

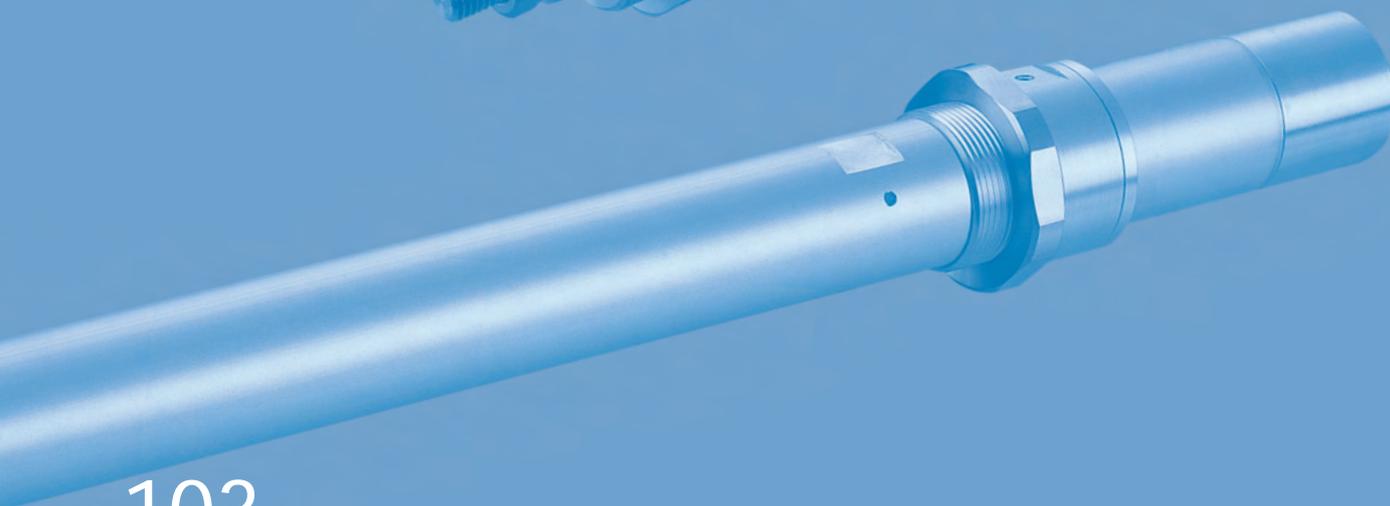


ロッドタイプ

RCP2

RCA

RCS2

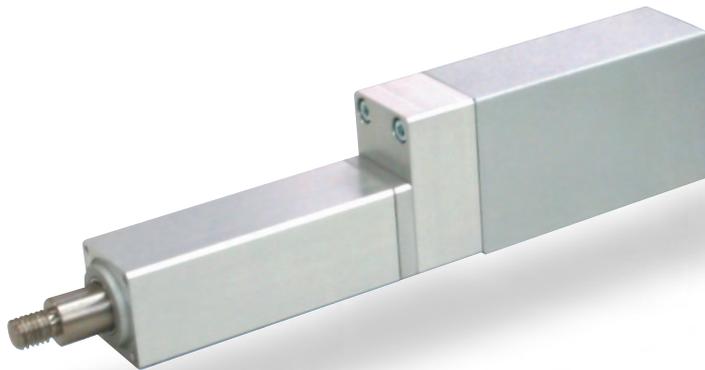


RCP2-RA2C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅25mm パルスモータ ストレート形状

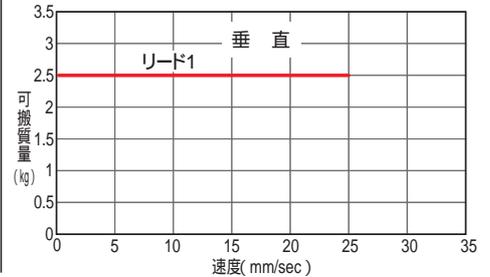
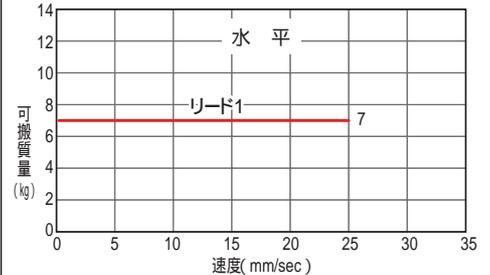
型式項目	RCP2	-	RA2C	-	I	-	20P	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	P1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	20P:パルスモータ 20 サイズ	1: 1mm	25:25mm 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: :長さ指定 R: :ロボットケーブル	FL:フランジ FT:フート金具											

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- (1) RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 可搬質量は、加速度0.05Gで動作させた時の値です。加速度は0.05Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)(注1)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA2C-I-20P-1- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	1	7	2.5	100	25~100 (25mm毎)

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

(注1) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク	25~100 (25mm毎)
リード	25

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA2C	エンコーダ種類 インクリメンタル
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 6mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ロッド径	12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2-RA3C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅35mm パルスモータ ストレート形状

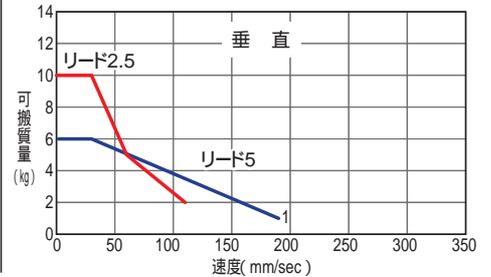
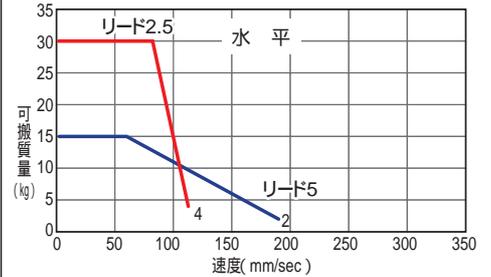
型式項目	RCP2-RA3C-I-28P-□-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	28P:パルスモータ 28 サイズ	5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm 200: 200mm (50mmピッチ毎設定)	P1: PCON PSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	FL: フランジ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT 選定上のポイント

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-□-□-□-□-□-□	5	~15	~6	73.5	50~200 (50mm毎)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-□-□-□-□-□-□	2.5	~30	~10	156.8	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
50	200
187	187
114	114

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA3C	エンコーダ種類
50	-	インクリメンタル
100	-	-
150	-	-
200	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

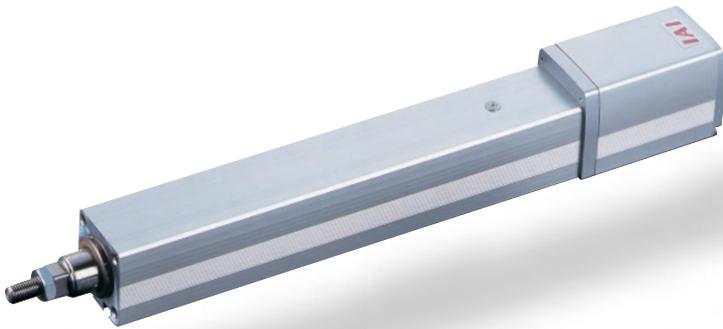
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ロッド径	22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2-RA4C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状

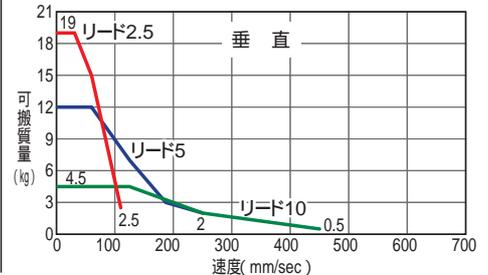
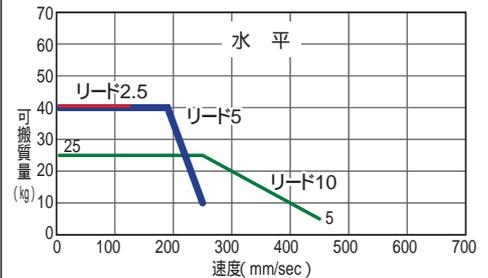
型式項目	RCP2 - RA4C - I - 42P - □ - □ - P1 - □ - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ FL: フランジ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA4C-I-42P-10-□-P1-□-□	10	~ 25	~ 4.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA4C-I-42P-5-□-P1-□-□	5	~ 40	~ 12	284	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-□-P1-□-□	2.5	40	~ 19	358	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)		
	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 114	118 114	87

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA4C	エンコーダ種類 インクリメンタル
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-
	-	-

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

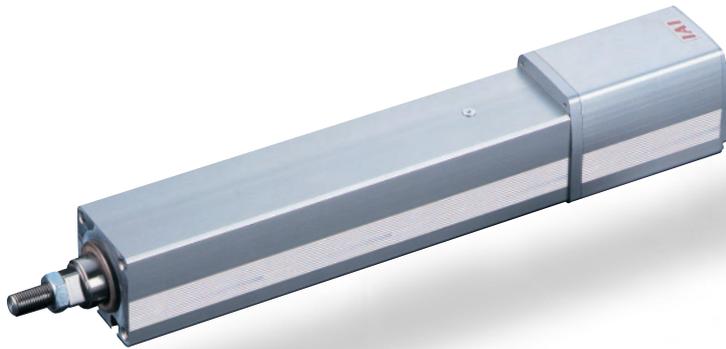
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ロッド径	22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2-RA6C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ ストレート形状

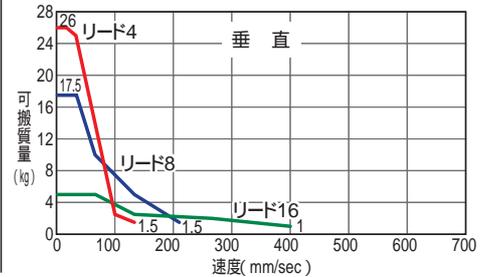
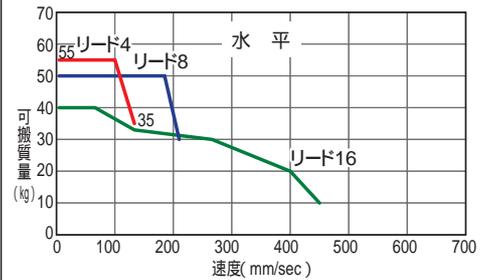
型式項目	RCP2-RA6C-I-56P- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56 サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ FL: フランジ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT 選定上のポイント

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合は、ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA6C-I-56P-16- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	16	~40	~5	240	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA6C-I-56P-8- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	8	~50	~17.5	470	
RCP2-RA6C-I-56P-4- <input type="checkbox"/> -P1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	4	~55	~26	800	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
16	450 400
8	210
4	130

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA6C	エンコーダ種類
50	-	インクリメンタル
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m)~X10(10m)	-
	X11(11m)~X15(15m)	-
	X16(16m)~X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m)~R03(3m)	-
	R04(4m)~R05(5m)	-
	R06(6m)~R10(10m)	-
	R11(11m)~R15(15m)	-
	R16(16m)~R20(20m)	-
	-	-

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

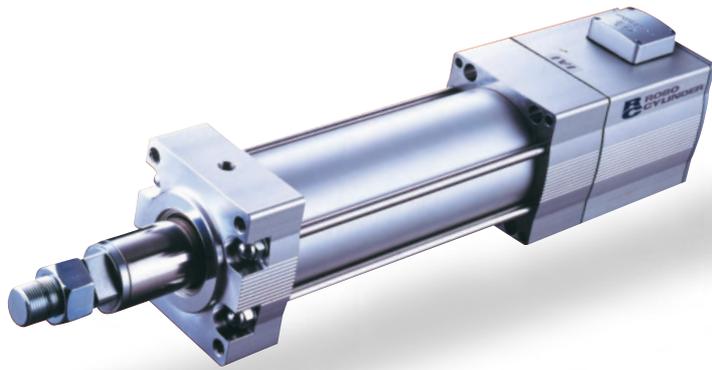
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2-RA10C

ロボシリンダ 高推力ロッドタイプ 本体幅100mm パルスモータ ストレート形状

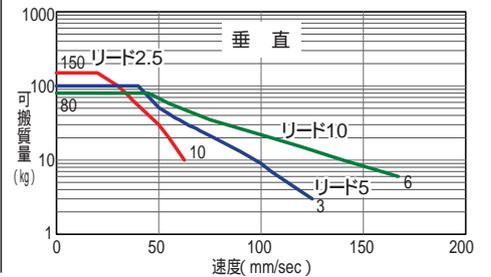
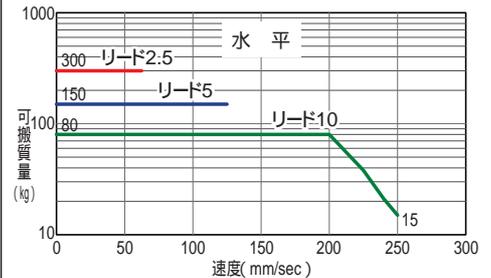
型式項目	RCP2-RA10C-I-86P-□-□-P2-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 86 サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P2:PCON-CF RCP2-CF	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	A1-A3:コネクタケーブル 取出方向変更 B:ブレーキ FL:フランジ FT:フート金具		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、リード10:0.04G、リード5:0.02G、リード2.5:0.01Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RA10C-I-86P-10-□-P2-□-□	10	~80	~80	1500	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA10C-I-86P-5-□-P2-□-□	5	150	~100	3000	
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-□-P2-□-□	2.5	300	~150	6000	

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/sec)
50	300
100	167
150	125
200	63

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは409ページをご参照下さい。

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA10C	エンコーダ種類
50	-	インクリメンタル
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	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	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ロッド径	40mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

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

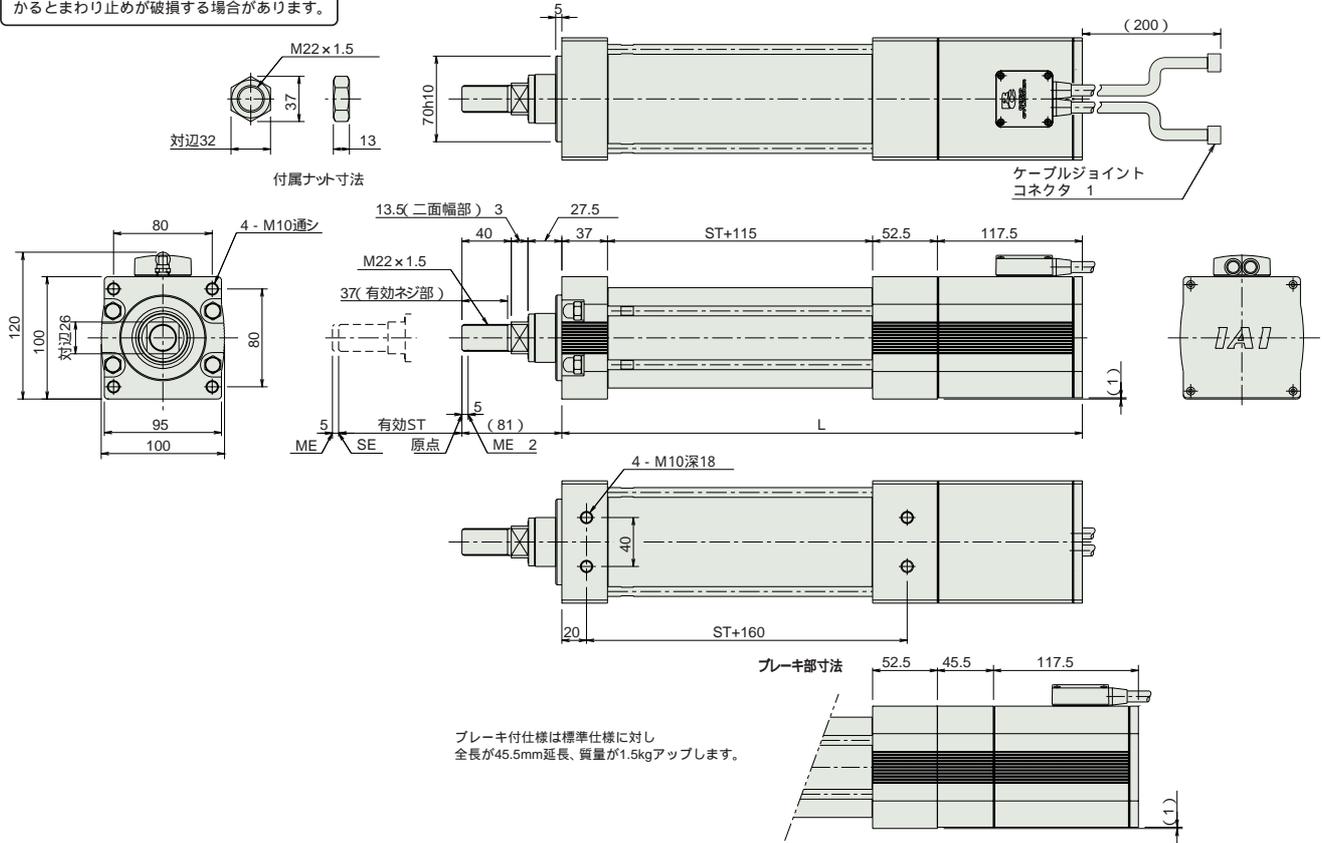
2次元
CAD

RA10Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

ご注意

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

1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルはRCP2シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。
2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が45.5mm延長、質量が1.5kgアップします。

ストローク別寸法・質量

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

コントローラ

適応コントローラ

RCP2-RA10Cタイプのコントローラは、恐れ入りますがお問合せ下さい。

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
シフト
タイプ
ケーブル
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「一体」
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCP2-RGS4C

ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状

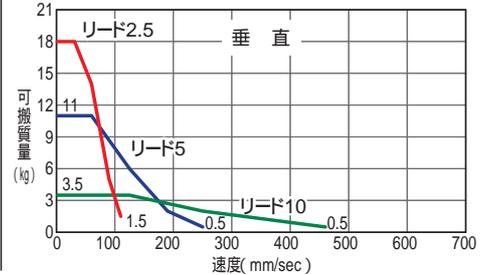
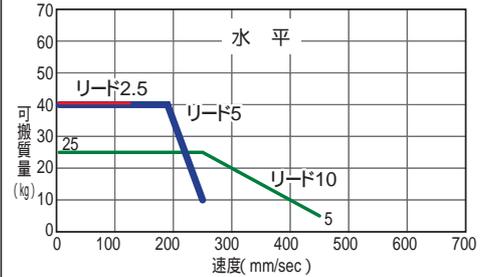
型式項目	RCP2-RGS4C	-	I	-	42P	-	□	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P413)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGS4C-I-42P-10-□-P1-□-□	10	~ 25	~ 3.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGS4C-I-42P-5-□-P1-□-□	5	~ 40	~ 11	284	
RCP2-RGS4C-I-42P-2.5-□-P1-□-□	2.5	40	~ 18	358	

ストロークと最高速度

リード	ストローク		
	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 114	118 114	87

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGS4C	エンコーダ種類 インクリメンタル
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-
	-	-

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド ガイドロッド径 10mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2-RGS6C

ロボシリンダ シングルガイド付きロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ ストレート形状

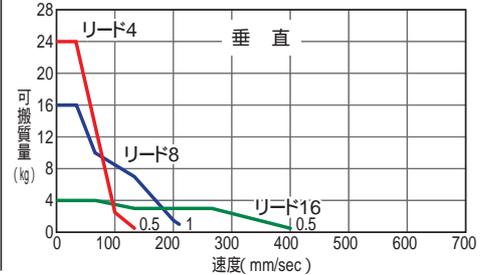
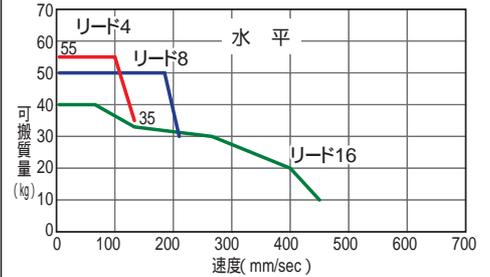
型式項目	RCP2-RGS6C	I	56P			P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56 サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P413)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGS6C-I-56P-16-□-P1-□-□	16	~40	~4	240	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGS6C-I-56P-8-□-P1-□-□	8	~50	~16	470	
RCP2-RGS6C-I-56P-4-□-P1-□-□	4	~55	~24	800	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
リード 16	450 400
8	210
4	130

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGS6C	エンコーダ種類 インクリメンタル
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-
	-	-

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド ガイドロッド径 12mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
イムシフト
タイプ
パイプ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「一体」
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

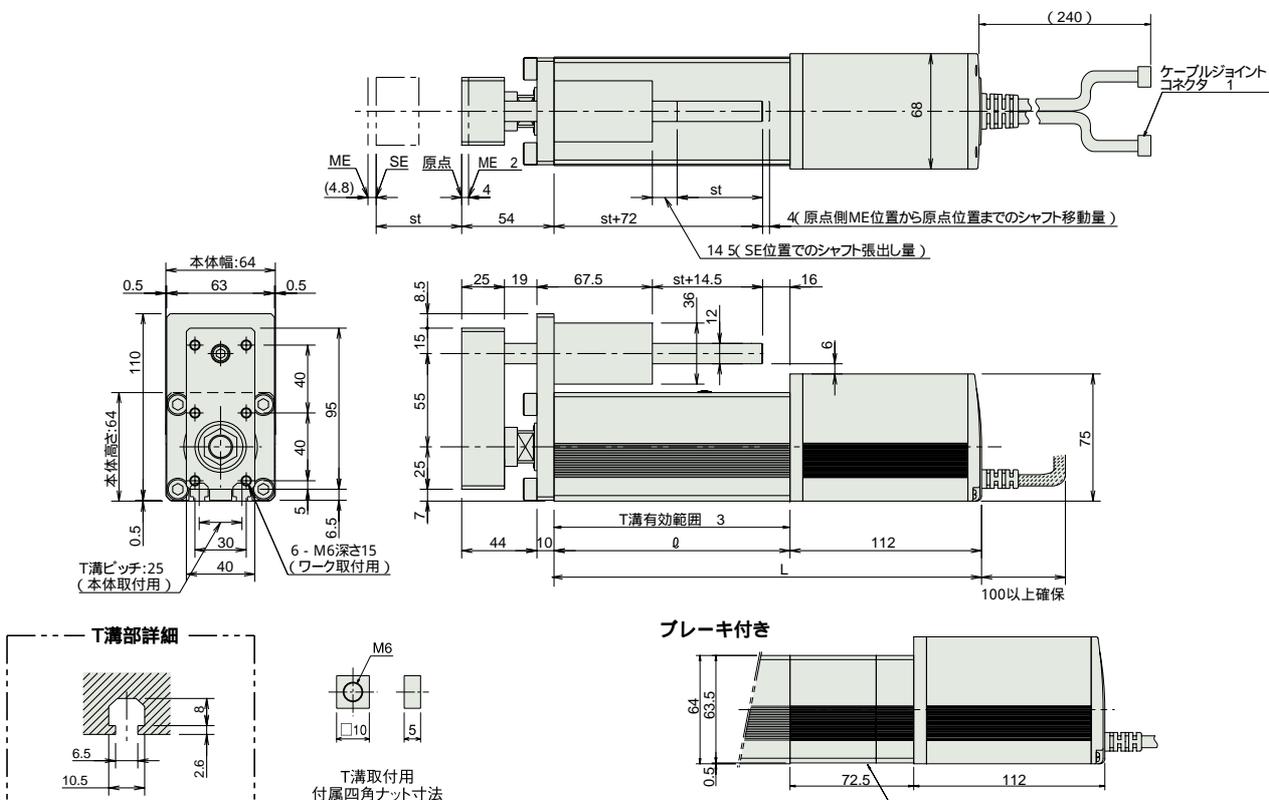
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

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

2次元
CAD

1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は314ページをご参照ください。
2. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
()付寸法は参考寸法です。
3. ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意ください。



ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が72.5mm延長、質量が0.9kgアップします。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	3.6	4.4	5.0	5.5	6.1	6.6

コントローラ

適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジション タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

RCP2-RGD3C

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅35mm パルスモータ ストレート形状

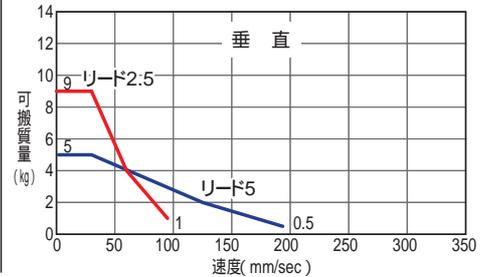
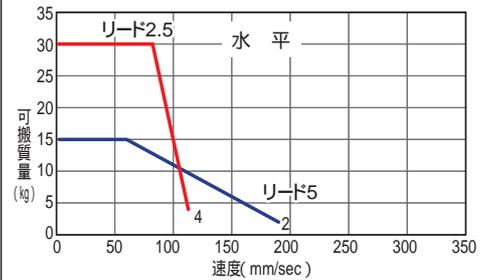
型式項目	RCP2-RGD3C-I-28P-□-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	28P:パルスモータ 28 サイズ	5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm 200: 200mm (50mmピッチ毎設定)	P1: PCON PSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	FT: フート金具 NM: 原点逆仕様		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P413)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGD3C-I-28P-5-□-□-□-□-□	5	~15	~5	73.5	50~200 (50mm毎)
RCP2-RGD3C-I-28P-2.5-□-□-□-□-□	2.5	~30	~9	156.8	50~200 (50mm毎)

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

(単位はmm/s)

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
50~200 (50mm毎)	187
2.5	114 93

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号
	エンコーダ種類
50	インクリメンタル
100	-
150	-
200	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

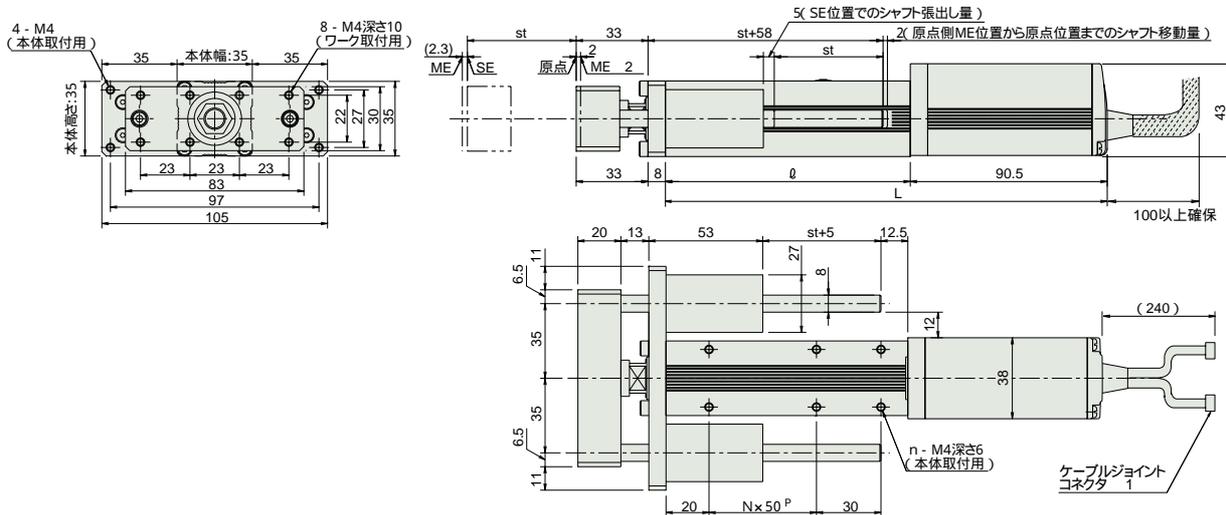
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径 10mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

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

2次元
CAD

- モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は314ページをご参照ください。
- 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので
周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
φ	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量(kg)	1.1	1.3	1.4	1.6

コントローラ

適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ		PCON-C-28SPI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		PCON-CG-28SPI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-28SPI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28SPI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		PCON-SE-28SPI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28SPI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	-	P335		

RCP2-RGD4C

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ ストレート形状

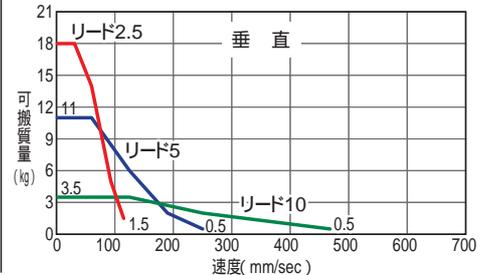
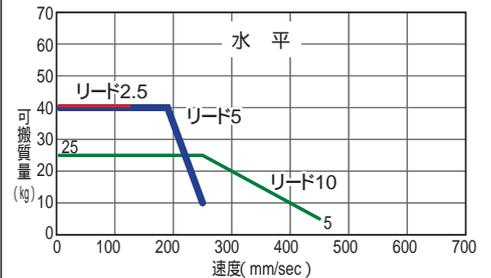
型式項目	RCP2-RGD4C-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42 サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P413)をご参照下さい。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGD4C-I-42P-10-□-P1-□-□	10	~25	~3.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGD4C-I-42P-5-□-P1-□-□	5	~40	~11	284	
RCP2-RGD4C-I-42P-2.5-□-P1-□-□	2.5	40	~18	358	

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)		
	50~200 (50mm毎)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 114	118 114	87

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGD4C	エンコーダ種類 インクリメンタル
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-
	-	-

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径 10mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCP2-RGD6C

ロボシリンダ ダブルガイド付きロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ ストレート形状

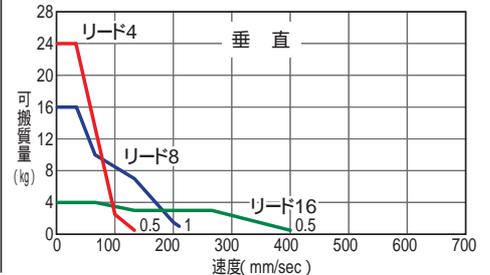
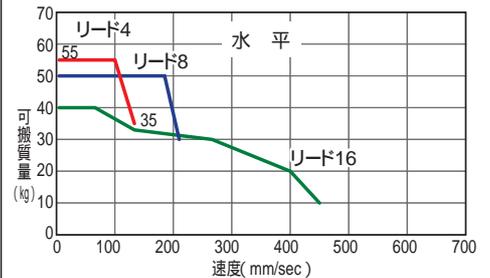
型式項目	RCP2-RGD6C-I-56P-□-□-□-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56 サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON PSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(P413)をご参照下さい。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP2-RGD6C-I-56P-16-□-P1-□-□	16	~40	~5	240	50~300 (50mm毎)
RCP2-RGD6C-I-56P-8-□-P1-□-□	8	~50	~17.5	470	
RCP2-RGD6C-I-56P-4-□-P1-□-□	4	~55	~26	800	

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは408ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
16	450 400
8	210
4	130

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGD6C	エンコーダ種類 インクリメンタル
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-
	-	-

保守用のケーブルは314ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド ガイドロッド径 12mm ボールプッシュタイプ
ロッド径	22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
イムニシット
タイプ
ケーブル
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

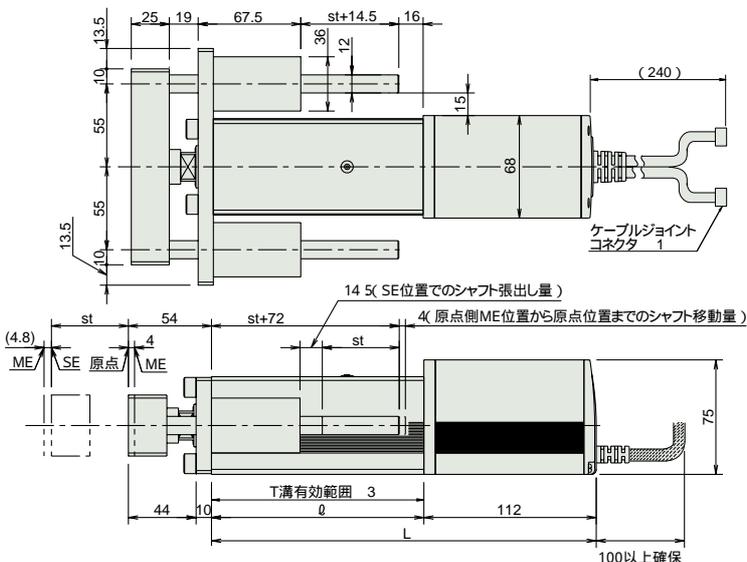
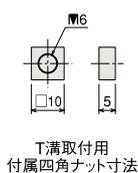
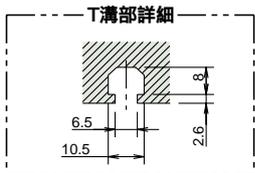
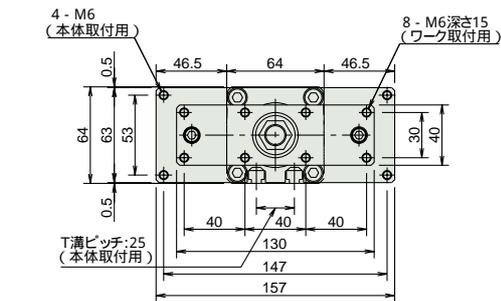
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

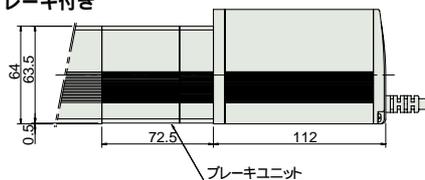
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は314ページをご参照ください。
2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので
周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。
3. ブレーキユニットの底面にはT溝がありません
のでご注意ください。



ブレーキ付き



ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が72.5mm延長、質量が0.9kgアップします。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3

コントローラ

適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジション タイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	P305
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ドライブ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イムシフト
タイプ
パイプ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

25
mm
32
mm
35
mm
37
mm
45
mm
55
mm
64
mm
75
mm
100
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

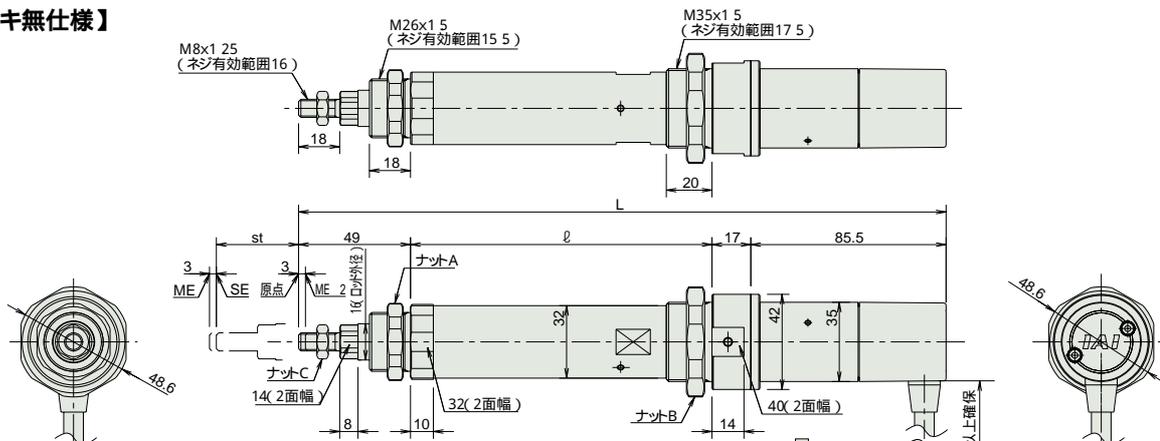
寸法図

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

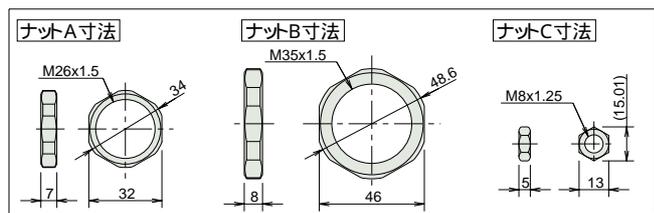
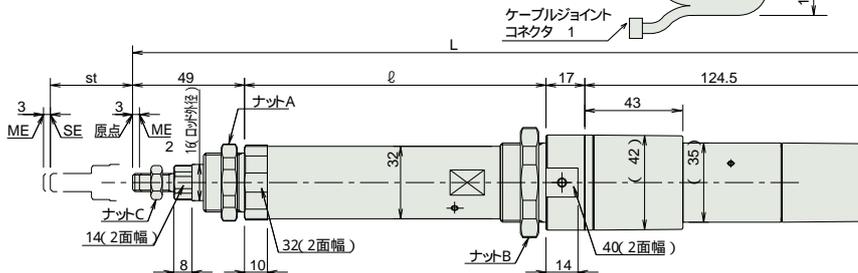
2次元
CAD

- 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



ストローク別寸法・質量

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

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		ACON-C-20SI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI-NP-2-0	差動ライドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20SI-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20SI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

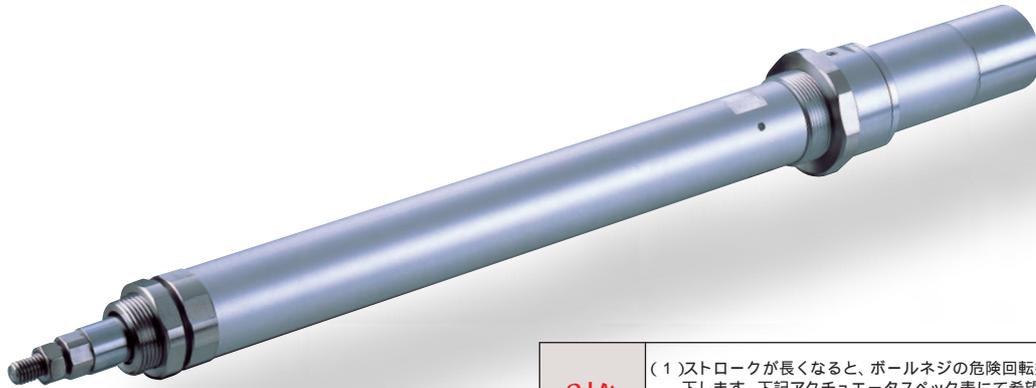
ASELは1軸仕様の場合です。

RCA-RA4C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	RA4C	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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					
		A:アブソリュート仕様	30: サーボモータ 30W	3: 3mm			R: ロボットケーブル						

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4C-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	3.0 1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4C-□-20-6-□-A1-□-□		6	6.0 2.0	37.7	
RCA-RA4C-□-20-3-□-A1-□-□		3	12.0 4.0	75.4	
RCA-RA4C-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	4.0 1.5	28.3	
RCA-RA4C-□-30-6-□-A1-□-□		6	9.0 3.0	56.6	
RCA-RA4C-□-30-3-□-A1-□-□		3	18.0 6.5	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA4C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後)	TRR	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCA-RA3D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 32mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCA	-	RA3D	-	I	-	20	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	A1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm } 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1-ACON ASEL	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									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は0.3G(リード2.5は0.2G)が上限となります。
- 氷平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- モータビルドイン仕様にはブレーキの設定がありませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3D-I-20-10- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3D-I-20-5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3D-I-20-2.5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		2.5	18.0	6.5	144.8	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA3D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	
50	I	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後)	TRR	P389	-

アクチュエータ仕様

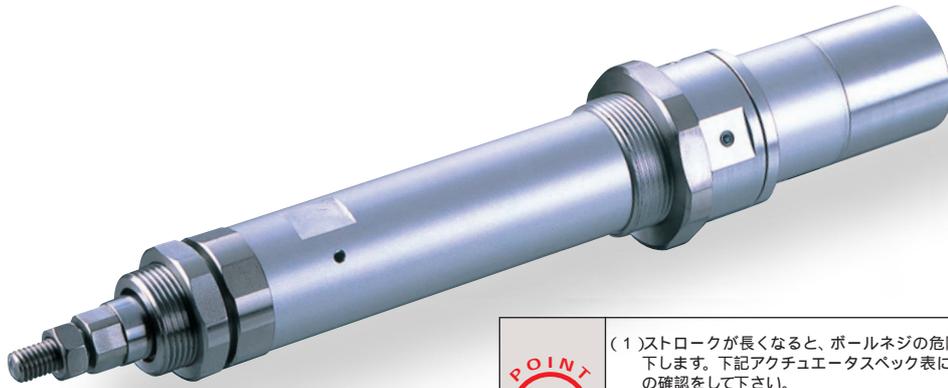
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCA-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCA	-	RA4D	-		-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		トインクリメンタル仕様 A:アプソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は0.3G(リード2.5は0.2G)が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-RA4D-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4D-□-20-6-□-A1-□-□		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-□-20-3-□-A1-□-□		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4D-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4D-□-30-6-□-A1-□-□		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4D-□-30-3-□-A1-□-□		3	18.0	6.5	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA4D			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アプソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後)	TRR	P389	-

アクチュエータ仕様

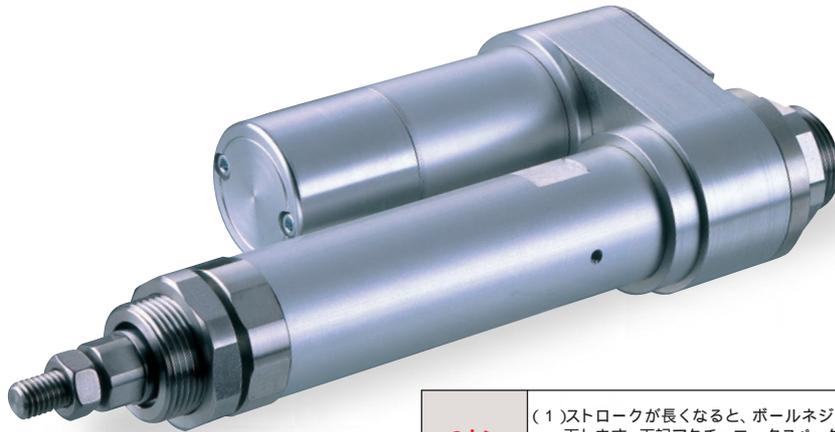
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCA-RA3R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 32mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	-	RA3R	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は0.3G(リード2.5は0.2G)が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RA3R-I-20-10-□-A1-□-□	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3R-I-20-5-□-A1-□-□		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R-I-20-2.5-□-A1-□-□		2.5	18.0	6.5	144.8	

ストロークと最高速度

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

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RA3R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	
50	I	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
背面取付用プレート	RP	P387	-
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
クレビス金具	QR	P386	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

「一体」
タイプ
「ロッド」
タイプ
「アルミ」
タイプ
「ステンレス」
タイプ
「クリーン」
対応
「防滴」
対応
「コントローラ」

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

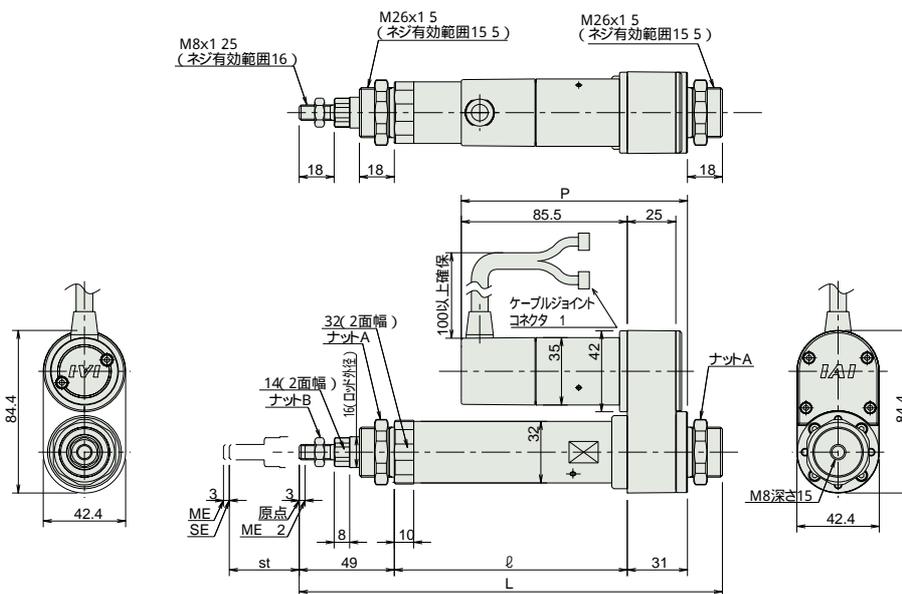
寸法図

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

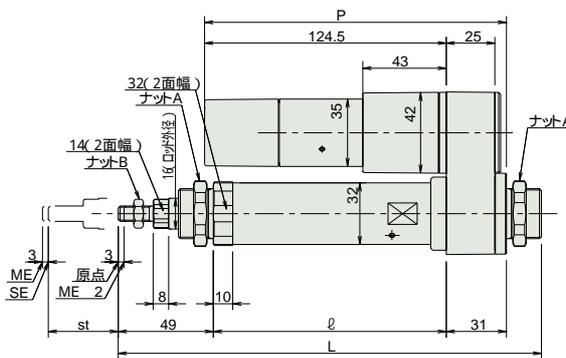
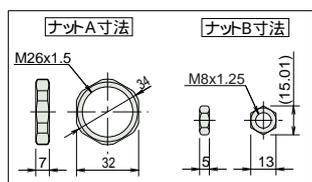
2次元
CAD

- 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



ストローク別寸法・質量

RCA-RA3R(ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
質量(kg)	0.8	0.9	1.0	1.1
RCA-RA3R(ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	155.5			
質量(kg)	1.0	1.1	1.2	1.3

コントローラ

適用コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20SI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

ASELは1軸仕様の場合です。

RCA-RA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCA	-	RA4R	-		-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		トインクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は0.3G(リード3は0.2G)が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平	垂直		
RCA-RA4R-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4R-□-20-6-□-A1-□-□		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-□-20-3-□-A1-□-□		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4R-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4R-□-30-6-□-A1-□-□		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-□-30-3-□-A1-□-□		3	18.0	6.5	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA4R			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
背面取付用プレート	RP	P387	-
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
クレビス金具	QR	P386	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

25mm
32mm
35mm
37mm
45mm
55mm
64mm
75mm
100mm
バルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アブソリュート
タイプ
名義
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

「一体」
ロボット
タイプ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
インクリ
タイプ
アブソ
タイプ
ケーブル
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
「コンパクト」
ロボット

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

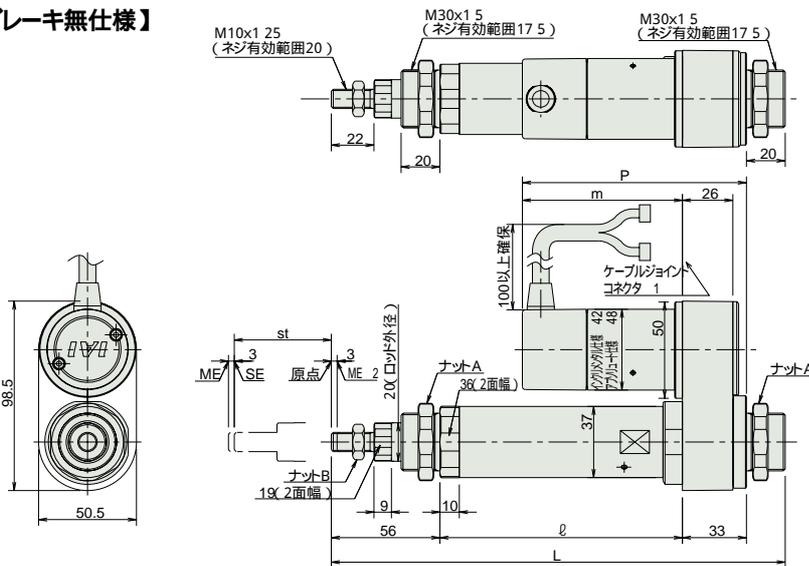
寸法図

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

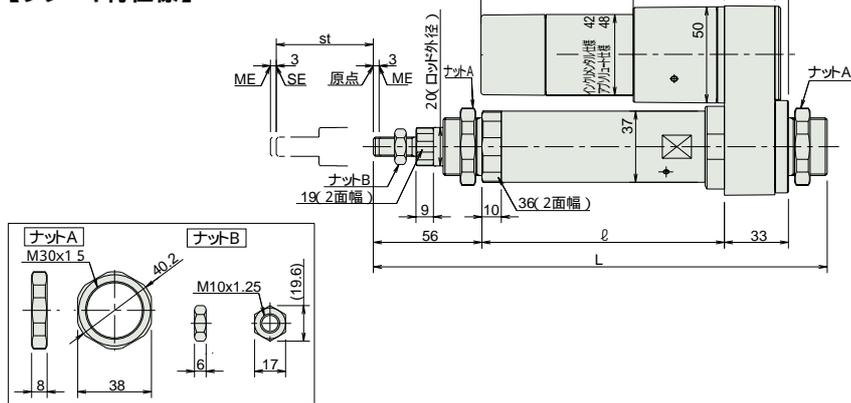
2次元
CAD

- モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は324ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



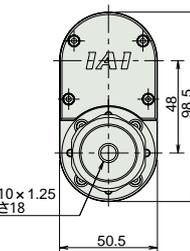
【ブレーキ付仕様】



ストローク別寸法・質量

RCA-RA4R(ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375	
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
P	20W	インクリ	100.5					
		アブソ	113.5					
	30W	インクリ	115.5					
		アブソ	128.5					
質量(kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	



RCA-RA4R(ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375	
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
P	20W	インクリ	143.5					
		アブソ	156.5					
	30W	インクリ	158.5					
		アブソ	171.5					
質量(kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナー タイプ		ACON-C-20I-NP-2-0 ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A 30W 定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ドライブ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点				
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-20 -NP-2-0 ASEL-C-1-30 -NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

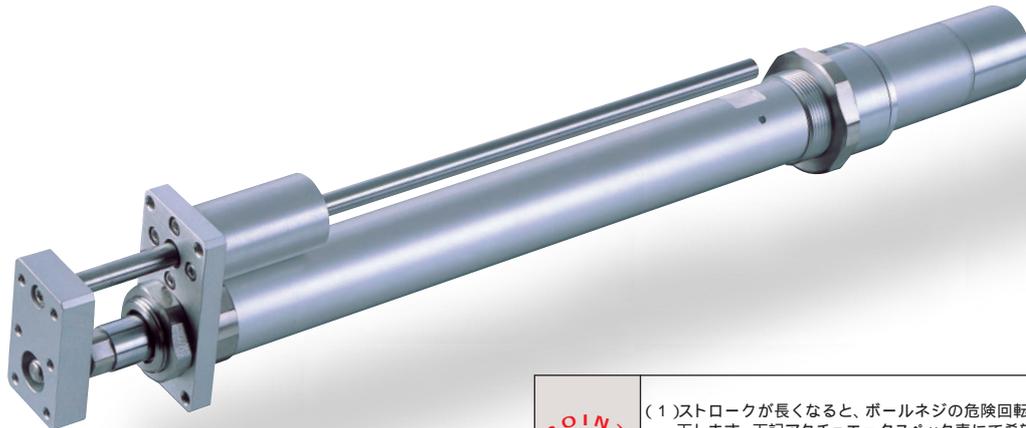
ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

RCA-RGS3C

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	RGS3C	-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1-ACON ASEL	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									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS3C-I-20-10-□-A1-□-□	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-□-A1-□-□		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-□-A1-□-□		2.5	18.0	6.2	144.8	

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
10	500
5	250
2.5	125

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGS3C	エンコーダ種類 インクリメンタル
50	I	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 8mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

コントローラ
タイプ
ロード
タイプ
タイプ
タイプ
クリーン
防滴対応
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

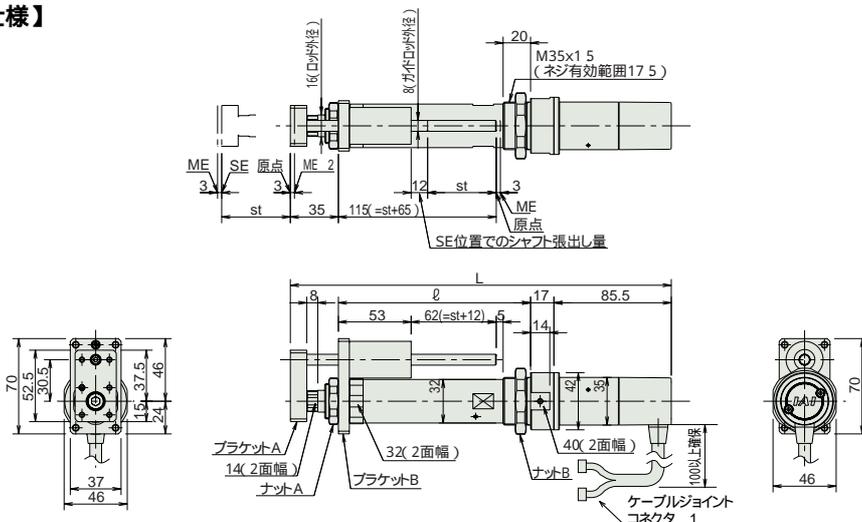
寸法図

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

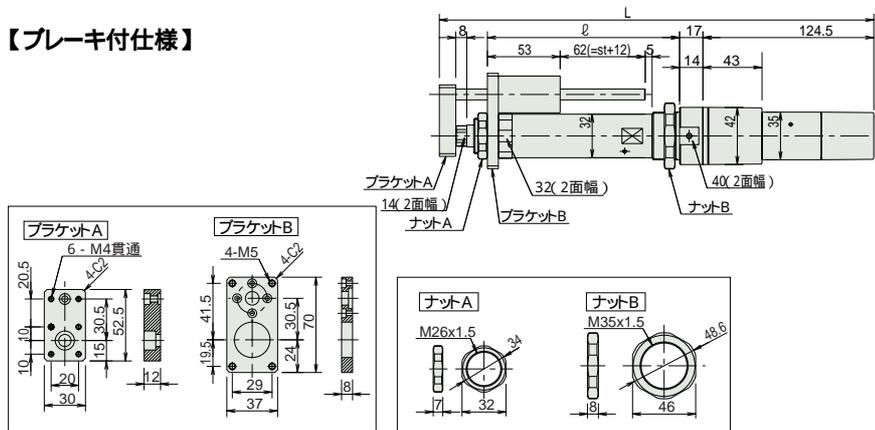
2次元 CAD

- 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C(ブレーキなし)				
ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量(kg)	0.9	1.1	1.2	1.3
RCA-RGS3C(ブレーキ付き)				
ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量(kg)	1.1	1.3	1.4	1.5

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI-NP-2-0						
電磁弁タイプ	ACON-CY-20SI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点					
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)	ACON-PL-20SI-NP-2-0	差動ドライブ対応パルス列入カタイプ	(-)					
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-20SI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ						
シリアル通信タイプ	ACON-SE-20SI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点					
プログラム制御タイプ	ASEL-C-1-20SI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	P345				

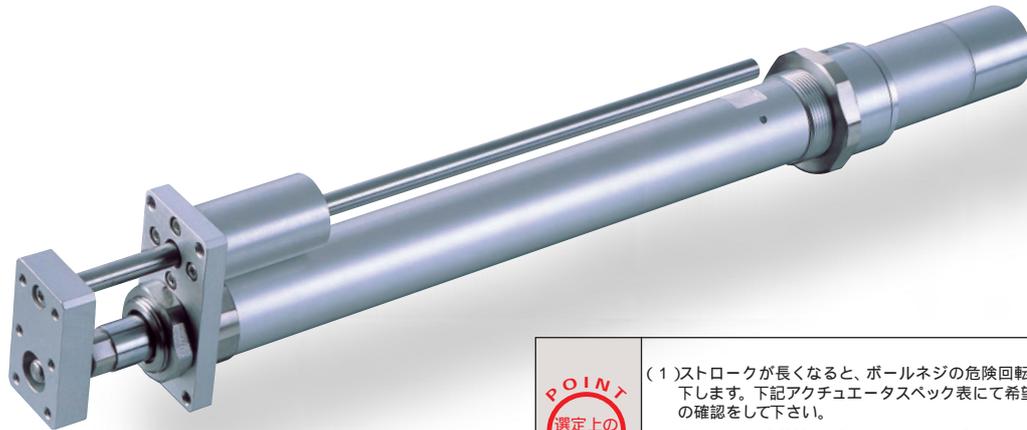
ASELは1軸仕様の場合です。

RCA-RGS4C

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	RGS4C	-		-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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							
		A:アブソリュート仕様	30: サーボモータ 30W	3: 3mm											

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-RGS4C-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGS4C-□-20-6-□-A1-□-□		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-□-20-3-□-A1-□-□		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4C-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4C-□-30-6-□-A1-□-□		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4C-□-30-3-□-A1-□-□		3	18.0	6.0	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGS4C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トナリオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

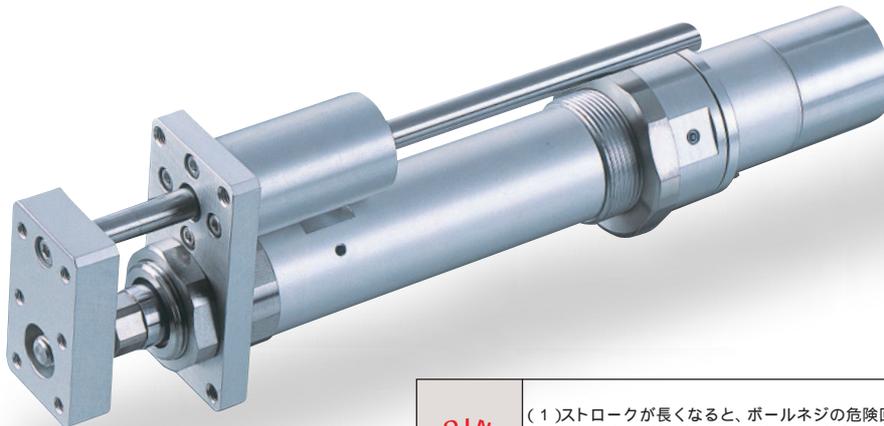
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCA-RGS3D

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 32mm 24Vサーボモータ ヒルドイン仕様

型式項目	RCA	-	RGS3D	-	I	-	20	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	A1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		トインクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm } 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGS3D-I-20-10- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3D-I-20-5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D-I-20-2.5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		2.5	18.0	6.2	144.8	

ストロークと最高速度

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

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGS3D	エンコーダ種類 インクリメンタル
50	I	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 8mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

一体型
コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
インクリメンタル
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

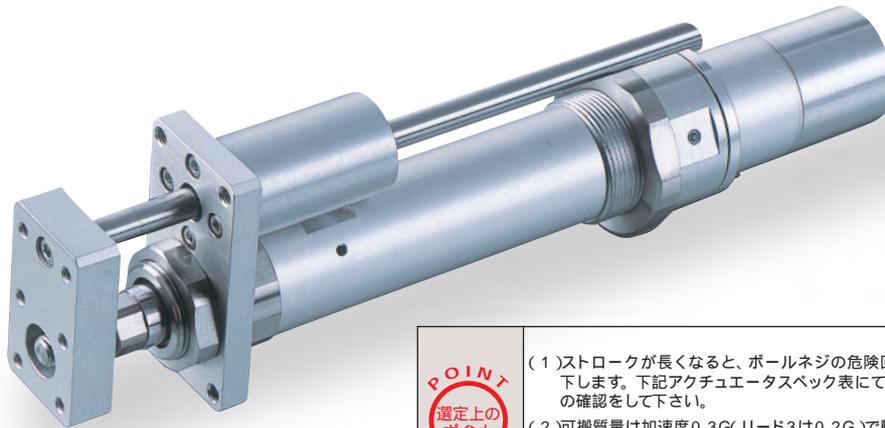
25mm
32mm
35mm
37mm
45mm
55mm
64mm
75mm
100mm
バルスモータ
20W
30W
60W
100W
150W

RCA-RGS4D

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ ビルドイン仕様

型式項目	RCA	-	RGS4D	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m	下記オプション 価格表参照					
		A:アブソリュート仕様	30: サーボモータ 30W	3: 3mm			X: 長さ指定 R: ロボットケーブル						

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-RGS4D-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGS4D-□-20-6-□-A1-□-□		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-□-20-3-□-A1-□-□		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4D-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4D-□-30-6-□-A1-□-□		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-□-30-3-□-A1-□-□		3	18.0	6.0	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGS4D			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T R R	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

1軸
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
インクリ
タイプ
アブソ
タイプ
対応
クリーン
防滴
対応
コントローラ

25
mm
32
mm
35
mm
37
mm
45
mm
55
mm
64
mm
75
mm
100
mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

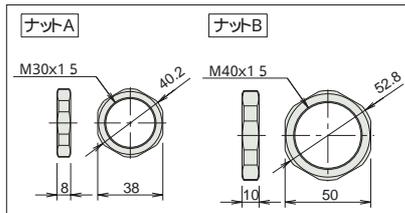
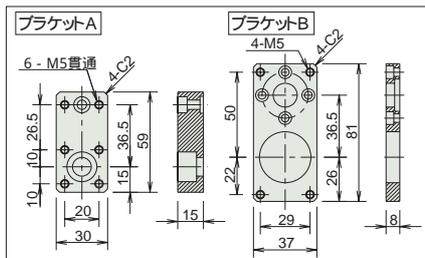
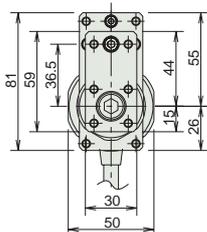
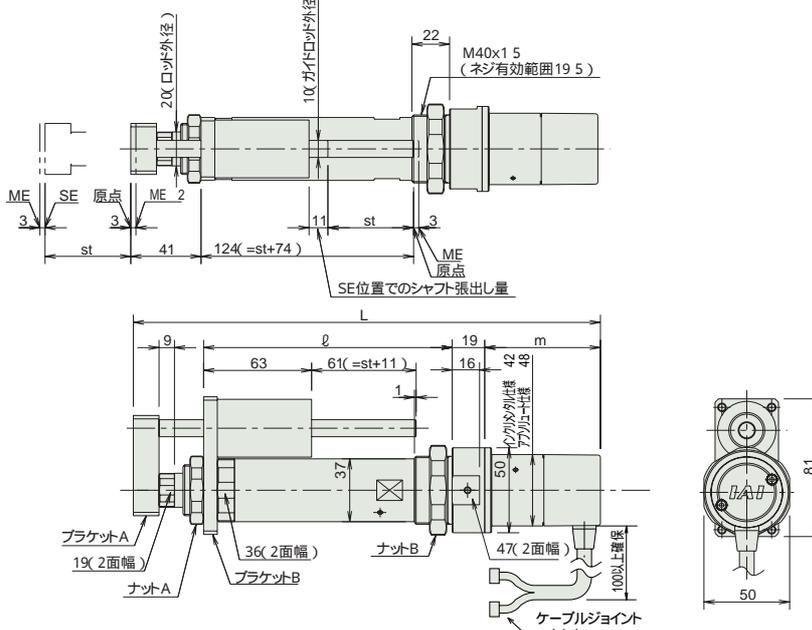
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

- モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は324ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4D(ブレーキなし)

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

RCA-RGS4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0 ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A 30W 定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ドライブ仕様)			ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ドライブ対応 パルス列入カタイプ				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)	ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0		オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20 -NP-2-0 ASEL-C-1-30 -NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

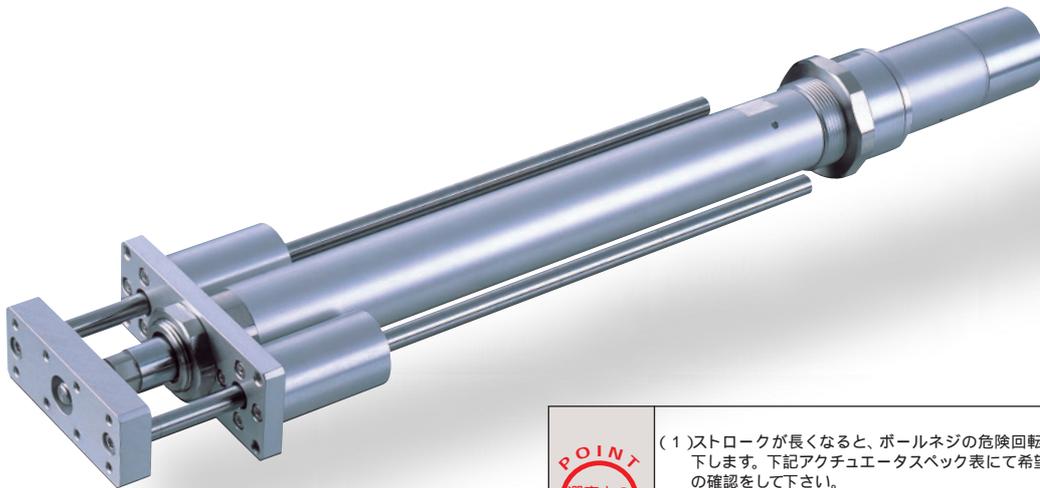
ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。

RCA-RGD3C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径 32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	RGD3C	-	I	-	20	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	A1	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3C-I-20-10- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3C-I-20-2.5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		2.5	18	6.2	144.8	

ストロークと最高速度

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

記号説明 ストローク ケーブル種類 オプション (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGD3C	エンコーダ種類 インクリメンタル
50	I	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

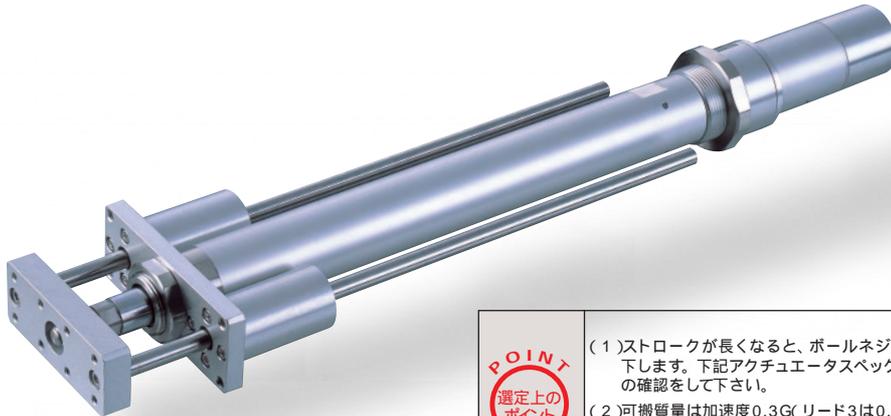
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 8mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCA-RGD4C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCA	-	RGD4C	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W A: アブソリュート仕様	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)	A1: ACON ASEL	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					

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-RGD4C-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGD4C-□-20-6-□-A1-□-□		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-□-20-3-□-A1-□-□		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4C-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4C-□-30-6-□-A1-□-□		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-□-30-3-□-A1-□-□		3	18.0	6.0	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGD4C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

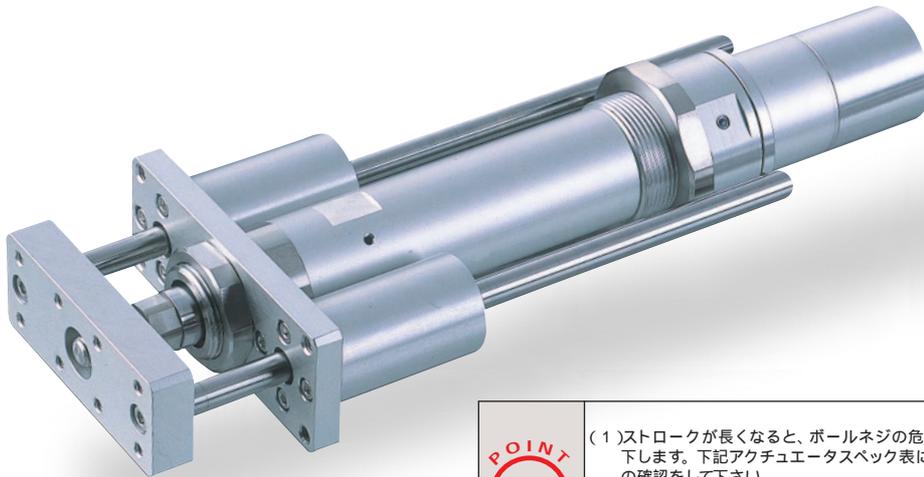
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCA-RGD3D

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径 32mm 24Vサーボモータ ビルドイン仕様

型式項目	RCA	-RGD3D-	I	-	20	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	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							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-RGD3D-I-20-10-□-A1-□-□	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-5-□-A1-□-□		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-□-A1-□-□		2.5	18	6.2	144.8	

ストロークと最高速度

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

記号説明 □ストローク □ケーブル長 □オプション (単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGD3D	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	
50	I	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 8mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
シリンダ
タイプ
パイプ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
「一体」
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

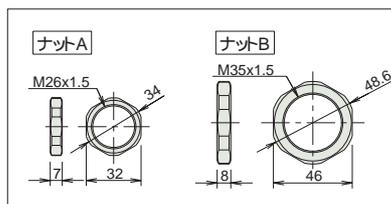
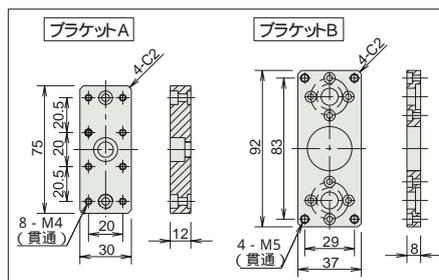
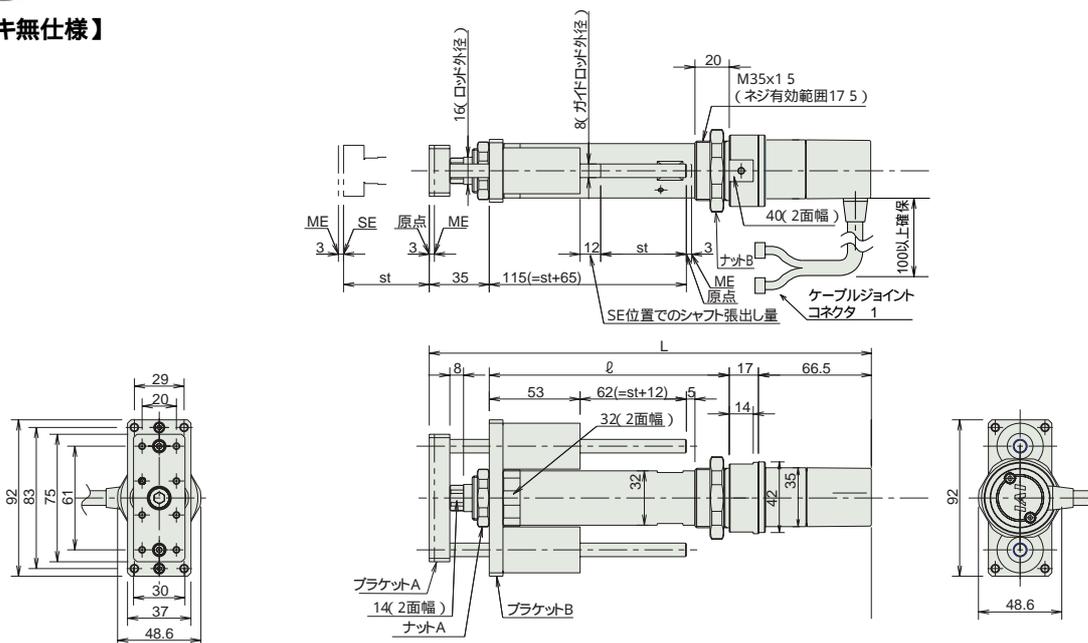
寸法図

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

2次元
CAD

- 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は324ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



ストローク別寸法・質量
RCA-RGD3D(ブレーキなし)

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

RCA-RGD3Dにはブレーキ付きの設定がありません。

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		ACON-C-20SI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	定格1.7A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20SI-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20SI-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-20SI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20SI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ					
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20SI-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20SI-NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

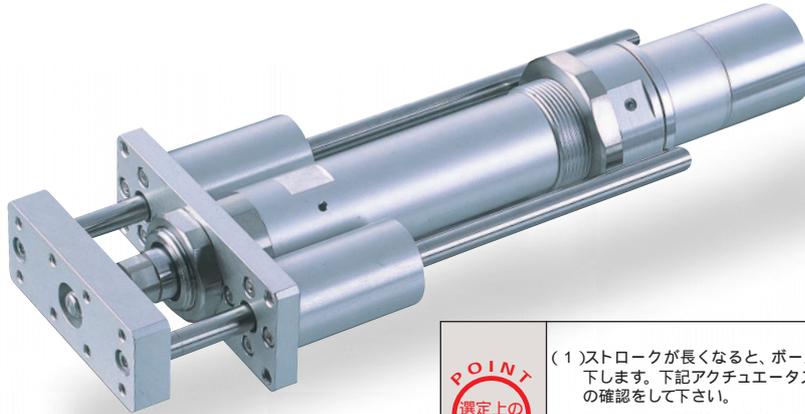
ASELは1軸仕様の場合です。

RCA-RGD4D

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 24Vサーボモータ ビルドイン仕様

型式項目	RCA	-	RGD4D	-		-		-	A1	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
		インクリメンタル仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	下記オプション 価格表参照					
		A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	3:3mm									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCA-RGD4D-□-20-12-□-A1-□-□	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RGD4D-□-20-6-□-A1-□-□		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-□-20-3-□-A1-□-□		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4D-□-30-12-□-A1-□-□	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-□-30-6-□-A1-□-□		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-□-30-3-□-A1-□-□		3	18.0	6.0	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGD4D			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T R R	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

- 「一体」
コントローラ
- タイプ
スライダ
- タイプ
ロッド
- タイプ
イムシフト
- タイプ
パイプ
- 対応
クリーン
- 防滴
対応
- 「一体」
コントローラ

寸法図

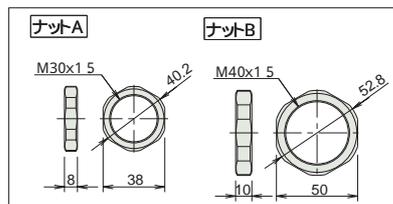
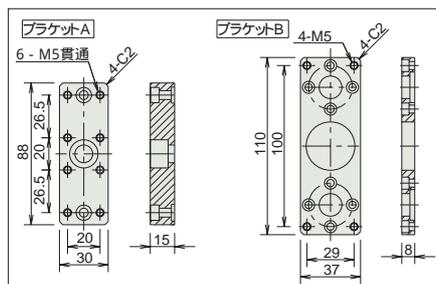
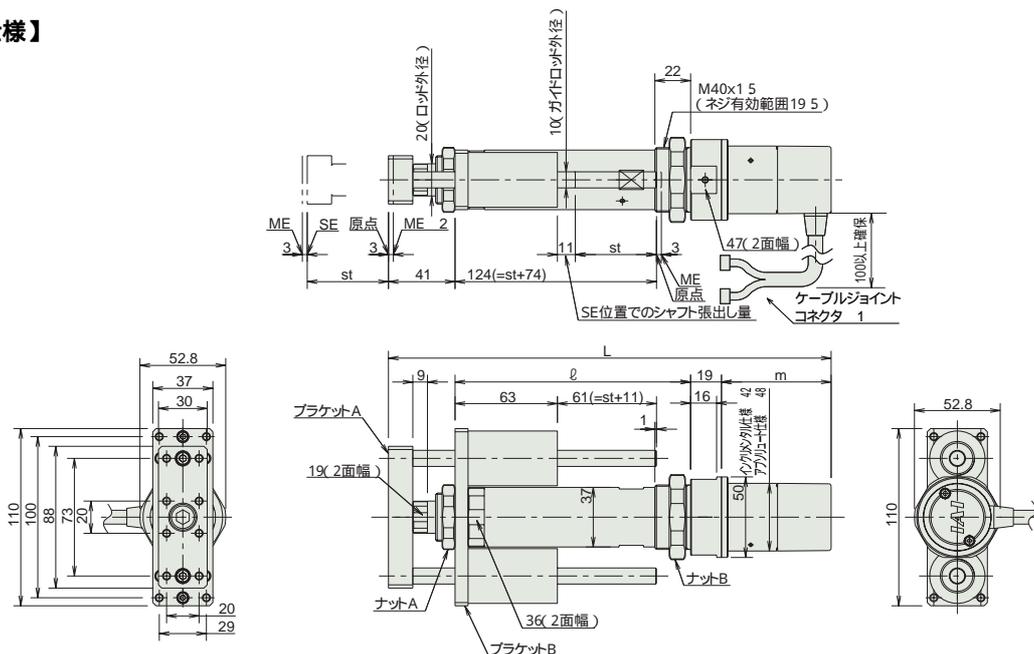
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

- モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は324ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4D(ブレーキなし)		ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
		ℓ	145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
		質量 (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCA-RGD4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションナータイプ		ACON-C-20I-NP-2-0 ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	20W 定格1.3A ピーク5.1A 30W 定格1.3A ピーク5.1A	-	P315
安全カテゴリ対応 ポジションナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入カタイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入カタイプ	(-)				
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点				
プログラム制御タイプ		ASEL-C-1-20 -NP-2-0 ASEL-C-1-30 -NP-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				

ASELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。

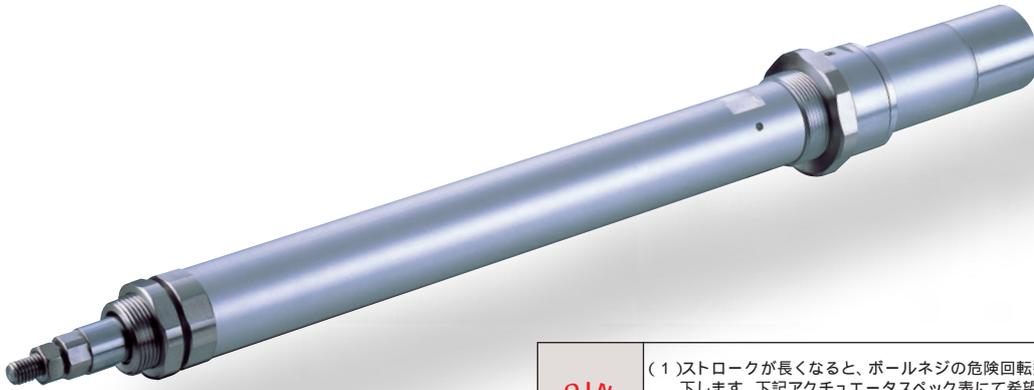
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- パルスモータ
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

RCS2-RA4C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	RA4C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA4C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後)	TRR	P389	-

アクチュエータ仕様

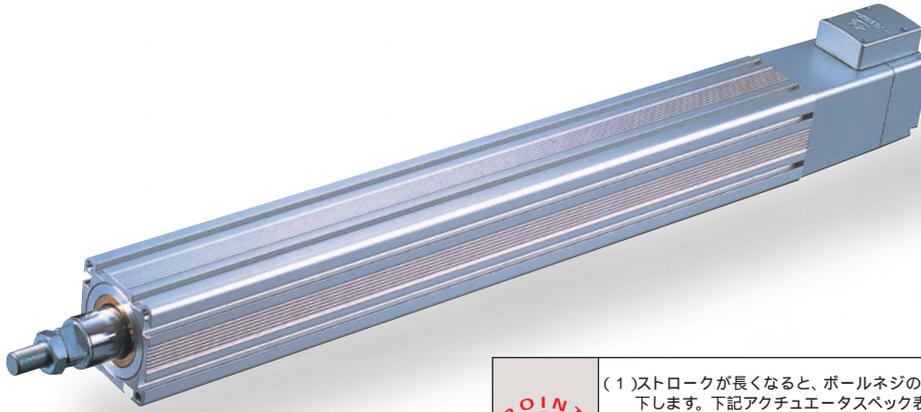
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RA5C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	RA5C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA5C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	60W	100W	60W	100W
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	RA4D	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							
型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。															



POINT
選定上のポイント

(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm毎)	
	最高速度 (mm/s)	単位はmm/s
12	600	
6	300	
3	150	

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA4D			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-
トラニオン金具(後)	TRR	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

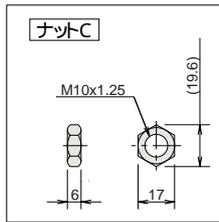
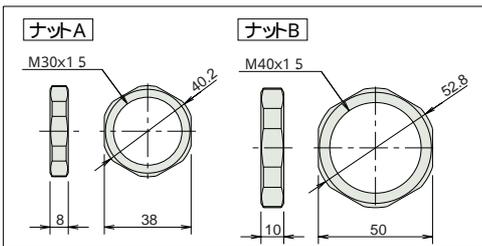
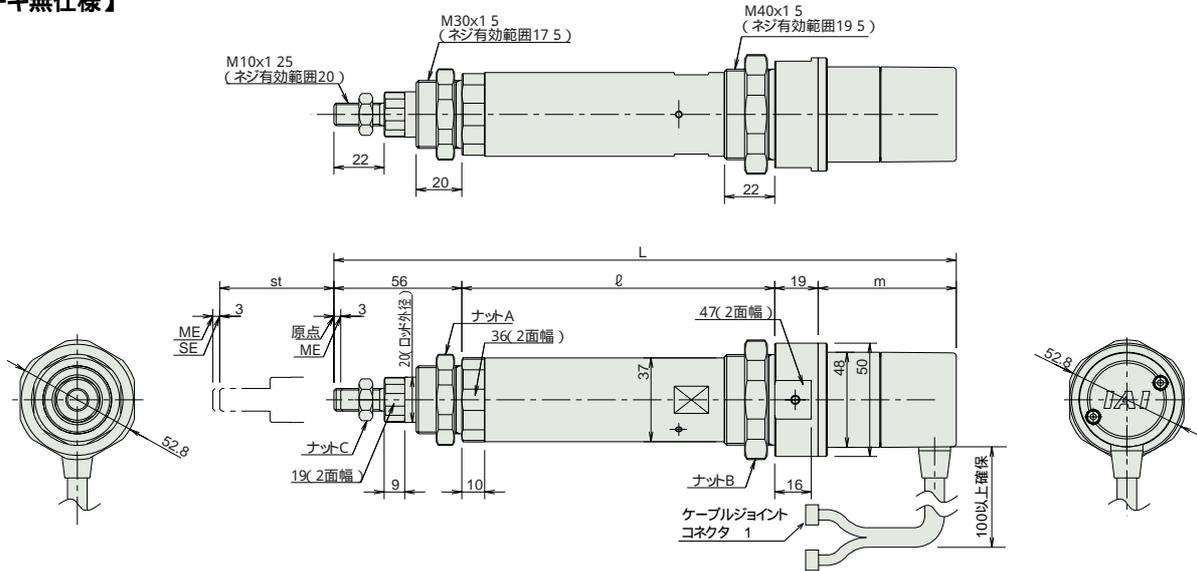
寸法図

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

2次元
CAD

- 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4D(ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
ℓ	137	187	237	287	337	487
m	20W	58.5				
	30W	73.5				
質量(kg)	1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCS2-RA4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20 -NP-2- SCON-C-30D -NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20 -NP-2- SSEL-C-1-30D -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2- XSEL- -1-30D -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1: インクリ/A: アプソ)が入ります。
は電源電圧の種類(1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V)が入ります。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

「歯」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
ステン
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

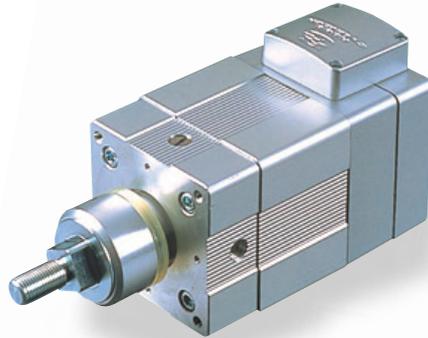
パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCS2-RA7AD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	RA7AD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照											
100:サーボモータ 100W																	

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量はモータ60Wが加速度0.15G(リード12)、0.1G(リード6)、0.05G(リード3)、モータ100Wが加速度0.2G(リード12)、0.1G(リード6)で動作させた時の値です。加速度は上記の値が最大値となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RA7AD-I-60-12-□-□-□-□	60	12	10.0	2.5	85.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RA7AD-I-60-6-□-□-□-□		6	20.0	7.0	169.5	
RCS2-RA7AD-I-60-3-□-□-□-□		3	40.0	15.0	340.1	
RCS2-RA7AD-I-100-12-□-□-□-□	100	12	15.0	5.5	141.1	
RCS2-RA7AD-I-100-6-□-□-□-□		6	30.0	12.5	283.2	

記号説明 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA7AD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数	モータW数
	60W	100W
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m)~X10(10m)	-
	X11(11m)~X15(15m)	-
	X16(16m)~X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m)~R03(3m)	-
	R04(4m)~R05(5m)	-
	R06(6m)~R10(10m)	-
	R11(11m)~R15(15m)	-
	R16(16m)~R20(20m)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

コントローラ
スライダ
ロッド
イムリット
タイプ
クリートン
防滴対応
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

寸法図

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

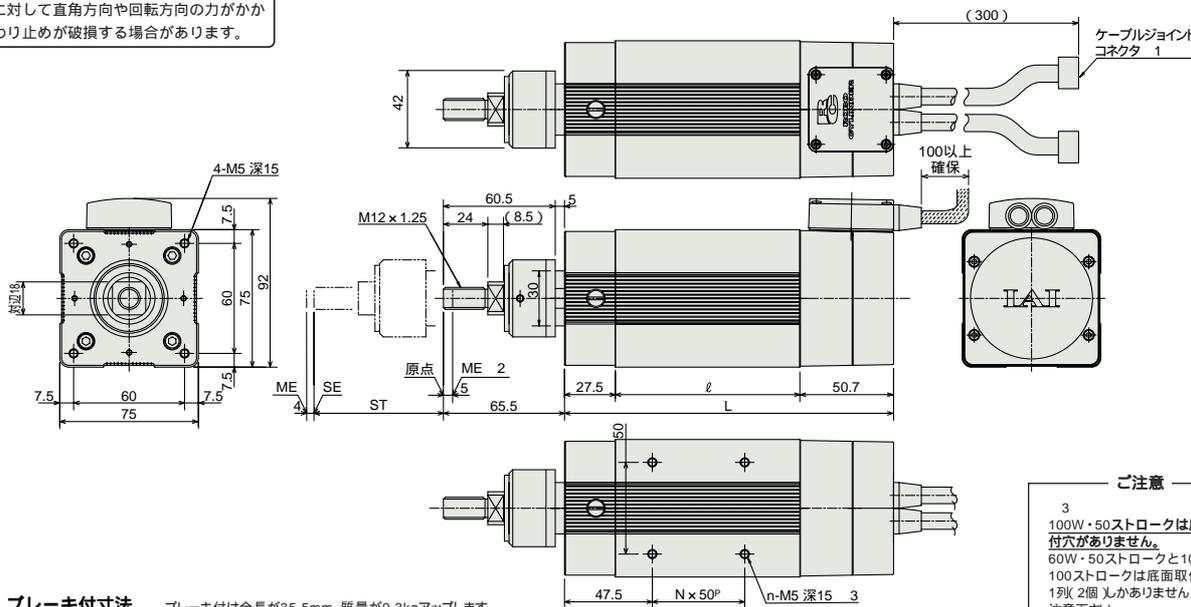
2次元 CAD

RA7ADタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんので
ご注意ください。

- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
 - 2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ST: ストローク
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

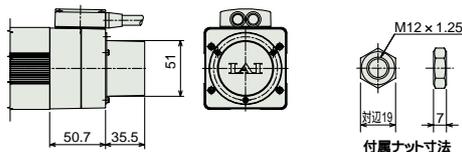
ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力を
かけないで下さい。
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。



3
100W・50ストロークは底面取
付穴がありません。
60W・50ストロークと100W・
100ストロークは底面取付穴が
1列(2個)しかありませんのでご
注意下さい。

ブレーキ付寸法 ブレーキ付は全長が35.5mm、質量が0.3kgアップします。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
ℓ	49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量 (kg)	60W	2.1	2.6	3.0	3.5	3.9
	100W	2.2	2.7	3.1	3.6	4.0

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-60I-NP-2- SCON-C-100I-NP-2-	最大512点の 位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信 専用タイプ			シリアル通信 専用タイプ	64点				
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2- SSEL-C-1-100I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				P355
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-60I-N1-EEE-2- XSEL- -1-100I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点				P365

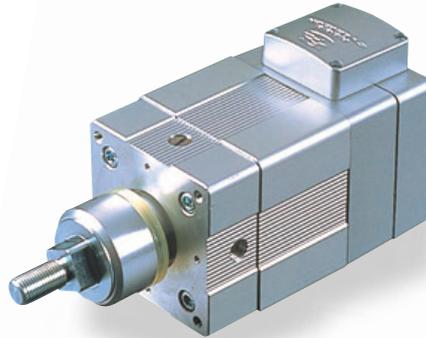
SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
は電源電圧の種類(1: 100V / 2: 単相200V / 3: 三相200V)が入ります。
はXSELのタイプ名(J / K / P / Q)が入ります。

RCS2-RA7BD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	RA7BD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	下記オプション 価格表参照									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量はモータ100Wが加速度0.25G(リード16)、0.17G(リード8)、0.1G(リード4)、モータ150Wが加速度0.3G(リード16)、0.2G(リード8)で動作させた時の値です。加速度は上記の値が最大値となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RA7BD-I-100-16-□-□-□-□	100	16	10.0	3.5	105.8	50-300 (50mm毎)
RCS2-RA7BD-I-100-8-□-□-□-□		8	22.0	9.0	212.7	
RCS2-RA7BD-I-100-4-□-□-□-□		4	40.0	19.5	424.3	
RCS2-RA7BD-I-150-16-□-□-□-□	150	16	15.0	6.5	158.8	100-300 (50mm毎)
RCS2-RA7BD-I-150-8-□-□-□-□		8	35.0	14.5	318.5	

記号説明 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA7BD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数	モータW数
	100W	150W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

注: 150Wには50ストロークの設定がありませんのでご注意ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フランジ	FL	P382	-
フート金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

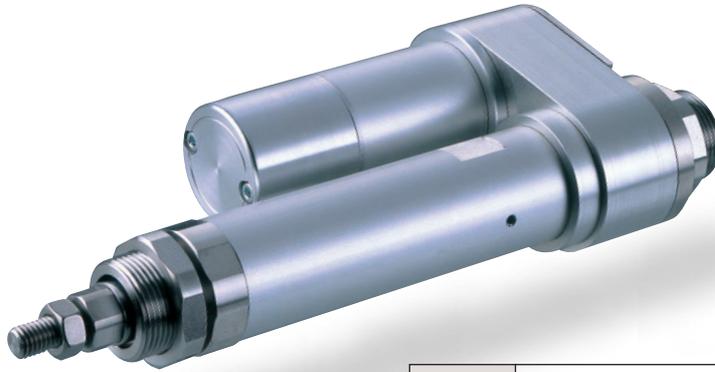
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	35mm
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RA4R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目	RCS2	-	RA4R	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		T:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

エンコーダ種類 / ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA4R			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
背面取付用プレート	RP	P387	-
フット金具	FT	P384	-
フランジ金具	FL	P382	-
原点確認センサ	HS	P385	-
ナックルジョイント	NJ	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
クレビス金具	QR	P386	-
トラニオン金具(前)	TRF	P389	-

アクチュエータ仕様

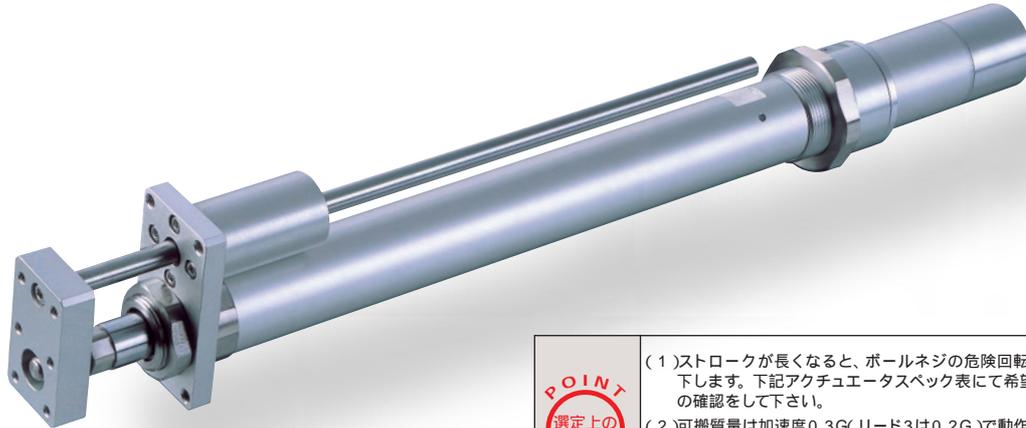
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RGS4C

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	RGS4C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGS4C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル モータW数		アブソリュート モータ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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トナリオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

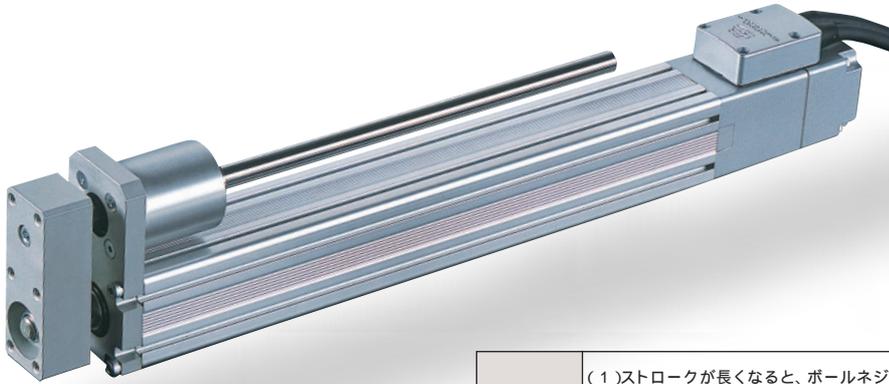
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RGS5C

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2	-	RGS5C	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		T:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

- (1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2)可搬質量は加速度0.3G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGS5C			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	エンコーダ種類		エンコーダ種類	
	モータW数		モータW数	
	60W	100W	60W	100W
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m)~X10(10m)	-
	X11(11m)~X15(15m)	-
	X16(16m)~X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m)~R03(3m)	-
	R04(4m)~R05(5m)	-
	R06(6m)~R10(10m)	-
	R11(11m)~R15(15m)	-
	R16(16m)~R20(20m)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フード金具	FT	P384	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	P170	-

アクチュエータ仕様

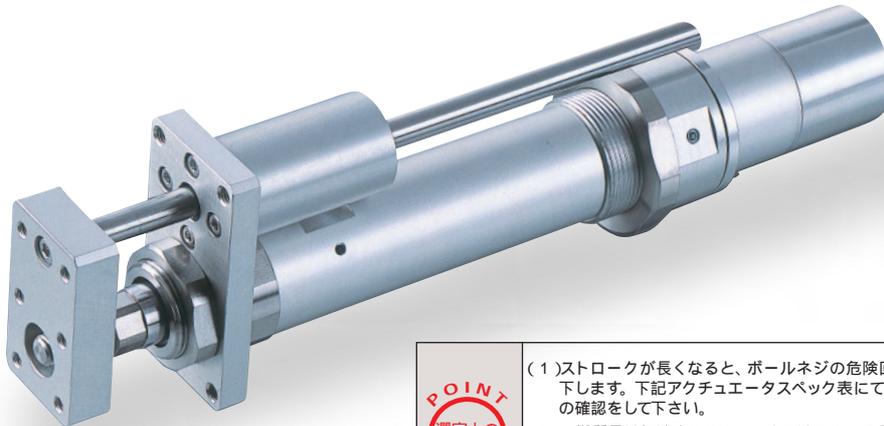
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 12mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RGS4D

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ ビルドイン仕様

型式項目	RCS2	-	RGS4D	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション							
		インクリメンタル仕様 A.アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGS4D-□-20-12-□-□-□-□	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS4D-□-20-6-□-□-□-□		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-□-20-3-□-□-□-□		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-□-30-12-□-□-□-□	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-□-30-6-□-□-□-□		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-□-30-3-□-□-□-□		3	18.0	6.0	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGS4D			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	エンコーダ種類		エンコーダ種類	
	モータW数		モータ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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	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)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T R R	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

「直」
コン
トロー
ラ
ス
ラ
イ
ダ
タイプ
ロ
ッ
ド
タイプ
イ
ン
テ
リ
ン
グ
タイプ
イ
ン
テ
リ
ン
グ
タイプ
ク
リ
ー
ン
対
応
防
滴
対
応
「直」
コン
トロー
ラ

25
mm
32
mm
35
mm
37
mm
45
mm
55
mm
64
mm
75
mm
100
mm

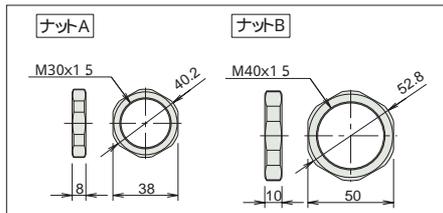
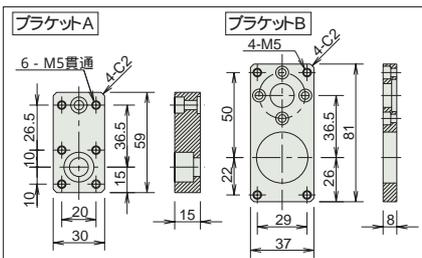
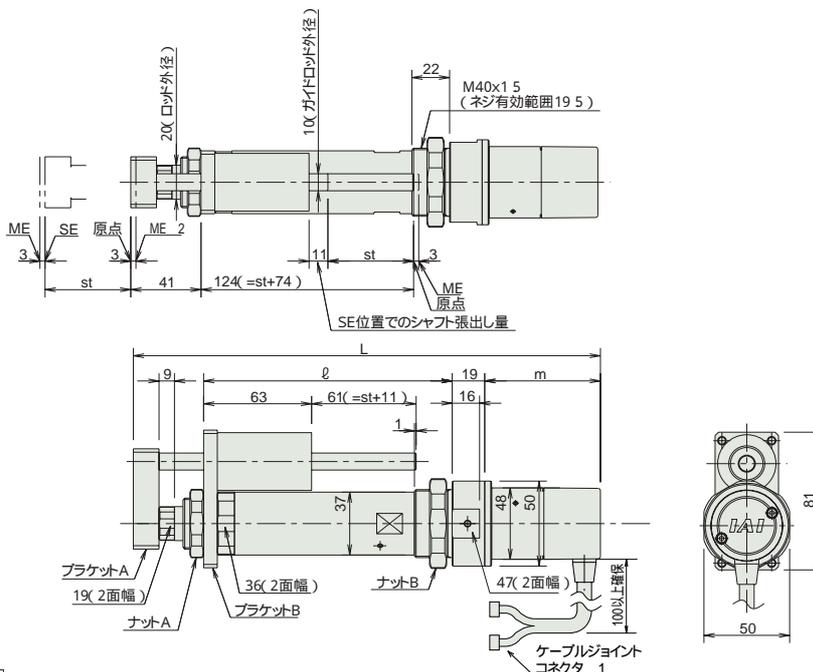
パ
ル
ス
モ
ー
タ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

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

2次元
CAD

- 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド



ストローク寸法・質量

RCS2-RGS4D(ブレーキなし)

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

RCS2-RGS4Dにはブレーキ付きの設定がありません。

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20 -NP-2- SCON-C-30D -NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20 -NP-2- SSEL-C-1-30D -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2- XSEL- -1-30D -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

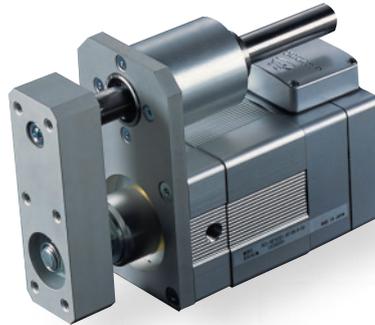
SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1：インクリ/A：アプソ)が入ります。
は電源電圧の種類(1：100V/2：単相200V/3：三相200V)が入ります。
はコントローラのタイプ名が入ります。

RCS2-RGS7AD

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2-RGS7AD-I								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	下記オプション 価格表参照	

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT (選定上のポイント)

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量はモータ60Wが加速度0.15G(リード12)、0.1G(リード6)、0.05G(リード3)、モータ100Wが加速度0.2G(リード12)、0.1G(リード6)で動作させた時の値です。加速度は上記の値が最大値となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGS7AD-I-60-12-□-□-□-□	60	12	10.0	1.5	85.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS7AD-I-60-6-□-□-□-□		6	20.0	6.0	169.5	
RCS2-RGS7AD-I-60-3-□-□-□-□		3	40.0	14.5	340.1	
RCS2-RGS7AD-I-100-12-□-□-□-□	100	12	15.0	4.5	141.1	
RCS2-RGS7AD-I-100-6-□-□-□-□		6	30.0	11.5	283.2	

記号説明 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)	
	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号	
	RGS7AD	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	
	モータW数	モータW数
	60W	100W
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m)~X10(10m)	-
	X11(11m)~X15(15m)	-
	X16(16m)~X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m)~R03(3m)	-
	R04(4m)~R05(5m)	-
	R06(6m)~R10(10m)	-
	R11(11m)~R15(15m)	-
	R16(16m)~R20(20m)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フード金具	FT	P384	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	P174	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転数C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

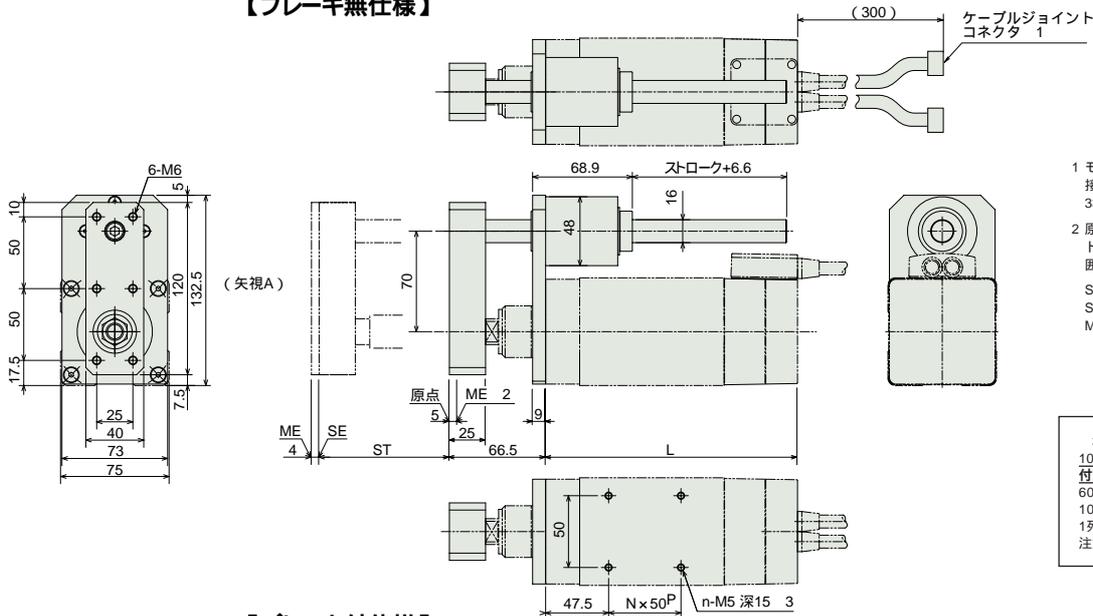
寸法図

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

2次元
CAD

RGS7ADタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

【ブレーキ無仕様】

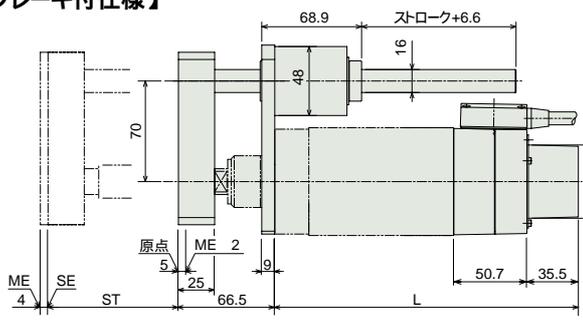


- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
 - 2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

3
100W・50ストロークは底面取付穴がありません。
60W・50ストロークと100W・100ストロークは底面取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意ください。

【ブレーキ付仕様】



ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS7AD(ブレーキなし)		50	100	150	200	250	300
ストローク	L	128	178	228	278	328	378
N	60W	-	1	2	3	4	5
	100W	-	-	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
	100W	-	2	4	6	8	10
質量(kg)	60W	3.2	3.8	4.3	4.8	5.3	5.9
	100W	3.3	3.9	4.4	4.9	5.4	6.0

RCS2-RGS7AD(ブレーキ付き)		50	100	150	200	250	300
ストローク	L	163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
N	60W	-	1	2	3	4	5
	100W	-	-	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
	100W	-	2	4	6	8	10
質量(kg)	60W	3.5	4.1	4.6	5.1	5.6	6.2
	100W	3.6	4.2	4.7	5.2	5.7	6.3



ガイド取付方向(矢視Aの場合)

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-60I-NP-2- SCON-C-100I-NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2- SSEL-C-1-100I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL- -1-60I-N1-EEE-2- XSEL- -1-100I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
はコントローラのタイプ名が入ります。

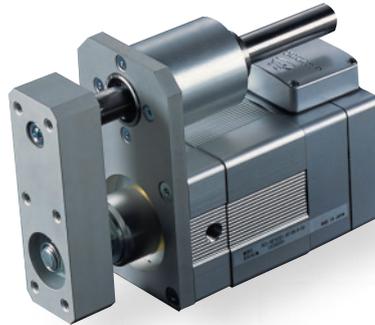
- 1軸
- 2軸
- 3軸
- 4軸
- 5軸
- 6軸
- 7軸
- 8軸
- 9軸
- 10軸
- 15軸
- 20軸
- 30軸
- 40軸
- 50軸
- 60軸
- 80軸
- 100軸
- 150軸

RCS2-RGS7BD

ロボシリンダ シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2-RGS7BD-I								
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	下記オプション 価格表参照 :長さ指定 :ロボットケーブル	

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量はモータ100Wが加速度0.25G(リード16)、0.17G(リード8)、0.1G(リード4)、モータ150Wが加速度0.3G(リード16)、0.2(リード8)で動作させた時の値です。加速度は上記の値が最大値となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGS7BD-I-100-16-□-□-□-□	100	16	10.0	2.5	105.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGS7BD-I-100-8-□-□-□-□		8	22.0	8.0	212.7	
RCS2-RGS7BD-I-100-4-□-□-□-□		4	40.0	18.5	424.3	
RCS2-RGS7BD-I-150-16-□-□-□-□	150	16	15.0	5.5	158.8	
RCS2-RGS7BD-I-150-8-□-□-□-□		8	35.0	13.5	318.5	

記号説明 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGS7BD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 100W	モータW数 150W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

注: 150Wには50ストロークの設定がありませんのでご注意ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フード金具	FT	P384	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	P176	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径 16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	35mm
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

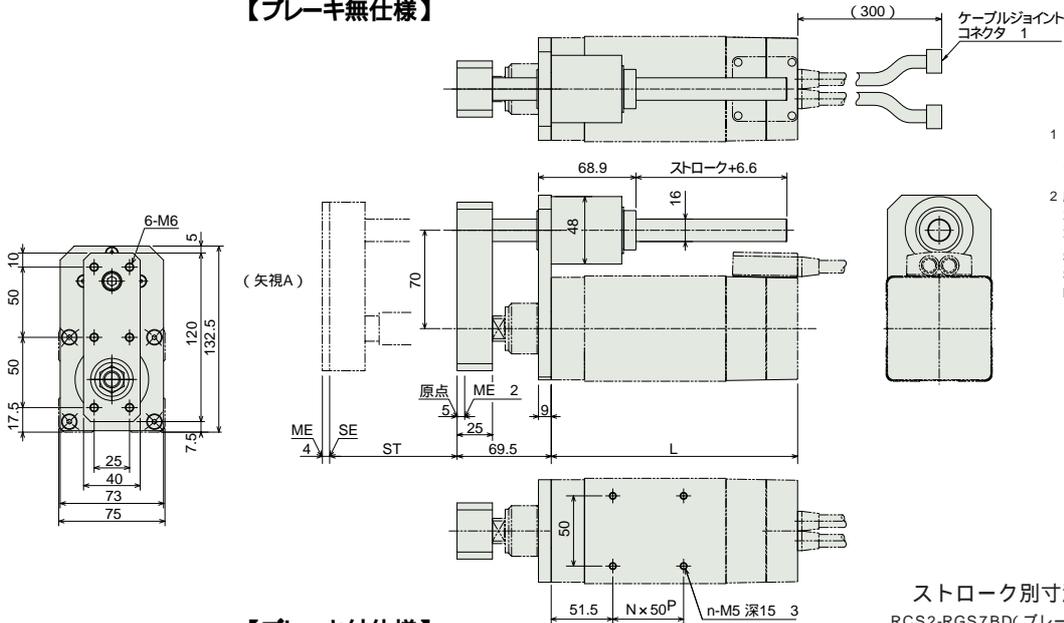
寸法図

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

2次元
CAD

RGS7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

【ブレーキ無仕様】

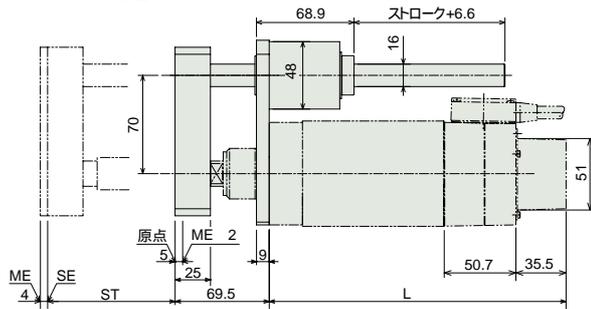


- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
- 2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

3
150W・50ストロークは設定がありません。
100W・50ストロークは底面取付穴がありません。
100Wと150Wの100ストロークは底面取付穴が1列2箇所がありませんのでご注意ください。

【ブレーキ付仕様】



ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS7BD(ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	100W	133	183	233	283	333	383
	150W	-	183	233	283	333	383
N	100W	-	-	1	2	3	4
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
質量 (kg)	100W	3.8	4.4	4.9	5.4	5.9	6.5
	150W	-	4.5	5.0	5.5	6.0	6.6

RCS2-RGS7BD(ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
	150W	-	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
N	100W	-	1	2	3	4	5
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
質量 (kg)	100W	4.1	4.7	5.2	5.7	6.2	6.8
	150W	-	4.8	5.3	5.8	6.3	6.9



コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-100I-NP-2- SCON-C-150I-NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100I-NP-2- SSEL-C-1-150I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL- -1-100I-N1-EEE-2- XSEL- -1-150I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
は電源電圧の種類(1: 100V / 2: 単相200V / 3: 三相200V)が入ります。
はコントローラのタイプ名が入ります。

コントローラ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
イムニット
タイプ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

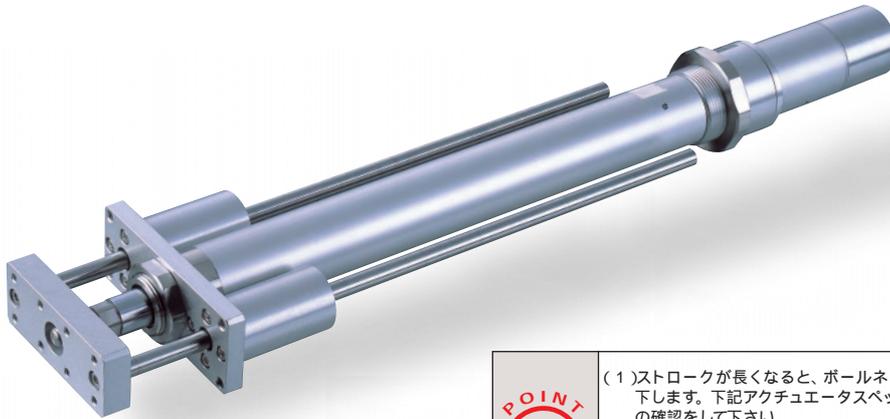
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

RCS2-RGD4C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2-RGD4C-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション						
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: :長さ指定 R: :ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照						

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3)水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD4C- <input type="checkbox"/> -20-12- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD4C- <input type="checkbox"/> -20-6- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C- <input type="checkbox"/> -20-3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C- <input type="checkbox"/> -30-12- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C- <input type="checkbox"/> -30-6- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C- <input type="checkbox"/> -30-3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		3	18.0	6.0	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 エンコーダ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGD4C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トナリオン金具(後)	T RR	P389	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

コントローラ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アルミ
タイプ
ケーブル
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

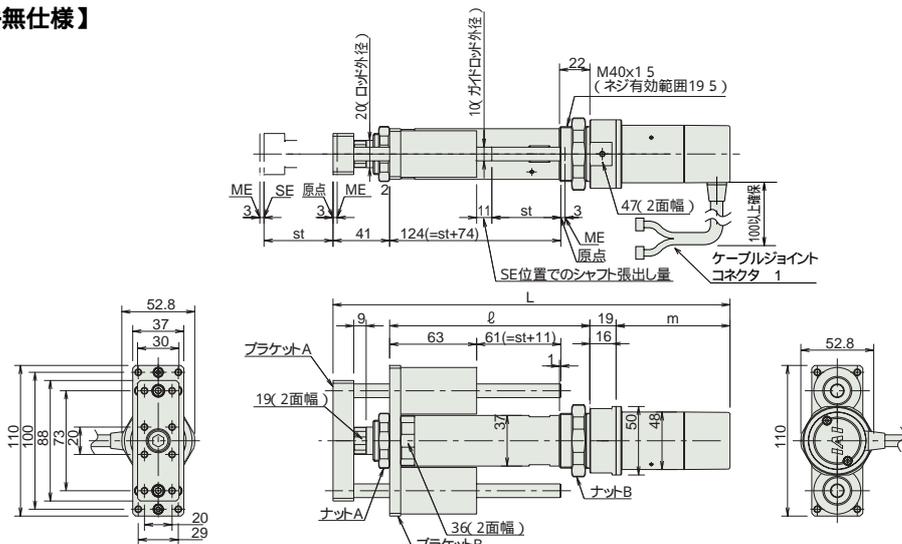
寸法図

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

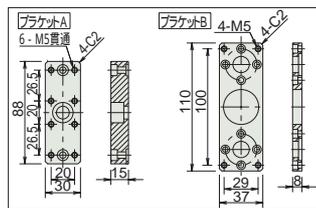
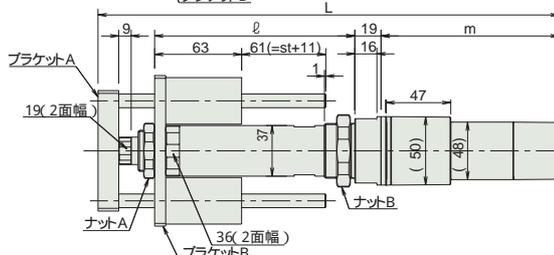
2次元 CAD

- モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
- 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C(ブレーキなし)								
ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	
φ		145	195	245	295	345	395	
	m	80.5						
m	20W	95.5						
	30W	95.5						
質量(kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8		

RCS2-RGD4C(ブレーキ付き)								
ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	
φ		145	195	245	295	345	395	
	m	123.5						
m	20W	138.5						
	30W	138.5						
質量(kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0		

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-20 -NP-2- SCON-C-30D -NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20 -NP-2- SSEL-C-1-30D -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL- -1-20 -N1-EEE-2- XSEL- -1-30D -N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)が入ります。
は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
はコントローラのタイプ名が入ります。

RCS2-RGD5C

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

型式項目	RCS2-RGD5C	-	-	-	-	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度0.3G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD5C-□-60-16-□-□-□-□	60	16	12.0	1.3	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD5C-□-60-8-□-□-□-□		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-□-60-4-□-□-□-□		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGD5C-□-100-16-□-□-□-□	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGD5C-□-100-8-□-□-□-□		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-□-100-4-□-□-□-□		4	60.0	17.3	424.3	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □エンコーダ種類 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGD5C			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	60W	100W	60W	100W
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A 2	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フード金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

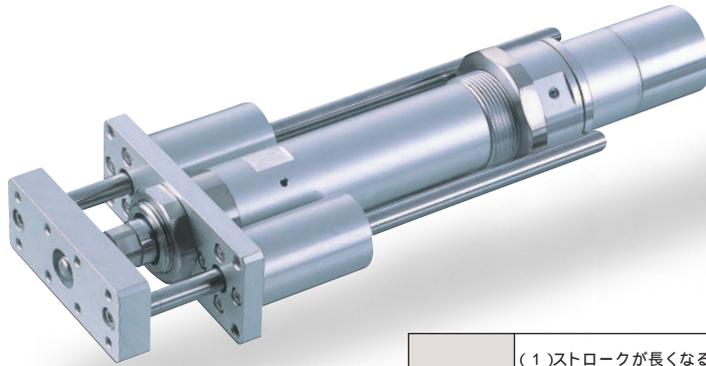
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 12mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RGD4D

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体径 37mm 200Vサーボモータ ビルドイン仕様

型式項目	RCS2-RGD4D-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション						
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 R: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照						

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平	垂直		
RCS2-RGD4D- <input type="checkbox"/> -20-12- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	12	3.0	0.5	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD4D- <input type="checkbox"/> -20-6- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4D- <input type="checkbox"/> -20-3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4D- <input type="checkbox"/> -30-12- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4D- <input type="checkbox"/> -30-6- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4D- <input type="checkbox"/> -30-3- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		3	18.0	6.0	113.1	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 エンコーダ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号			
	RGD4D			
	エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	モータW数		モータW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フット金具	FT	P384	-
原点確認センサ	HS	P385	-
原点逆仕様	NM	P385	-
トラニオン金具(後)	T R R	P389	-

アクチュエータ仕様

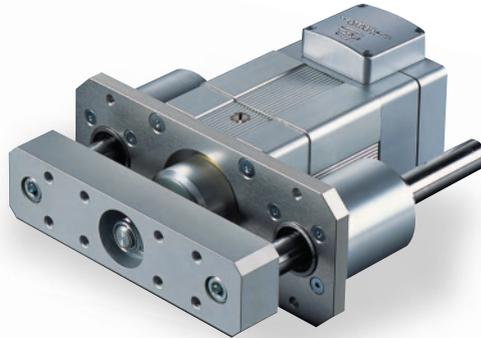
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 10mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

RCS2-RGD7AD

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	RGD7AD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X: R:	下記オプション 価格表参照											

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量はモータ60Wが加速度0.15G(リード12)、0.1G(リード6)、0.05G(リード3)、モータ100Wが加速度0.2G(リード12)、0.1G(リード6)で動作させた時の値です。加速度は上記の値が最大値となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD7AD-I-60-12-□-□-□-□	60	12	10.0	0.9	85.3	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD7AD-I-60-6-□-□-□-□		6	20.0	5.4	169.5	
RCS2-RGD7AD-I-60-3-□-□-□-□		3	40.0	13.9	340.1	
RCS2-RGD7AD-I-100-12-□-□-□-□	100	12	15.0	3.9	141.4	
RCS2-RGD7AD-I-100-6-□-□-□-□		6	30.0	10.9	283.2	

記号説明 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGD7AD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数	モータW数
	60W	100W
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	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m)~X10(10m)	-
	X11(11m)~X15(15m)	-
	X16(16m)~X20(20m)	-
ロボットケーブル	R01(1m)~R03(3m)	-
	R04(4m)~R05(5m)	-
	R06(6m)~R10(10m)	-
	R11(11m)~R15(15m)	-
	R16(16m)~R20(20m)	-

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転送C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	30mm
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

1軸
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
イムニシット
タイプ
デベキヤ
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラ

25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm

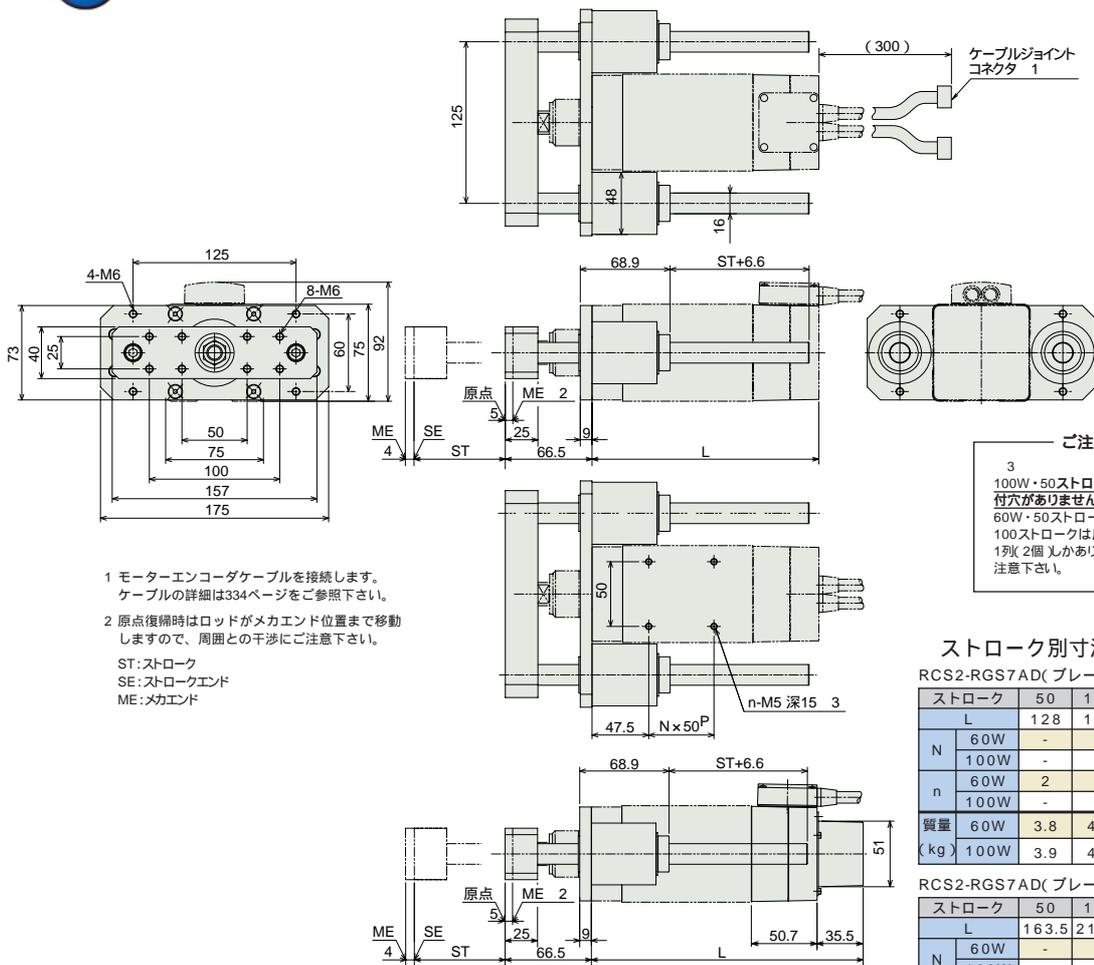
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

寸法図

CAD図面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

RGD7ADタイプは構造上原点逆仕様は出来ません
のでご注意ください。



- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
 - 2 原点復帰時はロードがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ST: ストローク
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

ご注意
3
100W・50ストロークは底面取付穴がありません。
60W・50ストロークと100W・100ストロークは底面取付穴が1列(2箇所)ありますのでご注意ください。

ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS7AD(ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量	60W	3.8	4.5	5.1	5.7	6.3
(kg)	100W	3.9	4.6	5.2	5.8	6.4

RCS2-RGS7AD(ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
質量	60W	4.1	4.8	5.4	6	6.6
(kg)	100W	4.2	4.9	5.5	6.1	6.7

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-60I-NP-2- SCON-C-100I-NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作 の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力専用タイプ	(-)				
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2- SSEL-C-1-100I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	P355
プログラム制御1-6軸タイプ		XSEL- -1-60I-N1-EEE-2- XSEL- -1-100I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	P365

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
は電源電圧の種類(1: 100V / 2: 単相200V / 3: 三相200V)が入ります。
はコントローラのタイプ名が入ります。

RCS2-RGD7BD

ロボシリンダ ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅75mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕

型式項目	RCS2	-	RGD7BD	-	I	-		-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
		インクリメンタル仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 R:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



POINT
選定上のポイント

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量はモータ100Wが加速度0.25G(リード16)、0.17G(リード8)、0.1G(リード4)、モータ150Wが加速度0.3G(リード16)、0.2(リード8)で動作させた時の値です。加速度は上記の値が最大値となります。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS2-RGD7BD-I-100-16-□-□-□-□	100	16	10.0	1.9	105.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-RGD7BD-I-100-8-□-□-□-□		8	22.0	7.4	212.7	
RCS2-RGD7BD-I-100-4-□-□-□-□		4	40.0	17.9	424.3	
RCS2-RGD7BD-I-150-16-□-□-□-□	150	16	15.0	4.9	158.8	
RCS2-RGD7BD-I-150-8-□-□-□-□		8	35.0	12.9	318.5	

記号説明 □ストローク □適応コントローラ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGD7BD	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	モータW数 100W	モータW数 150W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

注: 150Wには50ストロークの設定がありませんのでご注意ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	P381	-
ブレーキ	B	P381	-
フート金具	FT	P384	-

アクチュエータ仕様

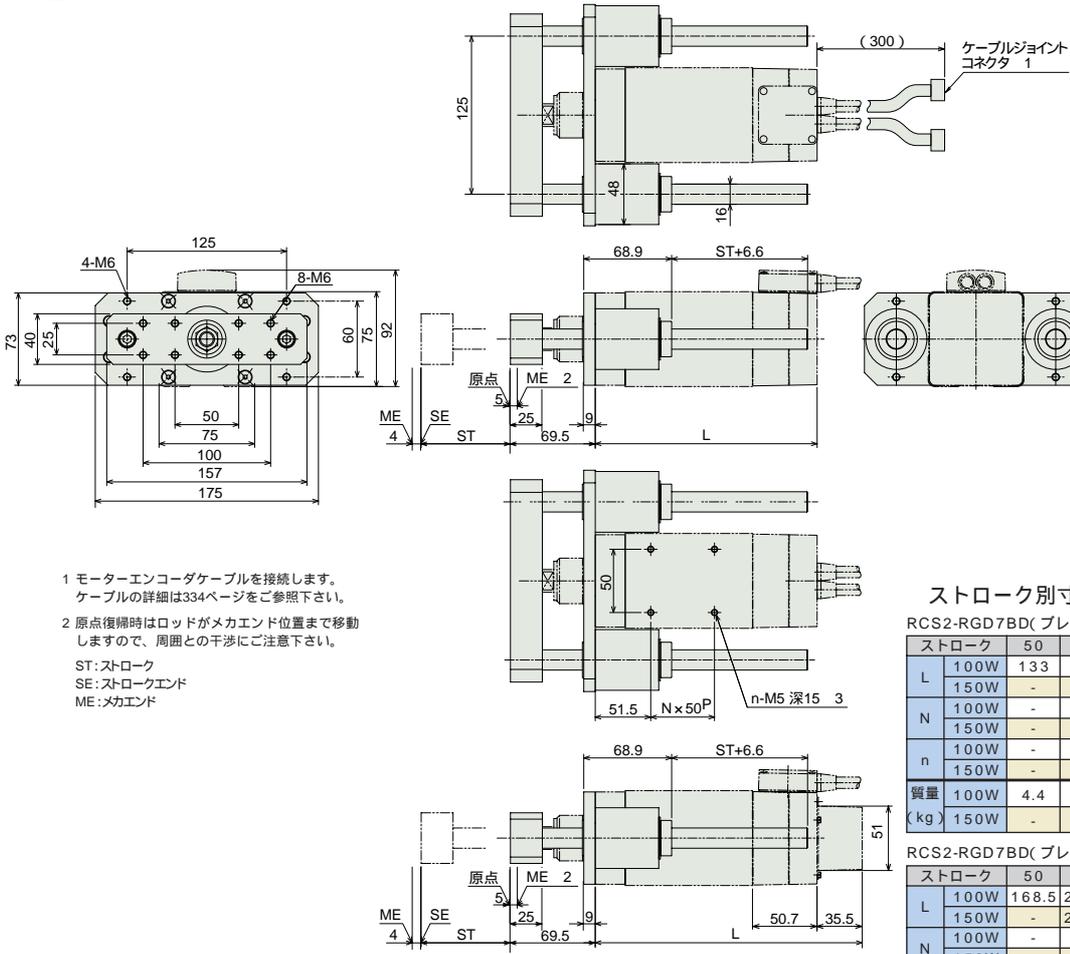
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径 16mm・ボールプッシュタイプ
ロッド径	35mm
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

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

2次元
CAD

RGD7BDタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



- 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は334ページをご参照下さい。
 - 2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ST: ストローク
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

ご注意

3
150W・50ストロークは設定がありません。
100W・50ストロークは底面取付穴がありません。
100Wと150Wの100ストロークは底面取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意ください。

ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD7BD(ブレーキなし)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	100W	133	183	233	283	333	383
	150W	-	183	233	283	333	383
N	100W	-	-	1	2	3	4
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
質量 (kg)	100W	4.4	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5
	150W	-	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6

RCS2-RGD7BD(ブレーキ付き)							
ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
	150W	-	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
N	100W	-	1	2	3	4	5
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
質量 (kg)	100W	4.7	5.4	6	6.6	7.2	7.8
	150W	-	5.5	6.1	6.7	7.3	7.9

コントローラ

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジションモード		SCON-C-100I-NP-2- SCON-C-150I-NP-2-	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	最大 360VA 1軸仕様 150W動作の場合	-	P325
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点/7点				
シリアル通信専用タイプ			シリアル通信専用タイプ	64点				
パルス列入力制御タイプ	パルス列入力専用タイプ	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100I-NP-2- SSEL-C-1-150I-NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL- -1-100I-N1-EEE-2- XSEL- -1-150I-N1-EEE-2-	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	P365		

SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
は電源電圧の種類(1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V)が入ります。
はコントローラのタイプ名が入ります。

- 1軸
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- イムリット
タイプ
- パイプ
タイプ
- クリート
対応
- 防滴対応
- コントローラ
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w