

グリッパタイプ／ロータリタイプ

RCP2

RCS2

RCP2 series 24V サーボモータ タイプ	2ツ爪グリッパタイプ		幅60mm	RCP2-GRS	243
			幅74mm	RCP2-GRM	245
	3ツ爪グリッパタイプ	レバータイプ	幅62mm	RCP2-GR3LS	247
			幅80mm	RCP2-GR3LM	249
		スライドタイプ		幅62mm	RCP2-GR3SS
		幅80mm	RCP2-GR3SM	253	
RCS2 series 200V サーボモータ タイプ	2ツ爪グリッパタイプ	ロングストロークタイプ	幅104mm } 284mm	RCS2-GR8	255
RCP2 series 24V サーボモータ タイプ	ロータリタイプ	縦型	RCP2-RTB / RTBL		257
		扁平型	RCP2-RTC / RTCL		259
RCS2 series 200V サーボモータ タイプ	ロータリタイプ	モータストレートタイプ	幅64mm	RCS2-RT6	261
		モータ折返しタイプ	幅64mm	RCS2-RT6R	263
		モータ折返し中空軸タイプ	幅68mm	RCS2-RT7R	265

コンパクト
一体型

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

テーブル
タイプ

グロブ
タイプ

クリーン
対応

防滴対応

コンパクト

C
カップリン

D
ビルドイン

R
折り返し

パルスモータ
20P

パルスモータ
28P

パルスモータ
35P

パルスモータ
42P

パルスモータ
56P

パルスモータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

RCP2-GRS

ロボシリンダ グリッパタイプ 本体幅69mm パルスモータ

型式項目	RCP2	GRS	I	20P	1	10	P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	減速比	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	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比 1/1	10:10mm (片側5mm)	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	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

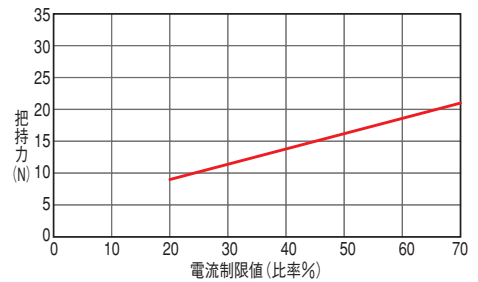


技術資料 P.451

■把持力の調整

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で自由に調整が可能です。

※下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(大きな加減速度、衝撃が加わる場合は更に余裕を見て下さい)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRS-I-20P-1-10-P1-①-②	1	21	10

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	10 (mm)
	1	33.3

(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	
	GRS	エンコーダ種類 インクリメンタル
10		—

①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)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

②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
シャフトブラケット	SB	→P445	—
フランジブラケット	FB	→P437	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:7.0N・m
質量	0.36kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

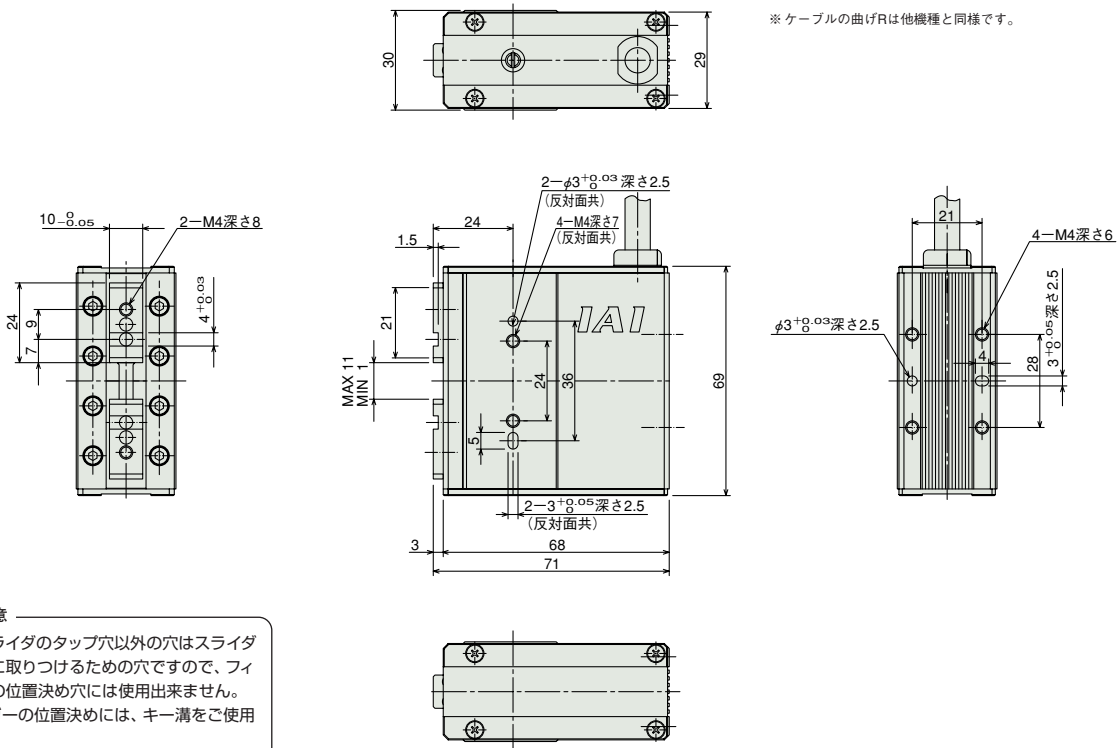
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454



※スライダは開側が原点になります。
※モータ・エンコーダケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。










ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量(kg) 0.36

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			
ポジションナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0									
電磁弁タイプ		PCON-CY-20PI-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-20PI-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-20PI-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-20PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							
フィールドネットワークタイプ		RPCON-20P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点					-	-	→P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-20PI-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					-	-	→P395

- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- グロブタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリン
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

RCP2-GRM

ロボシリンダ グリッパタイプ 本体幅74mm パルスモータ

型式項目	RCP2	GRM	I	28P	1	14	P1		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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	28P:パルスモータ 28□サイズ	1:減速比 1/1	14:14mm (片側7mm)	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	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451

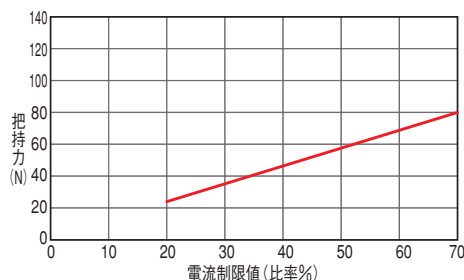
POINT
選定上の注意

- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
(大きな加減速度、衝撃が加わる場合は更に余裕を見て下さい)
- (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力の調整

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で自由に調整が可能です。

※下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定とな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	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14-P1-①-②	1	80	14

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	14 (mm)
	1	36.7

(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	
	GRM	エンコーダ種類 インクリメンタル
14	-	

①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)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

②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
シャフトブラケット	SB	→P445	-
フランジブラケット	FB	→P437	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード1.5)
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:8.3N・m
質量	0.5kg
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
 テープフル
 グリッパタイプ
 クリーン対応
 防滴対応
 コントローラ
 カップリング
 ヒールピン
 折り返し
 パルスモータ 20P
 パルスモータ 28P
 パルスモータ 35P
 パルスモータ 42P
 パルスモータ 56P
 パルスモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

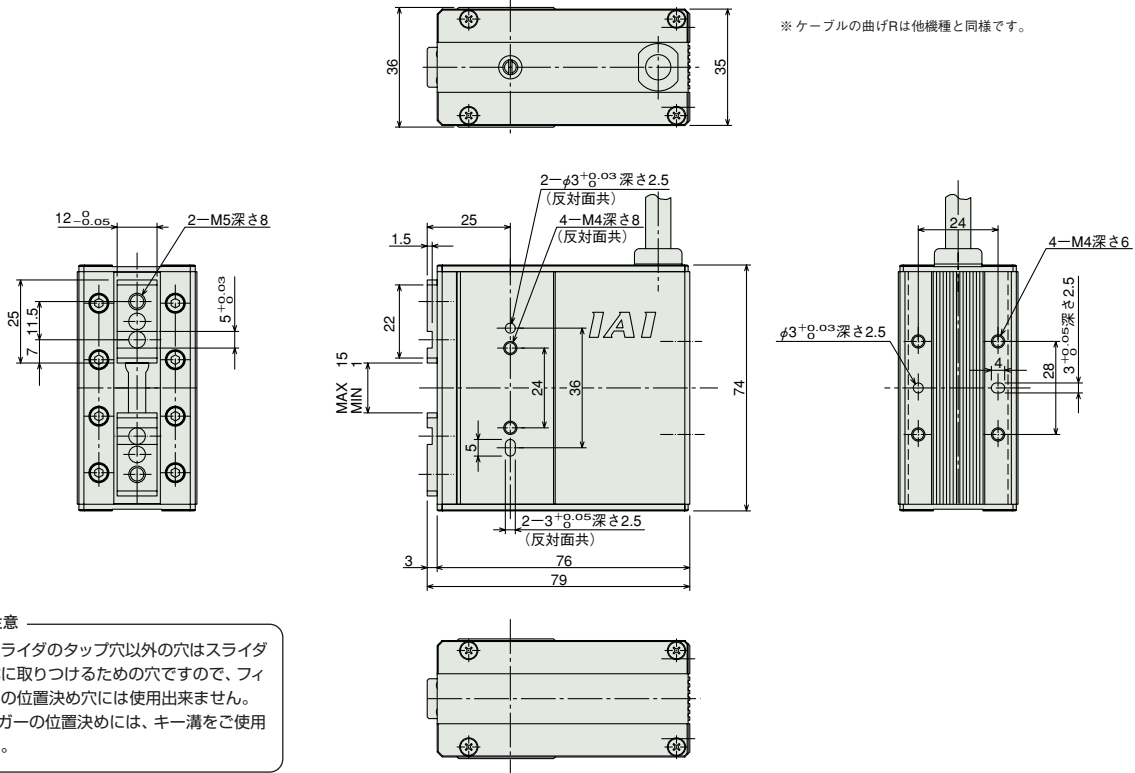
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。
※モータ・エンコーダケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。

特注対応のご案内 P.454



ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量 (kg) 0.5

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			
ポジションナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0									
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-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-28PI-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-28PI-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-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-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							

コンローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブル
グロブ
クリーン
防滴対応
コンローラ

C カップリン
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ 20P

パルスモータ 28P

パルスモータ 35P

パルスモータ 42P

パルスモータ 56P

パルスモータ 86P

サーボモータ 10W

サーボモータ 20W

サーボモータ 30W

サーボモータ 60W

サーボモータ 100W

サーボモータ 150W

サーボモータ 750W

RCP2-GR3LS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅62mm パルスモータ

型式項目	RCP2	-	GR3LS	-	I	-	28P	-	30	-	19	-	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	減速比	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	30:減速比 1/30	19:19度	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	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット									

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



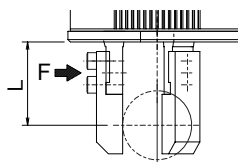
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
- (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

レバータイプ (GR3LS/GR3LM)

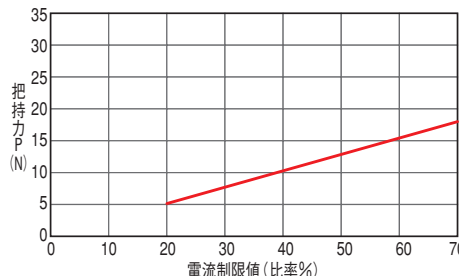


※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

※下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力 (Sタイプ) = $P \times 24 / (L + 14)$
 実効把持力 (Mタイプ) = $P \times 28.5 / (L + 18.5)$

P = グラフの把持力
 L = フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-P1-①-②	30	18	19

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	19 (度)
	30	200

(単位は度/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
	GR3LS
10	エンコーダ種類
	インクリメンタル

①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)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

②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
シャフトブラケット	SB	→P445	—
フランジブラケット	FB	→P437	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

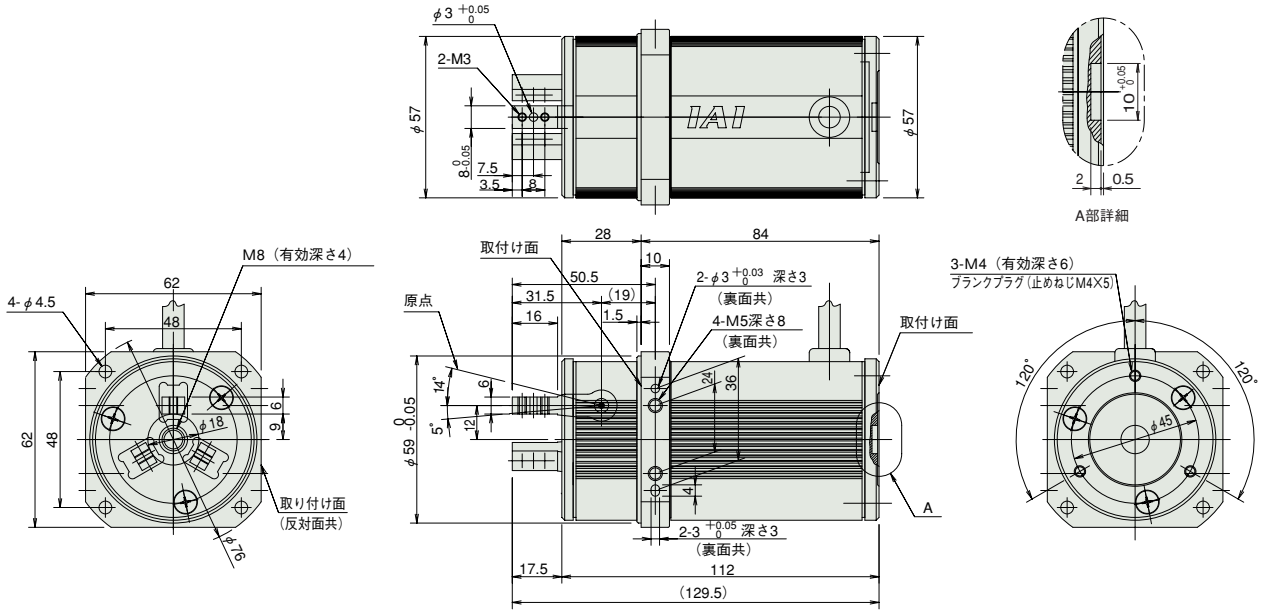
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454










※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※モータ・エンコーダケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.6

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			
ポジショナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-				
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0									
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-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-28PI-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-28PI-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-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							->P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-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							->P395

- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーパー型
- グロブタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

- 一体型
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- デュアル
アクチュエータ
- グリップ
タイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ

RCP2-GR3LM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅80mm パルスモータ

型式項目	RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-P1							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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	30:減速比 1/30	19:19度	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	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



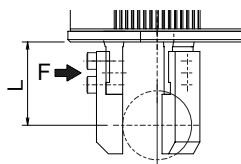
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

レバータイプ (GR3LS/GR3LM)



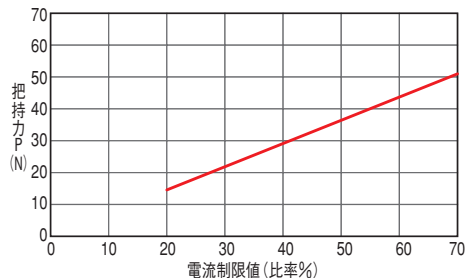
※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

※下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力 (Sタイプ) = $P \times 24 / (L + 14)$
 実効把持力 (Mタイプ) = $P \times 28.5 / (L + 18.5)$

P=グラフの把持力

L=フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-P1-①-②	30	51	19

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	19 (度)
	30	200

(単位は度/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
	GR3LM
10	エンコーダ種類
	インクリメンタル

①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)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

②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
シャフトブラケット	SB	→P445	—
フランジブラケット	FB	→P437	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
質量	1.1kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

- カップリング
- ヒドラン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

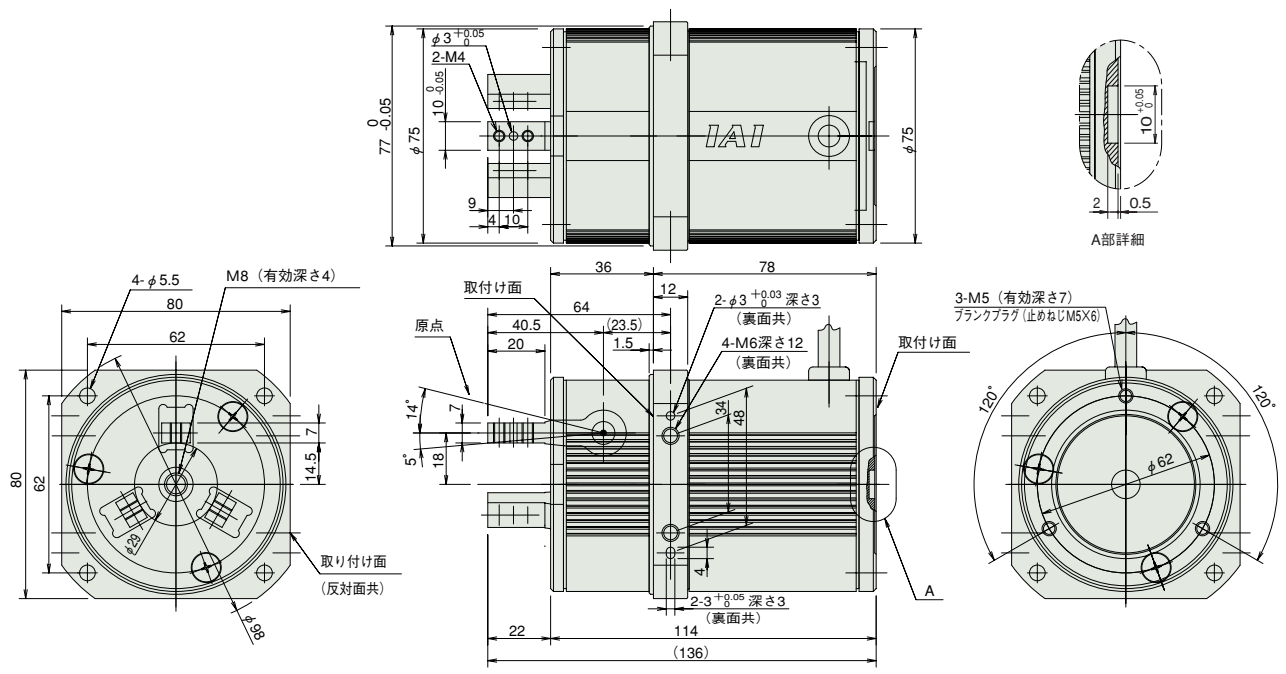
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454











※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※モータ・エンコーダケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。



質量 (kg) 1.1

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				
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-					
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-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-42PI-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-42PI-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-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点								
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							-	->P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-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								-

- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- グロブタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

RCP2-GR3SS

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅62mm パルスモータ

型式項目	RCP2	-	GR3SS	-	I	-	28P	-	30	-	10	-	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	減速比	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	30:減速比 1/30	10:10mm (片側5mm)	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	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット											

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



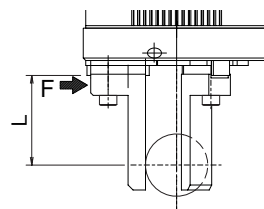
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
- (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

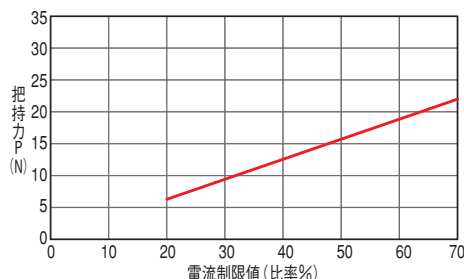
■把持力と電流制限値の相関図

スライドタイプ (GR3SS/GR3SM)



※ フィンガ(爪)取付面から把持ポイントまでの距離(L)は、下記の寸法以下としてください。
GR3SS→50mm以下
GR3SM→80mm以下

※ 把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定とな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	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-P1-①-②	30	22	10

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク 減速比	10 (mm)	
	ストローク	開閉最高速度
30	40	

(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	
	GR3SS	エンコーダ種類 インクリメンタル
10	-	

①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)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

②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
シャフトブラケット	SB	→P445	-
フランジブラケット	FB	→P437	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma:3.8N・m Mb:3.8N・m Mc:3.0N・m
質量	0.6kg
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。

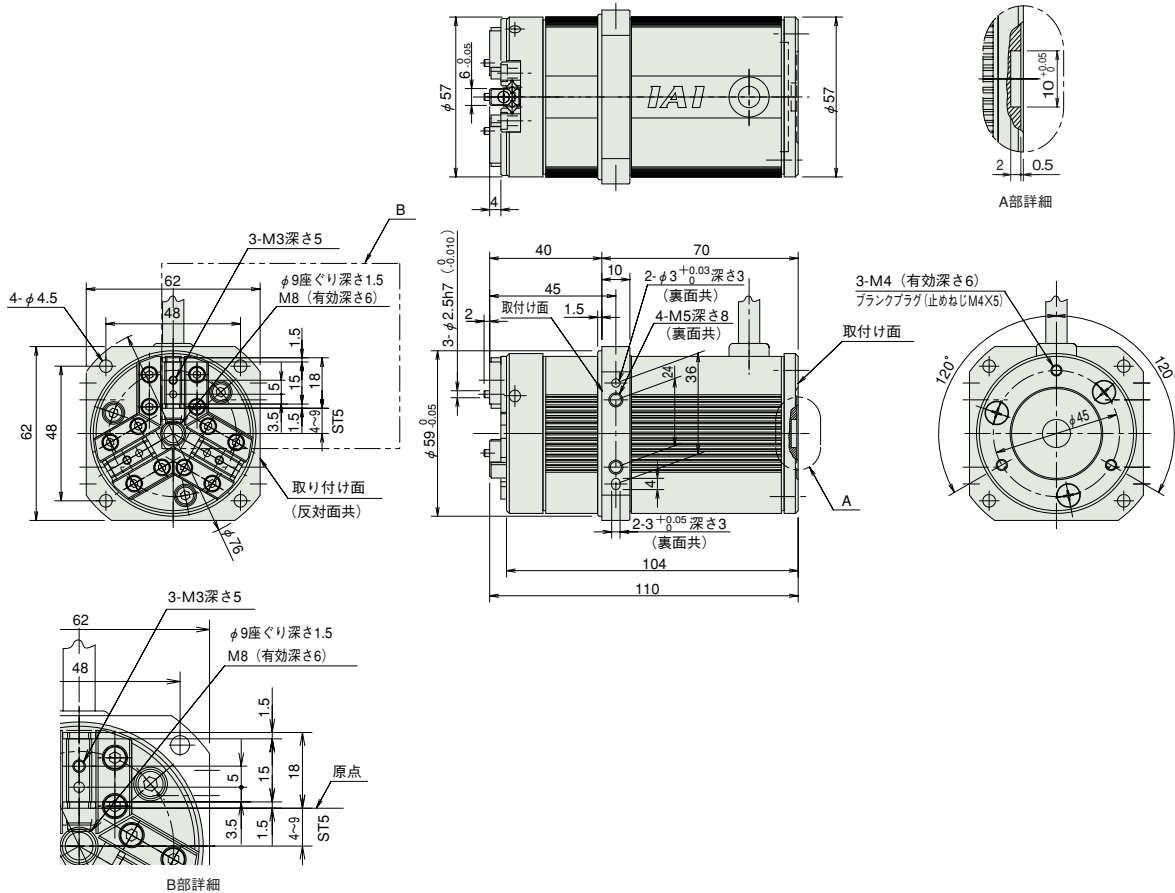
www.iai-robot.co.jp



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※モータ・エンコーダケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。

特注対応のご案内

P.454



質量 (kg) 0.6

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			
ポジションナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-				
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0									
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-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-28PI-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-28PI-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-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点							
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							→P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-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							

- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブル
- ロボット
- クリーン
- 防滴対応
- コンローラ

- C カップリン
- D ビルドイン
- R 折り返し

パルスモータ 20P

パルスモータ 28P

パルスモータ 35P

パルスモータ 42P

パルスモータ 56P

パルスモータ 86P

サーボモータ 10W

サーボモータ 20W

サーボモータ 30W

サーボモータ 60W

サーボモータ 100W

サーボモータ 150W

サーボモータ 750W

RCP2-GR3SM

ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅80mm パルスモータ

型式項目	RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-P1	ケーブル長	オプション
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類
減速比	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	30:減速比 1/30	14:14mm (片側7mm)
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	SB:シャフトブラケット FB:フランジブラケット	

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



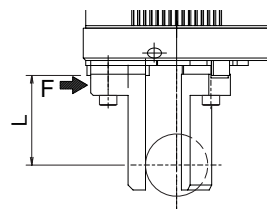
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
- (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

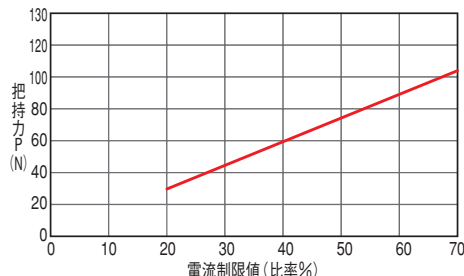
■把持力と電流制限値の相関図

スライドタイプ (GR3SS/GR3SM)



※フィンガ(爪)取付面から把持ポイントまでの距離(L)は、下記の寸法以下としてください。
GR3SS→50mm以下
GR3SM→80mm以下

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定とな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	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-P1-①-②	30	102	14

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク 減速比	14 (mm)	
	ストローク	最高速度
30	50	50

(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	
	GR3SM	エンコーダ種類
14	—	インクリメンタル

①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)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

②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
シャフトブラケット	SB	→P445	—
フランジブラケット	FB	→P437	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
許容負荷モーメント	Ma:6.3N・m Mb:6.3N・m Mc:5.7N・m
質量	1.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

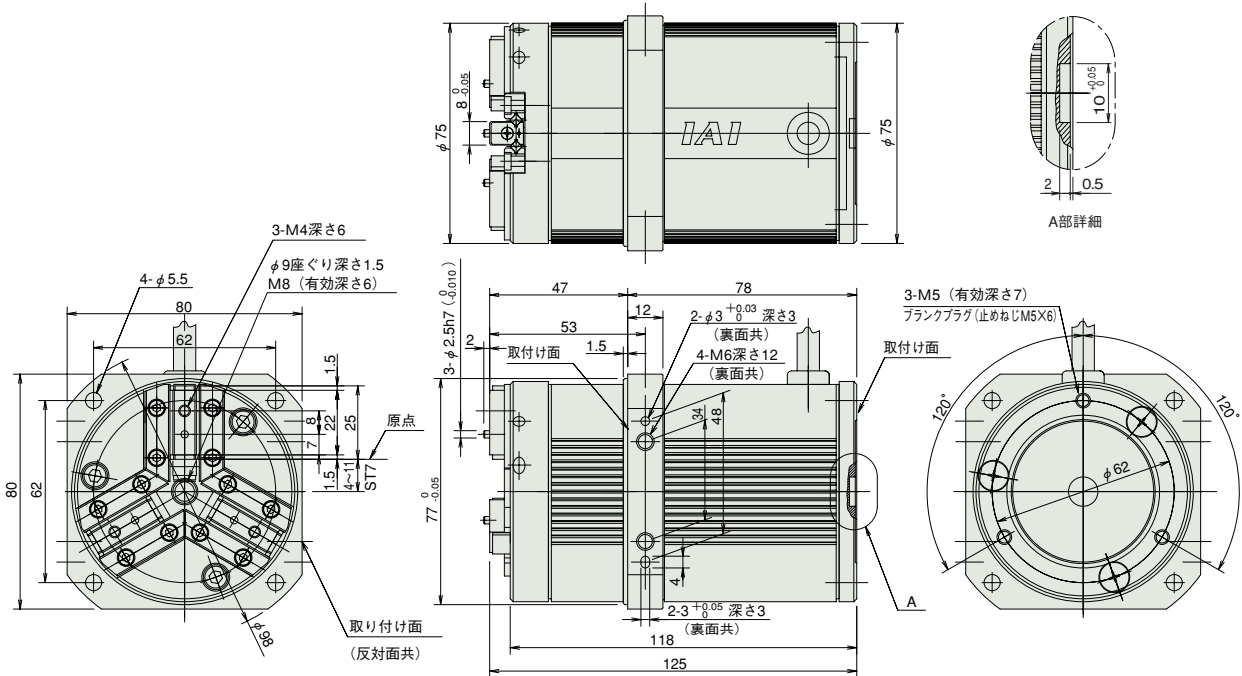
寸法図

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



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※モータ・エンコーダケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。

特注対応のご案内 P.454



質量 (kg) 1.2

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		
ポジションナータイプ		PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-			
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0								
電磁弁タイプ		PCON-CY-42PI-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-42PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)					→P365	
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-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-42PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点						
フィールドネットワークタイプ		RPCON-42P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点					-	→P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-42PI-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					-	→P395

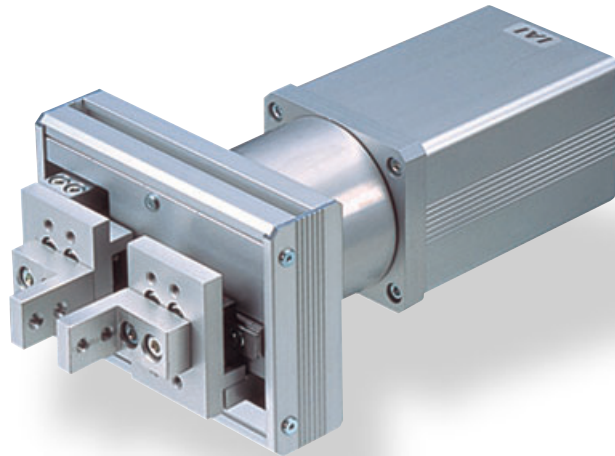
- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- グリップタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

RCS2-GR8

ロボシリンダ グリッパタイプ 本体幅104~284mm 200Vサーボモータ

型式項目	RCS2	-	GR8	-	I	-	60	-	5	-	()	-	()	-	()
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長								
		インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	5:1/5	20: 20mm 40: 40mm (60): 60mm (80): 80mm 100: 100mm (120): 120mm (200): 200mm	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								

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が10mm/s固定となりますのでご注意ください。

技術資料 P.451



- (1) ストロークの種類で () が付いたもの (60, 80, 120, 200) は標準機種となります。
- (2) 最大把持力は両フィンガーの合計値となります。

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)	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-GR8-I-60-5-①-②-③	60	1/5	45.1	20, 40, (60), (80), 100, (120), (200)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号	
	GR8	
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
	I	
20		—
40		—
(60)		—
(80)		—
100		—
(120)		—
(200)		—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	②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374ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ラック&ピニオン
繰り返し位置決め精度	±0.04mm
ロストモーション	0.7mm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: 5.1N・m Mb: 5.1N・m Mc: 10.4N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

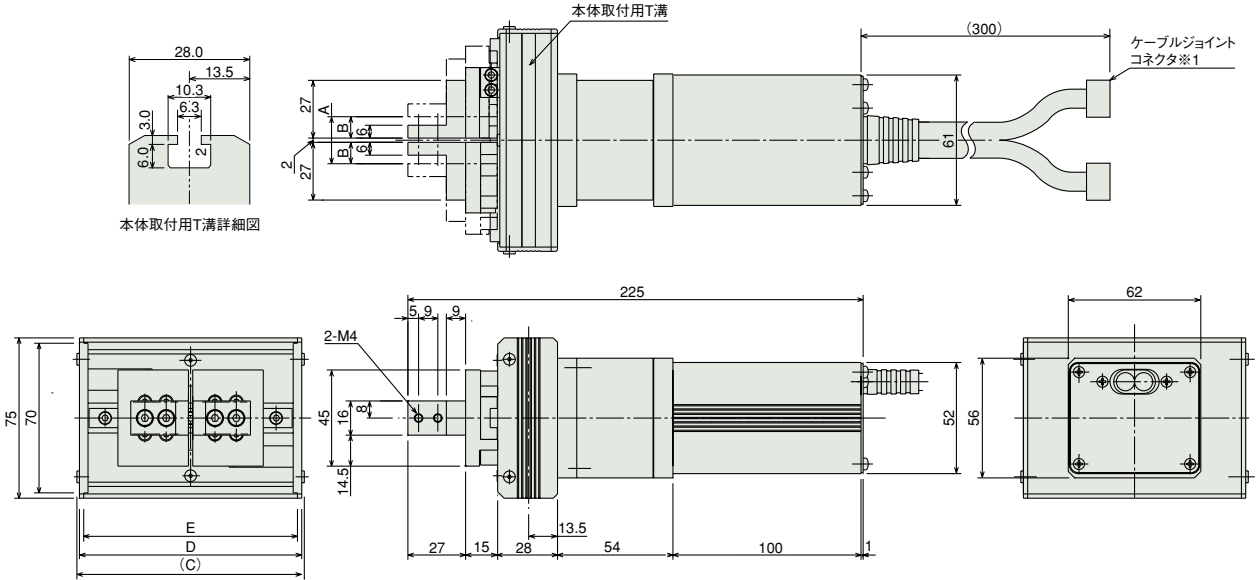
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454



*スライダは開側が原点になります。



※1 モータケーブル、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。




■ストローク別寸法・質量

ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量(kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

※1 ()内ストロークは標準設定の為納期が異なります。

適応コントローラ

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

名称	外観	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-60①-NP-2-②	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	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	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-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (1: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーパーアルミ
- グロブタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリン
- ビルドイン
- 折り返し
- バルブモータ 20P
- バルブモータ 28P
- バルブモータ 35P
- バルブモータ 42P
- バルブモータ 56P
- バルブモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

RCP2-RTB/RTBL

ロボシリンダ ロータリー縦型タイプ 本体幅50mm パルスモータ

型式項目	RCP2	-	□	-	I	-	28P	-	□	-	□	-	P1	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
RTB : 330度回転仕様 RTBL : 多回転仕様	I : インクリメンタル仕様	28P : パルスモータ 28□サイズ	20 : 減速比 1/20 30 : 減速比 1/30	330 : 330度 (RTB専用) 360 : 360度 (RTBL専用)	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	SA : シャフトアダプタ TA : テーブルアダプタ										

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



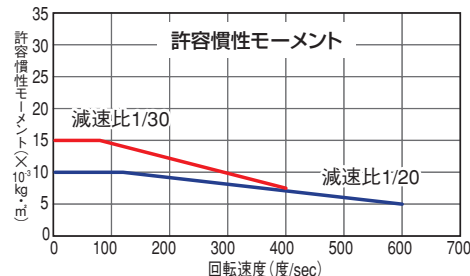
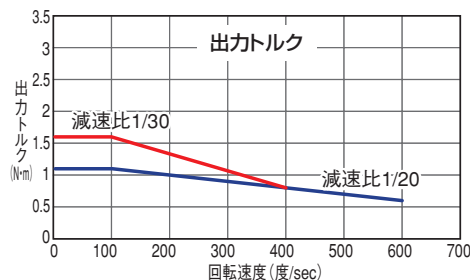
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

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。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m)	揺動角度 (度)
RCP2-RTB-I-28P-20-330-P1-①-②	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-P1-①-②	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-P1-①-②	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-P1-①-②	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

減速比と最高速度

減速比	ストローク	
	330 (度)	360 (度)
1/20	600	
1/30		400

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号	
	RTB	RTBL
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
330	-	-

①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374ページをご参照下さい。

②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
逆回転仕様 (※)	NM	→P258	-
シャフトアダプタ	SA	→P444	-
テーブルアダプタ	TA	→P445	-

※逆回転仕様は多回転仕様の場合のみ選択出来ます。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTB) / ±0.05度以内 (RTBL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.86kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

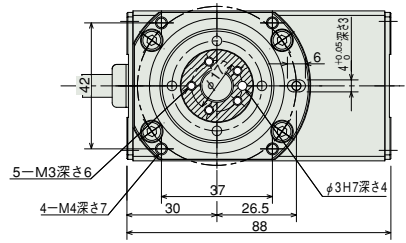
寸法図

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

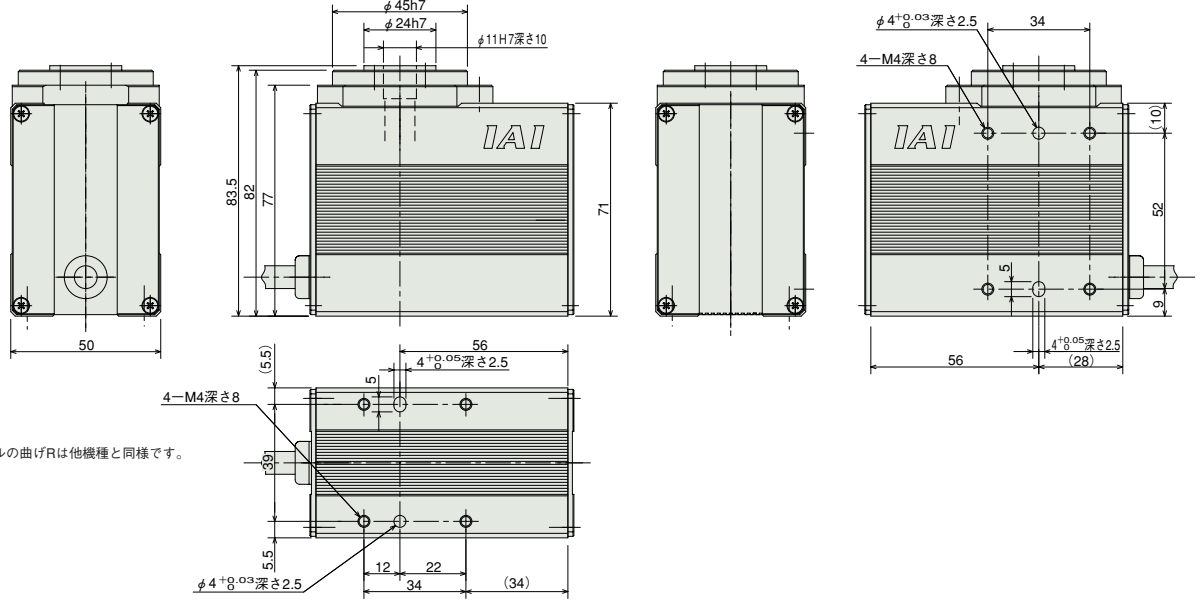
特注対応のご案内  P.454



ご注意
※右図は斜線部が回転部となります。



ご注意
左図の位置が原点位置となります。原点復帰時は現在位置より左に1度の位置まで回転しますので周囲との干渉にご注意下さい。動作範囲は上から見て右回転で330度の位置まで動作可能です。









※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

質量(kg) 0.86

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				
ポジションナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-					
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-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-28PI-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-28PI-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-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点								
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							-	→P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-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								-

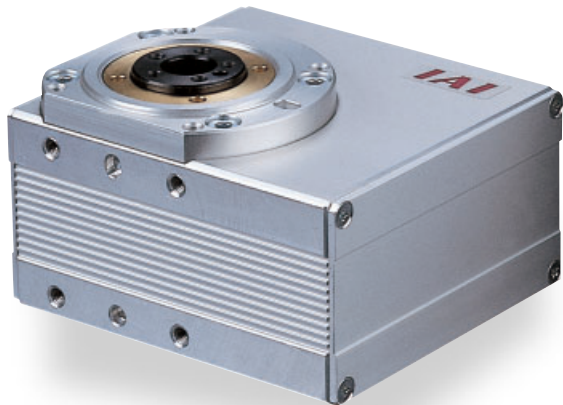
- コンローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- グロブタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

RCP2-RTC/RTCL

ロボシリンダ ロータリー片扁型タイプ 本体幅88mm パルスモータ

型式項目	RCP2	-		-	I	-	28P	-		-		-	P1	-		-	
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種別	-	モータ種類	-	減速比	-	揺動角度	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
	RTC :330度回転仕様 RTCL :多回転仕様		I :インクリメンタル仕様		28P :パルスモータ 28□サイズ		20 :減速比 1/20 30 :減速比 1/30		330 :330度 (RTC専用) 360 :360度 (RTCL専用)		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		SA :シャフトアダプタ TA :テーブルアダプタ		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



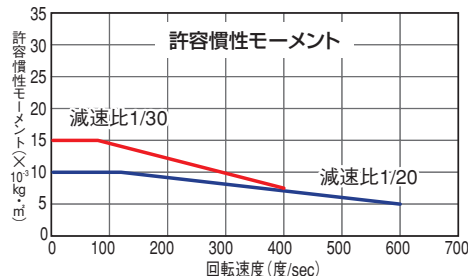
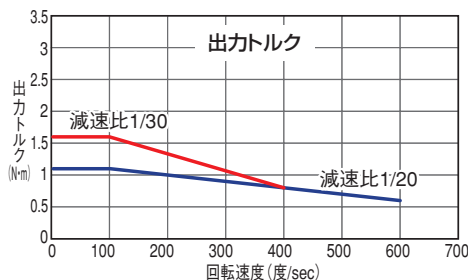
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

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。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTC-I-28P-20-330-P1-①-②	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-P1-①-②	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-P1-①-②	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-P1-①-②	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

減速比と最高速度

減速比	ストローク	330/360 (度)
	1/20	
1/30		400

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号	
	RTC	RTCL
	エンコーダ種類 インクリメンタル	
330	-	-

①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374ページをご参照下さい。

②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
逆回転仕様 (※)	NM	→P258	-
シャフトアダプタ	SA	→P444	-
テーブルアダプタ	TA	→P445	-

※逆回転仕様は多回転仕様の場合のみ選択出来ます。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTC) / ±0.05度以内 (RTCL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N·m
質量	0.92kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

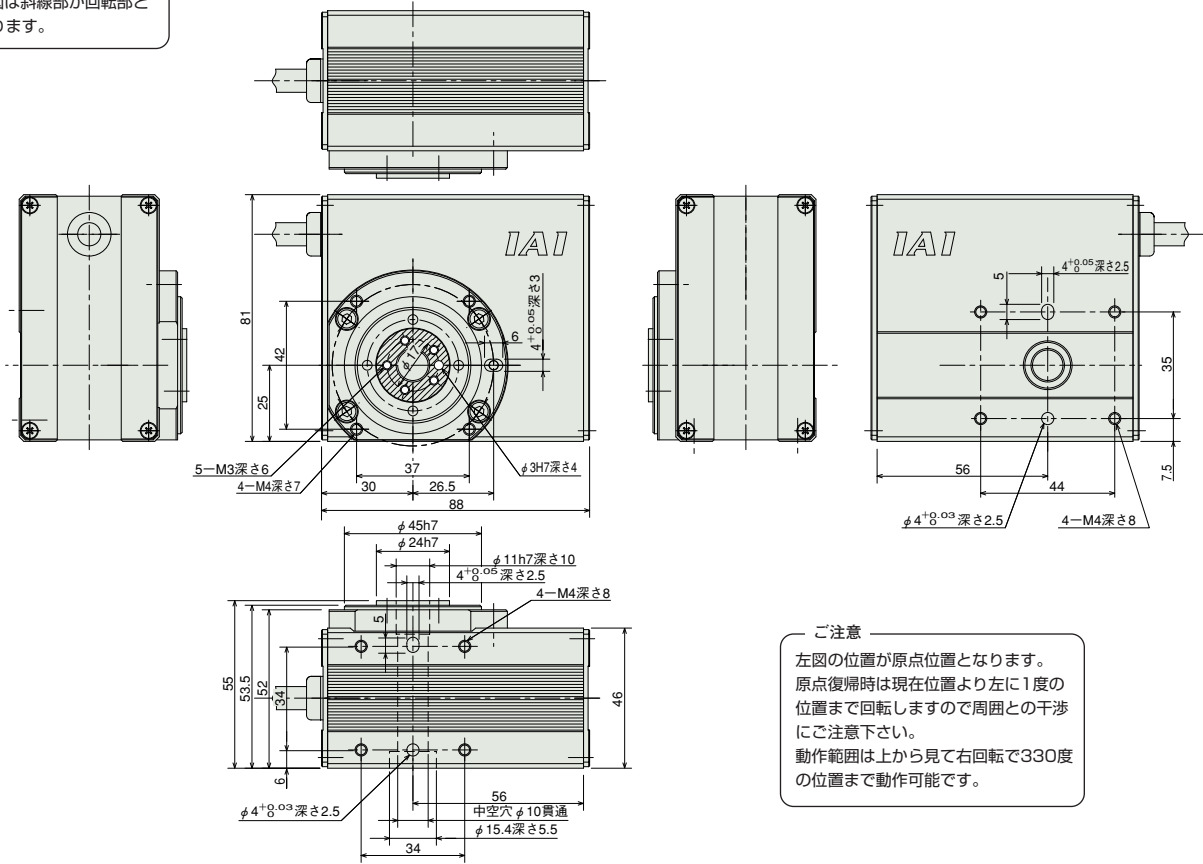
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 P.454

ご注意

※右図は斜線部が回転部となります。



ご注意

左図の位置が原点位置となります。原点復帰時は現在位置より左に1度の位置まで回転しますので周囲との干渉にご注意下さい。動作範囲は上から見て右回転で330度の位置まで動作可能です。

※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

質量 (kg) 0.92

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				
ポジショナータイプ		PCON-C-28PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-					
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0										
電磁弁タイプ		PCON-CY-28PI-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-28PI-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-28PI-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-28PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点								
フィールドネットワークタイプ		RPCON-28P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点							-	->P343
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-28PI-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								-

コンローラ
スライダ
ロッド
テーパー
クランプ
クリーン
防滴対応
コンローラ

C カップリング
D ビルドイン
R 折り返し

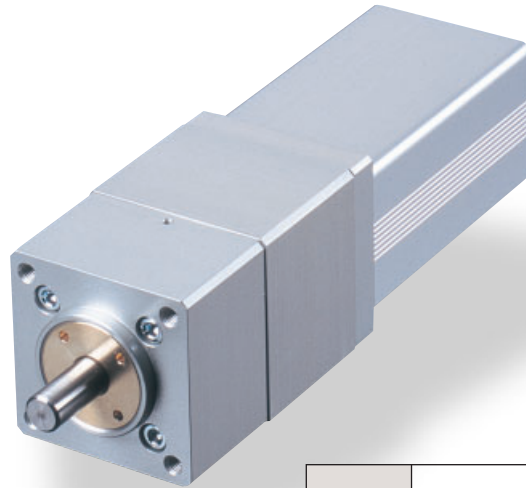
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

RCS2-RT6

ロボシリンダ ロータリタイプ 本体幅64mm 200Vサーボモータ ストレートタイプ

■型式項目	RCS2	-	RT6	-	I	-	60	-	18	-	300	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	L
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	揺動角度	-	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		18:1/18		300:300度		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		L:リミットスイッチ (標準装備)

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



- (1)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
- (2)移動時の定格加速度は0.3G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)	減速比	定格トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RT6-I-60-18-300-①-②-L	60	1/18	2.4	2.5×10 ⁻² 以下	300

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

ストロークと最高速度

減速比	揺動角度	300 (度)
	1/18	500

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号
	300

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボール減速器
繰り返し位置決め精度	±0.02度
ロストモーション	0.1度以下
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	6.8N・m以下
スラスト荷重	100N以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

一体型
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
グロバールタイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ
カップリング
ヒドラン
折り返し
バルスモータ 20P
バルスモータ 28P
バルスモータ 35P
バルスモータ 42P
バルスモータ 56P
バルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

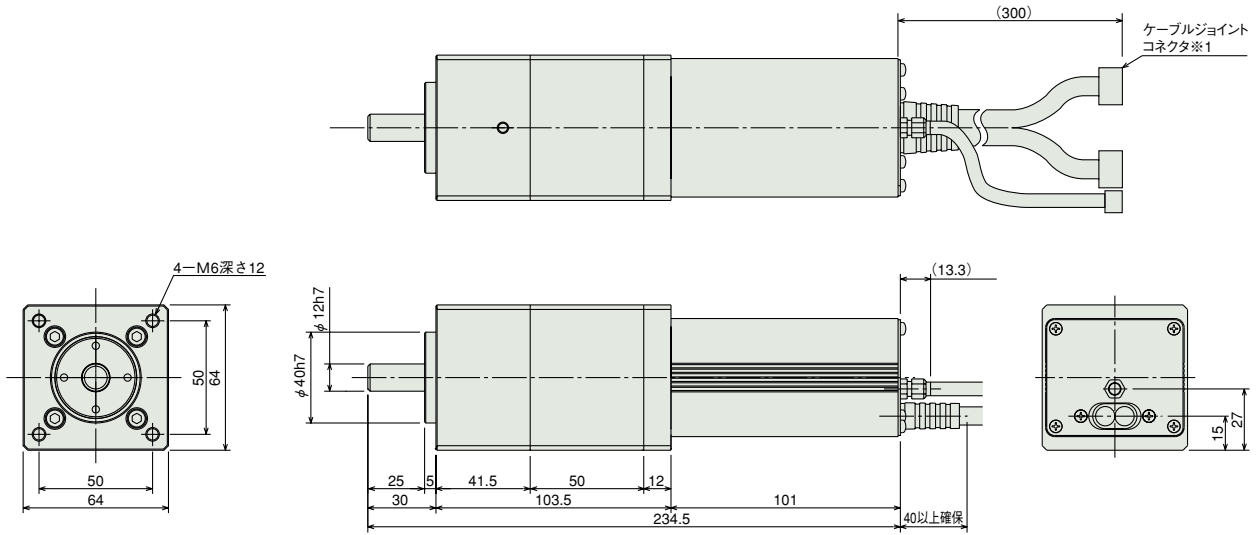
寸法図

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

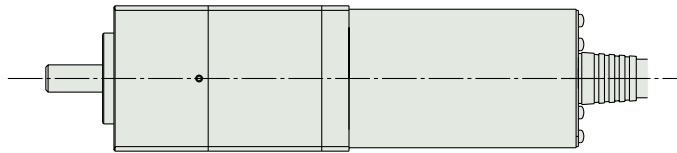
特注対応のご案内 P.454



*原点復帰についてはP507をご覧ください。



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。



質量(kg) 1.9

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-60①-NP-2-②	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	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	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-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (1:インクリ/A:アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V/3:三相200V) が入ります。

RCS2-RT6R

ロボシリンダ ロータリタイプ 本体幅64mm 200Vサーボモータ モータ折り返しタイプ

■型式項目	RCS2	-	RT6R	-	I	-	60	-	18	-	300	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	L
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		減速比		揺動角度		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		18:1/18		300:300度		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		L:リミットスイッチ(標準装備)

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



- (1)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
- (2)移動時の定格加速度は0.3G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)	減速比	定格トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RT6R-I-60-18-300-①-②-L	60	1/18	2.4	2.5×10 ⁻² 以下	300

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

ストロークと最高速度

減速比	揺動角度	300 (度)
	1/18	500

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号
	RT6R
	エンコーダ種類
	インクリメンタル
300	I

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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


※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボール減速器+タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.02度
ロストモーション	0.1度以下
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	6.8N・m以下
スラスト荷重	100N以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

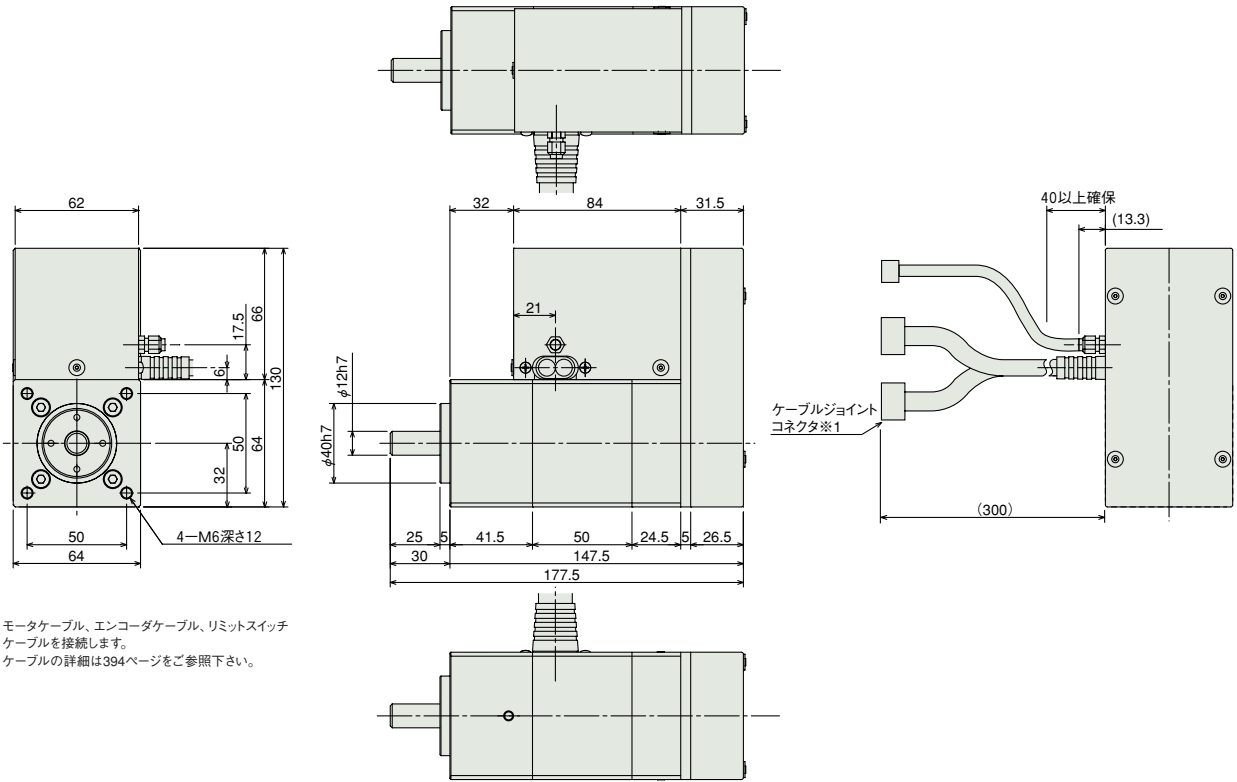
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454



※原点復帰についてはP507をご覧ください。






※1 モーターケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。

質量(kg) 2.8

適応コントローラ

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

名称	外観	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
ポジションナーモード		SCON-C-60①-NP-2-②	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	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	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-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点			-	→P425

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
 ※②は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名(J/K/P/Q)が入ります。
 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。

コントローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
ロボットタイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ

C カップリン
D ビルドイン
R 折り返し

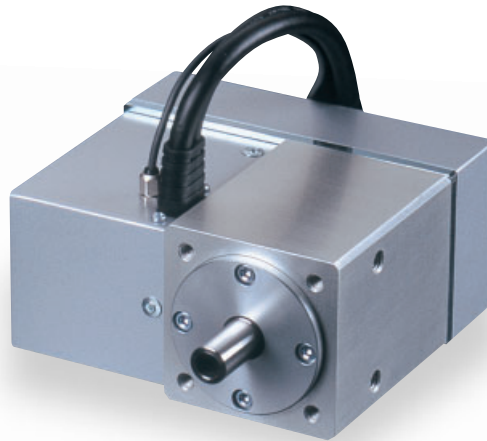
パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W

RCS2-RT7R

ロボシリンダ ロータリータイプ 本体幅68mm 200Vサーボモータ モータ折返し中空軸タイプ

■型式項目	RCS2	-	RT7R	-	I	-	60	-	4	-	300	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	L
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	揺動角度	-	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		4:1/4		300:300度		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				L:リミットスイッチ (標準装備)

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



技術資料 P.451



- (1)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
- (2)移動時の定格加速度は0.3G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)	減速比	定格トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RT7R-I-60-4-300-①-②-L	60	1/4	0.764	1.25 × 10 ⁻³ 以下	300

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

ストロークと最高速度

減速比	揺動角度	300 (度)
	1/4	500

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	タイプ記号
	RT7R
	エンコーダ種類
	インクリメンタル
300	I

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1度
ロストモーション	0.5度以下
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	8.9N・m以下
スラスト荷重	100N以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

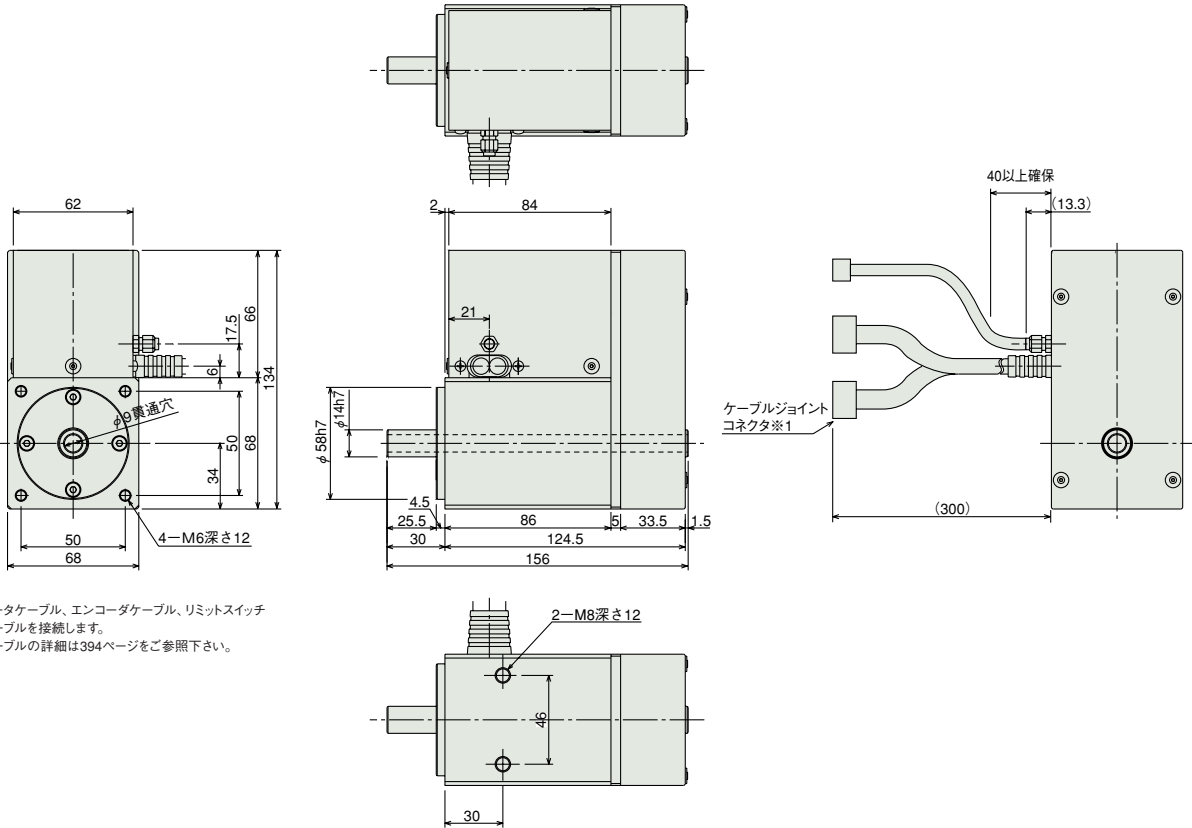
寸法図

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

特注対応のご案内 P.454



*原点復帰についてはP507をご覧ください。



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は394ページをご参照下さい。

質量(kg) 2.6

適応コントローラ

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

名称	外観	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-60①-NP-2-②	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	-	→P385
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	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-1-60①-NP-2-②	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				
プログラム制御 1-6軸タイプ		XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	4000点	-	-	→P425	

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①はエンコーダの種類 (1: インクリ/A: アブソ) が入ります。
 ※②は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V) が入ります。
 ※③はXSELのタイプ名 (J/K/P/Q) が入ります。
 ※④は電源電圧の種類 (1: 100V/2: 単相200V/3: 三相200V) が入ります。

コントローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
テーパー
グロブ
クリーン
防滴対応
コントローラ

C カップリン
D ビルドイン
R 折り返し

パルスモータ 20P
パルスモータ 28P
パルスモータ 35P
パルスモータ 42P
パルスモータ 56P
パルスモータ 86P
サーボモータ 10W
サーボモータ 20W
サーボモータ 30W
サーボモータ 60W
サーボモータ 100W
サーボモータ 150W
サーボモータ 750W