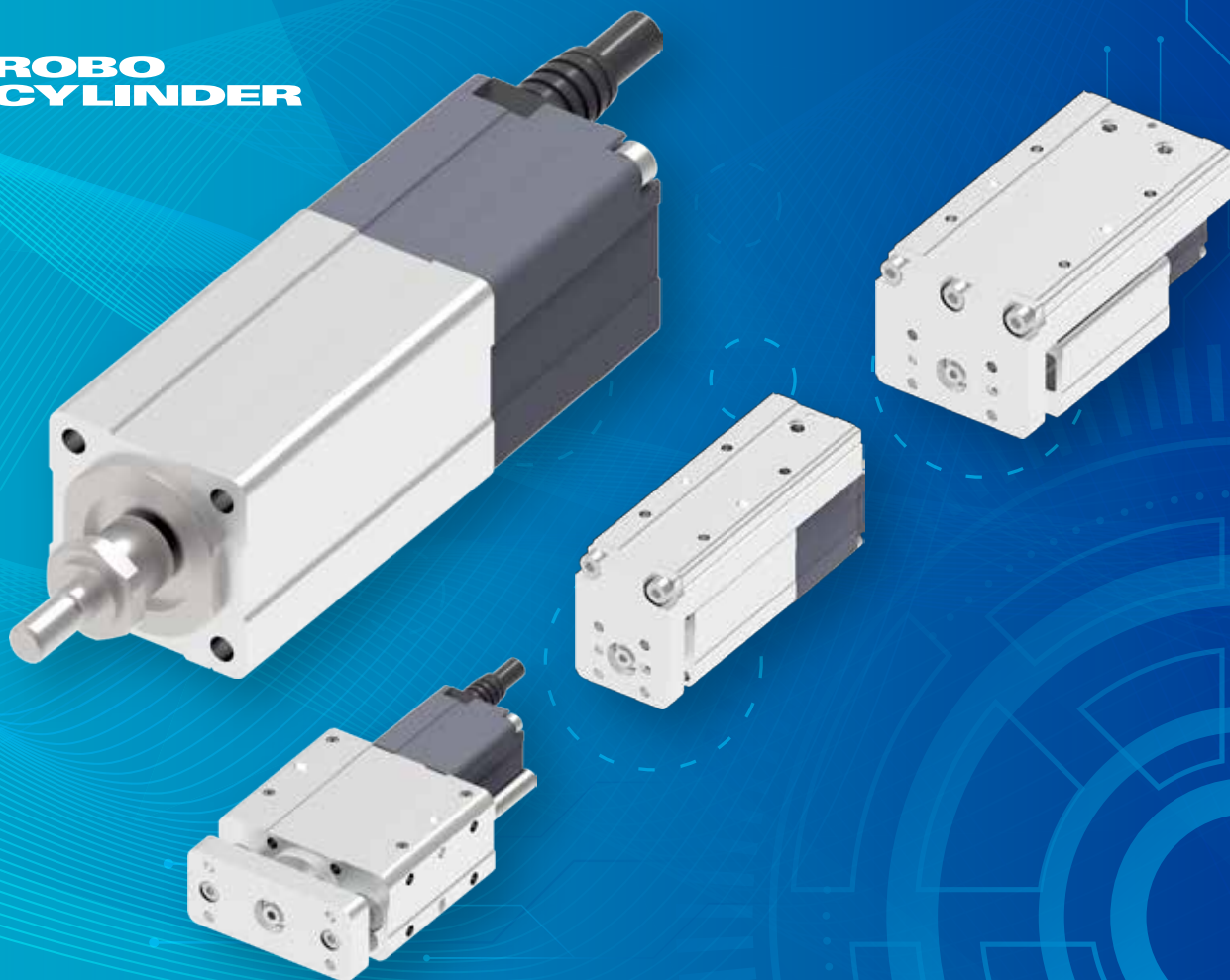


ロボシリンダー[®] 細小型
バッテリーレスアブソ仕様

RCA2

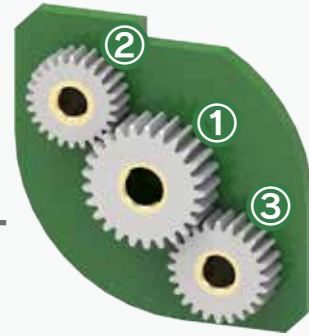
R ROBO
C CYLINDER



代理店

発売から17年 さらなる改善を行い

ロボシリンダー細小型[®]が

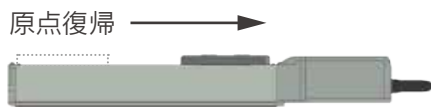


バッテリーレスアブソリュート エンコーダーに対応

エンコーダー部の3つのギアの情報から
現在位置を算出します

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応により

原点復帰が**不要**



- ・原点復帰のプログラム作成不要
→設計工数削減
- ・装置立上げ時や停止後の原点復帰が不要
→作業時間の短縮

バッテリーが**不要**



- ・バッテリーの購入費は不要
→原価削減/在庫削減
- ・バッテリー起因のトラブルなし
→トラブル低減

4つのラインナップから選択できます



タップ穴固定ロッドタイプ
RP3NC/RP4NC



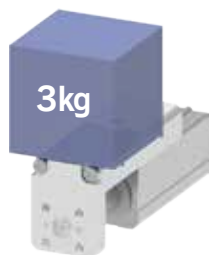
ダブルガイドロッドタイプ
GD3NC/GD4NC

大幅リニューアル!!

POINT
1

モーターサイズUPで
最大可搬（水平）が従来より**4倍UP!**

RCA2-TCA3NA
(10W モーター搭載)



New
RCA2-TC3NC
(20W モーター搭載)



POINT
2

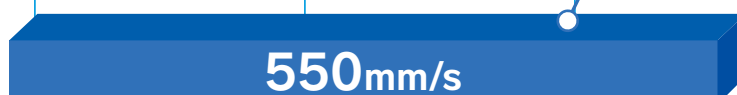
リード追加で最高速が従来より**1.8倍UP!**

RCA2-RP4NA
(リード：6mm)



加減速度
1.5G対応

New
RCA2-RP4NC
(リード：10mm)



POINT
3

設置に合わせたケーブル向きを選択が可能!



従来

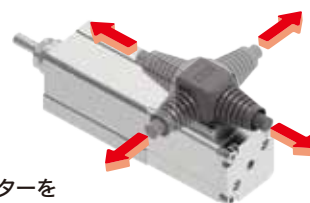
ケーブルボックスがなくなり
スリムな形状になりました



新規

さらに

ケーブル取出し方向
変更仕様にする事で、
4方向へケーブルコネクタを
回転し、向きを変えることができます



コンパクトテーブルタイプ
TC3NC/TC4NC



ワイドテーブルタイプ
TW3NC/TW4NC

スペック一覧

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)		リード	推力	最大 押付け力 (N)	最大可搬質量 (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								
ロッド	RP3NC (モーター10W)	200	4	42.7	—	2	1	—	P7
		100	2	85.5	—	4	1.5		
		50	1	170.9	—	8	2		
	RP3NC (モーター20W)	300	4	60.1	—	3	1.5	—	
		150	2	120.2	—	6	2.5		
		75	1	240.3	—	12	3		
	RP4NC (モーター20W)	300	6	33.8	—	3	1	—	P11
		200	4	50.7	—	5	2		
		100	2	101.5	—	10	4		
	RP4NC (モーター30W)	550	10	29.4	—	3	1	—	
		450	6	49	—	4.5	1.5		
		300	4	73.4	—	7.5	3		
		150	2	146.9	—	15	6		
	GD3NC (モーター10W)	200	4	42.7	—	2	1	—	P15
		100	2	85.5	—	4	1.5		
		50	1	170.9	—	8	2		
	GD3NC (モーター20W)	300	4	60.1	—	3	1.5	—	
		150	2	120.2	—	6	2.5		
		75	1	240.3	—	12	3		
	GD4NC (モーター20W)	300	6	33.8	—	3	1	—	P19
		200	4	50.7	—	5	2		
		100	2	101.5	—	10	4		
	GD4NC (モーター30W)	550	10	29.4	—	3	1	—	
		450	6	49	—	4.5	1.5		
300		4	73.4	—	7.5	3			
150		2	146.9	—	15	6			
テーブル	TC3NC (モーター10W)	200	4	42.7	—	2	1	—	P23
		100	2	85.5	—	4	1.5		
		50	1	170.9	—	8	2		
	TC3NC (モーター20W)	300	4	60.1	—	3	1.5	—	
		150	2	120.2	—	6	2.5		
		75	1	240.3	—	12	3		
	TC4NC (モーター20W)	300	6	33.8	—	3	1	—	P27
		200	4	50.7	—	5	2		
		100	2	101.5	—	10	4		
	TC4NC (モーター30W)	550	10	29.4	—	3	1	—	
		450	6	49	—	4.5	1.5		
		300	4	73.4	—	7.5	3		
		150	2	146.9	—	15	6		
	TW3NC (モーター10W)	200	4	42.7	—	2	1	—	P31
		100	2	85.5	—	4	1.5		
		50	1	170.9	—	8	2		
	TW3NC (モーター20W)	300	4	60.1	—	3	1.5	—	
		150	2	120.2	—	6	2.5		
		75	1	240.3	—	12	3		
	TW4NC (モーター20W)	300	6	33.8	—	3	1	—	P35
		200	4	50.7	—	5	2		
		100	2	101.5	—	10	4		
	TW4NC (モーター30W)	550	10	29.4	—	3	1	—	
		450	6	49	—	4.5	1.5		
300		4	73.4	—	7.5	3			
150		2	146.9	—	15	6			

自動サーボOFF機能

パソコン専用ティーチングソフト(IA-OS)またはティーチングボックス(TB-02/03)にて『自動サーボOFF機能』の設定ができます。自動サーボOFF機能を設定した場合、位置決め完了または停止後、一定時間(遅延時間)経過後に自動的にサーボOFFします。次の移動指令を入力すると自動的にサーボONし、位置決め動作を実行します。停止時に保持電流が流れないため、電力消費量を削減することができます。

型式項目

アクチュエーター型式

RCA2 - [] - WA - [] - [] - 50 [] - [] - ([])
 シリーズ タイプ エンコーダー 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

RCA2 24V ACサーボ
モーター搭載
(標準環境)

RP3NC	タップ穴固定ロッド タイプ 28mm幅 ナット回転駆動
GD3NC	ダブルガイドロッド タイプ 28mm幅 ナット回転駆動
TC3NC	コンパクトテーブル タイプ 32mm幅 ナット回転駆動
TW3NC	ワイドテーブルタイプ 50mm幅 ナット回転駆動
RP4NC	タップ穴固定ロッド タイプ 34mm幅 ナット回転駆動
GD4NC	ダブルガイドロッド タイプ 34mm幅 ナット回転駆動
TC4NC	コンパクトテーブル タイプ 36mm幅 ナット回転駆動
TW4NC	ワイドテーブルタイプ 58mm幅 ナット回転駆動

<□3NC>

10	10W
20	20W

<□4NC>

20	20W
30	30W

<□3NC>

1	1mm
2	2mm
4	4mm

<□4NC>

2	2mm
4	4mm
6	6mm

10 10mm※1

※1 30Wモーターのみ選択可

WA バッテリーレス
アブソリュート

A5 ACON-
CB/CGB/
CYB/POB/
PLB

A6 RCON
RSEL

50 50m

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X □□	長さ指定(最大20m)
R □□	ロボットケーブル(最大20m)

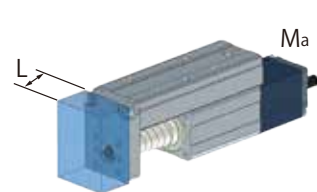
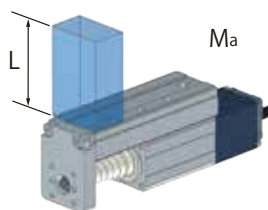
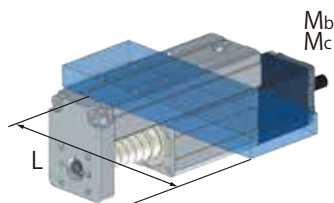
B	ブレーキ付き※2
CJT	ケーブル取出し方向変更(上側) ※2※3
CJR	ケーブル取出し方向変更(右側) ※2※4
CJL	ケーブル取出し方向変更(左側) ※2※4
G1/G3/ G4/G5	指定グリース塗布仕様
NM	原点逆仕様※4
SRC	スパイラルカバー付き仕様

※2 ブレーキ付きオプション選択時は、ケーブル取出し方向変更オプションを必ず選択
 ※3 ロッドタイプ(RP□NC、GD□NC)のみ選択可能
 ※4 テーブルタイプ(TC□NC、TW□NC)のみ選択可能

張出し負荷長

ワークやブラケットなどをアクチュエーターのテーブル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恐れがあります。目安となる長さ以内で使用してください。



取付姿勢

タイプ		取付け姿勢			
		水平平置き設置	垂直設置	水平横立て設置	水平天吊り設置
ロッド	RP/GD	○	○	○	○
テーブル	TC/TW	○	○	○	○

項目	タイプ			
	RP ※1	GD	TC	TW
先端金具取付け穴と本体取付け穴に必要な同軸度	0.05mm以下	—		
ガイド側ブラケットと本体取付面またはプレートに必要な平行度	0.02mm以下	—		
本体設置面・ワーク取付面に必要な平面度	0.05mm/m以下			

(注) 上記数値を満足しない場合は、摺動抵抗が増大し、動作不良の原因となります。

※1 詳細は、「ガイド併用時の注意点」を参照ください。

外付けガイド併用時の注意点 (RPタイプのみ)

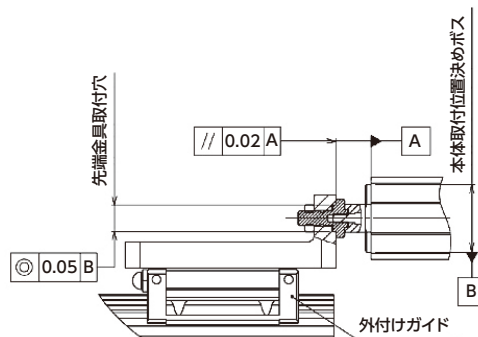
RPタイプは本体内部にボールねじの回り止め機構がついていません。ご使用時は外付けガイドなどの回り止め機構を併用する必要があります。

【外付けガイドを併用する場合の注意点】

外付けガイドを併用する場合、アクチュエーターと外付けガイドの平行度(水平面内、垂直面内)にズレが生じると、動作不良やアクチュエーターの早期破損に繋がります。

ガイド取付け時に調整を行い、アクチュエーターとガイドの芯出しを行います。調整後、ストローク全域にわたり、摺動抵抗が一定であることを確認します。

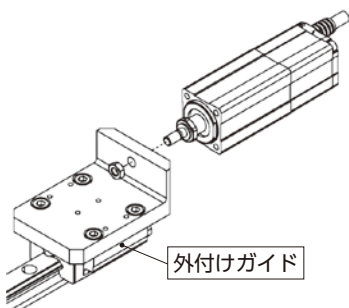
摺動抵抗は、コントローラーの電流モニター機能にて電流値が一定であることで確認することができます。



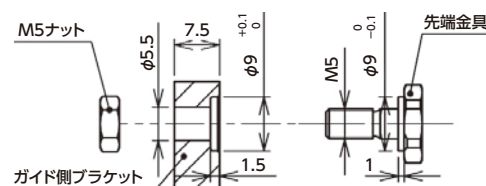
●外付けガイドとの固定方法について

外付けガイドとの固定には、「リジッド固定」を推奨いたします。タップ穴固定ロッドタイプは、ロッド回転方向の力を受けることができないため、ロッド回転方向を規制することが必要となります。

「フローティングジョイント」では、ロッド回転方向が規制されないため、送りねじに傾きが生じ、アクチュエーターの早期破損の要因となります。



<ガイド側ブラケットの寸法例>

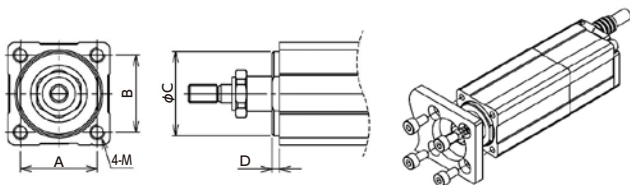


取付方法

各タイプごとの取付け方法に従い取付けを行ってください。

タップ穴固定ロッドタイプ(RP□NC)

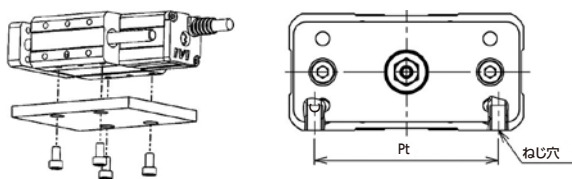
- フレーム端面のねじ穴を用いる場合



タイプ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	M(mm)
RP3NC	21	21	φ23 h8	2	M4深さ8
RP4NC	26	26	φ25 h8	2	M4深さ8

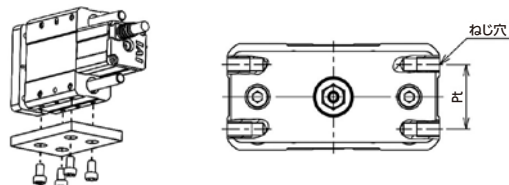
ダブルガイドロッドタイプ(GD□NC)

- 本体フレームの底面取付け穴を利用した取付けの場合



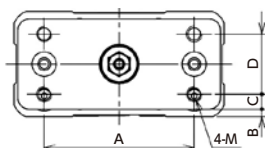
タイプ	ねじ穴	Pt(mm)
GD3NC	M4 深さ6	44
GD4NC	M4 深さ8	54

- 本体フレームの側面取付け穴を利用した取付けの場合



タイプ	ねじ穴	Pt(mm)
GD3NC	M4 深さ6	17
GD4NC	M4 深さ8	20

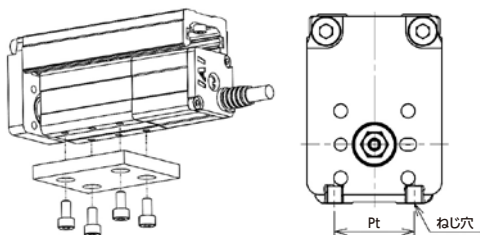
- フロントプレートへ取付けの場合



タイプ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	M(mm)
GD3NC	40	2	4	16	M4 深さ8
GD4NC	48	2	5	20	M4 深さ10

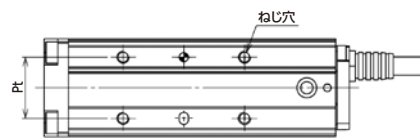
テーブルタイプ(TC□NC/TW□NC)

- 本体フレームの底面取付け穴を利用する場合



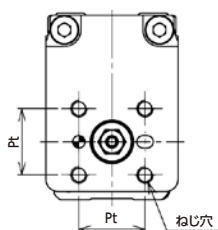
タイプ	ねじ穴	Pt(mm)
TC3NC	M4 深さ4	19
TC4NC	M4 深さ4	21
TW3NC	M4 深さ6	37
TW4NC	M4 深さ8	45

- テーブルへ取付ける場合

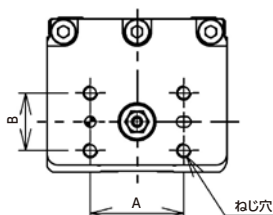


タイプ	ねじ穴	Pt(mm)
TC3NC	M4 深さ4	20
TC4NC	M4 深さ4	22
TW3NC	M4 深さ4	37
TW4NC	M4 深さ4	45

- フロントプレートへ取付ける場合



タイプ	ねじ穴	Pt(mm)
TC3NC	M4 深さ8	16
TC4NC	M4 深さ10	20



タイプ	ねじ穴	A(mm)	B(mm)
TW3NC	M4 深さ8	26	16
TW4NC	M4 深さ10	30	20

RCA2-RP3NC

細小型

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅
30mm

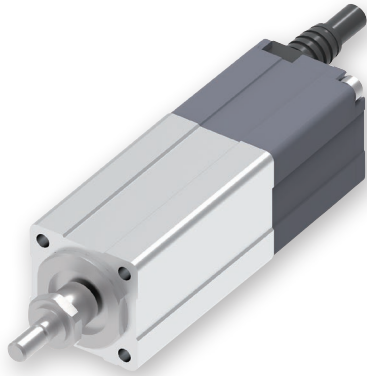
24V
ACサーボモーター

ボールねじ

■型式項目

RCA2 - RP3NC - WA - [] - [] - **50** - [] - [] - []

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	RP3NC	WA バッテリーレスアプソ	10 サーボモーター 10W 20 サーボモーター 20W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	50 50mm	A5 ACON 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



外付けの回り止めが必要



選定上の注意

- (1) 送りねじに回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回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは5ページをご確認ください。
- (2) 外付けガイドが無い状態で、ねじ軸の往復動作を行わないでください。ガイドが無い状態で、直動部を押し引きし、往復動作をさせるとねじ軸に偏荷重がかかり、ねじ軸に曲がりが生じたり、内部機構が損傷する可能性があります。
- (3) 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。
- (4) 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39ページをご確認ください。
- (5) 直動部(先端金具、ねじ軸)に対して、ラジアル荷重と負荷モーメントをかけないでください。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は5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 モーター	
	10W	20W
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(注1)	B	39	-
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	39	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ(B)選択時は、ケーブル取出し方向変更(CJT)を必ず選択してください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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
 A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

メインスペック

項目		内容						
		20			10			
モーター(W)								
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)	3	6	12	2	4	8
		最高速度(mm/s)	300	150	75	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		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)	1	0.4	0.2	1	0.4	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	2.5	3	1	1.5	2
		最高速度(mm/s)	300	150	75	200	100	50
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		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)	1	0.4	0.2	1	0.4	0.2	
	定格推力(N)	60.1	120.2	240.3	42.7	85.5	170.9	
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	2.5	3	1	1.5	2	
ストローク(mm)		50	50	50	50	50	50	

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	±0.01mm
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
ロッド不回転精度	-
走行寿命	モーター10W: 5000kmもしくは5000万往復 モーター20W: 2000kmもしくは2000万往復
リニアガイド	-
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 ²
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

寸法図

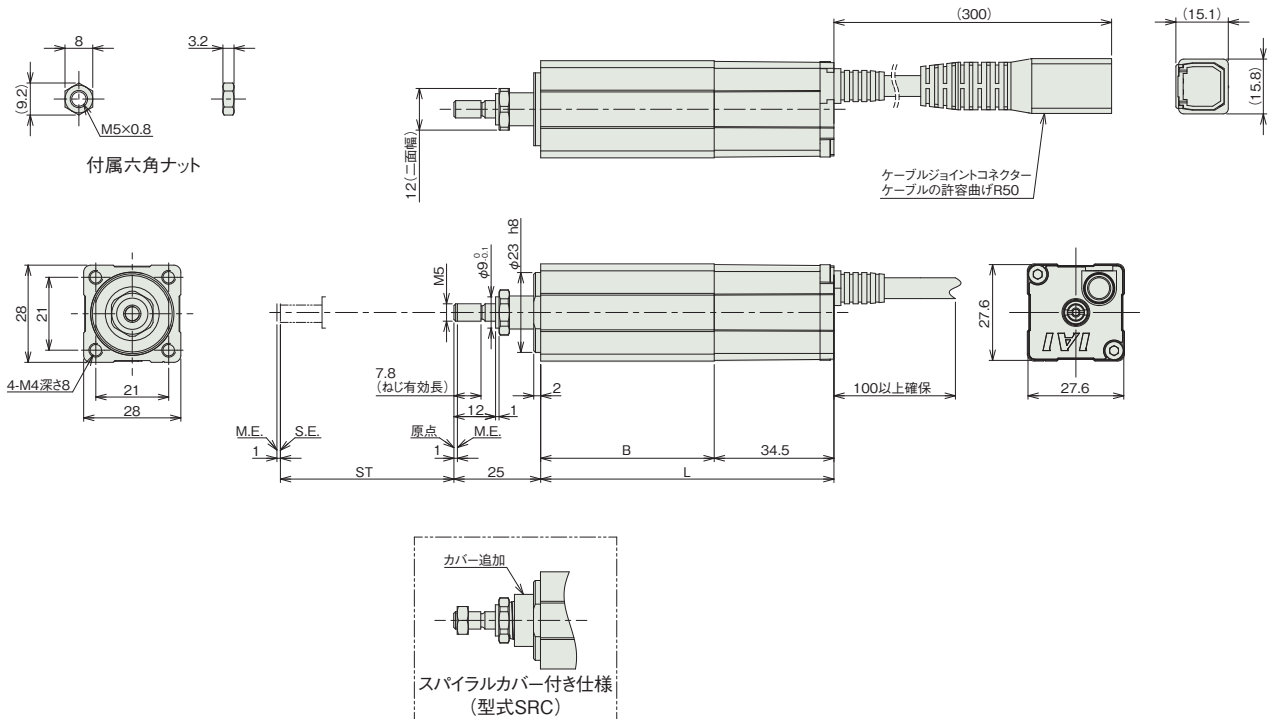
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■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回り止めが付いていませんので、外部に回り止めを追加してください。

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

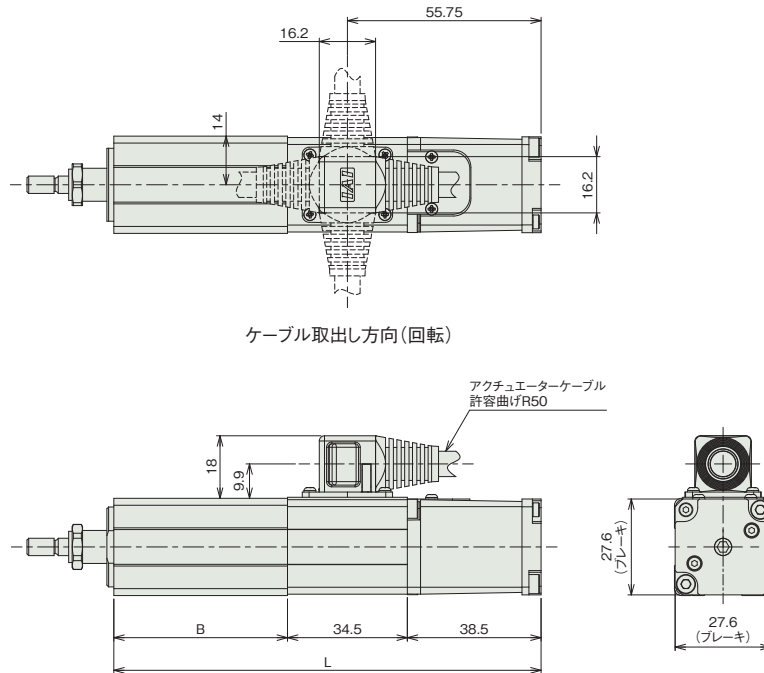
ストローク		50	
モーター出力(W)		10	20
L	ブレーキ無し	84.5	99.5
	ブレーキ有り	123	138
B	ブレーキ無し	50	65
	ブレーキ有り	50	65

■ストローク別質量

ストローク		50	
モーター出力(W)		10	20
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.22	0.27
	ブレーキ有り	0.32	0.36

■ブレーキ有り(オプション)

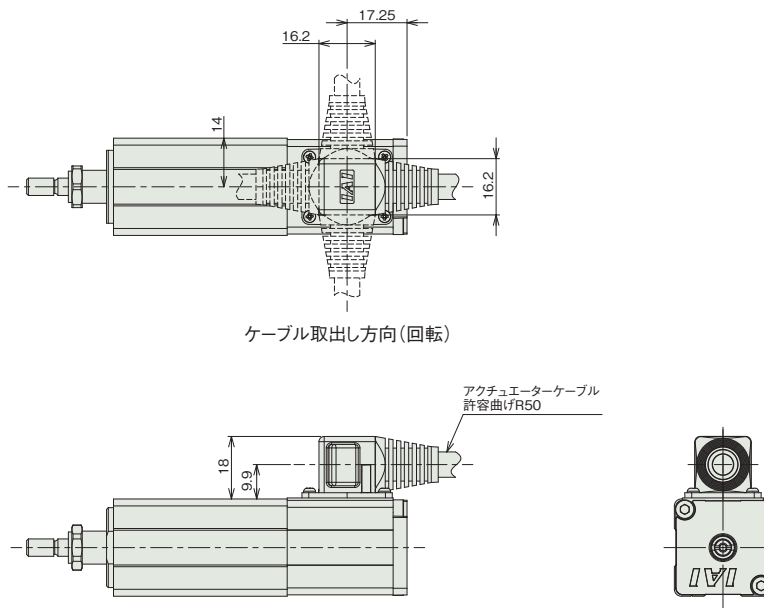
(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



ケーブル取出し方向(回転)

■ケーブル取出し方向変更(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



ケーブル取出し方向(回転)

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	CIT	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)	-	総合カタログ・巻		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総合カタログ・巻		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ・巻		
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	総合カタログ・巻		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

RCA2-RP4NC

細小型 バッテリーレスアプソ モーターストロート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター ボールねじ

■ 型式項目

RCA2 - RP4NC - WA - [] - [] - **50** - [] - [] - []

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 20 サーマーター 20W 30 サーマーター 30W	リード 10 ボールねじ10mm 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 50 50mm	適応コントローラー A5 ACON 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
------	-----	-----------------------------	--	---	--------------------	--------------------------------------	---	---------------------------



外付けの回り止めが必要



- 送りねじに回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回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは5ページをご確認ください。
- 外付けガイドが無い状態で、ねじ軸の往復動作を行わないでください。ガイドが無い状態で、直動部を押し引きし、往復動作をさせるとねじ軸に偏荷重がかかり、ねじ軸に曲がりが生じたり、内部機構が損傷する可能性があります。
- 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。
- 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39ページをご確認ください。
- 直動部(先端金具、ねじ軸)に対して、ラジアル荷重と負荷モーメント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5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 モーター	
	20W	30W
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(注1)	B	39	-
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	39	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ(B)選択時は、ケーブル取出し方向変更(CJT)を必ず選択してください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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
 A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容								
	30				20				
モーター(W)	30 / 20								
リード	10	6	4	2	6	4	2		
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	4.5	7.5	15	3	5	10
		最高速度(mm/s)	550	<375>	<250>	<125>	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	1.5	3	6	1	2	4
		最高速度(mm/s)	550	<375>	<250>	<125>	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
最高加減速度(G)		1.5	1	1	0.4	1	1	0.4	
推力	定格推力(N)	29.4	49.0	73.4	146.9	33.8	50.7	101.5	
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	1.5	3	6	1	2	4	
ストローク(mm)	50								

(注) <>は指定グリース塗布仕様の場合です。

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	±0.01mm
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
ロッド不回転精度	-
走行寿命	モーター20W: 5000kmもしくは5000万往復 モーター30W: 2000kmもしくは2000万往復
リニアガイド	-
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 ²
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

寸法図

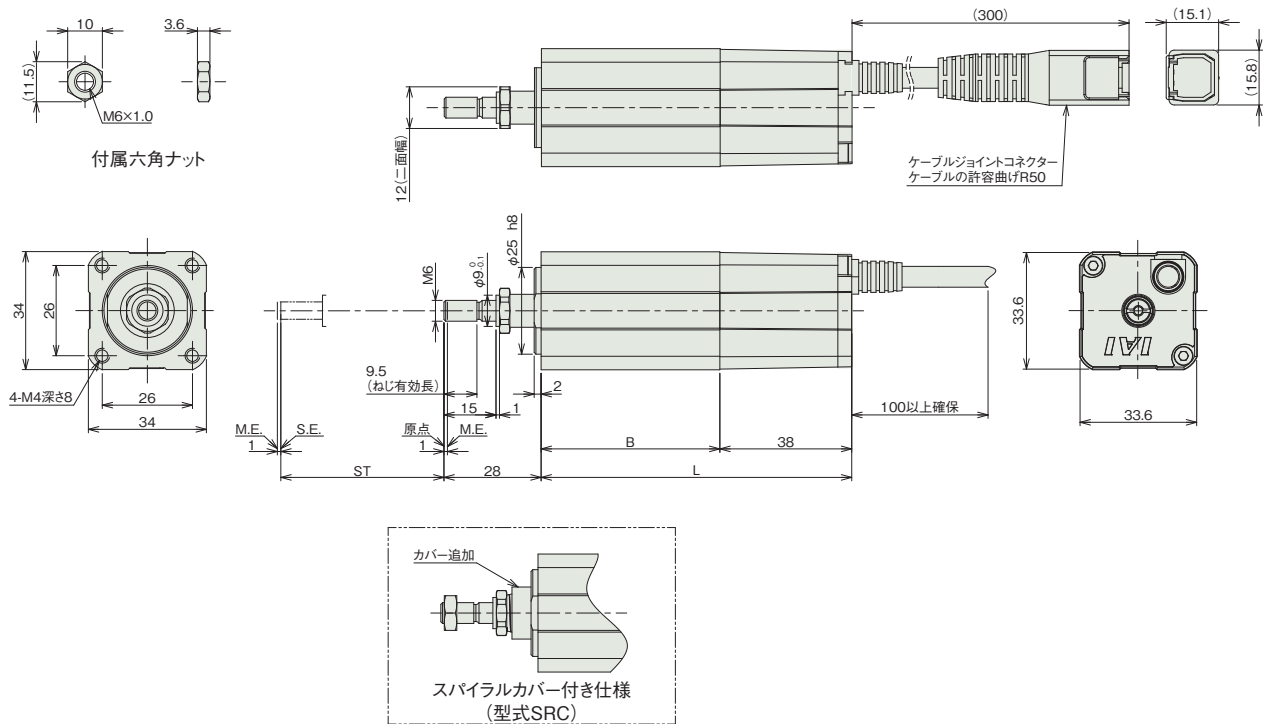
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■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回り止めが付いていませんので、外部に回り止めを追加してください。

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

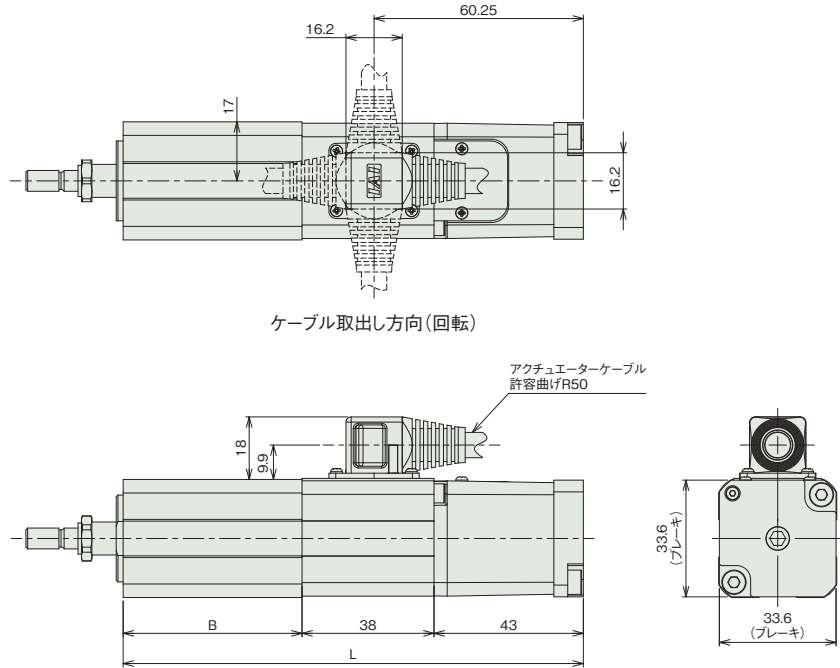
ストローク		50	
モーター出力(W)		20	30
L	ブレーキ無し	89.5	110.5
	ブレーキ有り	132.5	153.5
B	ブレーキ無し	51.5	72.5
	ブレーキ有り	51.5	72.5

■ストローク別質量

ストローク		50	
モーター出力(W)		20	30
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.32	0.41
	ブレーキ有り	0.47	0.58

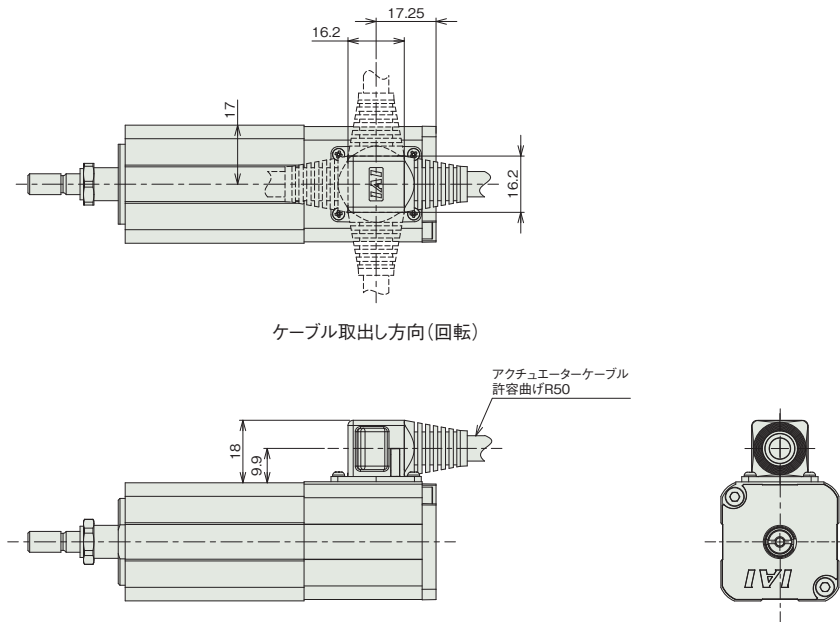
■ブレーキ有り(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



■ケーブル取出し方向変更(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



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	CIT	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)	-	総合カタログ・巻
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総合カタログ・巻
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ・巻
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	総合カタログ・巻

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

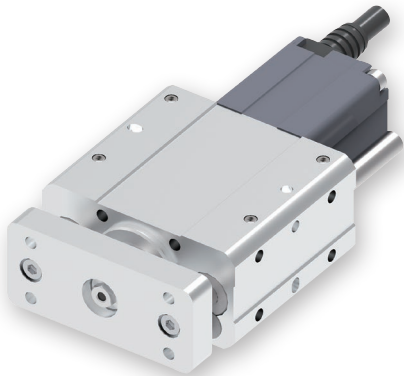
RCA2-GD3NC

細小型	バッテリーレスアプソ	ダブルガイド付	モーターストロート	本体幅 30mm	24V ACサーボモーター	ボールねじ
-----	------------	---------	-----------	----------	---------------	-------

型式項目

RCA2 - GD3NC - 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 10 サーマーター 10W 20 サーマーター 20W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 50 50mm	適応コントローラー A5 ACON 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
------	-----	-----------------------------	--	---	--------------------	--------------------------------------	---	---------------------------



- 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。
- 回転トルクやロッド先端負荷荷重が許容値内であっても、本体および搬送物の取付け方法や、張出設置用ビームの剛性の影響により、動作中に異常な振動や音などが発生する場合があります。その場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は5ページをご参照ください。
- 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39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 モーター	
	10W	20W
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 (注1)	B	39	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	39	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ (B) 選択時は、ケーブル取出し方向変更 (CJT) を必ず選択してください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		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)	-	-

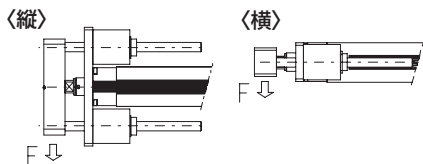
- (注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

メインスペック

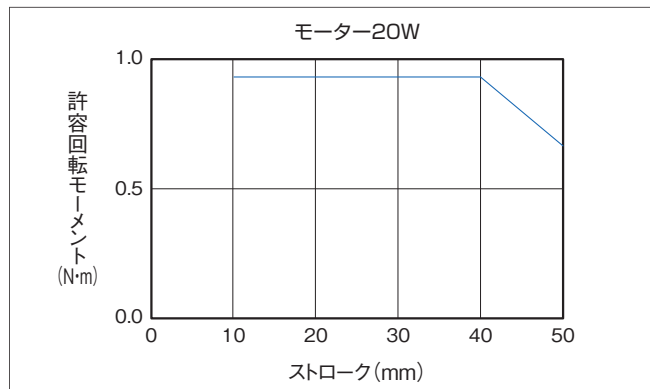
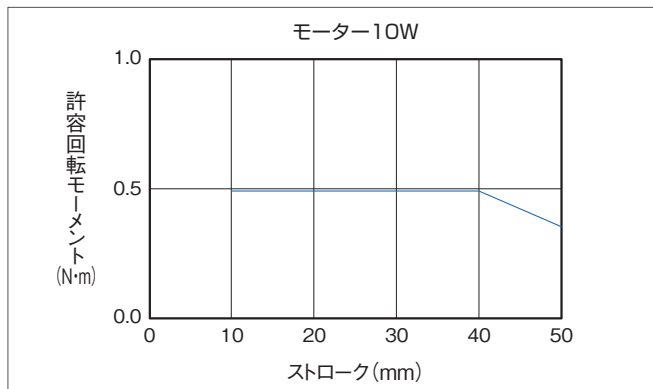
項目		内容						
		20			10			
モーター (W)	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	2	4	8
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	150	75	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	1	0.4	0.2	1	0.4	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	2.5	3	1	1.5	2
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	150	75	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		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)	1	0.4	0.2	1	0.4	0.2
推力	定格推力 (N)	60.1	120.2	240.3	42.7	85.5	170.9	
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	2.5	3	1	1.5	2	
ストローク (mm)		50	50	50	50	50	50	

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	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	-
走行寿命	モーター10W: 5000kmもしくは5000万往復 モーター20W: 2000kmもしくは2000万往復
リニアガイド	直動無限循環型
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 ²
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

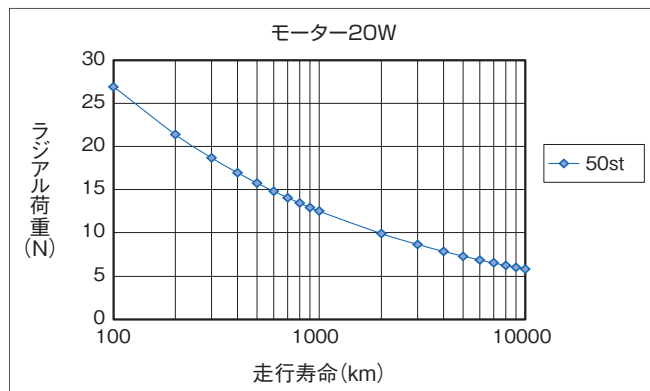
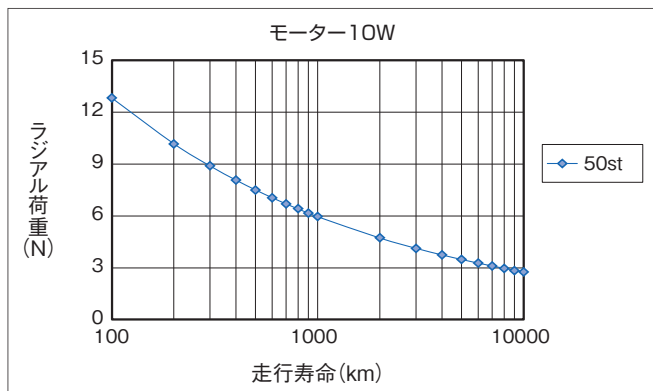
先端許容荷重と走行寿命、ラジアル荷重と先端たわみ量



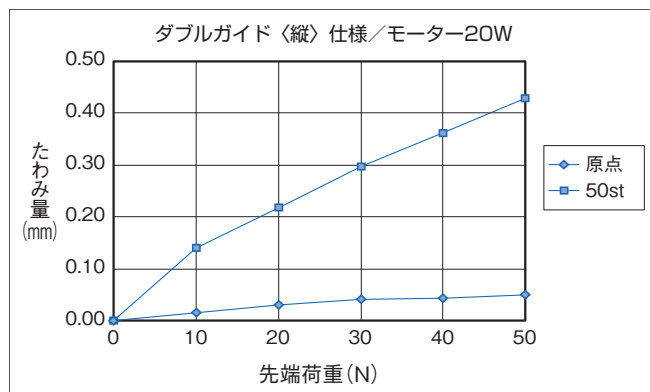
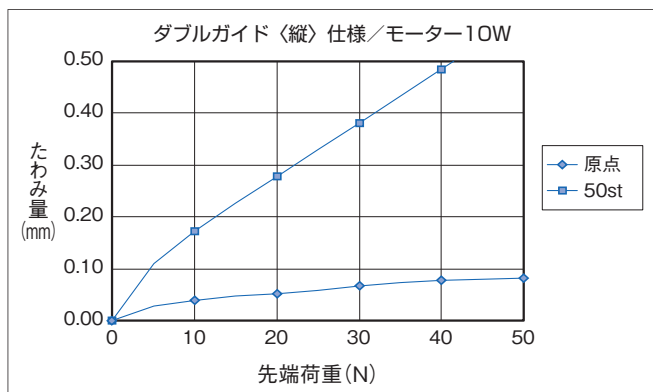
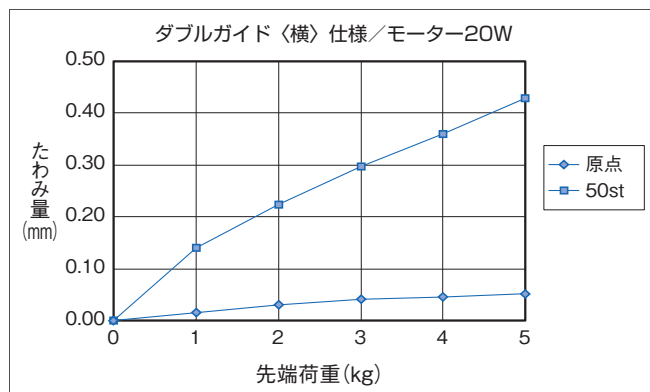
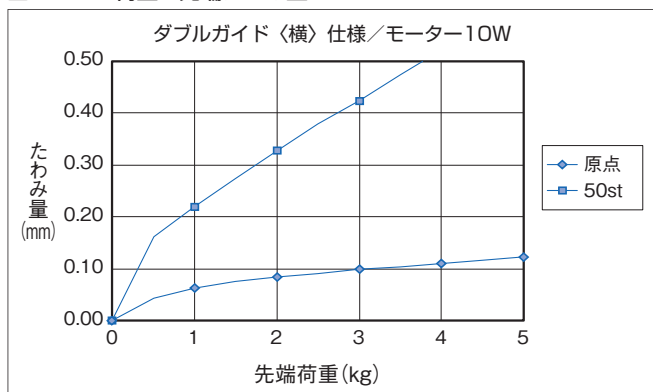
■ ロッド先端静的許容トルク



■ 先端許容荷重と走行寿命の関係



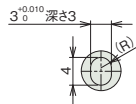
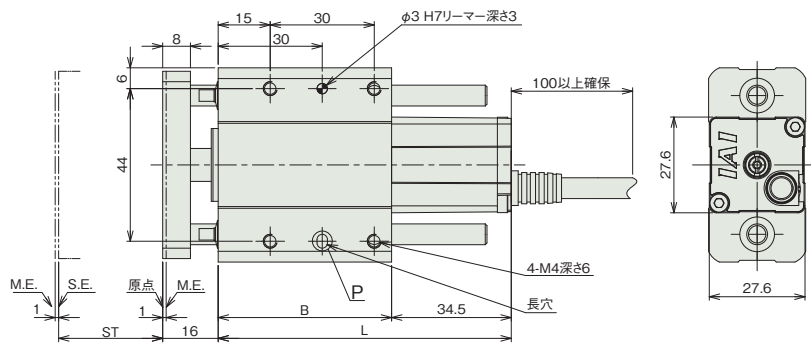
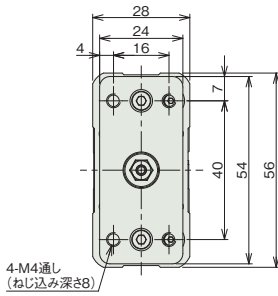
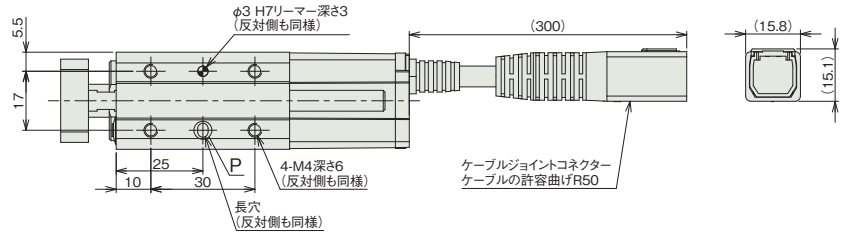
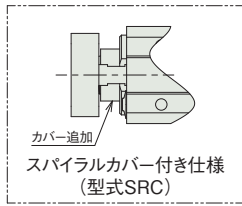
■ ラジアル荷重と先端たわみ量



■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。
 (注) フレーム上面のセットスクリューが取付けられているねじ穴は使用しないでください。

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
 フレーム長穴詳細

■ストローク別寸法

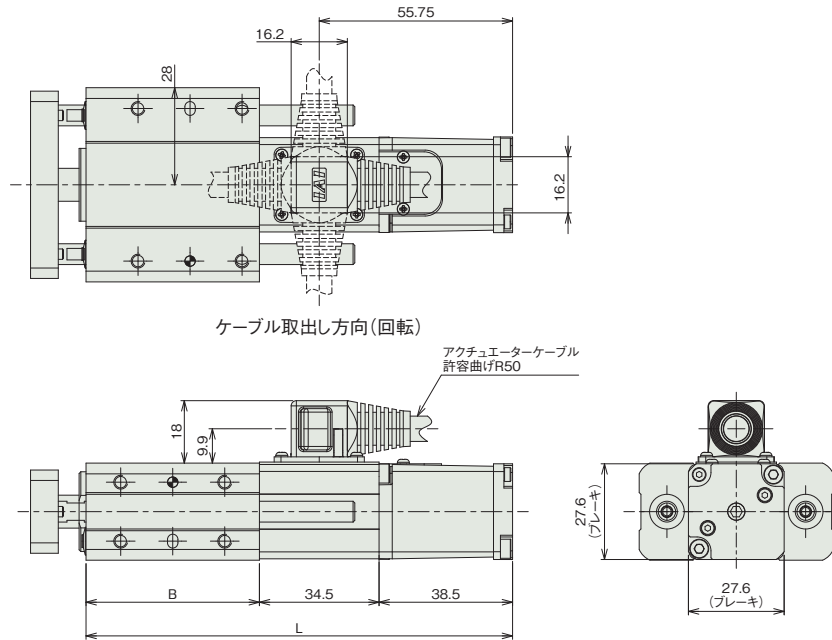
ストローク		50	
モーター出力 (W)		10	20
L	ブレーキ無し	84.5	99.5
	ブレーキ有り	123	138
B	ブレーキ無し	50	65
	ブレーキ有り	50	65

■ストローク別質量

ストローク		50	
モーター出力 (W)		10	20
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.36	0.44
	ブレーキ有り	0.46	0.54

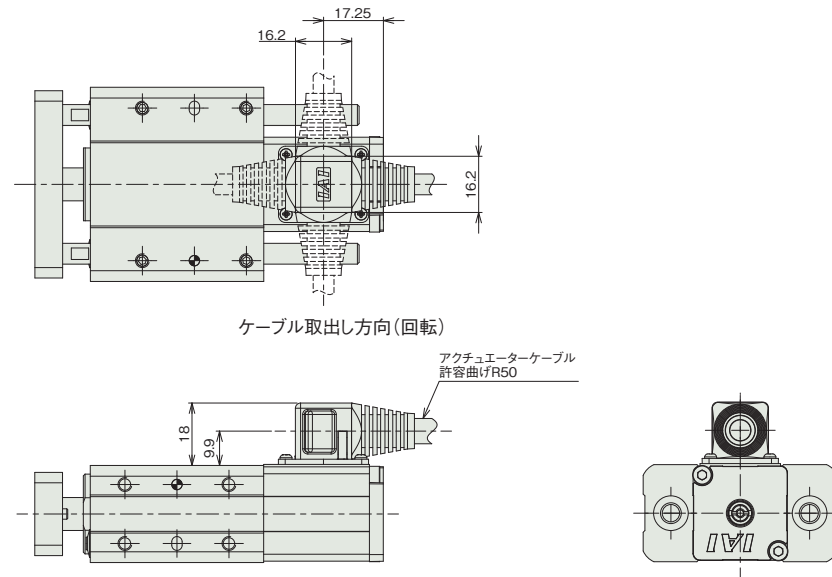
■ブレーキ有り(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



■ケーブル取出し方向変更(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



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	CIT	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)	-	総合カタログ・巻		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総合カタログ・巻		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ・巻		
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	総合カタログ・巻		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

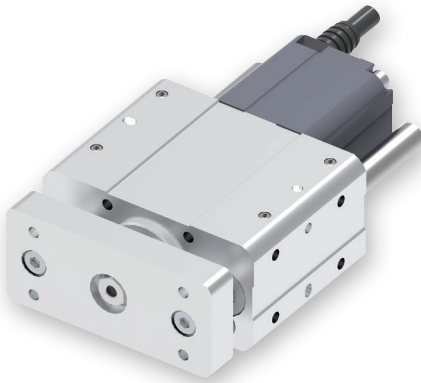
RCA2-GD4NC

細小型	バッテリーレスアプソ	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	ボールねじ
-----	------------	---------	-----------	----------	---------------	-------

■型式項目

RCA2 - GD4NC - WA - [] - [] - **50** - [] - [] - []

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 20 サーマーター 20W 30 サーマーター 30W	リード 10 ボールねじ10mm 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 50 50mm	適応コントローラー A5 ACON 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
------	-----	---------------------------	--	---	--------------------	--------------------------------------	---	---------------------------



- 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。
- 回転トルクやロッド先端負荷荷重が許容値内であっても、本体および搬送物の取付け方法や、張出設置用ビームの剛性の影響により、動作中に異常な振動や音などが発生する場合があります。その場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は5ページをご参照ください。
- 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39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	
	20W	30W
50	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	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)	-	-

オプション価格表 (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	39	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	39	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ (B) 選択時は、ケーブル取出し方向変更 (CJT) を必ず選択してください。

(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
 A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

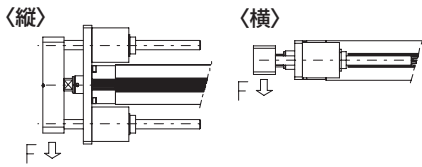
メインスペック

項目		内容							
モーター (W)		30				20			
リード		10	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	4.5	7.5	15	3	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	550	450	300	150	300	200	100
		最低速度 (mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3	6	1	2	4
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	550	450	300	150	300	200	100
		最低速度 (mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4
推力	定格推力 (N)	29.4	49.0	73.4	146.9	33.8	50.7	101.5	
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	1.5	3	6	1	2	4	
ストローク (mm)		50	50	50	50	50	50	50	

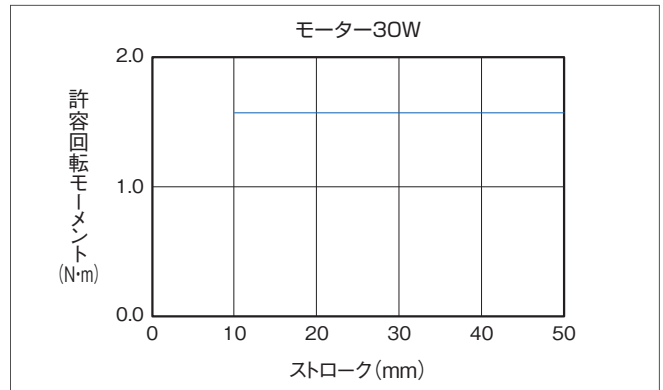
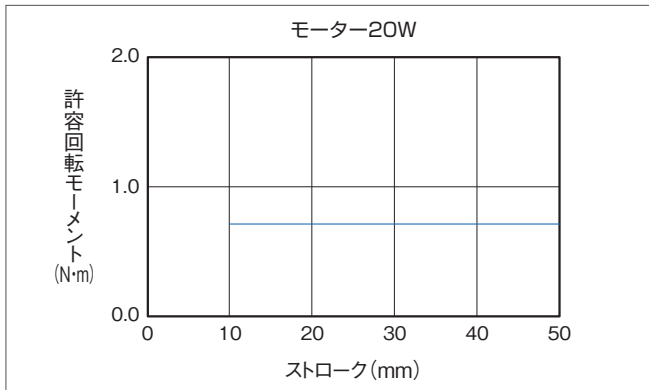
(注) <>は指定グリース塗布仕様の場合です。

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	±0.01mm
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
ロッド不回転精度	-
走行寿命	モーター20W: 5000kmもしくは5000万往復 モーター30W: 2000kmもしくは2000万往復
リニアガイド	直動無限循環型
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 ²
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

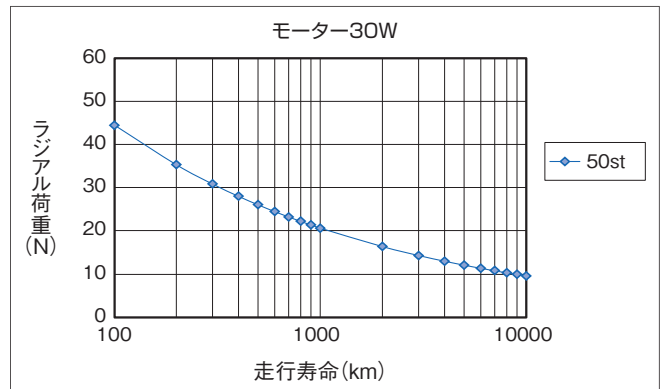
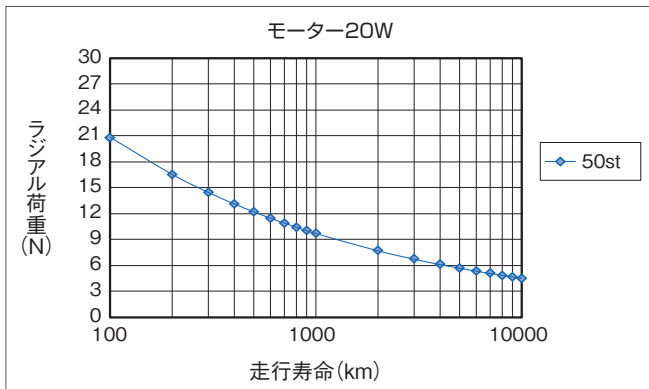
先端許容荷重と走行寿命、ラジアル荷重と先端たわみ量



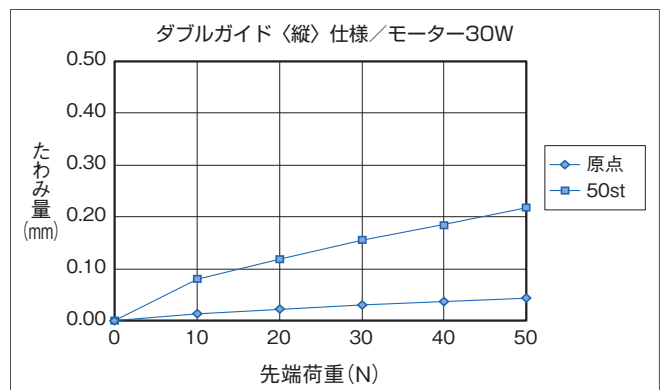
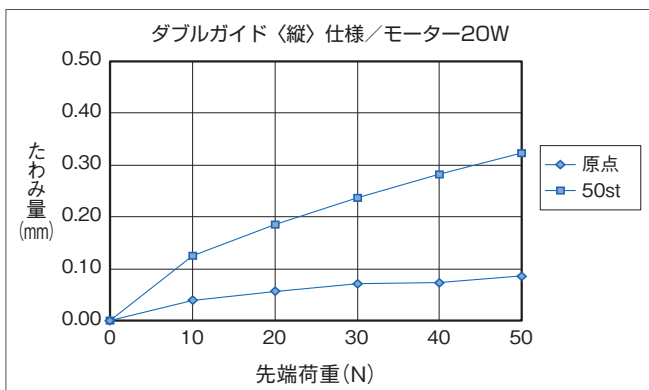
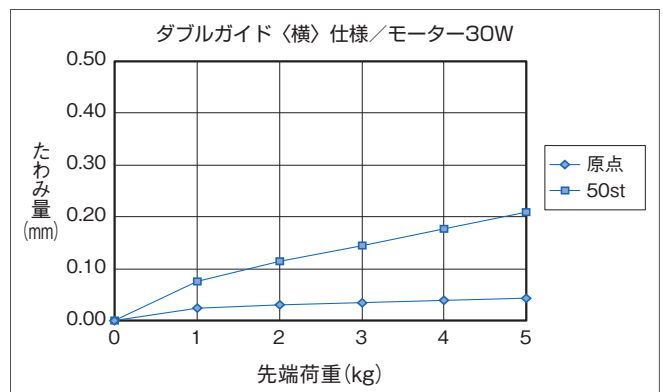
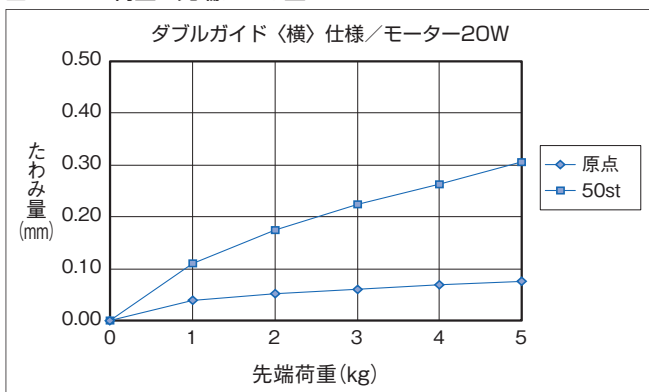
■ ロッド先端静的許容トルク



■ 先端許容荷重と走行寿命の関係



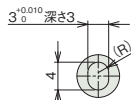
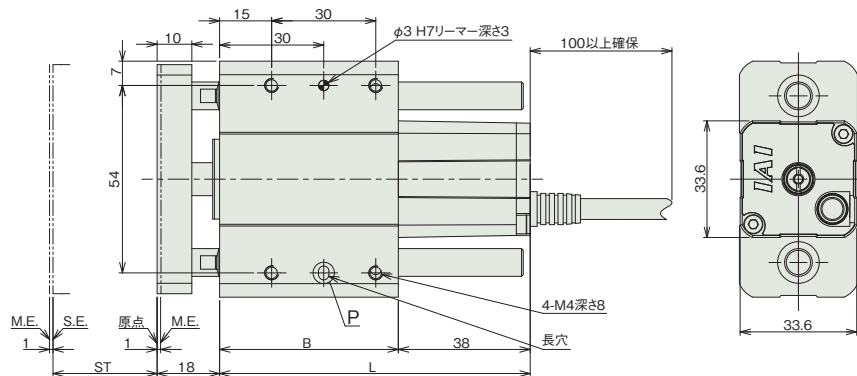
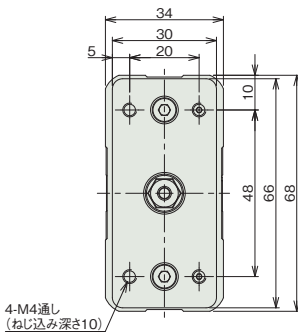
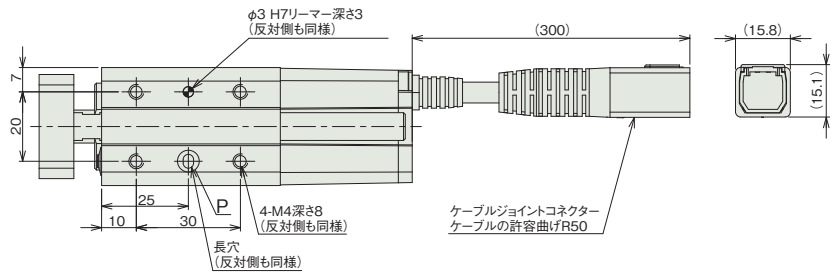
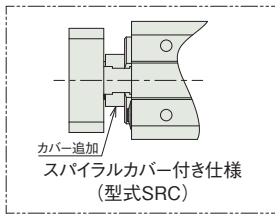
■ ラジアル荷重と先端たわみ量



■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) フレーム上面のセットスクリューが取付けられているねじ穴は使用しないでください。

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
 フレーム長穴詳細

■ストローク別寸法

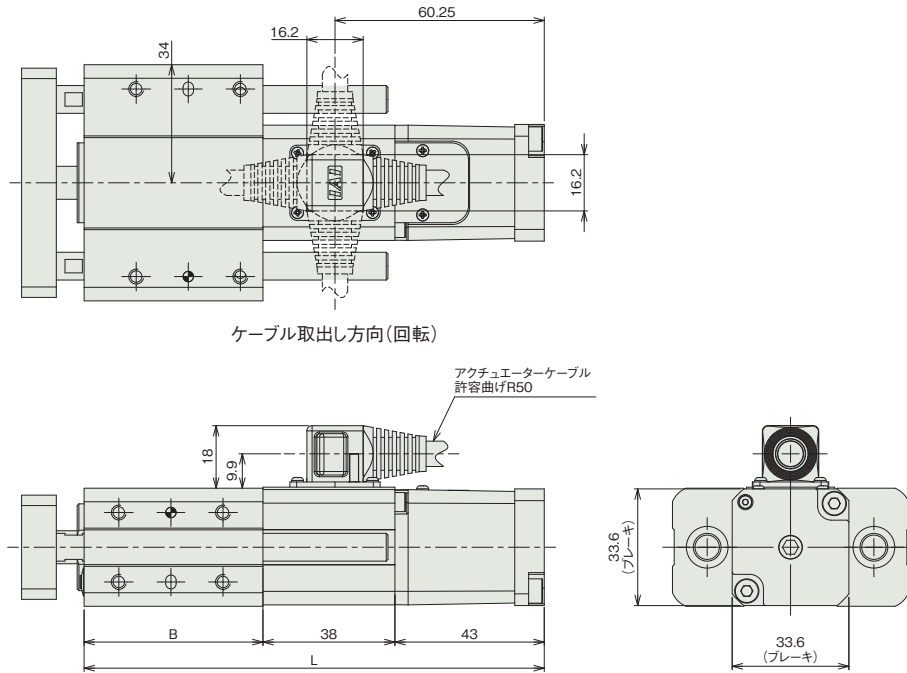
ストローク		50	
モーター出力 (W)		20	30
L	ブレーキ無し	89.5	110.5
	ブレーキ有り	132.5	153.5
B	ブレーキ無し	51.5	72.5
	ブレーキ有り	51.5	72.5

■ストローク別質量

ストローク		50	
モーター出力 (W)		20	30
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.58	0.72
	ブレーキ有り	0.74	0.89

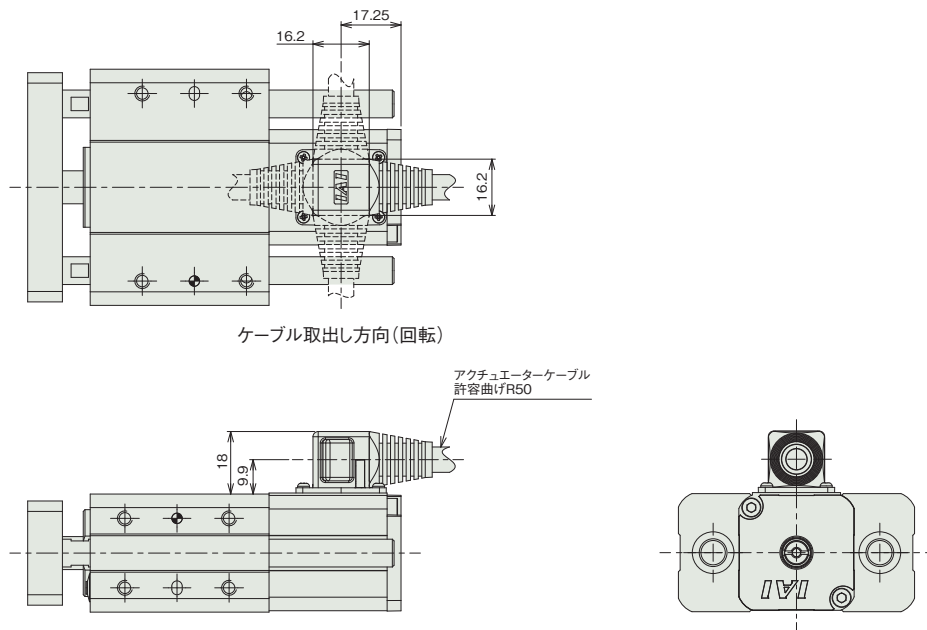
■ブレーキ有り(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



■ケーブル取出し方向変更(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



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	CIT	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)	-	総合カタログ		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	64	-	総合カタログ		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ		
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	総合カタログ		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

RCA2-TC3NC

細小型

バッテリーレスアプソ

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

ボールねじ

型式項目

RCA2 - TC3NC - 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 10 サーボモーター 10W 20 サーボモーター 20W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 50 50mm	適応コントローラー A5 ACON 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
------	-----	---------------------------	--	---	------------------	--------------------------------------	---	---------------------------



- 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 39 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 5 ページをご参照ください。
- 許容張出負荷長の目安は、モーター 10W の場合、Ma/Mb/Mc:50mm 以下、モーター 20W の場合 Ma : 100 mm 以下（テーブル上面方向）、50mm 以下（テーブル先端方向）、Mb/Mc : 120mm 以下です。張出し負荷長については、4 ページの説明をご確認ください。
- 許容モーメントは取付け物体の重心が張出長の 1/2 の場合です。張出し負荷長や負荷モーメントが許容値内であっても、本体及び搬送物の取付け方法や 張出設置用ビームの影響により、動作中に異常な振動や音などが発生する場合があります。その場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

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	
	10W	20W
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 (注1)	B	39	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	39	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	39	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
原点逆仕様	NM	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ (B) 選択時は、ケーブル取出し方向変更 (CJL, CJR) を必ず選択してください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格	
		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。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

メインスペック

項目		内容						
モーター (W)		20			10			
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)	3	6	12	2	4	8
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	150	75	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		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)	1.5	2.5	3	1	1.5	2
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	150	75	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	60.1	120.2	240.3	42.7	85.5	170.9	
	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	2.5	3	1	1.5	2	
ストローク (mm)		50	50	50	50	50	50	

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	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
静的許容モーメント	Ma	10.4 N・m (モーター10W)
	Mb	10.4 N・m (モーター10W)
	Mc	28.3 N・m (モーター10W)
動的許容モーメント (注2)	Ma	3.3 N・m (モーター10W)
	Mb	3.3 N・m (モーター10W)
	Mc	9.0 N・m (モーター10W)
走行寿命	モーター10W 5000kmもしくは5000万往復 モーター20W 2000kmもしくは2000万往復	
リニアガイド	直動無限循環型	
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 ²	
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	

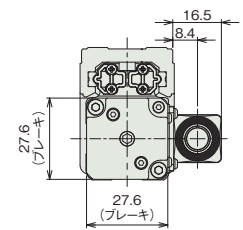
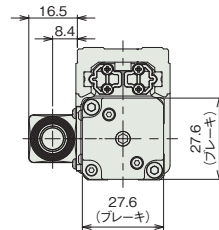
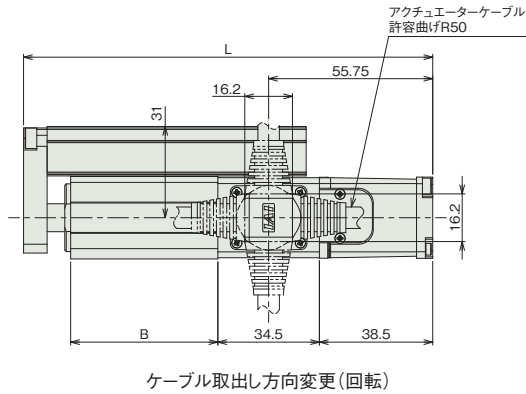
(注2) 基準定格寿命5,000km/2,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ・1巻の該当ページにて走行寿命をご確認ください。

テーブルタイプモーメント方向



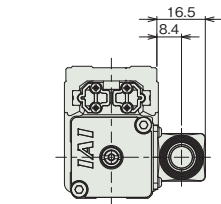
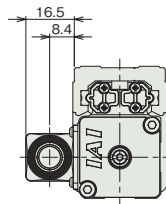
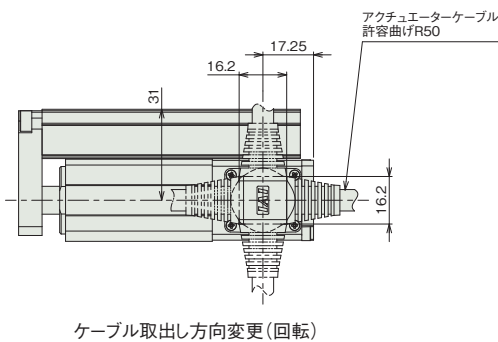
■ブレーキ有り(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



■ケーブル取出し方向変更(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



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	CIT	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)	-	総合カタログ・巻		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総合カタログ・巻		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ・巻		
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	36000	-	総合カタログ・巻		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

RCA2-TC4NC

細小型

バッテリーレスアプソ

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

ボールねじ

■型式項目

RCA2 - TC4NC - WA - [] - [] - **50** - [] - [] - [] - []

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ソ	20 サーボモーター 20W 30 サーボモーター 30W	10 ボールねじ10mm 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	50 50mm	A5 ACON 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	



選定上の注意

- (1) 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 39 ページをご確認ください。
- (2) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 5 ページをご参照ください。
- (3) 許容張出負荷長の目安は、Ma：100mm 以下（テーブル上面方向）、50mm 以下（テーブル先端方向）、Mb/Mc：120mm 以下です。張出し負荷長については、4 ページの説明をご確認ください。
- (4) 許容モーメントは取付け物体の重心が張出長の 1/2 の場合です。張出し負荷長や負荷モーメントが許容値内であっても、本体及び搬送物の取付け方法や張出設置用ビームの影響により、動作中に異常な振動や音などが発生する場合があります。その場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	
	20W	30W
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 (注1)	B	39	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	39	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	39	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
原点逆仕様	NM	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ (B) 選択時は、ケーブル取出し方向変更 (CJL, CJR) を必ず選択してください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格	
		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。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

■メインスペック

項目		内容							
モーター (W)		30				20			
リード		10	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	4.5	7.5	15	3	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	550	450	300	150	300	200	100
		最低速度 (mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3	6	1	2	4
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	550	450	300	150	300	200	100
		最低速度 (mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4	
推力	定格推力 (N)	29.4	49.0	73.4	146.9	33.8	50.7	101.5	
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	1.5	3	6	1	2	4	
ストローク (mm)		50	50	50	50	50	50	50	

(注) <>は指定グリース塗布仕様の場合です。

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	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
静的許容モーメント	Ma	21.7 N・m (モーター20W) / 49.7 N・m (モーター30W)
	Mb	21.7 N・m (モーター20W) / 34.9 N・m (モーター30W)
	Mc	46.6 N・m (モーター20W) / 72.5 N・m (モーター30W)
動的許容モーメント (注2)	Ma	6.1 N・m (モーター20W) / 12.2 N・m (モーター30W)
	Mb	6.1 N・m (モーター20W) / 12.2 N・m (モーター30W)
	Mc	13.1 N・m (モーター20W) / 17.8 N・m (モーター30W)
走行寿命	モーター20W 5000kmもしくは5000万往復 モーター30W 2000kmもしくは2000万往復	
リニアガイド	直動無限循環型	
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 ²	
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) 基準定格寿命5,000km/2,000km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。総合カタログ・1巻の該当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



寸法図

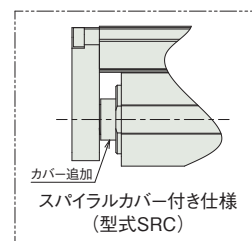
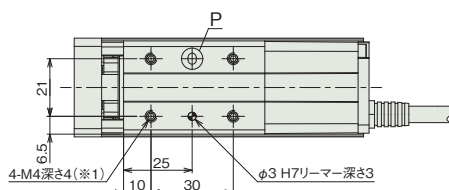
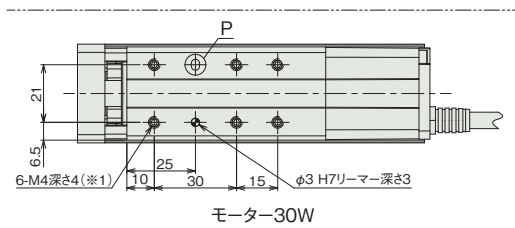
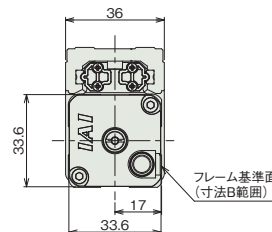
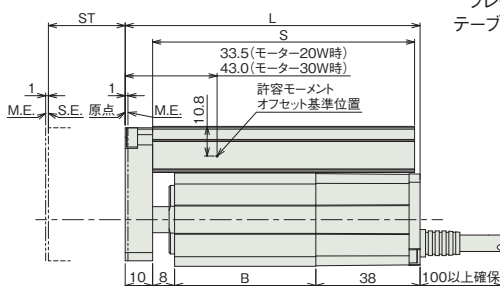
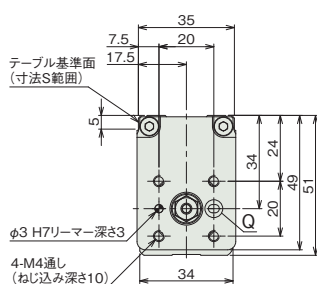
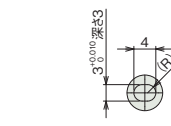
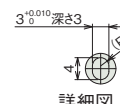
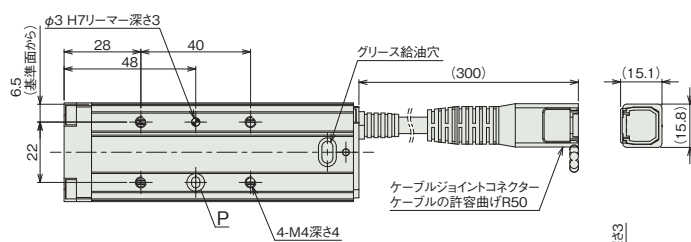
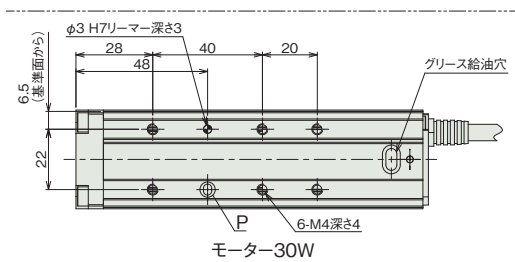
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ブレーキ無し

※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。使用する際に取り外してください。
(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。ケーブルの詳細は42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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性あります。

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

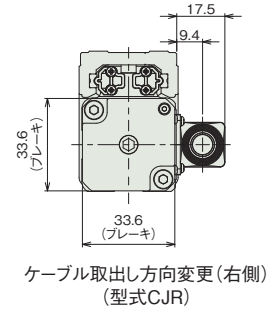
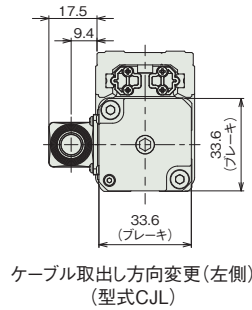
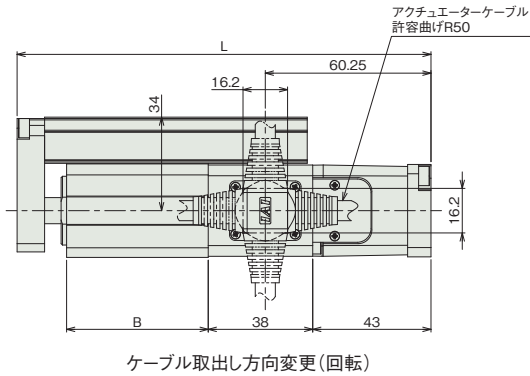
ストローク		50	
モーター出力 (W)		20	30
L	ブレーキ無し	107.5	128.5
	ブレーキ有り	150.5	171.5
B	ブレーキ無し	51.5	72.5
	ブレーキ有り	51.5	72.5
S	ブレーキ無し	95.5	116.5
	ブレーキ有り	95.5	116.5

■ストローク別質量

ストローク		50	
モーター出力 (W)		10	20
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.48	0.61
	ブレーキ有り	0.62	0.77

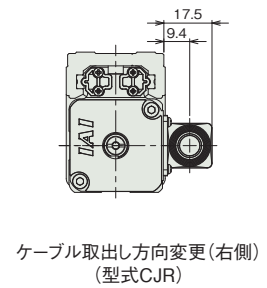
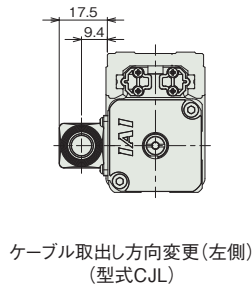
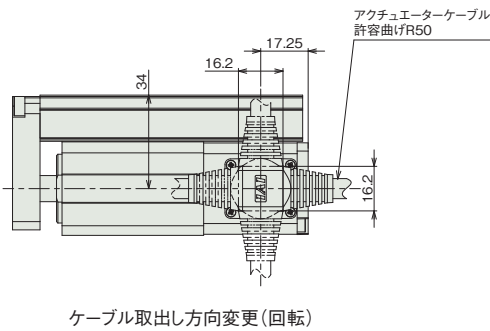
■ブレーキ有り(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



■ケーブル取出し方向変更(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



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	CIT	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)	-	総合カタログ		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総合カタログ		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ		
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	36000	-	総合カタログ		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

RCA2-TW3NC

細小型

バッテリーレスアプソ

テーブル

モーターストレート

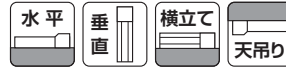
本体幅 50mm

24V ACサーボモーター

ボールねじ

型式項目

RCA2 - TW3NC - WA		50							
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 10 サーマーター 20 サーマーター	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 50 50mm	適応コントローラー A5 ACON 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	



選定上の注意

!

- (1) 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 39 ページをご確認ください。
- (2) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 5 ページをご参照ください。
- (3) 許容張出負荷長の目安は、モーター 10W の場合、Ma/Mb/Mc:50mm 以下、モーター 20W の場合 Ma : 100 mm 以下 (テーブル上面方向)、50mm 以下 (テーブル先端方向)、Mb/Mc : 120mm 以下です。張出し負荷長については、4 ページの説明をご確認ください。
- (4) 許容モーメントは取付け物体の重心が張出長の 1/2 の場合です。張出し負荷長や負荷モーメントが許容値内であっても、本体及び搬送物の取付け方法や 張出設置用ビームの影響により、動作中に異常な振動や音などが発生する場合があります。その場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	10W	20W
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 (注1)	B	39	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	39	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	39	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
原点逆仕様	NM	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ (B) 選択時は、ケーブル取出し方向変更 (CJL, CJR) を必ず選択してください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		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)	-	-

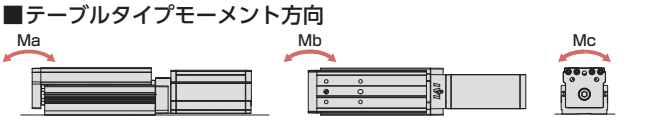
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	内容						
		20			10			
モーター (W)		20			10			
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)	3	6	12	2	4	8
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	150	75	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		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)	1	0.4	0.2	1	0.4	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	2.5	3	1	1.5	2
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	150	75	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1
		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)	1	0.4	0.2	1	0.4	0.2
推力	定格推力 (N)	60.1	120.2	240.3	42.7	85.5	170.9	
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 (mm)	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	3	1	1.5	2	
		50	50	50	50	50	50	

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	±0.01mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
静的許容モーメント	Ma	10.4 N・m (モーター10W) 31.5 N・m (モーター20W)
	Mb	10.4 N・m (モーター10W) 31.5 N・m (モーター20W)
	Mc	50.9 N・m (モーター10W) 93.3 N・m (モーター20W)
動的許容モーメント (注2)	Ma	3.3 N・m (モーター10W) 8.3 N・m (モーター20W)
	Mb	3.3 N・m (モーター10W) 8.3 N・m (モーター20W)
	Mc	16.2 N・m (モーター10W) 24.6 N・m (モーター20W)
走行寿命	モーター10W 5000kmもしくは5000万往復 モーター20W 2000kmもしくは2000万往復	
リニアガイド	直動無限循環型	
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 ²	
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) 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。総合カタログ・1巻の該当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



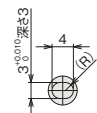
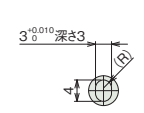
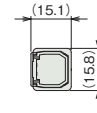
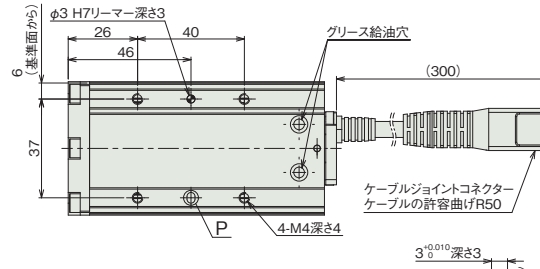
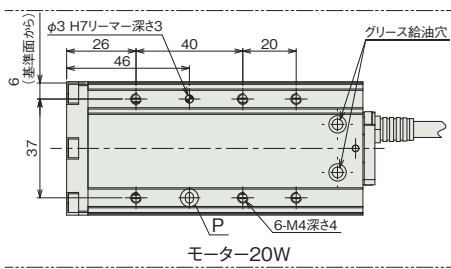
■ブレーキ無し

(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42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。

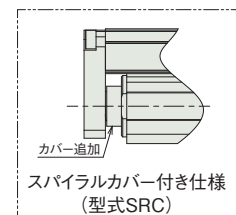
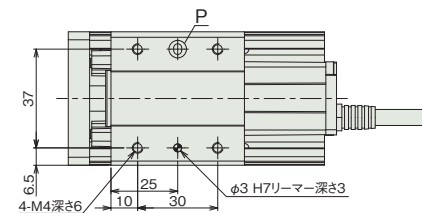
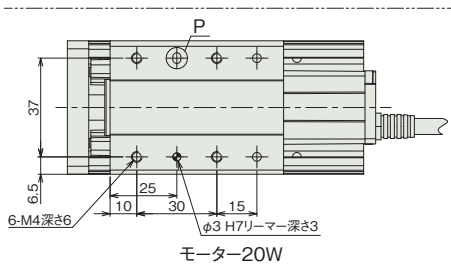
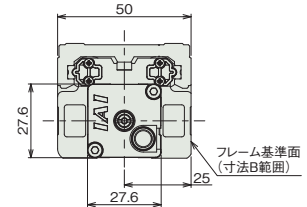
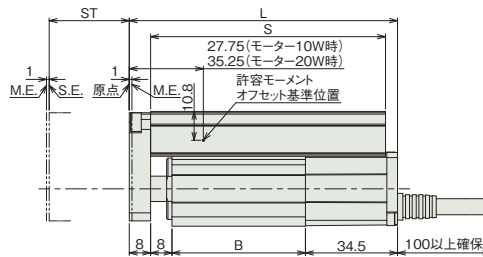
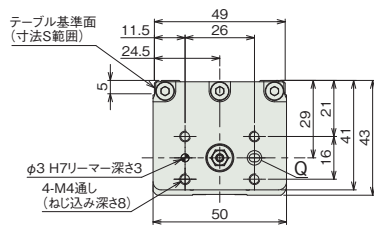
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性がります。

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



詳細図 P
フレーム長穴/
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

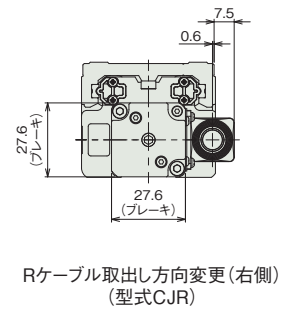
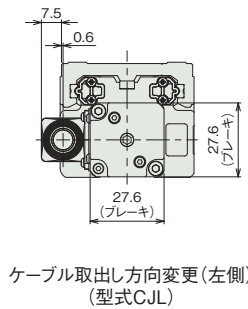
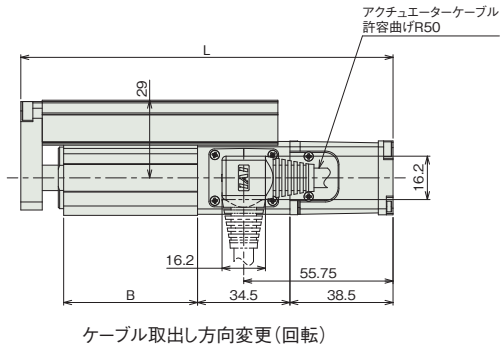
ストローク		50	
モーター出力 (W)		10	20
L	ブレーキ無し	100.5	115.5
	ブレーキ有り	139	154
B	ブレーキ無し	50	65
	ブレーキ有り	50	65
S	ブレーキ無し	88	103
	ブレーキ有り	88	103

■ストローク別質量

ストローク		50	
モーター出力 (W)		10	20
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.42	0.52
	ブレーキ有り	0.52	0.61

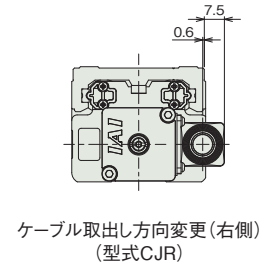
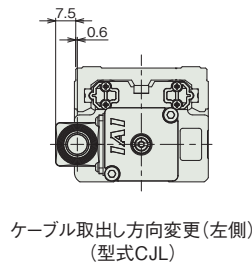
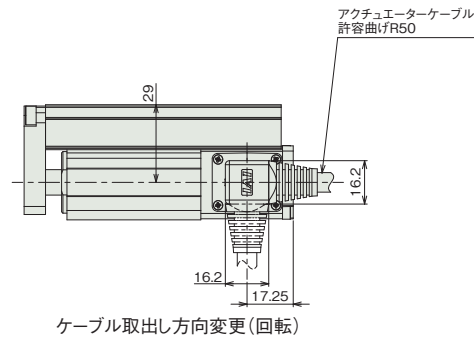
■ブレーキ有り(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



■ケーブル取出し方向変更(オプション)

(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



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	CIT	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)	-	総合カタログ・巻	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総合カタログ・巻	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ・巻	
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	総合カタログ・巻	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

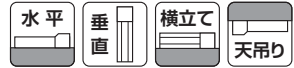
RCA2-TW4NC

細小型	バッテリーレスアプソ	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	ボールねじ
-----	------------	------	-----------	----------	---------------	-------

■型式項目

RCA2 - TW4NC - WA

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 20 サーマーター 30 サーボモーター	リード 10 ボールねじ10mm 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 50 50mm	50	適応コントローラー A5 ACON 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
------	-----	----------------------------	-----------------------------------	---	--------------------	----	---	---	---------------------------



- (1) 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 39 ページをご確認ください。
- (2) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 5 ページをご参照ください。
- (3) 許容張出負荷長の目安は、Ma : 100mm 以下 (テーブル上面方向)、50mm 以下 (テーブル先端方向)、Mb/Mc : 120mm 以下です。張出し負荷長については、4 ページの説明をご確認ください。
- (4) 許容モーメントは取付け物体の重心が張出長の 1/2 の場合です。張出し負荷長や負荷モーメントが許容値内であっても、本体及び搬送物の取付け方法や 張出設置用ビームの影響により、動作中に異常な振動や音などが発生する場合があります。その場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

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	
	20W	30W
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 (注1)	B	39	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	39	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	39	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4/G5	39	-
原点逆仕様	NM	39	-
スパイラルカバー付き仕様	SRC	39	-

(注1) ブレーキ (B) 選択時は、ケーブル取出し方向変更 (CJL,CJR) を必ず選択してください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	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。
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「RB」=ロボットケーブル
 A5 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 A6 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・1巻の該当ページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、42ページをご参照ください。

メインスペック

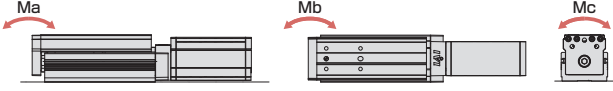
項目	内容	30								20							
		10	6	4	2	6	4	2	10	6	4	2	6	4	2	10	
モーター (W)																	
リード	リード (mm)	10	6	4	2	6	4	2	10	6	4	2	10	6	4	2	10
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	4.5	7.5	15	3	5	10	3	4.5	7.5	15	3	4.5	7.5	15
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	550	<375>	<250>	<125>	300	200	100	550	<375>	<250>	<125>	300	200	100	550
		最低速度 (mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2	0.7
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4	1.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3	6	1	2	4	1	1.5	3	6	1	2	4	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	550	450	300	150	300	200	100	550	450	300	150	300	200	100	550
		最低速度 (mm/s)	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2	0.7	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2	0.7
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4	1.5	1	1	0.4	1	1	0.4	1.5
推力	定格推力 (N)	29.4	49.0	73.4	146.9	33.8	50.7	101.5	29.4	49.0	73.4	146.9	33.8	50.7	101.5	29.4	
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	6	1	2	4	1	1.5	3	6	1	2	4	1	
ストローク (mm)		50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

(注) <>は指定グリース塗布仕様の場合です。

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	±0.01mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
静的許容モーメント	Ma	21.7 N・m (モーター20W) / 49.7 N・m (モーター30W)
	Mb	21.7 N・m (モーター20W) / 34.9 N・m (モーター30W)
	Mc	93.3 N・m (モーター20W) / 132.0 N・m (モーター30W)
動的許容モーメント (注2)	Ma	6.1 N・m (モーター20W) / 12.2 N・m (モーター30W)
	Mb	6.1 N・m (モーター20W) / 12.2 N・m (モーター30W)
	Mc	26.1 N・m (モーター20W) / 35.7 N・m (モーター30W)
走行寿命	モーター20W 5000kmもしくは5000万往復 モーター30W 2000kmもしくは2000万往復	
リニアガイド	直動無限循環型	
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 ²	
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。総合カタログ・1巻の該当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



寸法図

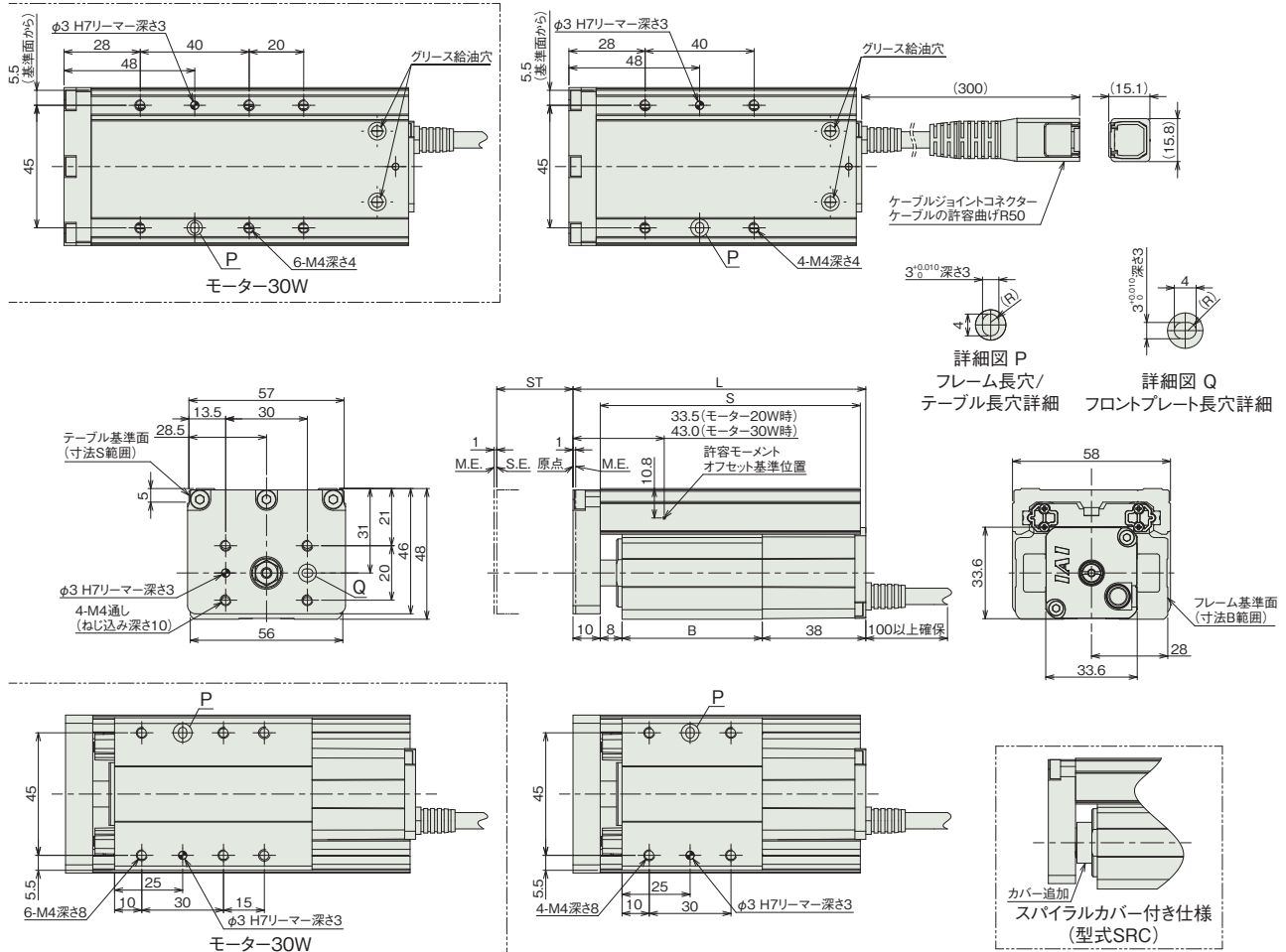
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■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。ケーブルの詳細は42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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

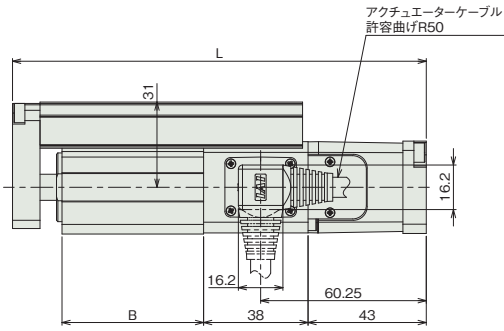
ストローク		50	
モーター出力(W)		20	30
L	ブレーキ無し	107.5	128.5
	ブレーキ有り	150.5	171.5
B	ブレーキ無し	51.5	72.5
	ブレーキ有り	51.5	72.5
S	ブレーキ無し	95.5	116.5
	ブレーキ有り	95.5	116.5

■ストローク別質量

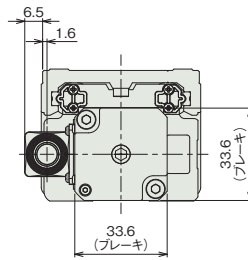
ストローク		50	
モーター出力(W)		20	30
質量(kg)	ブレーキ無し	0.61	0.77
	ブレーキ有り	0.74	0.93

■ブレーキ有り(オプション)

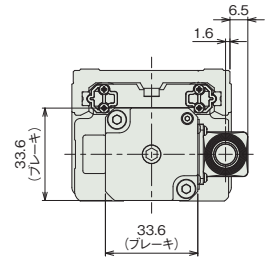
(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



ケーブル取出し方向変更(回転)



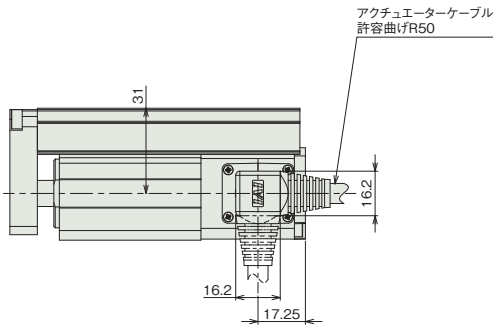
ケーブル取出し方向変更(左側)
(型式CJL)



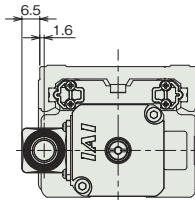
ケーブル取出し方向変更(右側)
(型式CJR)

■ケーブル取出し方向変更(オプション)

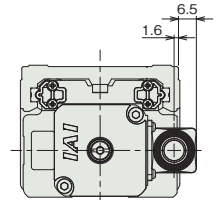
(注) ケーブル取出し方向(回転)の変更回数は5回を目安としてください。



ケーブル取出し方向変更(回転)



ケーブル取出し方向変更(左側)
(型式CJL)



ケーブル取出し方向変更(右側)
(型式CJR)

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	CIT	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)	-	総合カタログ・巻		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総合カタログ・巻		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総合カタログ・巻		
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	総合カタログ・巻		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の該当ページをご確認ください。

オプション

ブレーキ

型式 **B**

説明 電源OFFまたはサーボOFF時に、ロッド、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。

テーブル取出し方向

型式 **CJT / CJL / CJR**

説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダケーブルの取出し方向を上左右に変更することができます。



指定グリース塗布仕様

型式 **G1/G3/G4/G5**

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)、または食品機械用グリース(G5:ホホワイトアルコムグリース)に変更します。

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)

スパイラルカバー付き仕様

型式 **SRC**

説明 ボールねじとグリースへの異物付着防止やグリースの飛散を防ぐために、可動部にカバーを取付けるオプションです。

単品型式 RCA2-SPC-50
(単品質量:0.005kg/材質:ステンレス)

デューティー比

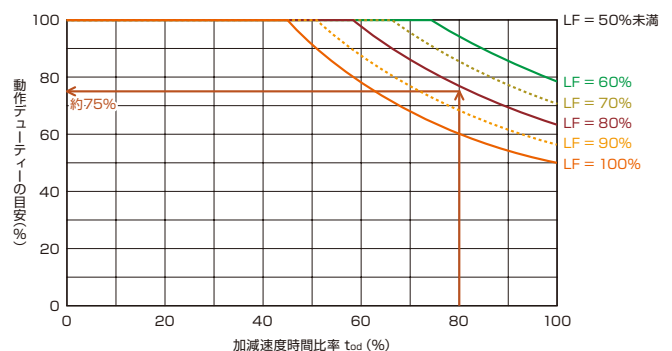
使用可能なデューティー比の目安は動作条件(搬送質量、加減速度など)によって変化しますので、下記計算式から負荷率 LF と加減速度時間比率 t_{od} を算出し、グラフから求めてください。

以下の算出式から負荷率 LF を算出してください。

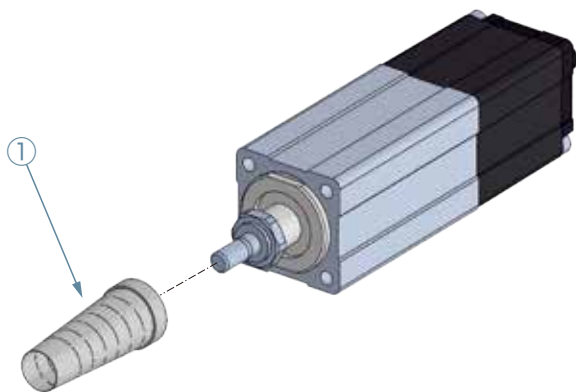
$$\text{A 負荷率: LF} \text{①} = \frac{M}{M_2} \text{ (\%)} \quad \text{①}$$

- ・仕様可搬質量 : M_2
- ・実際の搬送質量 : $M (M \leq M_2)$

(注) 仕様可搬質量は、各機種 of 型式 / スペック表をご参照ください。



メンテナンス部品/型式リスト







①スパイラルカバー

タイプ	型式
RP□NC/GD□NC TC□NC/TW□NC	RCA2-SPC-50

接続可能コントローラー

ご使用方法に合わせて、接続したいコントローラーをご選定ください。
コントローラーの詳細は、総合カタログをご参照ください。

	ポジショナータイプ		プログラムタイプ
単軸制御の場合	(ネットワーク対応) ACON-CB/CGB 	(非ネットワーク対応) ACON-CYB/ PLB/POB 	—
多軸制御の場合	RCON 		RSEL 

R-unit(RCON/RSEL)の選定は、「選定システム」
で簡単に選定できます。

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/>



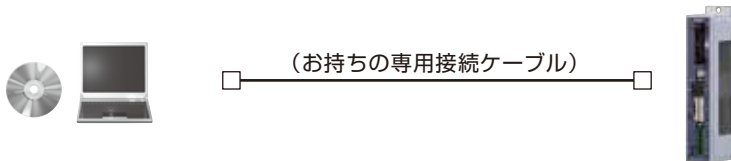
オプション

パソコン専用ティーチングソフト (Windows 専用)

<ポジショナータイプ専用>

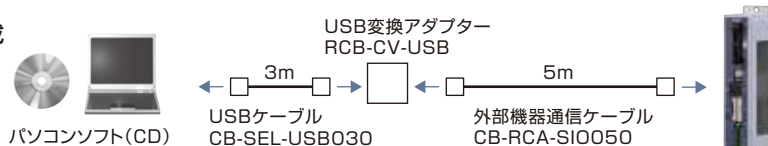
■ 型式 **IA-OS** (ソフトのみ、専用接続ケーブルをすでにお持ちの方向け) 対応バージョンはHPを確認ください。

■ 構成



■ 型式 **IA-OS-C** (外部機器通信ケーブル+USB変換アダプター+USBケーブル付き) 対応バージョンはHPを確認ください。

■ 構成



オプション

パソコン専用ティーチングソフト (Windows 専用)

<プログラムタイプ専用>

型式 **IA-101-N** (対応バージョンはHPを確認ください。)

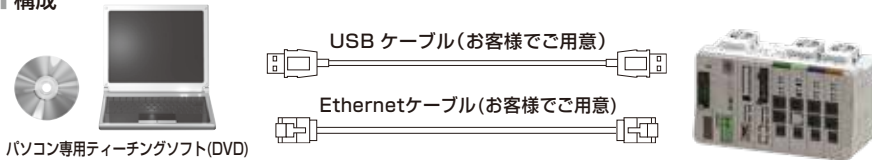
ご注意

USB接続によりアクチュエーターを動作させる場合は、必ずシステムI/Oコネクタに停止スイッチを接続してご使用ください。

特長

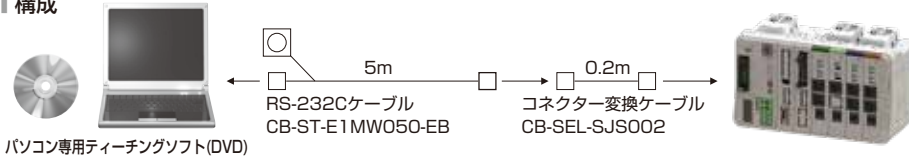
パソコン専用ティーチングソフト (DVD) のみの製品です。コントローラー側およびパソコン側の両方を USB ケーブルもしくは Ethernet ケーブルで接続する場合、ソフトのみをご購入ください。ケーブルは下記の仕様を満たすものをお客様にてご用意ください。

構成



型式 **IA-101-X-MW-JS** (RS-232Cケーブル+コネクタ変換ケーブル付き) (対応バージョンはHPを確認ください。)

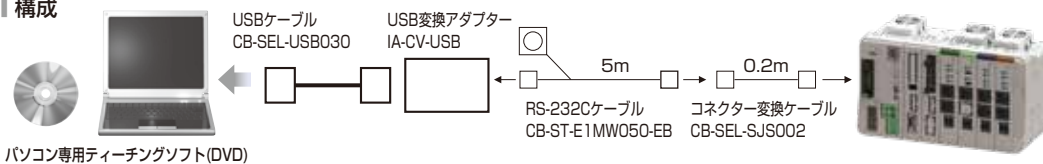
構成



型式 **IA-101-X-USBMW-JS** (RS-232Cケーブル+コネクタ変換ケーブル+USB変換アダプター+USBケーブル付き)

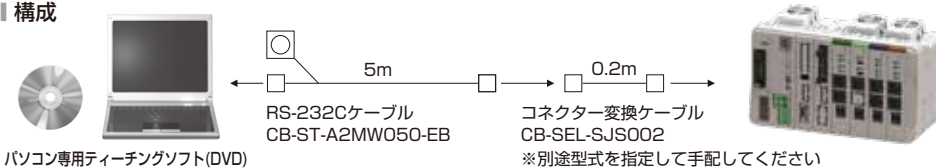
(対応バージョンはHPを確認ください。)

構成



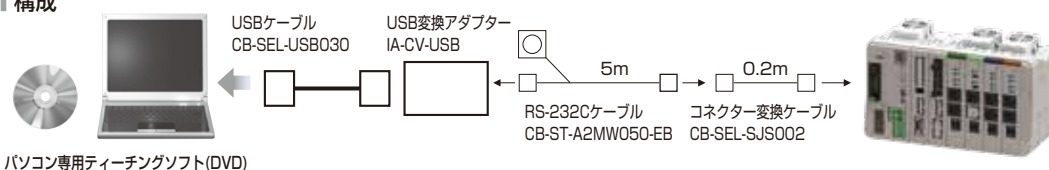
型式 **IA-101-XA-MW** (RS-232Cケーブル付き) ※安全カテゴリー4対応 (対応バージョンはHPを確認ください。)

構成



型式 **IA-101-XA-USBMW-JS** ※安全カテゴリー4対応
(RS-232Cケーブル+コネクタ変換ケーブル+USB変換アダプター+USBケーブル付き) (対応バージョンはHPを確認ください。)

構成

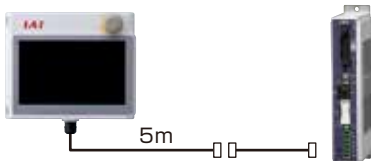


タッチパネルティーチングボックス

■ 特長 ポジションの入力、試験運転、モニターなどの機能を備えた教示装置です。

■ 型式 **TB-02(D)-□**

■ 構成



※安全カテゴリー対応時は、別途TPアダプターとダミープラグが必要になります。詳細は総合カタログをご参照ください。

■ 仕様

定格電圧	DC24V±10%
消費電力	3.6W 以下 (150mA 以下)
使用周囲温度	0~40℃
使用周囲湿度	5%RH~85%RH (結露、凍結なきこと)
保護等級	IP20
質量	470g (TB-02本体のみの場合)

メンテナンス部品 (ケーブル)

製品ご購入後、ケーブル交換などで手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

・接続コントローラー:ACON(適応コントローラー:A5)

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>



種類	型式	外観・価格
モーターエンコーダー一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□ (CB-CAN-MPA□□□□-RB)	1m~20m ※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。ケーブルキャリアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。(注1)ケーブル長が5mより長い場合は、φ9.1になります。
モーターエンコーダー一体型ケーブル (4方向コネクタタイプ)	CB-CAN2-MPA□□□□ (CB-CAN2-MPA□□□□-RB)	1m~20m ※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。ケーブルキャリアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。(注1)ケーブル長が5mより長い場合は、φ9.1になります。

・接続コントローラー:RCON/RSEL(適応コントローラー:A6)

種類	型式	外観・価格
モーターエンコーダー一体型ケーブル	CB-ADPC-MPA□□□□ (CB-ADPC-MPA□□□□-RB)	1m~20m ※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。ケーブルキャリアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。
モーターエンコーダー一体型ケーブル (4方向コネクタタイプ)	CB-ADPC2-MPA□□□□ (CB-ADPC2-MPA□□□□-RB)	1m~20m ※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。ケーブルキャリアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。(注1)ケーブル長が5mより長い場合はφ9.1となります。

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

アイエイアイお客様センター

エイト **FAQ**

**お困りの方は
こちら!**

株式会社 **アイエイアイ**

本 社	〒424-0114 静岡県静岡市清水区庵原町1210	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクスージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪府大阪市北区中之島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
新豊田営業所 営業 1 課	〒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
三河営業所 営業 2 課	〒446-0058 愛知県安城市三河安城南町1-15-8 サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
営業 3 課	〒446-0058 愛知県安城市三河安城南町1-15-8 サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
営業 4 課	〒446-0058 愛知県安城市三河安城南町1-15-8 サンテラス三河安城4F	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	〒424-0114 静岡県静岡市清水区庵原町1210	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中央区大工町125 シャンソンビル浜松7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念1-1-7 金沢けやき大通りビル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559	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市榊味4-9-22 フォーレスト21 1F	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
徳島営業所	〒770-0905 徳島県徳島市東大工町1-9-1 徳島ファーストビル 5F-B	TEL 088-624-8061	FAX 088-624-8062
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榊味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.

Head Office : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office : 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

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

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 Phairokijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

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。
市場の価格変動により、当カタログに記載されている価格が変更になる場合があります。

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/リモスピ/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/ロボポン/ROBO PUMP/ワイヤシリンダ/Wire Cylinderは株式会社アイエイアイの登録商標です。