400		3-427
ISB/ISPB-LXMX-200		3-439
ISB/ISPB-LXMX-400		3-443
ISB/ISPB-LXUWX-200		3-447
ISB/ISPB-LXUWX-400		3-451
ISB/ISPB-MXL-100	ISB/ISPB スライダータイプ	3-403
ISB/ISPB-MXL-200		3-407
ISB/ISPB-MXM-100		3-391
ISB/ISPB-MXM-200		3-395
ISB/ISPB-MXXM-200		3-415
ISB/ISPB-SXL-60		3-383
ISB/ISPB-SXM-60		3-375
ISB/ISPB-WXM-750		3-455
ISB/ISPB-WXXM-750		3-459
ISB-MXL-400		3-411
ISB-MXM-400		3-399
ISB-MXXM-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-419
ISB-SXL-100		3-387
ISB-SXM-100		3-379
ISDACR/ISPDACR-W-600		7-239
ISDACR/ISPDACR-W-750		7-243
ISDACR/ISPDACR-WX-600	ISDACR/ISPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-247
ISDACR/ISPDACR-WX-750		7-251
ISDB/ISPDB-L-200		3-507
ISDB/ISPDB-L-400		3-511
ISDB/ISPDB-LX-200		3-515
ISDB/ISPDB-LX-400	ISDB/ISPDB スライダータイプ	3-519
ISDB/ISPDB-M-100		3-487
ISDB/ISPDB-M-200		3-491
ISDB/ISPDB-MX-200		3-499
ISDB/ISPDB-S-60		3-479
ISDB-M-400		3-495
ISDB-MX-400	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-503
ISDB-S-100		3-483
ISDBCR/ISPDBCR-L- -□□□-ESD		7-219
ISDBCR/ISPDBCR-L-200		7-195
ISDBCR/ISPDBCR-L-400	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-199
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200		7-203
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400		7-207
ISDBCR/ISPDBCR-M- -□□□-ESD		7-215
ISDBCR/ISPDBCR-M-100		7-183
ISDBCR/ISPDBCR-M-200		7-187
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-191
ISDBCR/ISPDBCR-S		7-179
ISDBCR/ISPDBCR-S- -□□□-ESD		7-211
ISWA/ISPWA-L-200		7-451
ISWA/ISPWA-L-400		7-455
ISWA/ISPWA-M-100	ISWA/ISPWA 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-443
ISWA/ISPWA-M-200		7-447
ISWA/ISPWA-S		7-439
IX-FL-1	フランジ	5-827, 7-416
IX-FL-4		5-827
IXA-FL-1	フランジ(IXA用)	5-827
IXA-MC-1	IXAユーザー配線用メタルキャップ	7-723
IXA-3NNN1805/4NNN1805		5-753
IXA-3NNN3015/4NNN3015		5-757
IXA-3NNN45□□/4NNN45□□		5-761
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□		5-767
IXA-4NNN8020/4NNN8040		5-773
IXA-4NNN10020/4NNN10040		5-779
IXA-3NSN3015/4NSN3015	IXA スカラロボット	5-785
IXA-3NSN45□□/4NSN45□□		5-789
IXA-3NSN60□□/4NSN60□□		5-795
IXA-4NSN8020/4NSN8040		5-801
IXA-4NSN10020/4NSN10040		5-807
IXA-4NHN10040		5-813
IXA-4NHN12040		5-819
IXA-4NSC3015		7-391
IXA-4NSC45□□	IXA-NSC クリーン仕様 スカラロボット	7-395
IXA-4NSC60□□		7-401
IXA-4NSW3015		7-691
IXA-4NSW4518/4NSW4533	IXA 防塵防滴仕様 スカラロボット	7-695
IXA-4NSW6018/4NSW6033		7-701
IXA-PLF-EW-1		5-827
IXA-PLF-RW-1	フランジ(IXA用)	5-827

型式	内容	掲載頁
IXA-SST-ZW-1/2		5-828
IXA-TST-ZW-1/2	ステータス(IXA用)	5-828
IXA-SVP-1	ソレノイドバルブセット	5-828
IXP-3C3515/4C3515		7-367
IXP-3C4515/4C4515	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	7-373
IXP-3C5520/4C5520		7-379
IXP-3C6520/4C6520		7-385
IXP-3N1808/4N1808		5-709
IXP-3N2508/4N2508		5-713
IXP-3N3515/3N3510/4N3515	IXP パワーコンスカラ	5-719
IXP-3N4515/3N4510/4N4515		5-727
IXP-3N5520/3N5515/4N5520		5-735
IXP-3N6520/3N6515/4N6520		5-743
IXP-3W3515/4W3515		7-669
IXP-3W4515/4W4515	IXP 防塵防滴仕様 パワーコンスカラ	7-675
IXP-3W5520/4W5520		7-681
IXP-3W6520/4W6520		7-685
IXP-FL-1		5-826
IXP-FL-2/3	フランジ(IXP用)	5-826, 7-416, 7-724

J		
JG-IXA1/2/4		5-826
JG-WUM		6-324
JG-WUS	アブソリュートリセット用ジグ	6-324
JG-ZRM		6-293
JG-ZRS		6-291
JM-08	パルス変換器	8-256, 8-272

K		
K	キー溝付仕様	6-324
K1/K3	コネクタケーブル取出し方向変更	4-592, 7-412, 7-716
K2		4-592
KFA	先端アダプター(キー溝)	4-592, 7-717

L		
L	原点リミットスイッチ(標準)	3-608, 3-692, 5-529, 6-324, 7-412
LA	省電力対応	3-608, 4-592, 7-717, 7-412
LCT/LCN	ロードセル付き	6-111
LED	LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	5-825
LL	原点リミットスイッチ(反対側取付け)	3-608, 5-529, 7-412
LM/LLM	シンク動作時マスター軸指定	3-608, 7-412
LSA-S10HM		3-653
LSA-S10HS		3-649
LSA-S10SM		3-645
LSA-S10SS		3-641
LSA-S6SM		3-621
LSA-S6SS		3-617
LSA-S8HM		3-637
LSA-S8HS		3-633
LSA-S8SM		3-629
LSA-S8SS		3-625
LSA-W21HM	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-687
LSA-W21HS		3-685
LSA-W21SM		3-683
LSA-W21SS		3-681
LSAS-N10SM		3-661
LSAS-N10SS		3-657
LSAS-N15HM		3-677
LSAS-N15HS		3-673
LSAS-N15SM		3-669
LSAS-N15SS		3-665

M		
MD	防錆皮膜処理	3-608
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-325
ML	MECHATROLINK I/II	8-15
ML/MR	モーター折返し方向	2-487, 3-608, 4-592, 5-648, 6-111, 6-325
ML3	MECHATROLINK III	8-15, 8-82
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-608
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-487
MSEL-ABB	アブソリュートバッテリーボックス	8-294, 8-302
MSEL-PC/PG/PCF/PGF/PCX/PGX	コントローラー	8-354
ML/MR/ MT	モーター折返し方向	4-592, 6-111, 6-325, 7-717



型式	内容	掲載頁
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-593, 6-111
<b>N</b>		
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-321, 8-336
NCO	カバーなし仕様	3-609
NF2010A-UP	ノイズフィルター	8-256, 8-270, 8-281
NFA	先端アダプター(雌ねじ)	2-488, 4-593, 7-717
NJ	ナックルジョイント	2-489, 4-594
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-490
NM	原点逆仕様	2-490, 3-609, 4-595, 5-529, 5-648, 6-326, 7-412, 7-718
NSA-LXMM		3-543
NSA-LXMS		3-537
NSA-LXMSX		3-549
NSA-LXMXM		3-555
NSA-MXMM	NSA スライダータイプ	3-531
NSA-MXMS		3-525
NSA-WXMM		3-567
NSA-WXMS		3-561
NSA-WXMSX		3-573
NSA-WXMXM		3-579
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-609, 3-613
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-595, 7-719
<b>O</b>		
OS	操作部脱着可能仕様	5-648
<b>P</b>		
PCON-CB/CGB/CFB/CGFB		8-191
PCON-CBP/CGBP	コントローラー	8-207
PCON-CYB/PLB/POB		8-217
PN	PNP仕様	2-490, 5-642
PR	PROFIBUS-DP	8-15
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	8-306, 8-334
PRT	PROFINET	8-15
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	8-96, 8-138
PSA-24/24L	DC24V電源	8-163, 8-349
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	5-648
PU-1	パネルユニット	8-281
<b>Q</b>		
QR	クレビス金具	2-491, 4-597
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-492
<b>R</b>		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-587
RCA-FT-□	フート金具	3-607, 4-590, 7-411
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-595
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-598
RCA-RA3C		4-261
RCA-RA3R	RCA ロッドタイプ	4-269
RCA-RA4C		4-265
RCA-RA4R		4-271
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-598
RCA-SA4C		3-227
RCA-SA4R		3-239
RCA-SA5C	RCA スライダータイプ	3-231
RCA-SA5R		3-243
RCA-SA6C		3-235
RCA-SA6R		3-247
RCA-SS-SA4	スライダースペース	3-610, 7-414
RCA-TRF-□		4-599
RCA-TRR-□	トランオン金具	4-599
RCA2-GD3NA		4-235
RCA2-GD4NA	RCA2 ロッドタイプ	4-251
RCA2-GS3NA		4-231
RCA2-GS4NA		4-247
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-200
RCA2-RN3NA		4-227
RCA2-RN4NA		4-243
RCA2-RP3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-229
RCA2-RP4NA		4-245
RCA2-SD3NA		4-239
RCA2-SD4NA		4-255

型式	内容	掲載頁
RCA2-TCA3NA		4-511
RCA2-TCA4NA		4-517
RCA2-TFA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-515
RCA2-TFA4NA		4-521
RCA2-TWA3NA		4-513
RCA2-TWA4NA		4-519
RCA2CR-GD3NB		7-265
RCA2CR-GD4NB		7-281
RCA2CR-GS3NB		7-261
RCA2CR-GS4NB		7-277
RCA2CR-RN3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-257
RCA2CR-RN4NB		7-273
RCA2CR-RP3NB		7-259
RCA2CR-RP4NB		7-275
RCA2CR-SD3NB		7-269
RCA2CR-SD4NB		7-285
RCA2W-GD3NB		7-571
RCA2W-GD4NB		7-587
RCA2W-GS3NB		7-567
RCA2W-GS4NB		7-583
RCA2W-RN3NB	RCA2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-563
RCA2W-RN4NB		7-579
RCA2W-RP3NB		7-565
RCA2W-RP4NB		7-581
RCA2W-SD3NB		7-575
RCA2W-SD4NB		7-591
RCACR-SA4C		7-123
RCACR-SA5C	RCACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-127
RCACR-SA6C		7-131
RCB-110-RA13-0	プレーキボックス	1-251, 4-362, 5-512, 5-514, 6-98
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-95, 8-137, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
RCB-LB-TGS	TPアダプター(ポジションコントローラー用)	8-29, 8-360
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-184
RCD-GRSNA	RCD グリッパタイプ	6-127
RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	4-223
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	6-326
RCM-CV-APCS	変換ユニット	8-185
RCM-P6□C	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	8-185
RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	8-179
RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6S用)	8-183
RCON	コントローラー	8-57
RCON-ABU-A		8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130
RCON-ABU-P	簡易アプソユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130
RCON-AC-1		8-74, 8-84, 8-106, 8-109, 8-112, 8-116, 8-118, 8-127
RCON-AC-2	ドライバーユニット(R-unit用)	8-74, 8-84, 8-118, 8-127
RCON-DC-1		8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127
RCON-DC-2		8-74, 8-84, 8-118, 8-127
RCON-EXT		8-68, 8-74, 8-86, 8-94, 8-118, 8-129, 8-136
RCON-EXT-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用)	8-74, 8-86, 8-94, 8-112, 8-118, 8-129, 8-136
RCON-EXT-TR		8-72, 8-86, 8-98, 8-116, 8-129, 8-140
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
RCON-FUH	ファンユニット (R-unit 200Vドライバー用ファンユニット)	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
RCON-GW/GWG-CC		8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
RCON-GW/GWG-CIE	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
RCON-GW/GWG-DV		8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93

# カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCON-GW/GWG-EC		8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93	RCP2CR-RTB/RTBL		7-337
RCON-GW/GWG-ECM		8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93	RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-341
RCON-GW/GWG-EP		8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93	RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-333
RCON-GW/GWG-ML3	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93	RCP2CR-RTC/RTCL		7-349
RCON-GW/GWG-PR		8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93	RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-353
RCON-GW/GWG-PRT		8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93	RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-345
RCON-GW/GWG-SSN		8-61, 8-69, 8-74, 8-83, 8-93	RCP2W-GR3SM		7-633
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130	RCP2W-GR3SS		7-629
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット (REC用ターミナルユニット)	8-152, 8-159	RCP2W-GRLS	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパタイプ	7-619
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130	RCP2W-GRM		7-625
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用 P/Oユニット)	8-68, 8-74, 8-86, 8-94, 8-112, 8-118, 8-129, 8-136	RCP2W-GRS		7-621
RCON-PC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127	RCP2W-GRSS		7-615
RCON-PC-2		8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127	RCP2W-RTB/RTBL		7-643
RCON-PCF-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127	RCP2W-RTBB/RTBBL		7-647
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用 200V電源ユニット)	8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128	RCP2W-RTBS/RTBSL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-639
RCON-SC-1	ドライバーユニット (R-unit用 200Vドライバーユニット)	8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128	RCP2W-RTC/RTCL		7-655
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-323, 7-410, 7-712	RCP2W-RTCB/RTCBL		7-659
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-586, 4-587	RCP2W-RTCS/RTCSL		7-651
RCP2-FT-□	フット金具	4-589	RCP3-MU□	モーター	1-194
RCP2-GR3LM		6-209	RCP3-RA2AC		4-191
RCP2-GR3LS		6-207	RCP3-RA2AR	RCP3 ロッドタイプ	4-199
RCP2-GR3SM		6-193	RCP3-RA2BC		4-195
RCP2-GR3SS		6-189	RCP3-RA2BR		4-203
RCP2-GRHB		6-181	RCP3-SA2AC		3-177
RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ	6-177	RCP3-SA2AR		3-201
RCP2-GRLS		6-199	RCP3-SA2BC		3-181
RCP2-GRM		6-173	RCP3-SA2BR		3-205
RCP2-GRS		6-169	RCP3-SA3C		3-185
RCP2-GRSS		6-165	RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	3-209
RCP2-GRST		6-185	RCP3-SA4C		3-189
RCP2-RTB/RTBL		6-219	RCP3-SA4R		3-213
RCP2-RTBB/RTBBL		6-223	RCP3-SA5C		3-193
RCP2-RTBS/RTBSL	RCP2 ロータリータイプ	6-215	RCP3-SA5R		3-217
RCP2-RTC/RTCL		6-231	RCP3-SA6C		3-197
RCP2-RTCB/RTCBL		6-235	RCP3-SA6R		3-221
RCP2-RTCS/RTCSL		6-227	RCP3-TA3C		4-469
RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-327, 7-413, 7-721	RCP3-TA3R		4-489
RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-328, 7-413, 7-414, 7-721	RCP3-TA4C		4-473
RCP2-SRA4R		4-209	RCP3-TA4R		4-493
RCP2-SRGD4R	RCP2 ロッドタイプ	4-217	RCP3-TA5C	RCP3 テーブルタイプ	4-477
RCP2-SRGS4R		4-213	RCP3-TA5R		4-497
RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-329, 7-415, 7-722	RCP3-TA6C		4-481
RCP2CR-GR3SM		7-327	RCP3-TA6R		4-501
RCP2CR-GR3SS		7-323	RCP3-TA7C		4-485
RCP2CR-GRLS	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	7-313	RCP3-TA7R		4-505
RCP2CR-GRM		7-319	RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-586
RCP2CR-GRS		7-315	RCP4-GRLL		6-203
RCP2CR-GRSS		7-309	RCP4-GRLM		6-201
			RCP4-GRLW	RCP4 グリッパタイプ	6-205
			RCP4-GRSLL		6-157
			RCP4-GRSML		6-153
			RCP4-GRSWL		6-161
			RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-156, 1-193
			RCP4-RA3C		4-173
			RCP4-RA3R	RCP4 ロッドタイプ	4-181
			RCP4-RA5C		4-177
			RCP4-RA5R		4-185
			RCP4-SA3C		3-159
			RCP4-SA3R	RCP4 スライダータイプ	3-167
			RCP4-SA5C		3-163
			RCP4-SA5R		3-171
			RCP4-ST	RCP4 ストップシリンダー	6-287
			RCP4-ST4525E		6-289
			RCP4CR-SA3C	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-113
			RCP4CR-SA5C		7-117
			RCP4W-SA5C		7-425
			RCP4W-SA6C	RCP4W 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-429
			RCP4W-SA7C		7-433
			RCP5-BA4/BA4U		3-145
			RCP5-BA6/BA6U	RCP5 ベルトタイプ	3-149
			RCP5-BA7/BA7U		3-153
			RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-586
			RCP5-RA10C		4-163
			RCP5-RA10R	RCP5 ロッドタイプ	4-167
			RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-713
			RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-557
			RCP6/RCP6S-GRST6C		6-137
			RCP6/RCP6S-GRST6R		6-145
			RCP6/RCP6S-GRST7C	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパ	6-141
			RCP6/RCP6S-GRST7R		6-149

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
RCP6/RCP6S-RA4C		4-65	RCP6-GRT7A		6-129
RCP6/RCP6S-RA4R		4-113	RCP6-GRT7B	RCP6 グリップタイプ	6-133
RCP6/RCP6S-RA6C		4-69	RCP6-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	4-592
RCP6/RCP6S-RA6R	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-117	RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-325
RCP6/RCP6S-RA7C		4-73	RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-593, 4-594
RCP6/RCP6S-RA7R		4-121	RCP6-NJ-RAA□R	ナックルジョイント	4-594, 4-595
RCP6/RCP6S-RA8C		4-77	RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-595, 4-596
RCP6/RCP6S-RA8R		4-125	RCP6-QR-RAA□R	クレビス金具	4-597
RCP6/RCP6S-RAA4C		4-81	RCP6-RAA4R(ハルスプレス仕様)		6-63
RCP6/RCP6S-RAA4R		4-129	RCP6-RAA6R(ハルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス・ハルスプレス	6-67
RCP6/RCP6S-RAA6C		4-85	RCP6-RAA7R(ハルスプレス仕様)		6-71
RCP6/RCP6S-RAA6R	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-133	RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI		6-315
RCP6/RCP6S-RAA7C		4-89	RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI	RCP6 ローターチャック	6-311
RCP6/RCP6S-RAA7R		4-137	RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI		6-307
RCP6/RCP6S-RAA8C		4-93	RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI		6-303
RCP6/RCP6S-RAA8R		4-141	RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-239
RCP6/RCP6S-SA4C		3-63	RCP6-SS-GRST7	スライダースペーサー	6-328
RCP6/RCP6S-SA4R		3-103	RCP6-SS-SA□		3-610
RCP6/RCP6S-SA6C		3-69	RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-177
RCP6/RCP6S-SA6R	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-109	RCP6W-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	7-711
RCP6/RCP6S-SA7C		3-75	RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-712, 7-713
RCP6/RCP6S-SA7R		3-115	RCP6W-FT-□	フート金具	7-714, 7-715, 7-716
RCP6/RCP6S-SA8C		3-81	RCP6W-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	7-717
RCP6/RCP6S-SA8R		3-121	RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-717, 7-718
RCP6/RCP6S-TA4C		4-423, 4-419	RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-719, 7-720
RCP6/RCP6S-TA4R		4-447, 4-443	RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-586, 4-587
RCP6/RCP6S-TA6C	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-431, 4-427	RCS2-FT-□	フート金具	4-590, 6-110
RCP6/RCP6S-TA6R		4-455, 4-451	RCS2-GD5N		4-381
RCP6/RCP6S-TA7C		4-439, 4-435	RCS2-GS5N	RCS2 ロッドタイプ	4-377
RCP6/RCP6S-TA7R		4-463, 4-459	RCS2-RA13R	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	4-359
RCP6/RCP6S-WRA10C		4-97	RCS2-RA5C		6-95
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-145	RCS2-RA5R		4-389
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-101	RCS2-RGD5C	RCS2 ロッドタイプ	4-397
RCP6/RCP6S-WRA12R	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-149	RCS2-RGS5C		4-407
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-105	RCS2-RN5N		4-399
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-153	RCS2-RP5N		4-373
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-109	RCS2-RTC10L		4-375
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-157	RCS2-RTC12L	RCS2 ロータータイプ	6-249
RCP6/RCP6S-WSA10C		3-87	RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-253
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-127	RCS2-SA4C		6-245
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-91	RCS2-SA4R		3-341
RCP6/RCP6S-WSA12R	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-131	RCS2-SA5C		3-357
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-95	RCS2-SA5R	RCS2 スライダータイプ	3-345
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-135	RCS2-SA5R		3-361
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-99	RCS2-SA6C		3-349
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-139	RCS2-SA6R		3-365
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C		7-81	RCS2-SA7C		3-353
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 スライダータイプ	7-85	RCS2-SA7R		3-369
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C		7-89	RCS2-SD5N		4-385
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-93	RCS2-SRA7BD	RCS2 ロッドタイプ	4-393
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C		7-97	RCS2-SRGD7BD		4-411
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-101	RCS2-SRGS7BD		4-403
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C		7-105	RCS2-TCA5N		4-575
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-109	RCS2-TFA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-579
RCP6W/RCP6SW-RA4C		7-461	RCS2-TWA5N		4-577
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-509	RCS2CR-GD5NB		7-299
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-465	RCS2CR-GS5NB		7-295
RCP6W/RCP6SW-RA6R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-513	RCS2CR-RN5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-291
RCP6W/RCP6SW-RA7C		7-469	RCS2CR-RP5NB		7-293
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-517	RCS2CR-SD5NB		7-303
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-473	RCS2W-GD5NB		7-605
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-521	RCS2W-GS5NB		7-601
RCP6W/RCP6SW-RAA4C		7-477	RCS2W-RN5NB	RCS2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-597
RCP6W/RCP6SW-RAA4R		7-525	RCS2W-RP5NB		7-599
RCP6W/RCP6SW-RAA6C		7-481	RCS2W-SD5NB		7-609
RCP6W/RCP6SW-RAA6R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-529	RCS3/RCS3P-SA8C		3-319
RCP6W/RCP6SW-RAA7C		7-485	RCS3/RCS3P-SA8R		3-331
RCP6W/RCP6SW-RAA7R		7-533	RCS3/RCS3P-SS8C	RCS3 スライダータイプ	3-323
RCP6W/RCP6SW-RAA8C		7-489	RCS3/RCS3P-SS8R		3-335
RCP6W/RCP6SW-RAA8R		7-537	RCS3-CT8C		3-327
RCP6W/RCP6SW-WRA10C		7-493	RCS3-CTZ5C	RCS3 テーブルタイプ	4-581
RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-541	RCS3-FT-□	フート金具	6-109, 6-110
RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-497	RCS3-MU□	モーター	1-162, 1-204
RCP6W/RCP6SW-WRA12R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-545	RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-91
RCP6W/RCP6SW-WRA14C		7-501	RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-363
RCP6W/RCP6SW-WRA14R		7-549		RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-99
RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-505			
RCP6W/RCP6SW-WRA16R		7-553			
RCP6-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	4-584			
RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-585, 4-586			
RCP6-FT-□	フート金具	4-588, 4-589			



## カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲 載 頁	型 式	内 容	掲 載 頁
RCS3-RA20R	RCS3 ロッドタイプ	4-367 6-103	RSEL-G-CC		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RCS3-RA4R		6-75	RSEL-G-CC2		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RCS3-RA6R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-79	RSEL-G-CIE		8-105, 8-118, 8-125, 8-135
RCS3-RA7R		6-83	RSEL-G-DV		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RCS3-RA8R		6-87	RSEL-G-DV2		8-105, 8-118, 8-124, 8-135
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR	7-169	RSEL-G-E	マスターユニット(SELユニット)	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-173	RSEL-G-EC		8-105, 8-118, 8-126, 8-135
RCS3CR-MU8□	モーター	1-205, 1-206	RSEL-G-EP		8-105, 8-118, 8-126, 8-135
RCS4-FT-□	フート金具	4-589	RSEL-G-NP		8-105, 8-118, 8-123, 8-135
RCS4-RA4C		4-277	RSEL-G-PN		8-105, 8-118, 8-123, 8-135
RCS4-RA4R	RCS4 ロッドタイプ	4-317	RSEL-G-PR		8-105, 8-118, 8-125, 8-135
RCS4-RA6C		4-279	RSEL-G-PRT	マスターユニット(SELユニット)	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
RCS4-RA6R		4-319	RT	ボール保持機構付ガイド	3-609, 5-530, 7-412, 7-720
RCS4-RA7C		4-281	<b>S</b>		
RCS4-RA7R	RCS4 ロッドタイプ	4-321	S	シンクロ動作時スレーブ軸指定	3-608, 7-412
RCS4-RA8C		4-283	S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-326
RCS4-RA8R		4-323	SA	シャフトアダプター	2-492, 6-327, 7-413, 7-720
RCS4-RAA4C		4-285	SB	シャフトブラケット	6-328, 7-413, 7-721
RCS4-RAA4R		4-325	SC	スクレーパー	4-598
RCS4-RAA6C		4-289	SCON-CB/CGB		8-253
RCS4-RAA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-329	SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)	コントローラー	8-267
RCS4-RAA7C		4-293	SEP-ABU (S)	アブソバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	8-193, 8-231
RCS4-RAA7R		4-333	SIC-1	スパイラルコード	8-359, 8-357
RCS4-RAA8C		4-297	SIL	左横立て取付け仕様	3-609
RCS4-RAA8R		4-337	SIR	右横立て取付け仕様	3-609
RCS4-SA4C		3-253	SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-492
RCS4-SA4R		3-285	SLTO/SLT	サイドスロット取付け仕様	5-648
RCS4-SA6C		3-257	SR	スライダー部ローラー仕様	2-493, 3-610, 5-530, 6-328
RCS4-SA6R	RCS4 スライダータイプ	3-289	SS	スライダースペーサー	2-493, 3-610, 6-328, 7-414
RCS4-SA7C		3-261	SSEL-CS	コントローラー	8-356
RCS4-SA7R		3-293	SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-15
RCS4-SA8C		3-265	SSPA-LXM-750		3-473
RCS4-SA8R		3-297	SSPA-MXM-400	SSPA スライダータイプ	3-469
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-610	SSPA-SXM-200		3-465
RCS4-TA4C		4-525, 4-529	SSPDACR-L-750	SSPDACR	7-233
RCS4-TA4R		4-549, 4-553	SSPDACR-M-400	クリーン仕様 スライダータイプ	7-229
RCS4-TA6C		4-533, 4-537	SSPDACR-S-200		7-225
RCS4-TA6R	RCS4 テーブルタイプ	4-557, 4-561	ST	真直度高精度仕様	3-611, 7-414
RCS4-TA7C		4-541, 4-545	ST-□	交換用ステンレスシート	1-140, 1-144, 1-152, 1-154, 1-156, 1-160, 1-164, 1-168, 1-188, 1-189, 1-197, 1-199, 1-202, 1-209
RCS4-TA7R		4-565, 4-569			
RCS4-WRA10C		4-301			
RCS4-WRA10R		4-341			
RCS4-WRA12C		4-305			
RCS4-WRA12R	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-345			
RCS4-WRA14C		4-309			
RCS4-WRA14R		4-349			
RCS4-WRA16C		4-313			
RCS4-WRA16R		4-353			
RCS4-WSA10C		3-269	STR-1	ストラップ	8-359, 8-357
RCS4-WSA10R		3-301	<b>T</b>		
RCS4-WSA12C		3-273	TA	テーブルアダプター	2-493, 6-329, 7-414, 7-722
RCS4-WSA12R	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-305	TAC-20-683	ノイズフィルター	8-321, 8-336
RCS4-WSA14C		3-277	TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	5-652, 8-353
RCS4-WSA14R		3-309	TB-02E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-555
RCS4-WSA16C		3-281	TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-547, 8-353
RCS4-WSA16R		3-313	TB-03E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-551
RCS4CR-SA4C		7-137	TBD-1	デジタルスピコンティーチング	2-513
RCS4CR-SA6C	RCS4CR	7-141	TBD-1WL	リモスピ	2-515
RCS4CR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-145	TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-723
RCS4CR-SA8C		7-149	TMD2	電源2系統仕様	2-493
RCS4CR-WSA10C		7-153	TRF/TRR	トランオン金具	4-599
RCS4CR-WSA12C	RCS4CR	7-157	TST	ケーブル固定金具(上側)	2-494
RCS4CR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-161			
RCS4CR-WSA16C		7-165			
RE	ロッド先端延長仕様	4-598			
RESU (D) -1	回生抵抗ユニット	2-511, 8-316, 8-345			
RESU (D) -2		8-265, 8-277, 8-289			
RESU-35T	回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	8-265, 8-277			
RFC-H13	クランプフィルター(モーター電源用)	8-321, 8-336			
RP	背面取付けプレート	3-609, 4-598			
RS-30	RS ロータータイプ	6-277			
RS-60		6-281			

型式	内容	掲載頁
TTA-A2(G)-20-20		5-545
TTA-A2(G)-30-30		5-549
TTA-A2(G)-40-40		5-553
TTA-A2(G)-50-50		5-557
TTA-A2S□(G)-20-20		5-545
TTA-A2S□(G)-30-30		5-549
TTA-A2S□(G)-40-40		5-553
TTA-A2S□(G)-50-50		5-557
TTA-A3(G)-20-20		5-561
TTA-A3(G)-30-30		5-565
TTA-A3(G)-40-40		5-569
TTA-A3(G)-50-50		5-573
TTA-A3S□(G)-20-20		5-561
TTA-A3S□(G)-30-30		5-565
TTA-A3S□(G)-40-40		5-569
TTA-A3S□(G)-50-50		5-573
TTA-A4(G)-20-20		5-577
TTA-A4(G)-30-30		5-581
TTA-A4(G)-40-40		5-585
TTA-A4(G)-50-50		5-589
TTA-A4S□(G)-20-20		5-577
TTA-A4S□(G)-30-30		5-581
TTA-A4S□(G)-40-40		5-585
TTA-A4S□(G)-50-50		5-589
TTA-C2(G)-20-15	TTA テーブルトップロボット	5-593
TTA-C2(G)-30-25		5-597
TTA-C2(G)-40-35		5-601
TTA-C2(G)-50-45		5-605
TTA-C2S□(G)-20-20		5-593
TTA-C2S□(G)-30-30		5-597
TTA-C2S□(G)-40-40		5-601
TTA-C2S□(G)-50-50		5-605
TTA-C3(G)-20-15		5-609
TTA-C3(G)-30-25		5-613
TTA-C3(G)-40-35		5-617
TTA-C3(G)-50-45		5-621
TTA-C3S□(G)-20-20		5-609
TTA-C3S□(G)-30-30		5-613
TTA-C3S□(G)-40-40		5-617
TTA-C3S□(G)-50-50		5-621
TTA-C4(G)-20-15		5-625
TTA-C4(G)-30-25		5-629
TTA-C4(G)-40-35		5-633
TTA-C4(G)-50-45		5-637
TTA-C4S□(G)-20-15		5-625
TTA-C4S□(G)-30-25		5-629
TTA-C4S□(G)-40-35		5-633
TTA-C4S□(G)-50-45		5-637
TTA-FT-□	本体取付け金具	5-653

## U

UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	ケーブルベアオプション	3-691
US1/US2/US3/US4/US5/US6		3-691

## V

VC	エア継手付き	6-329
VL	吸引用継手L字仕様	7-415, 7-723
VLL/VLR	L字継手取出し方向	7-415
VN	吸引用継手なし	7-415
VR	吸引用継手勝手違い	2-494, 7-415

## W

W	ダブルスライダ仕様	3-612, 7-415, 2-494
WA	バッテリーレスアプソリュートエンコーダー仕様	2-494, 5-543, 5-544, 5-706
WCS	配線カラー付き	6-330
WL	無線通信仕様	2-494
WL2	無線軸動作対応仕様	2-495
WR-□	テンションワイヤー	1-164, 1-210, 1-212
WS	ワイパーシール取付け仕様	2-495
WU-M		6-299
WU-S	WU 手首ユニット	6-295

## X

XSEL-RA/SA		8-305
XSEL-P/Q	コントローラー	8-319
XSEL-RAX/SAX		8-333

型式	内容	掲載頁
<b>Z</b>		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-321, 8-336
ZR-M		6-293
ZR-S	ZR垂直/回転一体型	6-291

あ  
か  
さ  
た  
な  
は  
ま  
や  
ら  
わ

# カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
<b>あ</b>		
アース		1-334
RCON-EC接続仕様	ACR	2-477
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-185
IAネット	IA	8-15
IXAユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-723
I/O		1-333
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-102
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-102
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	1-102
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-644
	CB-TTA-PIOJ005	5-653
XSEL用	CB-X-PIO□□□	5-830, 8-317
多点I/Oポート用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	8-317
IP67対応ロボリンダー		1-30, 7-419
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表		1-81, 3-693, 4-603, 6-331, 7-727
アクチュエーターケーブル		1-230, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
アクチュエーターケーブル□m仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-321
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-477, 6-321, 7-710
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-710
アクチュエーターケーブル長変更(フッ素ゴム被覆仕様)	ACF2/ACF5	2-477
アプソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5	8-241
	AB-5-CS	8-241
SCON-CB用	AB-5	8-266, 8-278
	AB-5-CS	8-266, 8-278
	AB-5-CS3	8-278
SSEL用	AB-5	8-290
XSEL用	AB-5	8-317, 8-346
スカラ用	AB-3	7-417
	AB-6	7-417
アプソバッテリー		1-334
アプソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-302
アプソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-302
アプソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	8-241
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	8-205
アプソリユートエンコーダー		1-334
アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
アプソリユートリセット用ジグ		
ZRユニット用	JG-ZRM	6-293
	JG-ZRS	6-291
	JG-1/2/3	7-416
スカラ用	JG-5	7-416
	JG-IXA1	5-826
	JG-WUM	6-324
手首ユニット用	JG-WUS	6-324
アプリケーション事例		1-51
アルマイト処理追加	AL	7-710
安全カテゴリー		1-334
<b>い</b>		
EtherCAT	EC	8-15, 8-306, 8-334
EtherCAT モーション	ECM	8-15
EtherNet/IP	EP	8-15
位置決め完了幅		1-334
位置決め精度		1-334
イナーシャ比		1-334
インクリメンタルエンコーダー		1-334
インクリメンタルタイプ(エンコーダー種類)		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
インターフェイスボックス	ECW-CVNWL-CB-ACR	2-496
インターフェイスボックス変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-504
インターロック		1-327

内容	型式	掲載頁
<b>え</b>		
エア継手付き	VC	6-329
エアバージ		1-334
エアバージ用継手付き仕様	APL	2-477
	APR	2-477
エイト		1-15
A(加速度)V(速度)D(減速度)	AVD	1-333
AQシール	AQ	3-605, 5-527, 7-409
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-333
SSCNET Ⅲ/H	SSN	8-15
Ma方向/Mb方向/Mc方向		1-333
LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	LED	5-825
L字継手取出し方向	VLL/VLR	7-415
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-478
	EC-CSB-T3(ストローク)	2-496
エンコーダー		1-335
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
	CB-RCS2-PA□□□	1-97
	CB-RCS2-PLA□□□	1-97, 278
	CB-RCS2-PLLA□□□(RB)	1-97
SCON用	CB-X1-PA□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□-WC	1-98
	CB-X1-PLA□□□	1-97, 1-98
	CB-X2-PLA□□□	1-97, 1-98, 8-278
	CB-X3-PA□□□	1-97
	CB-RCS2-PA□□□	1-97
	CB-RCS2-PLA□□□	1-97
SSEL用	CB-X1-PA□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□-WC	1-98
	CB-X1-PLA□□□	1-98
	CB-X2-PLA□□□	1-97
	CB-X3-PA□□□	1-97
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□	1-97, 8-318
	CB-RCS2-PLA□□□	1-97
	CB-X1-PA□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□-WC	1-98, 8-347
	CB-X1-PLA□□□	1-98
	CB-X2-PLA□□□	1-97
	CB-X3-PA□□□	1-97, 8-318
エンコーダー種類		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
エンコーダーパルス数		1-227, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
<b>お</b>		
オーバーシュート		1-335
オーバーハング		1-335
オーバーロードチェック		1-335
オープンコレクター出力		1-335
オープンループ方式		1-335
押当て原点復帰		1-335
押付け動作		1-275
オプション		
クリーン仕様		7-409
グリップタイプ		6-321
サーボプレス		6-107
スカラロボット		5-825
スライダタイプ		3-605
直交ロボット		5-527
テーブルタイプ		4-583
テーブルトップロボット		5-647
特定機能機種		6-321
防塵・防滴仕様		7-710
リニアサーボタイプ		3-691
ロータリータイプ		6-321
ロッドタイプ		4-583
オルタネイト回路		1-329
<b>か</b>		
海外規格		1-230, 1-241, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
回生抵抗		1-335
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON-CB/SCON-CAL/SSEL用	CB-SC-REU010	8-265, 8-277, 8-289

内容	型式	掲載頁
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-511, 8-316, 8-345
回生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-511, 8-316, 8-345
	RESU(D)-2	8-265, 8-277, 8-289
回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	RESU-35T	8-265, 8-277
ガイド取付け方向		
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-591
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-487
ガイドモジュール		1-335
外部運転モード		1-335
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-504, 2-511, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
		1-325
カウンター回路		1-325
拡張ケーブルヘア	ET1/ET2/ET3/ET4/ET5/ET6/ET7/ET8	3-606
拡張ユニット(R-unit用)		
PIOユニット	RCON-NP/PN	8-112, 8-129, 8-136
PIO/SIO/SCON拡張ユニット	RCON-EXT-NP/PN	8-86, 8-94, 8-107, 8-112, 8-129, 8-136
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-63, 8-65, 8-70, 8-71, 8-74, 8-86, 8-94, 8-107, 8-114, 8-115, 8-129, 8-136
	RCON-EXT-TR	8-98, 8-140
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	5-825
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-104, 8-64, 8-108
荷重係数		1-335
加速度		1-225, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
カップリング		1-335
過電圧		1-336
カバーなし仕様	NCO	3-609
可搬質量		1-336
カリキュレーター		8-367
簡易アプソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-62, 8-74, 8-87, 8-106, 8-112, 8-118, 8-130
バルスモーター用	RCON-ABU-P	8-62, 8-74, 8-87, 8-106, 8-118, 8-130
簡易アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
慣性		1-336
慣性モーメント		1-336
ガントリ		1-336
<b>き</b>		
キー溝		1-336
キー溝付仕様	K	6-324
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-648
危険速度		1-336
技術資料(アイエイアイ製品)		1-231
技術資料(一般)		1-232
基準定格寿命		1-336
吸引用継手L字仕様	VL	7-415, 7-723
吸引用継手勝手違い	VR	7-415
吸引用継手なし	VN	7-415
<b>く</b>		
グラウンド		1-336
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-321, 8-336
モーター電源用	RFC-H13	8-321, 8-336
グリース		1-336
グリースアップ		1-336
クリーブセンサー		1-336
標準仕様	C	3-605, 5-527, 7-409
	CL	3-605, 5-527, 7-409
クリーン度		1-336

内容	型式	掲載頁
繰返し位置決め精度		1-228, 1-337, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
		6-113
グリッパタイプ		8-359
グリッパベルト	GRP-1	2-491
クレビス金具	EC-QR-RR□	4-597
	QR	4-598
	RCA-QR-RA□	4-597
	RCP6-QR-RR□R	2-492
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□	2-492
	QRPB	2-492
グローバル仕様		1-337
<b>け</b>		
ゲイン		1-337
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
	RCON-GW/GWG-CC	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-CIE	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
	RCON-GW/GWG-PR	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-EC	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-EP	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCON-GW/GWG-PRT	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCM-P6GW	8-179
ケーブル		
EC用電源+I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	2-505, 2-512
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□□	1-102
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAD-PIOS□□□□	1-102
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
SCON用	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
SCON用(バルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□□	1-103
SSEL用	CB-DS-PIO□□□□	1-102
TTA用	CB-PAC-PIO□□□□	5-644
XSEL用	CB-TTA-PIOJ005	5-653
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIO□□□□	5-830, 8-317
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	CB-X-PIOH□□□□	8-317
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□□ -JY1(-RB)	8-190
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	CB-RCP6S-PWBIO□□□□	8-190
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー ⇄変換ユニット接続ケーブル	RCM-P6□C	8-185
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-ADPC-MPA□□□□ (-RB)	8-190
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-X002	8-359
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-555, 8-359
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-359
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-652, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-302
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
CB-RCS2-PA□□□□		1-97
CB-RCS2-PLA□□□□		1-97, 8-278
CB-RCS2-PLDA□□□□(-RB)		8-278
CB-RCS2-PLLA□□□□(-RB)		1-97
CB-RCS3-PLA□□□□(-RB)		1-95
CB-X1-PA□□□□		1-98
CB-X1-PA□□□□-AWG24		1-98
CB-X1-PA□□□□-WC		1-98
CB-X1-PLA□□□□		1-98
CB-X1-PLA□□□□-AWG24		1-98
CB-X2-PLA□□□□		1-97, 8-278
CB-X3-PA□□□□		1-97

# カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	1-97
	CB-RCS2-PLA□□□□	1-97
	CB-X1-PA□□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□□-WC	1-98
	CB-X1-PLA□□□□	1-98
	CB-X2-PLA□□□□	1-97
	CB-X3-PA□□□□	1-97
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	1-97, 8-318
	CB-RCS2-PLA□□□□	1-97
	CB-X1-PA□□□□	1-98
	CB-X1-PA□□□□-WC	1-98, 8-347
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	1-98
	CB-X1-PLA□□□□	1-98
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	1-98
CB-X2-PLA□□□□	1-97	
CB-X3-PA□□□□	1-97, 8-318	
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON/SSEL用	CB-SC-REU010	8-265, 8-277, 8-289
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-511, 8-316, 8-345
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-504, 2-511, 8-95, 8-163, 8-189, 8-204, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
		1-104, 8-64, 8-108
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□□	1-104, 8-64, 8-108
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□ -JY1(-RB)	8-190
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□ (-RB)	8-190
コネクタ変換ケーブル		
MSEL用	CB-SEL-SJS002	8-300
SSEL用	CB-SEL-SJS002	8-289
コントローラー・アンプバッテリー ユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-241
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-AB005	8-205
コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-29, 8-360
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-29, 8-360
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-652, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-652, 8-316, 8-345
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□□	1-103
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□□-1	5-830, 8-348
	CB-IXA-BK□□□□-2	5-830, 8-348
	CB-IXA-BK□□□□-3	5-830, 8-348
ブレーキボックス付属ケーブル 変換ケーブル	CB-LDC-CTL□□□□-JY	1-101, 8-270
モーター(ロボット)ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-104
SCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	1-95, 8-266, 8-278
	CB-RCS3-MA□□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□□	1-96, 8-266
SSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□□	1-96
XSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□□	1-96
モーター・エンコーダー型 (ロボット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-ASEP2-MPA□□□□	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-92
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-92, 8-303
	CB-PAC-PIO□□□□	1-102
	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-94
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-94

内容	型式	掲載頁
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	1-102, 8-206
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	1-92
	CB-CFA2-MPA□□□□ (-RB)	1-93
	CB-CFA3-MPA□□□□ (-RB)	1-93, 8-206
	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-94
	CB-ASEP2-MPA□□□□	1-91
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	1-92
RCON用	CB-PSEP-MPA□□□□	1-93
	CB-RCAPC-MPA□□□□ (-RB)	1-94
	CB-RPSEP-MPA□□□□	1-94
	CB-IXP-USR□□□□-AS	5-831
ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□□-CS	5-831
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-RCS2-PLLA010	8-270
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-322
ケーブル型式一覧表		
ケーブル固定金具	FST	1-81, 3-693, 4-603, 6-331, 7-727
	TST	2-483, 2-494
ケーブル取り出し方向	A0	6-321, 7-409, 7-710
	A1	3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-409, 7-710
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-605, 5-527, 7-409
	A2	4-583, 6-321, 7-710
	A3	3-605, 4-583, 5-527, 6-321, 7-710
	AT	7-710
	CJB/CJL/CJR/CJT	3-606, 4-583, 5-528, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
ケーブル取だし方向逆側 ケーブルベアオプション	CJBB/CJBS/CJLB/ CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-322
	CJO	3-606, 4-583
ケーブル取だし方向逆側	MLE/MLS/MRE/MRS	3-608
ケーブルベアオプション	A6	3-605
拡張ケーブルベア	ET5/ET6/ET7/ET8	3-606
標準ケーブルベア	CT3/CT4	3-606
	CT2/CT5/CT6	3-691
ユーザーケーブルベア (スタイブ)	US1/US2/US3/US4/ US5/US6	3-691, 3-692
減速度		1-225, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69
原点		1-337
原点確認センサー	HS	3-607, 4-591, 7-716
	HSL/HSR	3-607, 4-591, 7-411
原点逆仕様	NM	2-490, 3-608, 4-595, 5-529, 5-648, 6-326, 7-412, 7-718
原点復帰		1-337
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-608, 5-529, 7-412
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-608, 3-692, 5-529, 6-324, 7-412
こ		
コイル		1-337
高加減速対応	HA	3-607, 4-591
高可搬質量設定	HLA	3-607
交換用ステンレスシート		1-140, 1-144, 1-152, 1-154, 1-156, 1-160, 1-164, 1-187, 1-195, 1-197, 1-200, 1-207, 1-209
	ST-□	



内容	型式	掲載頁
交換用バッテリー	AB-5	8-241, 8-266, 8-278, 8-290, 8-309, 8-317, 8-346
	AB-7	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
高精度仕様	HPR	3-607, 7-411
小型コネクタ仕様	CNS	4-583, 7-410, 7-710
コネクタケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-592, 7-412, 7-716
	K2	4-592
コネクタ変換ケーブル		
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356
	CB-SEL-SJS002	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M	6-326
	GRS-RCH-S	6-326
	GRS-RSL-M	6-326
	GRS-RSL-S	6-326
	RCH/RSL	6-326
コンデンサー		1-337
コントローラー		8-7
コントローラー内蔵ロボシリンダー	RCP6S	8-177
CompoNet	CN	8-15
<b>さ</b>		
サーボ制御		1-337
サーボプレス		6-61
サーボモーター		1-337
サイクルタイム		1-337
サイドスロット取付け仕様	SLTO/SLT	5-648
差動ラインドライバ		1-337
サポート体制		1-15
三相交流		1-337
<b>し</b>		
G		1-333
CE対応	CE	3-606, 4-583, 6-107, 6-322, 7-409, 7-710
CEマーキング海外規格		1-241
シーケンス制御		1-315
CCW		1-333
CC-Link	CC	8-15
CC-Link IE Field	CIE	8-15
CW		1-333
CT効果		1-333
CP制御		1-333
シールド線		1-337
軸先端Dカット仕様(右面)	DCR	6-322
軸先端Dカット仕様(左面)	DCL	6-322
軸先端Dカット仕様(前面)	DCT	6-322
軸先端Dカット仕様(背面)	DCB	6-322
自己保持回路		1-321
システムメモリーバックアップバッテリー		
SSEL用	AB-5-CS	8-266, 8-278, 8-290
指定グリース塗布仕様	G1	2-487, 3-607, 4-591, 7-716
	G3/G4	3-607, 4-591, 7-411, 7-716
	G5	2-487
シミュレーションソフト		8-369
ジャバラ		1-337
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-327, 7-413, 7-721
	SA	2-492, 6-327, 7-413, 7-720
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-328, 7-413, 7-414, 7-721
	SB	6-328, 7-413, 7-721
寿命		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
省電力対応	LA	3-608, 4-592, 7-412, 7-717
ジョグ送り		1-337
食品用グリース指定	GE	7-716
シリアル通信		1-338
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-608, 7-412

内容	型式	掲載頁	
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-608, 7-412	
真直度高精度仕様	ST	3-611, 7-414	
<b>す</b>			
垂直・回転一体型		6-285	
垂直設置		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73	
スイッチ		1-338	
スカラロボット		5-703, 7-76, 7-420	
スクレーパー		1-338	
	SC	4-598	
ステア(IXA用)	IXA-SST-ZW-1/2	5-828	
	IXA-TST-ZW-1/2	5-828	
ステッピングモーター		1-338	
ステンレスシート		1-338	
ストッパーシリンダー		6-285	
ストラップ	STR-1	8-359, 8-357	
ストローク		1-338	
スパイラルコード	SIC-1	8-359, 8-357	
すべりねじ		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70	
	RCA-SS-SA4	3-610, 7-414	
	RCP6-SS-GRST7	6-328	
	RCP6-SS-SA□	3-610	
スライダースペーサー	RCS4-SS-SA□	3-610	
	SS	2-493, 3-610, 6-328, 7-414	
スライダータイプ		3-55	
スライダー部ローラー仕様	SR	3-610, 5-530	
スラスト荷重		1-338	
<b>せ</b>			
生産中止機種と後継機種		1-351	
整定時間		1-338	
静的許容モーメント		1-228, 1-235, 1-338, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72	
	ZR軸位置変更オプション	FZ	5-647
	ZRユニット		6-285
	Z相		1-334
SEL言語		1-334	
SELプログラム支援サービスFAXシート		1-17	
センサー	GRS-S1N-M	6-326	
	GRS-S1N-S	6-326	
	GRS-S1P-M	6-326	
	GRS-S1P-S	6-326	
	GRS-S2N-M	6-326	
	GRS-S2N-S	6-326	
	GRS-S2P-M	6-326	
	GRS-S2P-S	6-326	
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-326	
	KFA	4-592, 7-717	
先端アダプター(キー溝)	RCP6-KFA-RRA□	4-592	
	RCP6W-KFA-RRA□	7-717	
先端アダプター(フランジ)	EC-FFA-RR□	2-480	
	FFA	2-480, 4-584, 7-711	
	RCP6-FFA-RRA□	4-584	
	RCP6W-FFA-RRA□	7-711	
先端アダプター(離ねじ)	EC-NFA-□	2-488	
	NFA	2-488, 4-593, 7-717	
	RCP6-NFA-□	4-593, 4-594	
	RCP6W-NFA-□	7-717, 7-718	
<b>そ</b>			
操作部脱着可能仕様	OS	5-648	
速度		1-225, 3-49, 4-53, 5-51, 6-55, 7-69	
外付けストッパー	ES	2-480	
ソフトウェアリミット		1-338	
ソレノイドバルブセット	IXA-SVP-1	5-828	
<b>た</b>			
ダイオード		1-338	
タイマー		1-339	
タイマー回路		1-323	
タクトタイム		1-339	

## カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□ TB-03-□	5-652, 8-353 2-547, 8-353
脱調		1-339
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-316, 8-330
ダブルガイドブロック	DB	4-584
ダブルスライダ		1-339
ダブルスライダ仕様	W	3-612, 7-415
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-68, 8-74, 8-87, 8-112, 8-118, 8-130
	DP-2	5-652, 8-316, 8-345
ダミープラグ	DP-4S	8-139, 8-290, 8-302
	DP-5	8-204, 8-242, 8-266, 8-278
単軸アクチュエーター		3-55, 4-59, 4-415
単相交流		1-339
<b>ち</b>		
力制御機能		1-276
中間サポート機構		1-339
直接数値指定制御		1-339
直交ロボット		5-57
<b>つ</b>		
追加スイッチ		5-649
通信ケーブル(XSEL用)	CB-RCB-SIO050	8-307
吊り金具	EB	2-479, 3-606, 3-692
<b>て</b>		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-349
	NTB/NTBL/NTBR	4-595, 7-719
Tスロットナットバー	RCP6-NTB-□ RCP6W-NTB-□	4-595, 4-596 7-719, 7-720
ティーチング		1-339
ティーチングボックス	TB-02-□ TB-03-□	5-652, 8-353 2-547, 8-353
TTA支柱追加オプション	AP	5-647
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002 CB-TB1-X002	8-172, 8-289, 8-300, 8-359, 8-356 8-359
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-555, 8-359
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-359
TB-02用TPアダプター接続ケーブル		
コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-360
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-29, 8-360
TPアダプター(プログラムコントローラー用)	IA-LB-TGS	8-29, 8-360
TPアダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-LB-TGS	8-29, 8-360
定格推力		1-339
定格トルク		1-339
ディスペンサー		1-339
データ設定器	TB-03-□ RCP2-TA-□	2-547, 8-353 6-329, 7-415, 7-722
テーブルアダプター	TA	2-480, 2-493, 6-329, 7-414, 7-722
テーブルタイプ		1-228
テーブルトップロボット		5-541
テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-487
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-479
DeviceNet	DV	8-15
デューティー比		1-226, 1-339, 1-286, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
電源2系統仕様	TMD2	2-477, 2-493 8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128
電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-85, 8-112, 8-118, 8-128
電磁弁タイプ		1-339
テンションワイヤー	WR-□	1-164, 1-210, 1-212
天吊り取付け仕様	CIM	3-606
天吊り・横立て取付け仕様	CSM	3-606

内容	型式	掲載頁
<b>と</b>		
動的許容モーメント		1-228, 1-235, 1-340, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
特別仕様品		1-291
突入電流		1-340
ドライバー停止機能用I/Oケーブル	CB-SC-STO□□□	1-103
ドライバーユニット(R-unit用)		
	RCON-PC-1	8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127
	RCON-PC-2	8-68, 8-74, 8-84, 8-112, 8-118, 8-127
	RCON-PCF-1	8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127
24Vドライバーユニット		
	RCON-AC-1	8-74, 8-84, 8-106, 8-109, 8-112, 8-116, 8-118, 8-127
	RCON-AC-2	8-74, 8-84, 8-118, 8-127
	RCON-DC-1	8-68, 8-74, 8-84, 8-118, 8-127
	RCON-DC-2	8-74, 8-84, 8-118, 8-127
200Vドライバーユニット	RCON-SC-1	8-68, 8-74, 8-85, 8-112, 8-118, 8-128
	RCA-TRF-□	4-599
トランジオン金具	RCA-TRR-□ TRF/TRR	4-599 4-599
トラブルシューティング		8-354
トランジスタ		1-340
トランス		1-340
取付け姿勢		1-227, 1-267, 1-269, 3-53, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
<b>な</b>		
	EC-NJ-RR□ NJ RCA-NJ-RA□ RCP6-NJ-RR□R	2-489 4-594 4-595 4-594, 4-595
ナックルジョイント		
ナックルジョイント+揺動受け金具	EC-NJPB-RR□ NJPB	2-490 2-490
<b>に</b>		
N(ニュートン)		1-333
N・m(ニュートンメートル)		1-334
<b>ね</b>		
ネットワーク対応		8-15
<b>の</b>		
ノイズ		1-340
ノイズフィルター		1-340
SCON用	NF2010A-UP	8-256, 8-270, 8-281
SSEL用	NF2010A-UP	8-256, 8-270, 8-281
XSEL用	NBH-20-432 TAC-20-683	8-321, 8-336 8-321, 8-336
<b>は</b>		
配線カラー付き	WCS	6-330
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□ RP	4-598 3-609, 4-598
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-652, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
パソコン専用ティーチングソフト		
RCON用	IA-OS IA-OS-C	8-59, 8-95, 8-163, 8-189 8-95, 8-163, 8-189
SSEL用	IA-101-X-USB IA-101-X-MW-JS	8-289, 8-300 8-289, 8-300
TTA用	IA-101-TTA-USB	5-652



内容	型式	掲載頁
XSEL用	IA-101-N	8-137, 8-172, 8-315, 8-344
	IA-101-X-MW	8-137, 8-172, 8-315, 8-344
	IA-101-X-USBMW	5-652, 8-307, 8-315, 8-344
	IA-101-XA-MW	5-652, 8-172, 8-316, 8-345
バックアップメモリー		1-340
バックラッシュ		1-340
バッテリー		
アプノデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-417
AB-6		7-417
アプノデータ保存用バッテリー(ケース付き)	AB-5-CS3	8-278
アプノデータ保存用バッテリー/交換用バッテリー/システムメモリーバックアップバッテリー	AB-5	8-241, 8-266, 8-278, 8-290, 8-309, 8-317, 8-331
アプノデータ保存用バッテリー/システムメモリーバックアップバッテリー(ケース付き)	AB-5-CS	8-266, 8-278, 8-290
交換用バッテリー	AB-7	8-97, 8-139, 8-205, 8-241, 8-302, 8-357
バッテリーレスアプノリユートエンコーダー		1-21, 2-14
バッテリーレスアプノリユートエンコーダー仕様	WA	2-492, 5-543, 5-544, 5-706
バッテリーレスアプノリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-226, 3-50, 4-54, 5-52, 6-56, 7-70
パネルユニット	PU-1	8-281
ハブユニット(RCP6用)	RCM-P6HUB	8-183
パラメーター		1-340
張出し負荷長		1-228, 1-340, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
バルス変換器	AK-04	8-237, 8-256
JM-08		8-256, 8-272
バルスプレス		1-276, 6-9
バルス列制御		1-340
バルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-103
パワーコン		1-25, 2-15
パワーコンスカラ	IXP	5-703, 7-76
ハンチング		1-340
<b>ひ</b>		
PIO制御		1-331
PNP仕様	PN	2-490, 5-642
PLC		1-334
PLC接続ユニット(RCP6用)	RCB-P6PLC	8-184
PTP制御		1-334
非常停止回路		1-340
ビジョンシステム		8-17
ビジョンセンサー		1-340
左横立て取付け仕様	SIL	3-609
ビッチング		1-340
標準荷重係数	CT2	3-606, 3-691
CT3/CT4		3-606, 3-613, 3-691
CT5/CT6		3-691
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-609, 3-613
<b>ふ</b>		
ファンユニット(R-unit用)		
200Vドライバ用ファンユニット	RCON-FUJH	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
ファンユニット	RCON-FU	8-74, 8-97, 8-118, 8-139
フィードバック制御		1-240, 1-341
フィールドネットワーク接続用ボード	CC	8-306, 8-334
	DV	8-306, 8-334
	EC	8-306, 8-334
	EP	8-306, 8-334
	PR	8-306, 8-334
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-325
	RCP6-MJF-GRST□	6-325

内容	型式	掲載頁
フート金具	EC-FT-□	2-483
	EC-FTSB	2-484
	FT	2-483, 3-607, 4-588, 6-109, 7-411, 7-714
	FT2/FT4	4-591
	RCA-FT-□	3-607, 4-589, 7-411
	RCP2-FT-□	4-589
	RCP6-FT-□	4-588, 4-589
	RCP6W-FT-□	7-714, 7-715, 7-716
	RCS2-FT-□	4-590, 6-110
	RCS3-FT-□	6-109, 6-110
	RCS4-FT-□	4-589
	フート金具(TTA専用)	FT4/FT6
フートプレート	FTP	5-528
負荷率		1-341
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-492
フランジ	DDA-FL-□	6-324, 7-410
IXP-FL-1		5-826
フランジ(IXP用)	IXP-FL-2/3	5-826, 7-416, 7-724
フランジ(IXA用)	IX-FL-1	5-827, 7-416, 7-724
	IX-FL-4	5-827
	IXA-PFL-EW-1	5-827
	IXA-PFL-RW-1	5-827
フランジ(後)	FLR	4-587
	RCA-FL-□	4-587
	RCA-FLR-□	4-587
	RCP2-FL-□	4-587
	EC-FL-□	2-481
	FL	2-481, 4-585, 6-107, 6-324, 7-410, 7-712
	RCA-FL-□	4-586
	RCP2-FL-□	4-586, 4-587
	RCP4-FL-□	4-586
	RCP5-FL-□	4-586
RCP5W-FL-□	7-713	
RCP6-FL-□	4-585, 4-586	
RCP6W-FL-□	7-712, 7-713	
RCS2-FL-□	4-586, 4-587	
フランジブラケット	FB	6-323, 7-410, 7-711
	RCP2-FB-□	6-323, 7-410, 7-711
<b>ブレーキ</b>		
エンド側取出し	BE	3-605, 6-321, 7-409
左側取出し	BL	3-605, 6-321, 7-409
標準仕様	B	2-477, 3-605, 4-583, 5-527, 5-647, 5-825, 6-107, 6-321, 7-409, 7-710
ブレーキボックス無し	BN	4-583, 6-107
右側取出し	BR	3-605, 6-321, 7-409
ブレーキボックス	IA-110-DD-4	1-341
	RCB-110-RA13-0	6-321
1-251, 4-362, 5-512, 5-514, 6-98		1-251, 4-362, 5-512, 5-514, 6-98
フレイムグラウンド		1-341
フレキシブルホース		1-341
プログラム支援ツール		8-368
プログラムタイプ		8-46
プロトコル		1-341
PROFINET	PRT	8-15
PROFIBUS-DP	PR	8-15
フロントスベーター	FS	2-482
<b>へ</b>		
ベルト駆動		1-341
交換アダプター	IA-CV-USB	5-652, 8-344
	IA-LB-TGS	8-29, 8-360, 8-95, 8-137, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
RCB-CV-USB		8-29, 8-360
RCB-LB-TGS		8-29, 8-360
交換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-104

# カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-185
<b>ほ</b>		
防塵・防滴仕様		7-419
防錆皮膜処理	MD	3-608
防滴仕様		1-230, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
ボールねじ		1-238, 1-341
ボール保持機構付ガイド	RT	3-609, 5-530, 7-412, 7-720
保護構造 (IP□□)		1-341
保護構造について		2-86
ポジショナータイプ		8-46
保守部品		1-79
本体カバー	CO	5-527, 5-647, 6-322, 7-710
本体精度		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
本体前面 (反モーター側) 組み付け穴 =タップ穴仕様	AHT	6-321
本体取付け金具	TTA-FT-□	5-543, 5-544
本体取付けブラケット (壁掛け仕様)	TFL/TFR	7-723
本体取付けブラケット (天吊り仕様)	HFL/HFR	7-716
<b>ま</b>		
マスターユニット		
	RSEL-G-CC	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
	RSEL-G-CC2	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
	RSEL-G-CIE	8-105, 8-118, 8-125, 8-135
	RSEL-G-DV	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
	RSEL-G-DV2	8-105, 8-118, 8-124, 8-135
SELユニット (RSEL用)	RSEL-G-E	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
	RSEL-G-EC	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
	RSEL-G-EP	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
	RSEL-G-NP	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
	RSEL-G-PN	8-105, 8-118, 8-123, 8-135
	RSEL-G-PR	8-105, 8-118, 8-125, 8-135
	RSEL-G-PRT	8-105, 8-118, 8-126, 8-135
	RCON-GW/GWG-CC	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
	RCON-GW/GWG-CIE	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
	RCON-GW/GWG-DV	8-61, 8-69, 8-74, 8-79, 8-93
ゲートウェイユニット (R-unit用)	RCON-GW/GWG-EC	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-ECM	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-EP	8-61, 8-69, 8-74, 8-81, 8-93
	RCON-GW/GWG-ML3	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93
	RCON-GW/GWG-PR	8-61, 8-69, 8-74, 8-80, 8-93
ゲートウェイユニット (R-unit用)	RCON-GW/GWG-PRT	8-61, 8-69, 8-74, 8-82, 8-93
	RCON-GW/GWG-SSN	8-61, 8-69, 8-74, 8-83, 8-93
マルチスライダ		1-341
<b>み</b>		
右横立て取付け仕様	SIR	3-609
見積もり・問い合わせFAXシート		1-18

内容	型式	掲載頁
<b>む</b>		
無線軸動作対応仕様	WL2	2-495
無線通信仕様	WL	2-494
<b>め</b>		
メカエンド		1-342
MECHATROLINK I/II	ML	8-15
MECHATROLINK III	ML3	8-15, 8-82
メンテナンス部品概略図/ メンテナンス部品型式リスト		1-105
<b>も</b>		
モーター		1-227, 3-51, 4-55, 5-53, 6-57, 7-71
	ERC2-MU□	1-198
	ERC3-MURA□-□-□	1-198
	ERC3-MUSA□-□-□	1-197
	RCA2-MU□	1-200
	RCP3-MU□	1-194
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-156, 1-193
	RCS3-MU□	1-162, 1-204
	RCS3CR-MU8□	1-205, 1-206
モーター (ロボット) ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□	1-96
SSEL用	CB-XMC-MA□□□	1-96
	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□	1-96
	CB-XEU-MA□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□	1-96
XSEL用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-95
	CB-X-MA□□□	1-96
	CB-XMC-MA□□□	1-96
モーター・エンコーダー型 (ロボット) ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-PAC-PIO□□□	1-102
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-CFA2-MPA□□□	1-93
	CB-CFA3-MPA□□□	1-93
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
PCON用	CB-APSEP-MPA□□□	1-91
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-91
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
RCON用	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-92
	CB-PSEP-MPA□□□	1-93
	CB-RCAPC-MPA□□□	1-94
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-95
モーター・エンコーダーケーブル		1-230, 1-342, 3-54, 4-58, 5-56, 6-60, 7-74
モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-487
モーター折返し方向	ML/MR	2-487, 3-608, 4-592, 5-648, 6-111, 6-325, 7-717
	MT	4-592, 6-111, 6-325, 7-717
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-593, 6-111
モーメント		1-235, 1-342
漏れ電流		1-342

内容	型式	掲載頁
<b>ゆ</b>		
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-652, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-252, 8-265, 8-277, 8-289, 8-300, 8-315, 8-344
USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	8-95, 8-137, 8-163, 8-189, 8-204, 8-215, 8-226, 8-241, 8-251, 8-265, 8-277
UL規格海外規格		1-242
ユーザーケーブル (IXA用)	CB-IXA-USR□□□-CS	5-831
ユーザーケーブルペア (Sタイプ)	US1/US2/US3/ US4/US5/US6	3-691, 3-692
ユーザーケーブルペア (Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/ UM4/UM5/UM6	3-691, 3-692
ユニット製品		5-5, 5-57, 5-541, 7-76, 7-420
<b>よ</b>		
ヨーイング		1-342
<b>ら</b>		
ラジアル荷重		1-23, 1-342
ラジアルシリンダー		1-23
<b>り</b>		
リード		1-342
リニアエンコーダー		1-342
リニアガイド		1-342
リニアサーボタイプ		3-615
リニアモーター		1-342
リレー		1-342
リングコア	ESD-R-25	8-307, 8-321
<b>ろ</b>		
RoHS指令海外規格		1-241
ロータリータイプ		6-211
ロードセル		1-342
ロードセル付き	LCT/LCN	6-111
ローリング		1-342
ロストモーション		1-228, 1-342, 3-52, 4-56, 5-54, 6-58, 7-72
ロッド先端延長仕様	RE	4-598
ロッド先端振れ		1-229, 1-259, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロッドタイプ		1-229
ロッド不回転精度		1-229, 3-53, 4-57, 5-55, 6-59, 7-73
ロボットケーブル		1-342
<b>わ</b>		
ワイバーシール取付け仕様	WS	2-495
割出し精度		1-342
Y軸取付け前後位置変更	F1/F2	5-647
Y軸取付け高さ位置変更	H1/H2	5-648

あ

か

さ

た

な

は

ま

や

ら

わ

# MEMO

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.



# MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.



# お客様の期待に「心」で応える

---

## 製品づくりとサービスを

---

心をこめて製品をつくること、それは使いやすさや品質の高さなどお客様の「あったらいいな」を想像し、応えることに他なりません。

また、そうした製品の魅力は心のこもったサービスがあってはじめて、お客様の実感や満足へと変わります。

私たちは、このホスピタリティの精神を忘れることなく、お客様の期待に「心」で応える製品づくりとサービスで、事業の発展に貢献いたします。



2007年8月、従来の尾羽工場に隣接した社屋に開発部門、本社管理部門等を移転。開発・生産が一体となった製品開発・量産化を実現し、より高品質の製品化が可能となりました。この新本社社屋の窓には私たちのお客様への思いを込め、「心」という文字をかたどっています。

# 終わりになき進化のために——。 私たちは変わり続けます。

株式会社アイエイアイは、ロボットの製造・販売を通じて、「工場のCO2削減、省エネ、省力化、コスト低減、生産効率アップ、品質向上、エアレス化」など、さまざまな場面でお客様のご要望にお応えします。

モノづくりの現場を幅広く支えていくために、主に以下の4項目に力を入れ、邁進していきます。

Development

## 開発力

常に次のステップを見据える姿勢が、無限の可能性を呼ぶ。

アイエイアイでは常に市場ニーズの先を読み、研究開発への積極的な投資をおこなうことで、毎年さまざまな商品を市場に送り出しています。

Products

## 製品力

現場に最適なシステムを提供する、多彩なバリエーション。

2点間動作に特化した「エレシリンダー<sup>®</sup>」から、より高性能な「ロボシリンダー<sup>®</sup>・単軸ロボット」「直交・スカラロボット」まで、お客様の用途にあわせたロボットを多数取り揃えています。

Network

## ネットワーク力

国内外に数多くの拠点を構え、お客様の競争力向上に貢献。

国内は30か所の営業所があり、お客様のご要望にいち早くお応えします。  
海外市場も13の国と地域の強固なネットワークで対応しています。

Service

## サービス力

技術、設備、人、環境…そのすべてがモノづくりを動かす。

「充実のサポート体制、広範な採用実績、先進の生産システムによる短納期、揺るぎない高品質」  
お客様の革新を支える安心サービスを提供します。

アイエイアイお客様センター “**エイト**”

安心とは**24時間対応**のことです

**0800-888-0088**  
FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)  
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

(\*上記フリーダイヤルがつかない場合は、こちらをご利用ください (通話料無料))  
**TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486**



株式会社 **アイエイアイ**

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店			
名古屋営業所	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
豊田支店			
新豊田営業所	〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行ヒ森2-4	TEL 0184-37-3011	FAX 0184-37-3012
仙台営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6 イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
静浜営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソン浜松ビル7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21 第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 第5池内ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 広島鯉城通りビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分営業所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0910 熊本県熊本市東区健軍本町1-1 拓洋ビル4F	TEL 096-214-2800	FAX 096-214-2801

**IAI America, Inc.**

USA Headquarter & Western Region (Los Angeles) : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 (800) 736-1712  
Midwest Branch Office (Chicago) : 110 E. State Pkwy, Schaumburg, IL 60173 (800) 944-0333  
Southeast Branch Office (Atlanta) : 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 (888) 354-9470

**IAI (Shanghai) Co., Ltd.**

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,  
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ/ロボシリンダー/ROBOCYLINDER/エレスリンダ/エレスリンダー/ELECYLINDER/デジタルスピコン/ラジアルシリンダ/ラジアルシリンダー/RADIAL CYLINDER/パルスプレス/パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。

**IAI Industrieroboter GmbH**

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

**IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.**

825 PhairojKijja Tower 7th FL, Debaratana RD.,  
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand