

アームタイプ / フラットタイプ

RCA

RCS2



RCA series 24V サーボモータ タイプ	アームタイプ	幅40mm	RCA-A4R	189
		幅52mm	RCA-A5R	191
		幅58mm	RCA-A6R	193
RCS2 series 200V サーボモータ タイプ	アームタイプ	幅58mm	RCS2-A4R	195
		幅68mm	RCS2-A5R	197
		幅58mm	RCS2-A6R	199
	フラットタイプ	幅68mm	RCS2-F5D	201

コントローラ
 スライダ
 タイプ
 ロッド
 タイプ
 アクシス
 タイプ
 変径
 タイプ
 クリ
 対応
 防滴
 対応
 コント
 ローラ

- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm

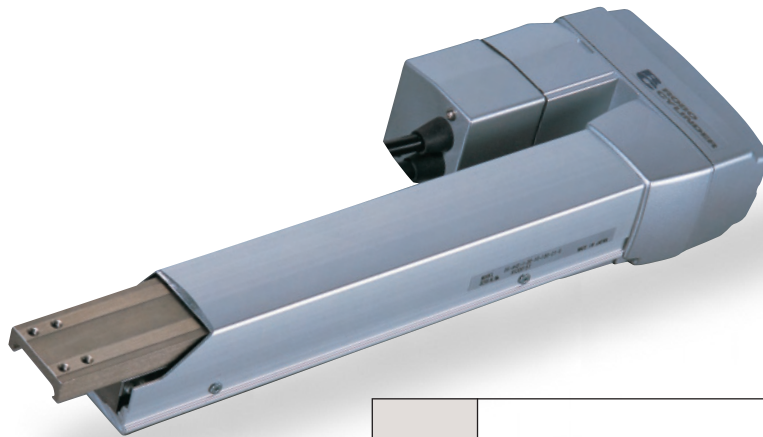
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

RCA-A4R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCA	-	A4R	-	<input type="checkbox"/>	-	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									
		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	10:10mm 5:5mm	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	B:ブレーキ(標準) NM:原点逆仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様									

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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

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-A4R- <input type="checkbox"/> -20-10- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>	20	10	-	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCA-A4R- <input type="checkbox"/> -20-5- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>		5	-	4.5	78.4	

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

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~200 (50mm毎)	最高速度 (mm/s)
10	330	
5	165	

(単位はmm/s)

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 A4R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
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)	-

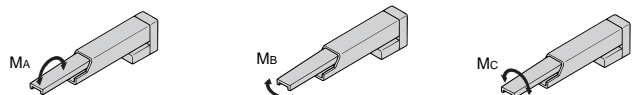
保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

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(標準)	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	
モータ右折返し仕様	MR	P190	
モータ左折返し仕様	ML	P190	

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(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.1N・m Mc: 2.9N・m
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
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アーム
タイプ
名
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40mm
52mm
55mm
58mm

パルスモータ
20W
30W
60W
100W
150W

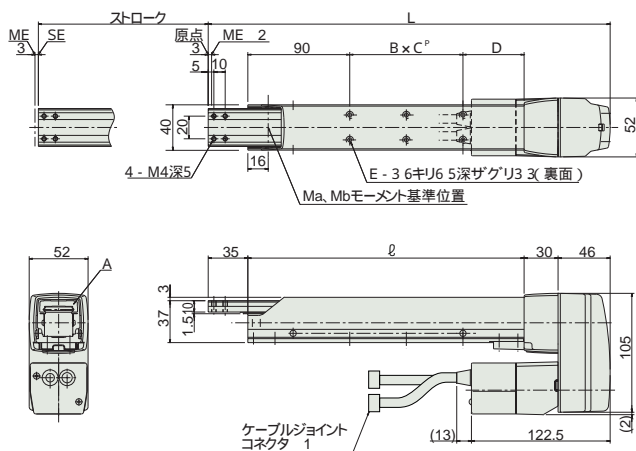
寸法図

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

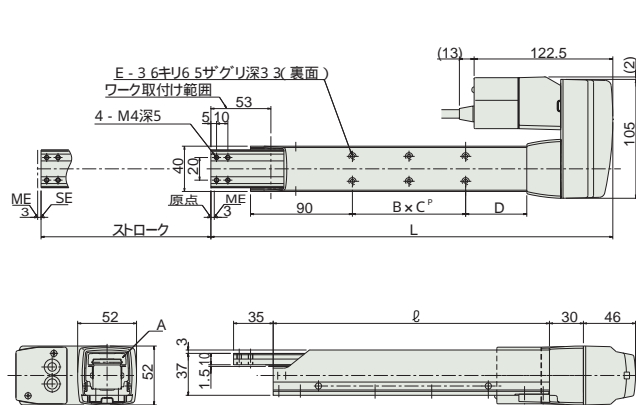
2次元
CAD

- 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

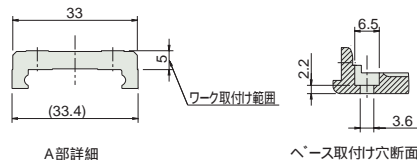
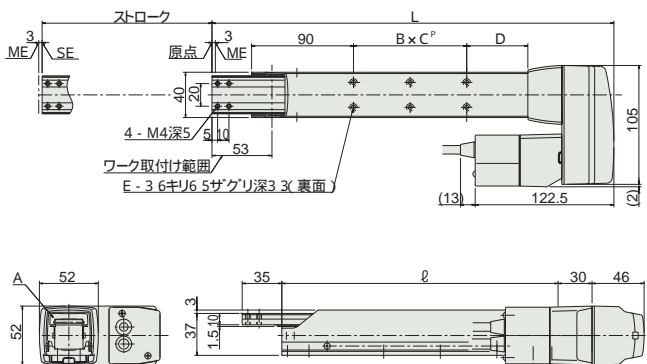
モーター標準折返し(オプション記号:無し)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
ℓ	144	194	244	294
B x C*	1 x 19	1 x 50	2 x 50	2 x 50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量(kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

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	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	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						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-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-20I-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-20I-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	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	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-A5R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目 **RCA** - **A5R** - - **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

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

12:12mm
6: 6mm

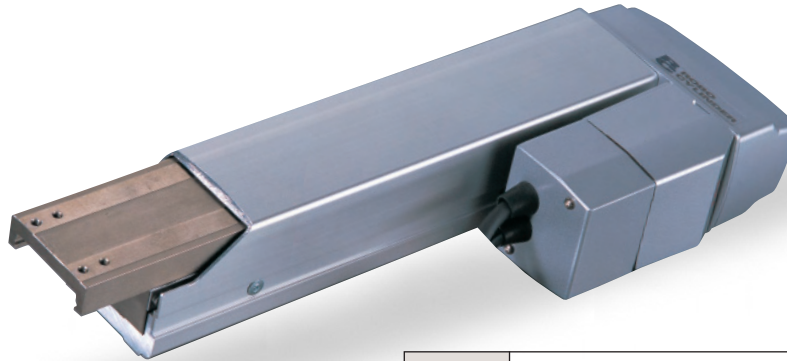
50:50mm
200:200mm (50mmピッチ毎設定)

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

B : ブレーキ (標準)
NM:原点逆仕様
MR:モータ右折返し仕様
ML:モータ左折返し仕様

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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

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-A5R- <input type="checkbox"/> -20-12- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>	20	12	-	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCA-A5R- <input type="checkbox"/> -20-6- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>		6	-	4		

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

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50 ~ 200 (50mm毎)	最高速度 (mm/s)
12	400	
6	200	

(単位はmm/s)

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 A5R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
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)	-

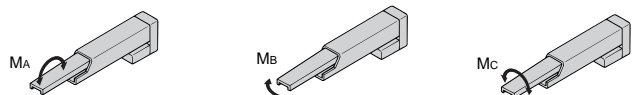
保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

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 (標準)	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	
モータ右折返し仕様	MR	P192	
モータ左折返し仕様	ML	P192	

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(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N・m Mb: 5.4N・m Mc: 4.1N・m
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
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アーム
タイプ
名
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40mm

52mm

55mm

58mm

パルスモータ

20W

30W

60W

100W

150W

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アクチュエータ
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

40 mm
52 mm
55 mm
58 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

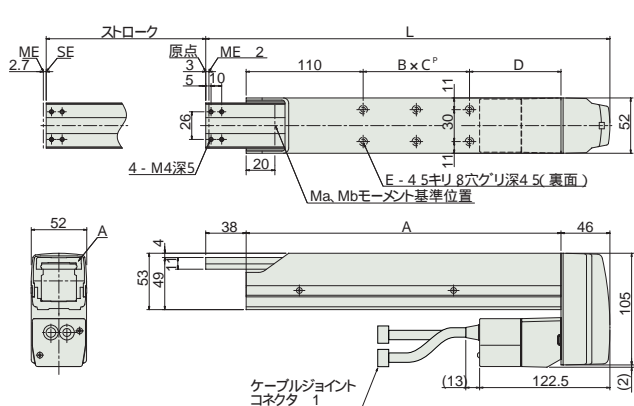
寸法図

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

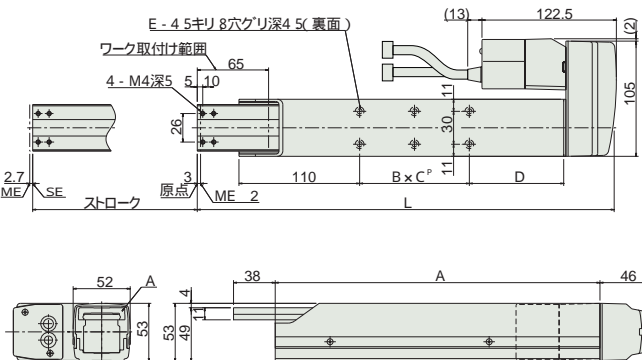
2次元
CAD

- 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

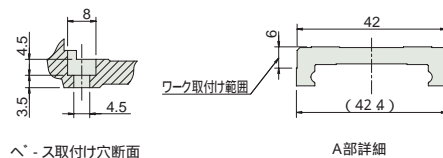
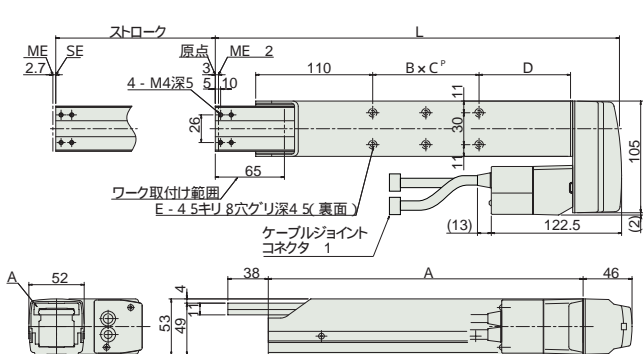
モーター標準折返し(オプション記号:無し)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
ℓ	196	246	296	346
B x C ^P	1 x 30	1 x 50	2 x 50	2 x 50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50ストロークはモーター右折返し、モータ左折返しのための設定となります。標準仕様は50ストロークの設定がありませんので、ご注意ください。

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	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	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						
電磁弁タイプ		ACON-CY-20I-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-20I-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-20I-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	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	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-A6R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータ折返し仕様

型式項目	RCA	-	A6R	-	<input type="checkbox"/>	-	30	-	<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									
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm	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	B:ブレーキ(標準) NM:原点逆仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様									

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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

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-A6R- <input type="checkbox"/> -30-12- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCA-A6R- <input type="checkbox"/> -30-6- <input type="checkbox"/> -A1- <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>		6	-	6		

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

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~200 (50mm毎)	最高速度
12	400	
6	200	

(単位はmm/s)

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 A6R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
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)	-

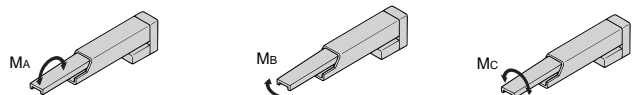
保守用のケーブルは324ページをご参照下さい。

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(標準)	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	
モータ右折返し仕様	MR	P194	
モータ左折返し仕様	ML	P194	

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転速C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.1N·m Mb: 10.0N·m Mc: 6.5N·m
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
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アーム
タイプ
タイプ
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40mm
52mm
55mm
58mm

バルブモータ
20w
30w
60w
100w
150w

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アクチュエータ
タイプ
モーター
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40 mm
52 mm
55 mm
58 mm

パルスモーター
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

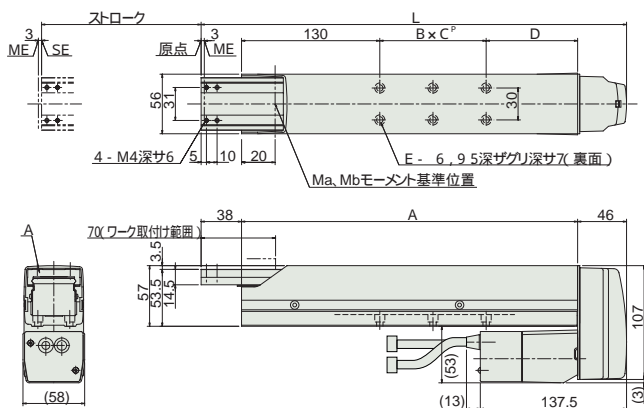
寸法図

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

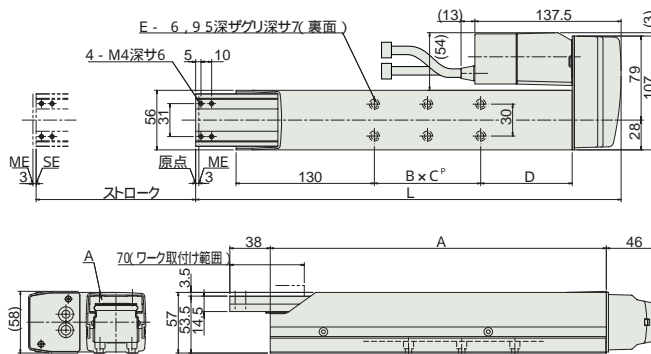
2次元 CAD

- 1 モーター・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

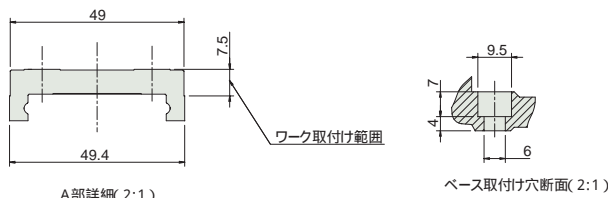
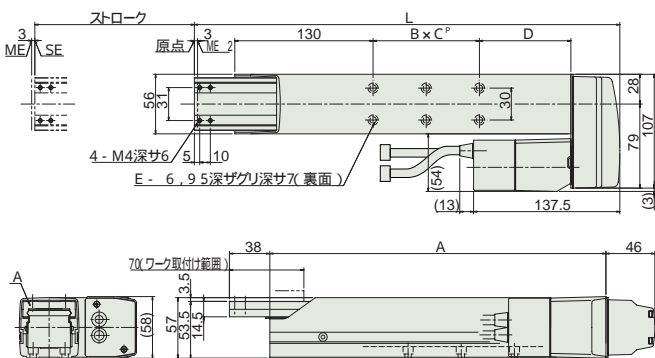
モーター標準折返し(オプション記号:無し)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ℓ	216	266	316	366
B×C*	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量(kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

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-30I-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	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-30I-NP-2-0						
電磁弁タイプ		ACON-CY-30I-NP-2-0	電磁弁と同じ制御で動作が可能	3点				
パルス列入力タイプ(差動ライドライバ仕様)		ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)				
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30I-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ					
シリアル通信タイプ		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-1-30-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。

RCS2-A4R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目 **RCS2** - **A4R** - - **20** - - - - -

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

I:インクリメンタル仕様
A:アブソリュート仕様

20:サーボモータ 20W

10:10mm
5: 5mm

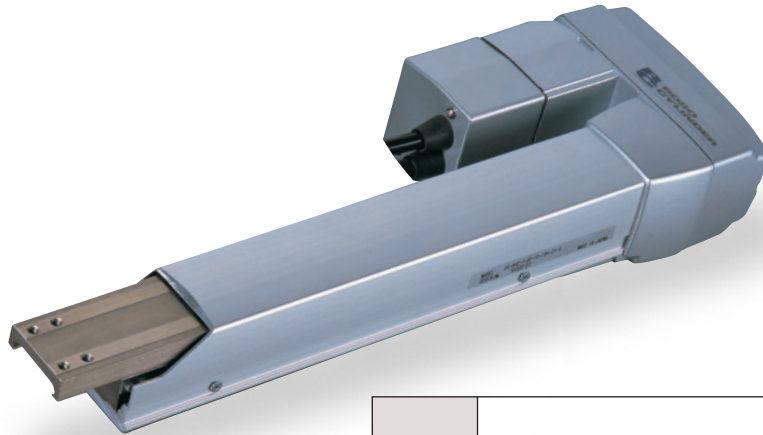
50:50mm
200:200mm (50mmピッチ毎設定)

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

B : ブレーキ (標準)
NM:原点逆仕様
MR:モータ右折返し仕様
ML:モータ左折返し仕様

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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

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-A4R- <input type="checkbox"/> -20-10- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>	20	10	-	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCS2-A4R- <input type="checkbox"/> -20-5- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>		5	-	4.5		

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

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~200 (50mm毎)	最高速度 (mm/s)
10	330	
5	165	

(単位はmm/s)

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 A4R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
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)	-

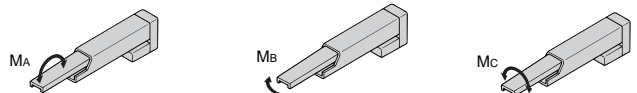
保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

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 (標準)	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	
モータ右折返し仕様	MR	P196	
モータ左折返し仕様	ML	P196	

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(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N·m Mb: 3.1N·m Mc: 2.9N·m
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
ロード
タイプ
アーム
タイプ
名義
タイプ
クリーン
対応
防滴
対応
コントローラ

40mm
52mm
55mm
58mm

パルスモータ
20W
30W
60W
100W
150W

「一体」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アクチュエータ
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

40 mm
52 mm
55 mm
58 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

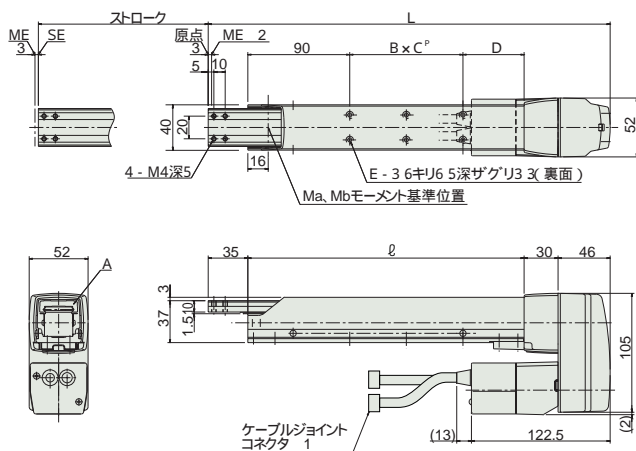
寸法図

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

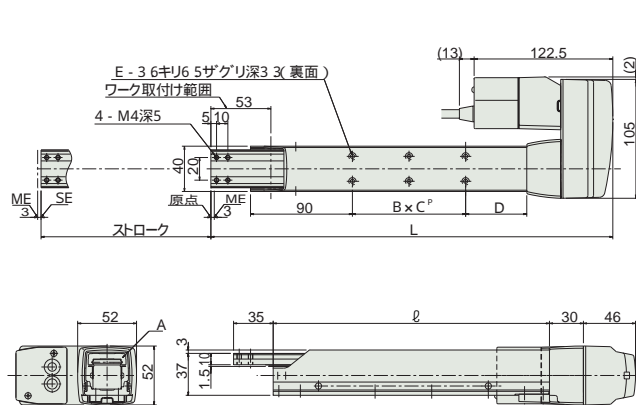
2次元
CAD

- 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

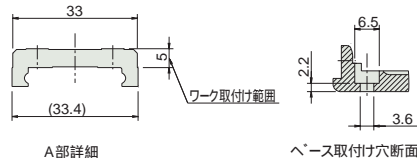
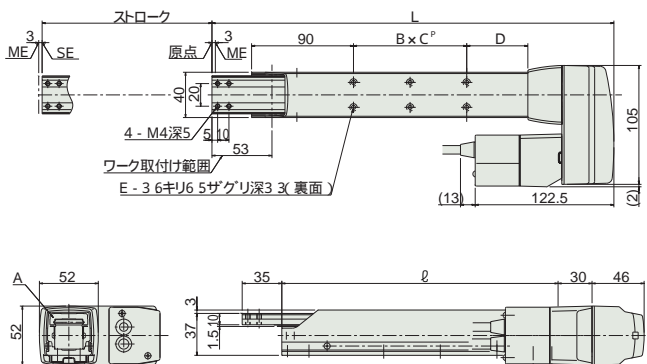
モーター標準折返し(オプション記号:無し)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
ℓ	144	194	244	294
B x C ^p	1 x 19	1 x 50	2 x 50	2 x 50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量(kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

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-	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-	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-	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。

- 一体型
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- アクチュエータ
タイプ
- 各ペイジ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ

RCS2-A5R

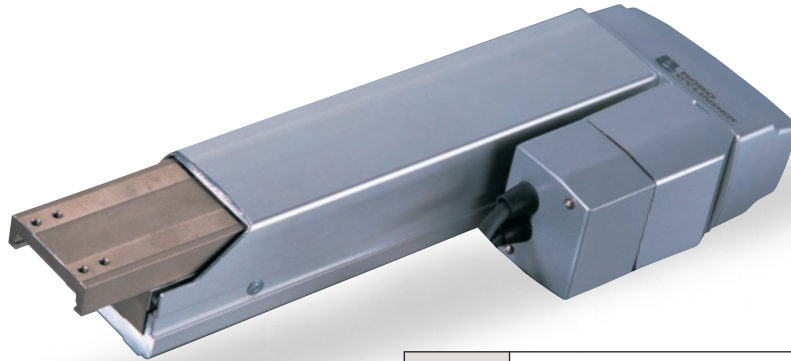
ロボシリンダ アームタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目 **RCS2 - A5R** - - 20 - - - - - -

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

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	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 200:200mm (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	B:ブレーキ(標準) NM:原点逆仕様 MR:モータ右折返し仕様 ML:モータ左折返し仕様
--------------------------	------------------	-------------------	--------------------------------------	--	---	--

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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm

アクチュエータスペック							ストロークと最高速度		
リードと可搬質量							ストロークと最高速度		
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)	リード	50~200 (50mm毎)	
			水平 (kg)	垂直 (kg)				最高速度 (mm/s)	最低速度 (mm/s)
RCS2-A5R- <input type="checkbox"/> -20-12- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>	20	12	-	2	33.3	50~200 (50mm毎)	12	400	-
RCS2-A5R- <input type="checkbox"/> -20-6- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>		6	-	4	65.7	50~200 (50mm毎)	6	200	-

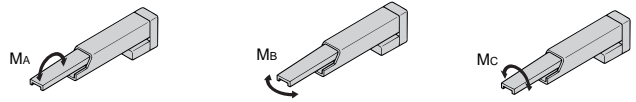
記号説明 エンコーダ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション (単位はmm/s)

ストローク (mm)	タイプ記号 A5R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
100	-	-
150	-	-
200	-	-

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。	

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(標準)	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	
モータ右折返し仕様	MR	P198	
モータ左折返し仕様	ML	P198	

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 8mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N·m Mb: 5.4N·m Mc: 4.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)



- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

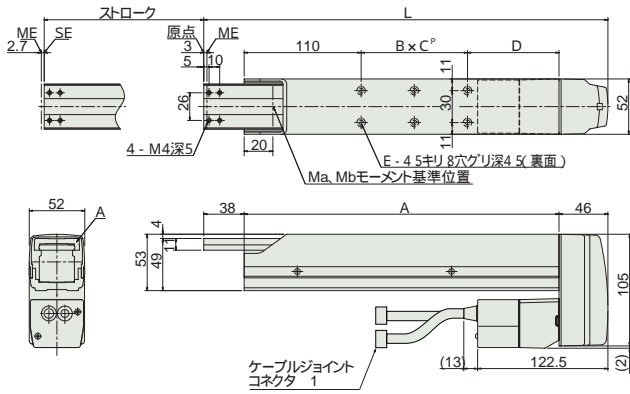
寸法図

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

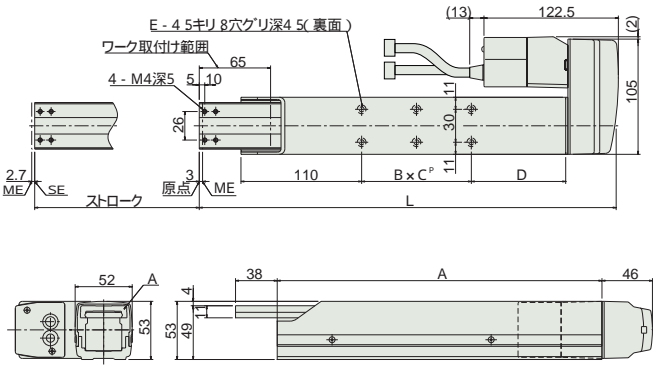
2次元
CAD

- 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

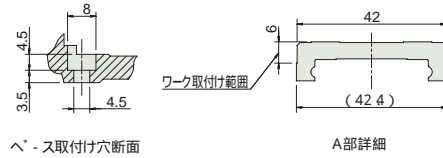
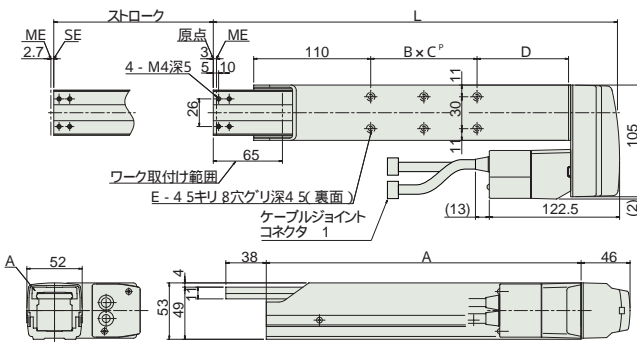
モーター標準折返し(オプション記号:無し)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



へ - ス取付け穴断面

A部詳細

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
ℓ	196	246	296	346
B x C ^P	1 x 30	1 x 50	2 x 50	2 x 50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50ストロークはモーター右折返し、モーター左折返しのみでの設定となります。標準仕様は50ストロークの設定がありませんので、ご注意ください。

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-20 -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-	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-	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。

「一体」
タイプ
「ロード」
タイプ
「アクチュエータ」
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」

40 mm
52 mm
55 mm
58 mm

パルスモータ
20 w
30 w
60 w
100 w
150 w

RCS2-A6R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

型式項目 **RCS2** - **A6R** - - **30** - - - - - -

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
 30:サーボモータ 30W
 12:12mm
 6: 6mm
 50:50mm
 ↓
 200:200mm (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
 B : ブレーキ(標準)
 NM:原点逆仕様
 MR:モータ右折返し仕様
 ML:モータ左折返し仕様

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0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

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-A6R- <input type="checkbox"/> -30-12- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCS2-A6R- <input type="checkbox"/> -30-6- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -B- <input type="checkbox"/>		6	-	6		

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

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50 ~ 200 (50mm毎)	
12	400	
6	200	

(単位はmm/s)

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 A6R	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	I	A
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)	-

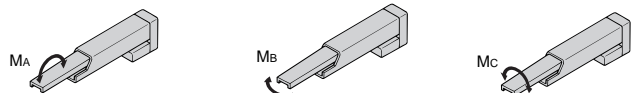
保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

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(標準)	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	
モータ右折返し仕様	MR	P200	
モータ左折返し仕様	ML	P200	

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(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 8.1N·m Mb: 10.0N·m Mc: 6.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)



一体型
 スライダ
 ロッド
 アイソメトリック
 各種タイプ
 クリーン
 防滴対応
 コントローラ

40 mm
 52 mm
 55 mm
 58 mm

パルスモータ
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

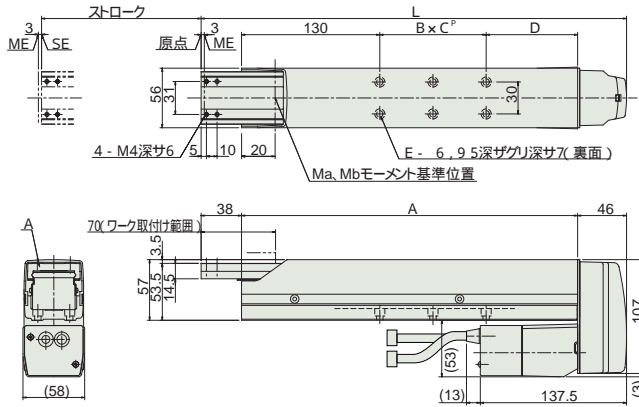
寸法図

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

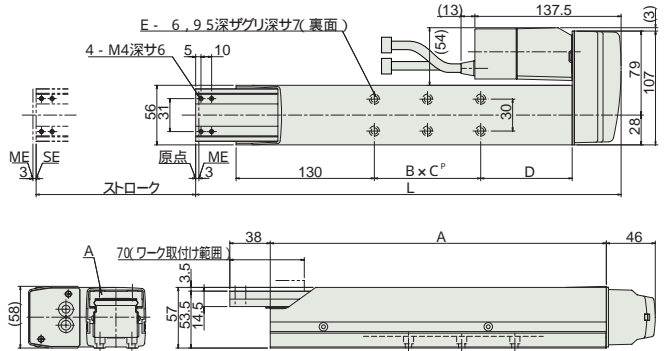
2次元
CAD

- 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

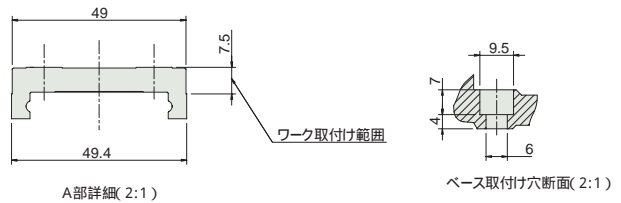
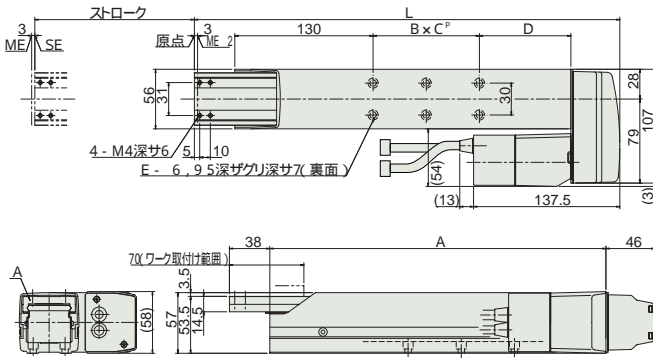
モーター標準折返し(オプション記号:無し)



モーター右折返し(オプション記号:MR)



モーター左折返し(オプション記号:ML)



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
φ	216	266	316	366
B x C*	1 x 30	1 x 50	2 x 50	2 x 50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量(kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

コントローラ

対応コントローラ

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

名称	外観	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-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-1-30D -NP-2-	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点				
プログラム制御1-6軸タイプ		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		

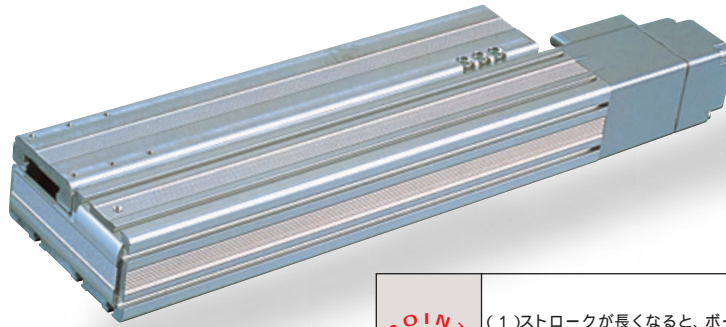
SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アプソ)が入ります。
は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。

RCS2-F5D

ロボシリンダ フラットタイプ 本体幅55mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

型式項目	RCS2	-	F5D	-		-		-		-		-		-	
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	B:ブレーキ 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。



- (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4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記が最大値となります。

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-F5D-□-60-16-□-□-□-□-□	60	16	P419 参照	2.0	63.8	50~300 (50mm毎)		
RCS2-F5D-□-60-8-□-□-□-□-□		8					5.0	127.5
RCS2-F5D-□-60-4-□-□-□-□-□		4					11.5	255.1
RCS2-F5D-□-100-16-□-□-□-□-□	100	16					3.5	105.8
RCS2-F5D-□-100-8-□-□-□-□-□		8					9.0	212.7
RCS2-F5D-□-100-4-□-□-□-□-□		4					18.0	424.3

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

記号説明 □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 F5D			
	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)	-

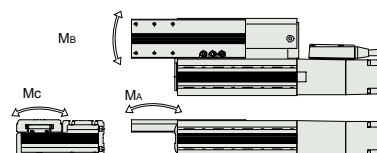
保守用のケーブルは334ページをご参照下さい。

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
ブレーキ	B	P381	-
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
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N・m Mb: 5.4N・m Mc: 4.1N・m
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
タイプ
スライダ
タイプ
ロード
タイプ
アクチュエータ
タイプ
名義容量
対応
クリーン
防滴対応
コントローラ

40mm
52mm
55mm
58mm

バルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

- 1軸
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロード
タイプ
- アクチュエータ
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

- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm

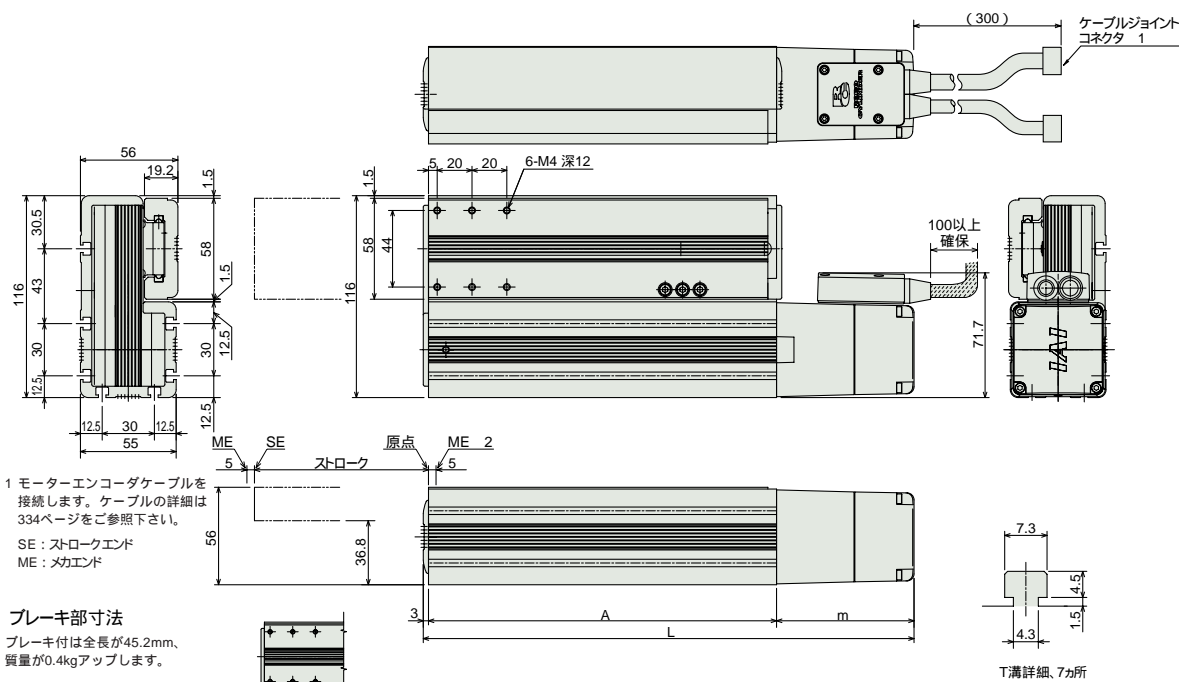
- パルスモータ
- 20 w
- 30 w
- 60 w
- 100 w
- 150 w

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。

2次元
CAD

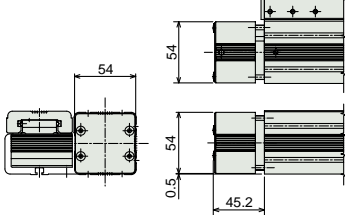
原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意ください。



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。
SE : ストロークエンド
ME : メカエンド

ブレーキ部寸法

ブレーキ付は全長が45.2mm、
質量が0.4kg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	60W	232	282	332	382	432	482
	100W	250	300	350	400	450	500
A	60W	150	200	250	300	350	400
	100W	79					
m	60W	97					
	100W	97					
質量 (kg)	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3
	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5

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-60 -NP-2- SCON-C-100 -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-1-60 -NP-2- SSEL-C-1-100 -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- -1-60 -N1-EEE-2- XSEL- -1-100 -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。