



# クリーン対応タイプ



	カップリングタイプ	アルミベース	幅52mm	RCP2CR-SA5C	269
RCP2CR			幅58mm	RCP2CR-SA6C	271
series			幅73mm	RCP2CR-SA7C	273
u = T		鉄ベース	幅60mm	RCP2CR-SS7C	275
パルスモータ タイプ			幅80mm	RCP2CR-SS8C	277
		高速タイプ	幅80mm	RCP2CR-HS8C	279
RCACR	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCACR-SA4C	281
series			幅52mm	RCACR-SA5C	283
			幅58mm	RCACR-SA6C	285
24V サーボモータ	ビルドインタイプ	アルミベース	幅52mm	RCACR-SA5D	287
タイプ			幅58mm	RCACR-SA6D	289
	カップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2CR-SA4C	291
			幅52mm	RCS2CR-SA5C	293
RCS2CR			幅58mm	RCS2CR-SA6C	295
series			幅73mm	RCS2CR-SA7C	297
200V		鉄ベース	幅60mm	RCS2CR-SS7C	299
サーボモータ タイプ			幅80mm	RCS2CR-SS8C	301
	ビルドインタイプ	アルミベース	幅52mm	RCS2CR-SA5D	303
			幅58mm	RCS2CR-SA6D	305

# RCP2CR-SA5C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2CR - SA5C -**42P** エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 42□サイズ

リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 500:500mm

(50mmビッチ毎設定)

P1:PCON **PSEL** 

**P1** 

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m □・長さ指定 R□□: □ボットケーブル

ケーブル長

BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL: ブレーキ(配線左出し) BR: ブレーキ(配線右出し) NM: 原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

オプション

※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.4<u>51</u>

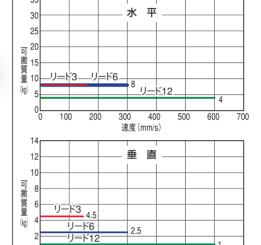


(1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。

- (2) 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。 右図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。
- コロンルスとコルス共主が口内内にくかまする人はないり、版具生で推移してください。
  (3) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は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。
  (4) 350ストローク以上はMcモーメントが7.8N・mとなります。
- (5)クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。 水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

#### ■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。



#### アクチュエータスペック

型式

RCP2CR-SA5C-I-42P-12-1 -P1-2 RCP2CR-SA5C-I-42P-6-1 -P1-2 RCP2CR-SA5C-I-42P-3-1-2

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

#### ■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。 ■ストロークと最高速度と吸引量

(21)						
	リード (mm)	最大可搬貨	ストローク (mm)			
	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)		
2 - 3	12	4	1			
-3	6	8	2.5	50~500 (50mm毎)		
-3	3	8	4.5			

200

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	吸引量 (N l /min)
12	600	50
6	300	30
3	150	15

400

速度 (mm/s)

500

600

(単位はmm/s)

#### 

リストローグ別価格表(標準価格)			
①ストローク (mm)	タイプ記号 <b>SA5C</b> エンコーダ種類		
	インクリメンタル		
50	_		
100	_		
150	_		
200	_		
250	_		
300	_		
350	_		
400	_		
450	_		
500	_		

#### ③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(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	_

#### 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		
	<b>P</b> (1m)	_		
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_		
	<b>M</b> (5m)	_		
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_		
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_		
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_		
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_		
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_		
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_		
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_		
	<b>R16</b> (16m)~ <b>R20</b> (20m)	_		

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

#### アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5.000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







269 RCP2CR-SA5C

**P.454** 

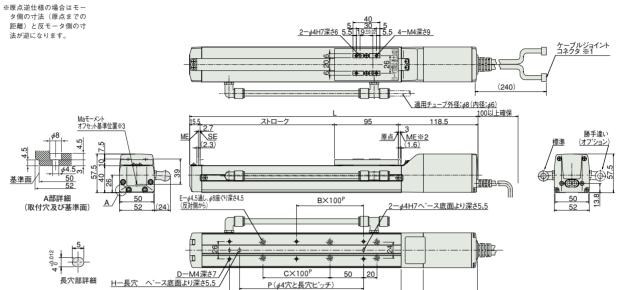
特注対応のご案内

寸法図

# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

※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374ページをご参照ください。※2 原点復帰時はスライダが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 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。







#### ■ストローク別寸法・質量

33

81

	7 111	J M	尺里							
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Е	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
質量(kg)	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

適応コントI		記のコントローラで動作が可能です。ごの	使用になる用途に応し	;たタイプをご選択く;	<b>ざさい</b> 。			
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	Í	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	512点			_	
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		最大2A	_	→P365
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	á	PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_	7200
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_	
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

# P2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

**P1** 

■型式項目 RCP2CR - SA6C -**42P** 

エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ

干—夕種類 I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 42□サイズ

リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 600:600mm

適応コントローラ P1:PCON PSEL

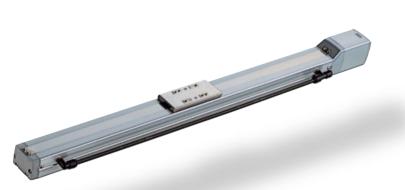
N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線エント田) BR:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様

(50mmピッチ毎設定) □・長さ指定 R□□: □ボットケーブル

VR:吸引用継手勝手違い

※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

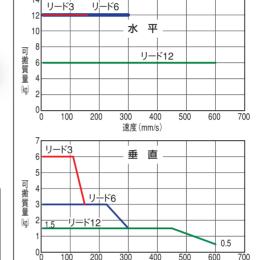
選定上の 注意

- (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ください。
- (2) 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。 右図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。 (3) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は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。
- (4)クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。 水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

#### ■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。

ケーブル長



#### 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	最大可搬貨	ストローク	
土八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2CR-SA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	~1.5	
RCP2CR-SA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	~3	50~600 (50mm毎)
RCP2CR-SA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	12	~6	
記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション				

■ストロークと最高速度と吸引量

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	吸引量 (N l /min)
12	600	540	50
6	300	270	30
3	150	135	15

速度 (mm/s)

(単位はmm/s)

#### ①ストローク別価格表(標進価格)

	加川山女(流平川山口)
①ストローク (mm)	タイプ記号 <b>SA6C</b> エンコーダ種類 インクリメンタル
50	_
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_
350	_
400	_
450	_
500	_
550	_
600	_

#### ③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(配線エンド側取り出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	_

#### ②ケーブル長価格表(標準価格)

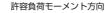
種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※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

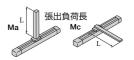
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5.000km走行寿命の場合です。









RCP2CR-SA6C



RCP2CR-SA6C 272

特注対応のご案内



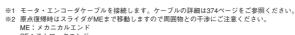


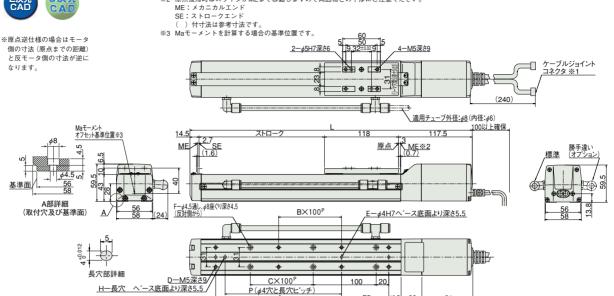


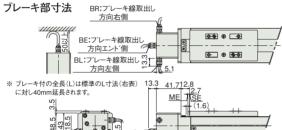
寸法図











### ■ストローク別寸法・質量

75

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585
質量(kg)	2.0	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6

81

油	i5.	1 > 7	k i	_=

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	Ü	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0		3 1 Z/III			_		
電磁弁タイプ	ĺ	PCON-CY-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	3点			_	→P365	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)			PCON-PL-42PI-NP-2-0		(-)	DC24V	最大2A	_	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)			( )	B0L 1V		_			
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	

# P2CR-SA7C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2CR - SA7C -**56P** エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 干—夕種類 リード

I:インクリメンタル 56P:パルスモータ 56□サイズ

16:16mm 8: 8mm 4: 4mm

ストローク 50:50mm 800-800mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON PSEL

**P1** 

N:無し P:1m S:3m M:5m □・長さ指定

ケーブル長

BE:ブレーキ(配線エンド出し) BL:ブレーキ(配線左出し) BR:ブレーキ(配線右出し) NM:原点逆仕様

オプション

R□□: □ボットケーブル

Se de la constant de

技術資料

P.451

選定上の 注意

- (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ください。
- (2) 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。 右図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。 (3) 可搬質量は、加速度0.3G(リード4と垂直動作は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。
- (4)クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。 水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

参考頁

→P437

→P437

→P437

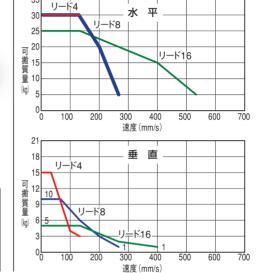
→P442

→P446

標準価格

#### ■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

(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。 ■ストロークと最高速度と吸引量

型式	リード	最大可搬貨	質量(注1)	ストローク
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
RCP2CR-SA7C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~25	~5	
RCP2CR-SA7C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~30	~10	50~800 (50mm毎)
RCP2CR-SA7C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~30	~15	

ケーブル記号

**X06** (6m) ~ **X10** (10m)

X11 (11m)~ X15 (15m) X16 (16m)~ X20 (20m) R01 (1m) ~ R03 (3m) R04 (4m) ~ R05 (5m) **R06** (6m) ~ **R10** (10m)

R11 (11m)~ R15 (15m) R16 (16m)~ R20 (20m)

ストローク リード	50~700 (50mm毎)	~800 (mm)	吸引量 (N l /min)
16	533 〈400〉	480 〈400〉	70
8	266	240	40
4	133	120	30

※〈 〉内は垂直使用の場合

②ケーブル長価格表(標準価格)

P(1m)

**S** (3m) M (5m)

種類

標準タイプ

長さ特殊

ロボットケーブル

(単位はmm/s)

標準価格

#### ①ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

<u> </u>	
①ストローク (mm)	タイプ記号 <b>SA7C</b> エンコーダ種類 インクリメンタル
100	_
200	_
300	_
400	_
500	_
600	_
700	_
800	_

オプション記号

BE

BL

BR

NM

VR

#### ※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

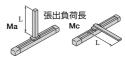
アクチュエータ仕様	
項目	由应
	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:13.9N·m Mb:19.9N·m Mc:38.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
(W) F 000L ±/=±0.00	

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







273 RCP2CR-SA7C

③オプション価格表(標準価格)

名称

ブレーキ(配線エンド側取り出し)

ブレーキ(配線左側取り出し)

ブレーキ(配線右側取り出し)

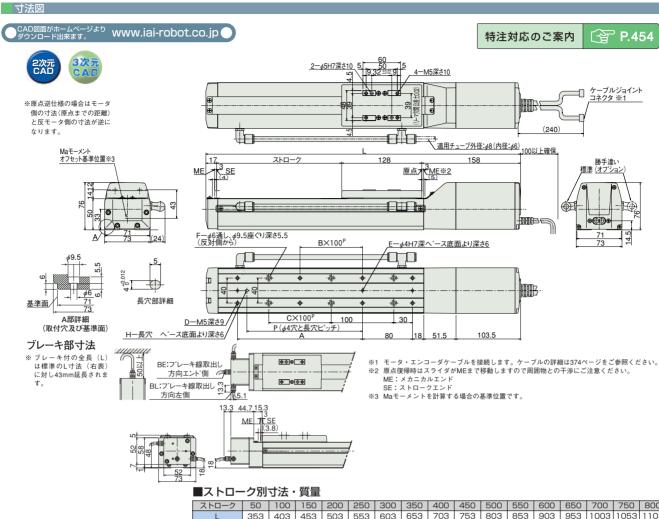
吸引用継手勝手違い

原点逆什様

60 w #-#E-9

サーボモー 150 v





[	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
I	Г	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103
I	Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
	О	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
	Е	2	3	ფ	ფ	3	3	3	3	3	3	3	3	Э	Э	ფ	3
	F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
	Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
	質量(kg)	3.3	3.5	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7

適応コントロ		記のコントローラで動作が可能です。ご何	吏用になる用途に応し	ジたタイプをご選択く <i>†</i>	<b>ざさい</b> 。			_	
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-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_		
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			_	→P365	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	61		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	_	
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	取入乙科	_		
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-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-56P	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-1-56PI-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			_	→P395	

# RCP2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2CR — SS7C — - 42P

エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 42P:バルスモータ 42□サイズ

リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 600:600mm

(50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON

PSEL

**P1** 

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

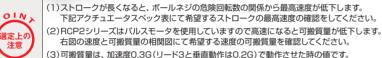
B :ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

オプション

X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル

#### 技術資料

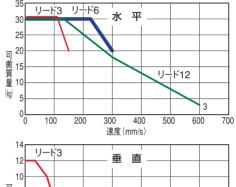
P.451

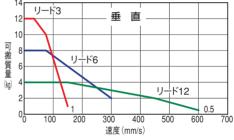


加速度は上記値が上限となります。

#### ■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

選定上の 注意

(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。

力型 二	リード	最大可搬貨	ストローク			
至八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)		
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~30	~4			
RCP2CR-SS7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~30	~8	50~600 (50mm毎)		
RCP2CR-SS7C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~30	~12			
記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オブション						

■ス	トローク	と最高速	度と吸引	:  量
		こり回り	一文に以	川生

ストローク リード	ストローク 50~500 (50mm毎)		吸引量 (N l /min)
12	600	470	50
6	300	230	30
3	150	115	15

(単位はmm/s)

#### ①ストローク別価格表(標準価格)

サントローフ	①人下ローノが画行教(標準画行)				
①ストローク (mm)	タイプ記号 <b>SS7C</b> エンコーダ種類 インクリメンタル				
100	4 29 9 X 2 9 W				
300					
400 500	_				
600	_				

### ②ケーブル長価格表(標準価格)

	(画伯式 (源平)画伯/	
種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

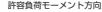
#### ③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	_

#### アクチュエータ仕様

項目	内容					
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10					
繰り返し位置決め精度	±0.02mm					
ロストモーション	0.05mm以下					
静的許容モーメント	Ma:79.4N·m Mb:79.4N·m Mc:172.9N·m					
動的許容モーメント(※)	Ma:14.7N·m Mb:14.7N·m Mc:33.3N·m					
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下					
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)					
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)					
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)					

(※) 10.000km走行寿命の場合です。









特注対応のご案内

#-#E-\$

60 w #-#E-9

サーボモータ 150 w



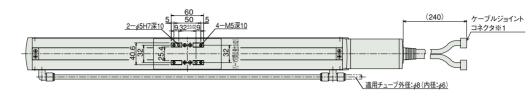
# ● CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp ● ダウンロード出来ます。

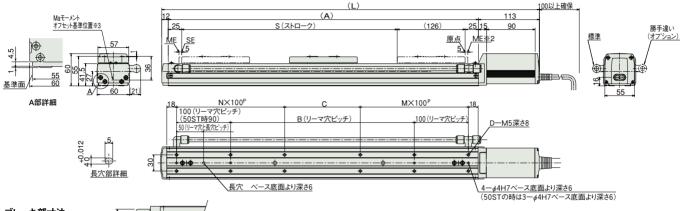


※原点逆仕様の場合は モータ側の寸法(原点まで の距離)と反モータ側の 寸法が逆になります。

- ※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374ページをご参照下さい。
  ※2 原点復帰時はスライダが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 ()付寸法は参考寸法です。

※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。





# プレーキ部寸法 ※ ブレーキ付の全長 (L) は 標準のし寸法 (右表) に対 し24.5mm延長されます。

#### ■ストローク別寸法・質量

	. –	- ,,,,											
スト	ローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
,	A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
- 1	В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
	С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
[	D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
ľ	М	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
1	N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
哲量	(kg)	33	36	3.9	42	46	49	5.3	56	60	6.3	6.6	6.9

· (中 1 ) /	

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	Í	PCON-C-42PI-NP-2-0	最大512点の	E10-5	最大512点の 512点				_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0	位置決めが可能	位置決めが可能 512点		立置決めが可能 STCM		_		
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		最大2A	_	→P365		
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	õ	PCON-PL-42PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		₽╁Ω⋀	- 是 <b>十</b> 24	1 000	
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ		D024V		_			
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		

# RCP2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2CR - SS8C -**56P** 

エンコーダ種別 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 56P:パルスモータ 56□サイズ

リード 20:20mm 10:10mm

ストローク 50:50mm 1000:1000mm

(50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON

PSEL

**P1** 

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定 B :ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

オプション

R□□:ロボットケーブル

ケーブル長



#### 技術資料

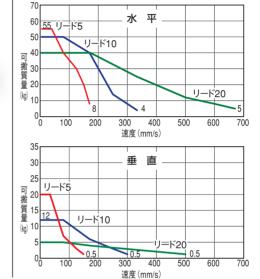
P.451



- (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ください。
- (2)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。 右図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。
- (3)可搬質量は、加速度0.3G(リード5と垂直動作は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。

#### ■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

(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。 ■ストロークと最高速度と吸引量

	リード	最大可搬貨	質量(注1)	ストローク	
<b>至</b> 八	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)	
RCP2CR-SS8C-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~40	~5		
RCP2CR-SS8C-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~50	~12	50~1000 (50mm毎)	
RCP2CR-SS8C-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)	吸引量 (N l /min)
20	666 〈500〉	625 (500)	515 〈500〉	80
10	333 (300)	310 (300)	255	40
5	165 〈150〉	155 〈150〉	125	20

※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位はmm/s)

#### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローン別価格及(標準価格)				
①ストローク (mm)	タイプ記号 <b>SS8C</b> エンコーダ種類 インクリメンタル			
100	_			
200	_			
300	_			
400	_			
500	_			
600	_			
700	_			
800	_			
900	_			
1000	_			

#### ③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	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	_

#### 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
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	ı
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	<b>X11</b> (11m)~ <b>X15</b> (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	1
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※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

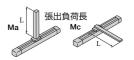
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N·m Mb:36.3N·m Mc:77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







277 RCP2CR-SS8C

特注対応のご案内

P.454



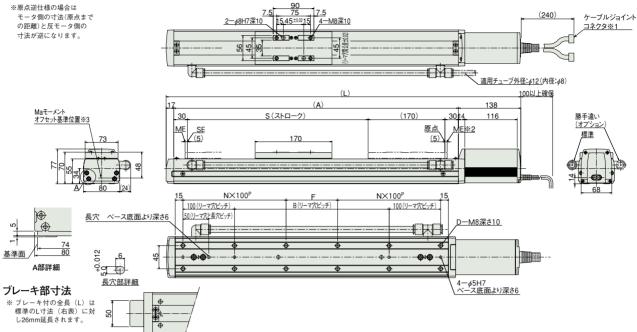
# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp





※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374ページをご参照下さい。※2 原点復帰時はスライダが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 ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。 7.5 75 7.5 2-48H7深10 15.45±0∞15 4-M8深10



#### ■フトローク団→辻、毎早

70

	一つ加	月江.	貝里																	
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

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	参照ペーシ		
ポジショナー タイプ	Í	PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_			
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能	位置決めが可能	位置決めが可能	JIEM			_	
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			_	→P365		
ペルス列入力タイプ 差動ラインドライバ仕様)	6Î	PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ		DC24V	最大2A	_	7 77365		
ペルス列入力タイプ 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 パルス列入力タイプ			販人∠A	_			
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-56PI-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-56P	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-1-56PI-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			_	→P395		

# RCP2CR-HS8C

クリーン対応ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイフ

■型式項目 RCP2CR — HS8C — **P2** 86P エンコーダ種別 ― シリーズ — タイプ 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

P2:PCON-CF I:インクリメンタル 86P:パルスモータ 30:30mm 50:50mm 56□高出力

: 1m : 3m NM:原点逆仕様 1000:1000mm VR:吸引用継手勝手違い M: 5m (50mmピッチ毎設定) □・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。



技術資料

P.4<u>51</u>

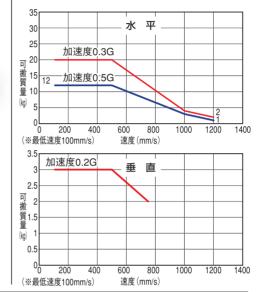
- (1) 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありま すので、移動速度は100mm/s以上でご使用下さい。
- (2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (3)RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (4)可搬質量は、加速度0.3G(垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は水平0.5G、垂直0.3Gが上限となります。

#### ■速度と可搬質量の相関図

N:無し

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。

B:ブレーキ



#### 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。 ■ストロークと最高速度

型式	リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	質量(注1) 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP2CR-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)
記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション	,			

ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)	吸引量 (N l/min)	
30	1200 〈750〉	1000 〈750〉	800 〈750〉	180	
※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s					

※〈 〉内は垂直使用の場合

#### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローン別価格及(標準価格)				
①ストローク (mm)	タイプ記号 <b>HS8C</b> エンコーダ種類 インクリメンタル			
100	_			
200	_			
300	_			
400	_			
500	_			
600	_			
700	_			
800	_			
900	_			
1000	_			

#### ③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	В	→P437	_			
原点逆仕様	NM	→P442	_			
吸引用継手勝手違い	VR	→P446	_			

### ②ケーブル長価格表(標準価格)

O				
種類	ケーブル記号	標準価格		
	<b>P</b> (1m)	_		
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_		
	<b>M</b> (5m)	_		
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_		
長さ特殊	<b>X11</b> (11m)~ <b>X15</b> (15m)	_		
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_		
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_		
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_		
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_		
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_		
	<b>R16</b> (16m)~ <b>R20</b> (20m)	_		

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

#### アクチュエータ什様

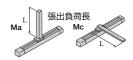
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N·m Mb:36.3N·m Mc:77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







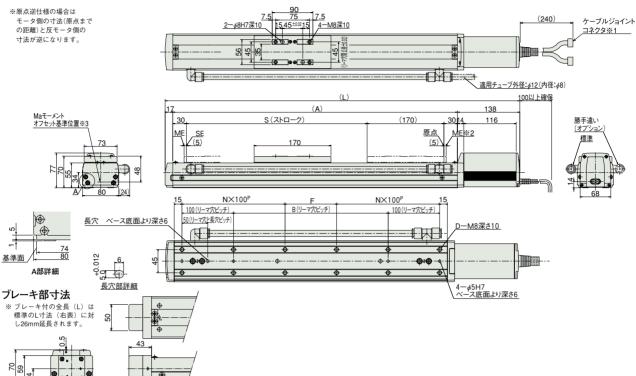
特注対応のご案内







※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374ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダが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 ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



#### ■ストローク別寸法・質量

	一つかり	月)空。	貝里																	
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量(kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

### 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	1	PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大512点の 位置決めが可能	512点	DC24V	最大6A	_	→P365

ご注意 エンコーダケーブルがPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なり CFタイプ専用となりますのでご注意下さい。

# RCACR-SA4C

**A1** 

適応コントローラ

■型式項目 RCACR — SA4C — 20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 リード

仕様

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm 仕様 A:アブソリュート

5: 5mm 2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm 400:400mm (50mmビッチ毎設定)

A1:ACON ASEL

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□: □ボットケーブル

ケーブル長

B : ブレーキ FT: フート金具 HS: 原点確認センサ LA: 省電力対応 MM: 原点逆仕様 SS: スライダスペーサ VR: 吸引用継手取付勝手違い

オプション

省電力対応



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。

#### 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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)		
RCACR-SA4C-①-20-10-②-A1-③-④		10	4	1	19.6			
RCACR-SA4C-①-20-5-②-A1-③-④	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (50mm毎)		
RCACR-SA4C-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4			
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オブション								

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク	50~400 (50mm毎)	吸引量 (N l /min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

(単位はmm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	<i>- 1</i>	<b></b>					
	タイン	プ記号					
②ストローク	SA4C						
(mm)	①エンコーダ種類						
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート					
		Α					
50	<del>-</del>	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					
250		_					
300	_	_					
350	-	_					
400		-					

# ④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
-71 ±		D407	131 1 111 111
ノレーキ	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダスペーサ	SS	→P445	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

#### ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	ı
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	1
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

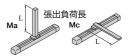
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C1O
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
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 www.iai-robot.co.jp

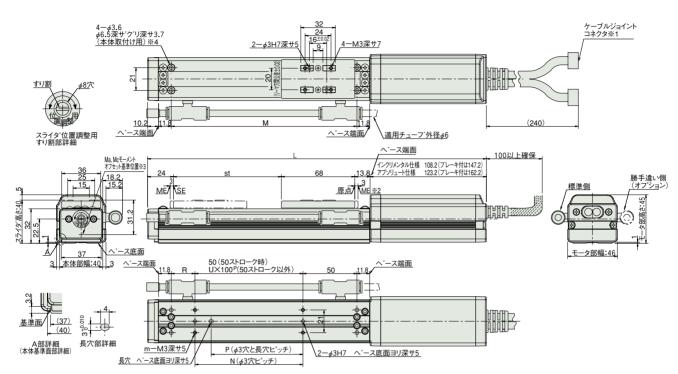




- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
   ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
   ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
   ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺 動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用下さい。

特注対応のご案内



#### ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

	∧ I · ⊔	ט נימ ע	177 . 1	見里	M ) D	7 13105	(里がし、	36677	7009	0
	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300	350	400
	インクリ	ブレーキ無	264	314	364	414	464	514	564	614
	メンタル	ブレーキ付	303	353	403	453	503	553	603	653
L	アブソ	ブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
	リュート	ブレーキ付	318	368	418	468	518	568	618	668
	M		122	172	222	272	322	372	422	472
	N		50	100	100	200	200	300	300	400
	Р		35	85	85	185	185	285	285	385
	R		22	22	72	22	72	22	72	22
U		_	1	1	2	2	3	3	4	
m		4	4	4	6	6	8	8	10	
	質量(	kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

適広コ	1 > /	kг	1—=

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	
ポジショナー タイプ	•	ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の	512点			-		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			-		
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			_	→P375	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		Ó	ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A	-	75373
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	ピーク5.1A	-		
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I-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		RACON-20	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		ASEL-C-1-20①-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			_	→P405	

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

# RCACR-SA5C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCACR — SA5C — 20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ― リード

> I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 仕様 A:アブソリュート 仕様

6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON ASEL

加速度は上記値が上限となります。

**A1** 

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定 R□□: ロボットケーブル

ケーブル長

B : ブレーキ FT : フート金具 HS: 原点確認センサ LA:省電力対応 NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い

オプション

省電力対応



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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
至X	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCACR-SA5C-①-20-12-②-A1-③-④		12	4	1	16.7	
RCACR-SA5C-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	8	2	33.3	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N l /min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

(単位はmm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オブション

		10人(水平面10)				
	タイプ記号					
②ストローク	SA	SA5C				
(mm)	①エンコーダ種類					
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート				
		Α				
50	_					
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				

#### ④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	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

# ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

#### アクチュエータ仕様

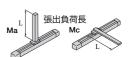
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)











**P.454** 

20 w



# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

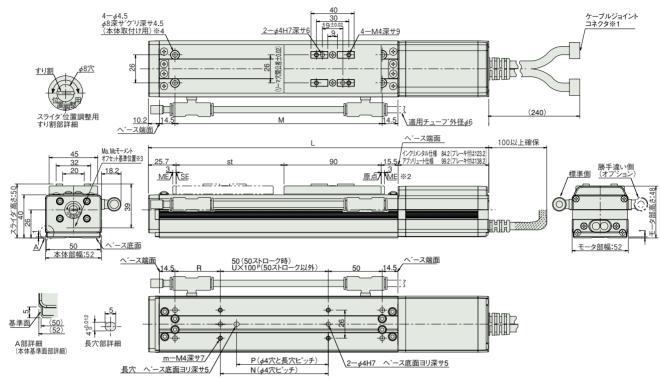




- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は384ページをご参照下さい。
   ※2 原点後帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
   ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
   ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺 動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。

特注対応のご案内



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量がO.3kgアップします。												
	ストロ	一ク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	インクリ	ブレーキ無	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4	715.4
1	メンタル	ブレーキ付	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
_	アブソ	ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
	リュート	ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
	M		142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
	N		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	Р		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	R		42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
	U		_	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	m		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
	質量(	kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

海広	77	$\overline{L}$	_=

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				
ポジショナー タイプ	No.	ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の	512点			_					
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			_					
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		定格1.3A ピーク5.1A					_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Û	ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		_	1 3/3				
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)	D024V		_					
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I-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		RACON-20	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		ASEL-C-1-20①-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			_	→P405				

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



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 I:インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm A1:ACON 50:50mm

仕様 A:アブソリュート 仕様

6: 6mm 3: 3mm

600:600mm (50mmピッチ毎設定)

ASEL

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

B : ブレーキ FT : フート金具 HS : 原点確認センサ LA : 省電力対応 NM : 原点逆仕様

R□□: ロボットケーブル VR:吸引用継手取付勝手違い

# 省電力対応



#### 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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCACR-SA6C-①-30-12-②-A1-③-④		12	6	1.5	24.2	
RCACR-SA6C-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8	
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オブション						

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)		550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nl/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(単位はmm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ	プ記号			
②ストローク	SA6C				
(mm)	①エンコーダ種類				
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			

#### ④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	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

# ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

#### アクチュエータ仕様

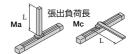
項目	内容					
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10					
繰り返し位置決め精度	±0.02mm					
ロストモーション	0.1mm以下					
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理					
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m					
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m					
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下					
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)					
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)					
使用周囲温度・温度	0~40°C、85%RH以下(結露無きこと)					

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向







P.454

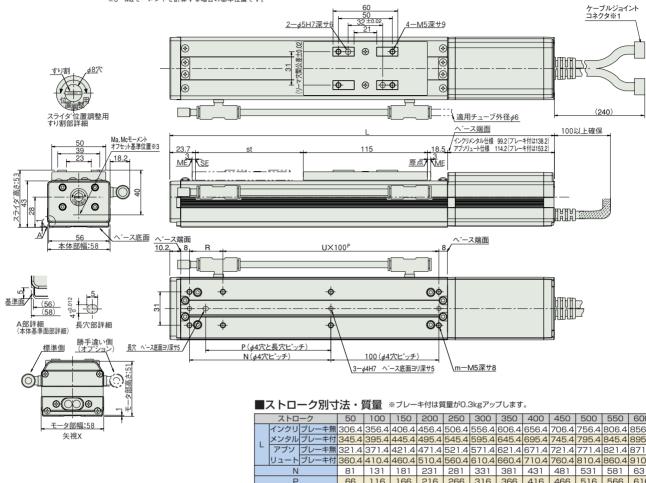
特注対応のご案内

CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp



寸法図

- ※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384ページをご参照下さい。
   ※2 原点後帰時はスライダが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
   ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



<u> </u>													
	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	インクリブレーキ無	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
	, メンタル ブレーキ付	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
	アブソ ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
	リュートブレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
	R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
	U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
	質量(kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

油広:	7 > /	kп.	

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							
ポジショナー タイプ		ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の	512点			-								
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-30I-NP-2-0	位置決めが可能	; JIEM		_ 	-								
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										_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	Î	ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V		-	1070							
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		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	(-)	DG24V	ピーク5.1A	-								
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I-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		RACON-30	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点	768点		_	→P343							
プログラム 制御タイプ		ASEL-C-1-30①-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			_	→P405							

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

# **RCACR-SA5D** クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目 RCACR — SA5D — 20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

> 1:インクリメンタル 20: サーボモータ 仕様 A:アブソリュート

仕様

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定)

適応コントローラ A1:ACON ASEL

**A1** 

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:£ □・長さ指定

ケーブル長

オプション BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) LA:省電力対応 NM:原点逆仕様

R□□: ロボットケーブル VR:吸引用継手取付勝手違い

# 省電力対応



#### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

九型	モータ出力 (W)		最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCACR-SA5D-①-20-12-②-A1-③-④		12	4	1	16.7	
RCACR-SA5D-①-20-6-②-A1-③-④	20	6	8	2	33.3	50~500 (50mm毎)
RCACR-SA5D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N l /min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

(単位はmm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

	タイプ記号						
②ストローク	SA	SA5D					
(mm)	①エンコ	ーダ種類					
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート					
		Α					
50	_	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					
250	_	_					
300	_	_					
350	_	_					
400	_	_					
450	_	_					
500	_	_					

#### ④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(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

0 F F F F F F F F F F F F F F F F F F F					
種類	ケーブル記号	標準価格			
	<b>P</b> (1m)	_			
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_			
	<b>M</b> (5m)	_			
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_			
長さ特殊	<b>X11</b> (11m)~ <b>X15</b> (15m)	_			
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_			
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_			
ロボットケーブル	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_			
	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_			
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_			
	<b>R16</b> (16m)~ <b>R20</b> (20m)	_			

※保守用のケーブルは384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	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 4.9N·m Mb: 6.8N·m Mc: 11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)









-\_\_ 適用チューフ・外径:φ8 (内径φ6)



※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので ご注意下さい。 ご

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のME から約3mm戻った位置 が原点となります。

\_4-φ4.5通シ,φ8座ク゚リ深サ4.5※4,

※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384ページをご参照下さい。
 ※2 原点後帰時はスライダが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
 ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

<u>4-M4深サ9</u>

30 9 15.5 \_15.5 ケーブルジョイント コネクタ※1 **\*** | 26 (<del>-</del> (240)

2-ø4H7有効深サ6

インクリメンタル仕様 60.5 15 13.5 ストローク 95 13.5 勝手違い側標準側 (オプション) Maモーメント オフセット基準位置 2.7 ME / SE 原点 ME%2 0 0 39 0 0 50(50ストローク時) U×100P(50ストローク以外) R 50 50 基準面 0 52 A部詳細 m-M4深サ7 12-a4H7 へ 一ス底面ヨリ深サ5 P(φ4穴と長穴ピッチ) N(φ4穴ピッチ) ブレーキ部寸法 へ゛ース底面ヨリ深サ5 長穴

19<sup>±0.02</sup> 30

R:ブレーキ取出し方向右側 E:ブレーキ取出し方向エンド側 プ 長穴部詳細 £.₹ L:ブレーキ取出し方向左側 5.1 13.3 41.5 13.5 50 46.5 50 ※ ブレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、

質量が0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量 100以上確保 ストローク 50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 L | 1/2011/3/5|| 247.5 | 297.5 | 347.5 | 397.5 | 447.5 | 497.5 | 547.5 | 597.5 | 647.5 | 697.5 | 75711/3 | 75711-1 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 172 222 322 372 422 472 572 622 272 522 142 192 342 392 442 492 542 592 242 292 Ν 50 100 100 200 200 300 300 400 400 500 Р 35 85 85 185 185 285 285 385 385 485 R 42 42 42 42 92 42 42 92 92 92 3 4 4 5 U 2 2 3 4 4 4 6 6 8 8 10 10 12 質量(kg) 1.2 1.3 1.4 1.5 1.6 1.8 1.9 2.0 2.1

原点 ME※2

海広	コン	ЬΠ	_=

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	
ポジショナー タイプ	•	ACON-C-20I-NP-2-0	最大512点の	512点			-		
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		ACON-CG-20I-NP-2-0	位置決めが可能	JIEM			-		
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		定格1.3A	247 定格1.3A	_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V			_	75070
パルス列入力タイプ (オーブンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ		D024V	ピーク5.1A	-		
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-20I-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		RACON-20	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		ASEL-C-1-20①-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			_	→P405	

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

#-#E-9
#-#E-9

**RCACR-SA6D** 

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

l:インクリメンタル 30: サーボモータ 仕様 30W A:アプソリュート 仕様

- リード 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm ストローク -50:50mm / (600:600mm (50mmビッチ毎設定)

- 適応コントローラ A1:ACON ASEL

**A1** 

N :無し P : 1m S : 3m M:5m X□□ : 長さ指定

ケーブル長

BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL:ブレーキ(配線左側取り出し) BR:ブレーキ(配線右側取り出し) LA:省電力対応 NM:原点逆仕様

オプション

R□□:ロボットケーブル VR:吸引用継手取付勝手違い

省電力対応



#### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
		(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCACR-SA6D-①-30-12-②-A1-③-④		12	6	1.5	24.2	
RCACR-SA6D-①-30-6-②-A1-③-④	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCACR-SA6D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8	

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

リード	50~450 (50mm毎)		550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nl/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(単位はmm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

記号説明 ① タイプ ② エンコーダ種類 ③ ストローク ④ ケーブル長 ⑤ オプション

	タイプ記号				
②ストローク	SA6D				
(mm)	①エンコーダ種類				
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート			
		Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			

#### ⑤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(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
省電力対応	LA	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

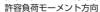
# ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※保守用のケーブルは384ページをご参照下さい。

### アクチュエータ仕様

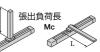
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)











**P.454** 

特注対応のご案内



# CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp





※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので ご注意下さい。

※原点逆仕様(NM)の場

※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384ページをご参照下さい。
 ※2 原点後帰時はスライダが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
 ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

4-M5深サ9 2-ø5H7有効深サ6 19.5 合は、反モータ側のME ケーブルジョイント コネクタ※1 から約3mm戻った位置 が原点となります。 •⊕-8 (240) 適用チューフ"外径:48(内径46) 56 基準面 58 A部詳細 インクリメンタル仕様 75.5 15 Α Maモーメント <u>12.5</u> オフセット基準位置 ストローク 17.5 勝手違い側 標準側 (オプション) ME/ SE \_\_\_\_3 原点/ ME※2 <u>8</u> 8 8 8 .6 **Ø**. R U×100 8.5 8.5 58 - 5 - 0 ф ф **Θ**φ ф ф <u></u> ブレーキ部寸法 アレーキョン R:ブレーキ 取出し方向 右側 P (ø4穴と長穴ピッチ) N (ø4穴ピッチ) 、m-M5深サ8 長穴 ヘース底面ヨリ深サ5 100(ø4穴ピッチ) 、3−ø4H7 へ´ース底面ヨリ深サ5 19 (3) アブソリュート仕様 79.5 E:ブレーキ 取出し方向 エンド側 原点 ME※2 L:ブレーキ の 取出し の 方向左側 -3 41.5 12 5 100以上確保 ■ストローク別寸法・質量 20 ストローク 50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 インクリメンタル 288.5 338.5 388.5 438.5 488.5 538.5 588.5 638.5 688.5 738.5 788.5 838.5 アブソリュート 292.5 342.5 392.5 442.5 492.5 542.5 592.5 642.5 692.5 742.5 792.5 842.5 58 198 248 298 348 398 448 498 548 648 748

Ν Р

R

U

質量(kg)

81 31 81 31

6 8

1.3 1.5 1.7

2

2

※ ブレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、 質量が0.3kgアップします。

### 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											
ポジショナー タイプ	ACON-C-30I-NP-2-0 最大512点の 位置決めが可能	ACON-C-30I-NP-2-0	最大512点の	512占			-												
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		JIEM			-														
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														_	→P375
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	á	ACON-PL-30I-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	定格1.3A	-	75375											
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	(-)	DC24V	ピーク5.1A	-												
シリアル通信 タイプ		ACON-SE-30I-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		RACON-30	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		ASEL-C-1-30①-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			_	→P405											

 81
 131
 181
 231
 281
 331
 381
 431
 481
 531
 581
 631

 66
 116
 166
 216
 266
 316
 366
 416
 466
 516
 566
 616

31

4 4

2.3 2.5 2.7

81 31

12 14

5 5

81 31

14 16

2.9 3.1

6 6

81

16 18

3.3 3.5

31

81

10 10 12

1.9 2.1

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

# RCS2CR-SA4C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2CR — SA4C — 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

> 仕様 A:アブソリュート 仕様

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm 20W 5: 5mm 2.5:2.5mm

50:50mm 400:400mm (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

ケーブル長

B : ブレーキ FT : フート金具 HS : 原点確認センサ NM: 原点逆仕様 SS:スライダスペーサ R□□:ロボットケーブル VR:吸引用継手取付勝手違い

オプション

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



#### 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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2CR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (50mm毎)
RCS2CR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

(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。

ストローク	50~400 (50mm毎)	吸引量 (N l² /min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

(単位はmm/s)

# ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号			
②ストローク	SA	4C		
(mm)	①エンコーダ種類			
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート		
		Α		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		
350	_	_		
400	_	<u> </u>		

#### ⑤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	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
スライダスペーサ	SS	→P445	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

# ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	ı
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	<b>X11</b> (11m)~ <b>X15</b> (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	1
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	ı
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	-
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※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

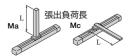
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。









RCS2CR-SA4C

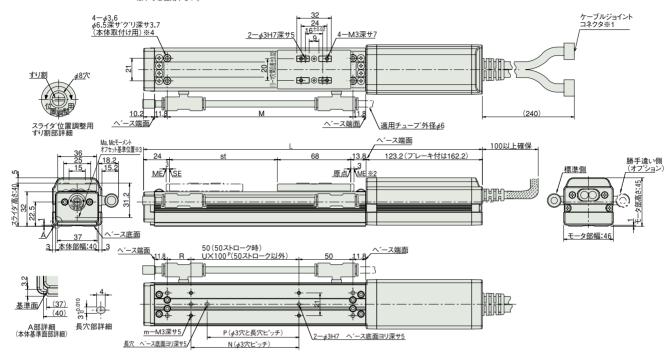
特注対応のご案内

寸法図

# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



- ※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394ページをご参照下さい。
   ※2 原点復帰時はスライダが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
   ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
   ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発
- 生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm



#### ■ストローク別寸法・質量 \*\*ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

	_	' נימ	1 W .	貝里	ボフレ	713103	見里がし.	JKS/ //	0000
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
ブレー	キ無	279	329	379	429	479	529	579	629
_ ブレー	キ付	318	368	418	468	518	568	618	668
M		122	172	222	272	322	372	422	472
N		50	100	100	200	200	300	300	400
Р		35	85	85	185	185	285	285	385
R		22	22	72	22	72	22	72	22
U		_	1	1	2	2	3	3	4
m		4	4	4	6	6	8	8	10
質量(kg	g)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

### 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	
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	5120					
電磁弁モード		SCON C 200 ND 2 0	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC 100V 単相AC 200V 三相AC 200V	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-20①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点		※1軸仕様 150W動作		-1 363	
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-1-20①-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	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415	
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pillea	XSEL-3-1-20①-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。

- ※SELL、ASELは「軸IT体の場合です。
   ※①はエンーダの種類(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。

# RCS2CR-SA5C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2CR — SA5C — 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

仕様 A:アブソリュート

仕様

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 3: 3mm

50:50mm 500:500mm (50mmビッチ毎設定)

適応コントローラ T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□・長さ指定

ケーブル長

B:ブレーキ FT:フート金具 HS:原点確認センサ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い

オプション

R□□: □ボットケーブル

**全 P.451** 技術資料 (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。

#### 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	リード	最大可搬質量		定格推力	ストローク
<u>空</u> 式	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	50~500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N l/min)			
12	800	760	50			
6	400	380	30			
3	200	190	15			
(単位はmm/s)						

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	(主衆/ じハーロ ノが画	旧式 (冰牛區)口/			
	タイプ記号				
②ストローク	SA	5C			
(mm)	①エンコ	ーダ種類			
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			

#### ⑤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	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

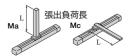
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%BH以下(結霧無きこと)









特注対応のご案内

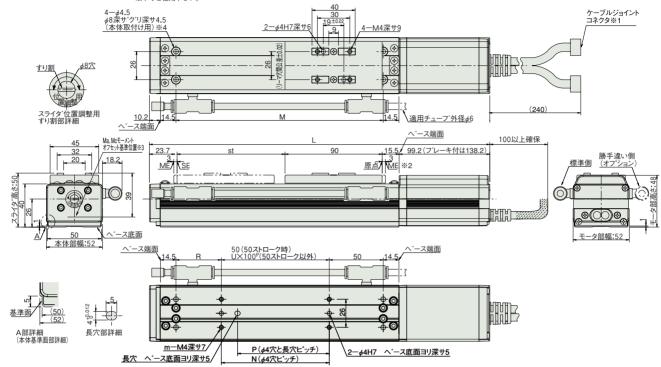
20 w

寸法図

# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



- ※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394ページをご参照下さい。
   ※2 原点後帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
   ※3 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
   ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
   ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発
- 生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm



#### ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

	50	100	150	200	OFO	200	250	400	450	EOO
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500
ブレーキ無	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
ブレーキ付	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
Р	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	_	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2
	ブレーキ付 M N P R U	ブレーギ付 319.4 M 142 N 50 P 35 R 42 U - m 4	ブレーキ付 319.4 369.4 M 142 192 N 50 100 P 35 85 R 42 42 U - 1 m 4 4	ブレーキ付 319.4 369.4 419.4 M 142 192 242 N 50 100 100 P 35 85 85 R 42 42 92 U - 1 1 m 4 4 4	プレー半付 319.4 369.4 419.4 469.4   M	N     50     100     100     200     200       P     35     85     85     185     185       R     42     42     92     342       N     50     100     100     200     200       P     35     85     85     185     185       R     42     42     92     42     92       U     -     1     1     2     2       m     4     4     4     6     6	N     50     100     100     200     200     300       P     35     85     85     185     185     185       R     42     42     92     342     392       N     50     100     100     200     200     300       P     35     85     85     185     185     185       R     42     42     92     42     92     42       U     -     1     1     2     2     3       m     4     4     4     6     6     8	N     50     100     100     200     200     300     300       R     42     42     469.4     519.4     569.4     619.4       N     50     100     100     200     200     300     300       P     35     85     85     185     185     285     285       R     42     42     92     42     92     42     92       U     -     1     1     2     2     3     3       m     4     4     4     6     6     8     8	N     50     100     100     200     200     300     300     400       P     35     85     85     185     185     285     285     385       R     42     42     92     42     92     42     92     42       U     -     1     1     2     2     3     3     4       m     4     4     4     6     6     8     8     10	N     50     100     100     200     200     300     300     400     400       P     35     85     85     185     185     285     285     285     385     385       U     -     1     1     2     2     3     3     3     4     4       m     4     4     4     6     6     8     8     10     10

### 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。

	10027 AVATATA DISTRIBUTATION OF TRANSPORTED OF THE CASE OF THE CAS									
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				最大512点の位置決めが可能	512点					
電磁弁	モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385	
シリアルタイ		M	30014-0-200-111-2-6	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA		7535	
パルスを制御る				パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合			
プログラ 1-2軸:			SSEL-C-1-20①-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	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415	
プログラ 1-6軸:		Pilla	XSEL-3-1-20①-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。

- ※SEL、ASELは「軸IT(株の場合です。
   ※①はエンーダの種類(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。

# **RCS2CR-SA6C** クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2CR — SA6C — 30 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ― リード

> 仕様 A:アブソリュート 仕様

I:インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm 30W 6: 6mm 3: 3mm

ストローク 50:50mm 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

B : フレーキ FT : フート金具 HS : 原点確認センサ NM: 原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い

オプション

B:ブレーキ

R□□: □ボットケーブル

**全 P.451** 技術資料

- (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。

#### 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)		搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション						

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~450 (50mm毎)		550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nl/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(単位はmm/s)

#### が手精 /のフトローク叫(本牧主 / 挿)作(本牧)

①エンコータ種類/②人トローク別価格表(標準価格)						
	タイプ記号					
②ストローク	SA6C					
(mm)	①エンコーダ種類					
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート				
		Α				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				
550	_	_				
600	_	_				

#### ⑤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	В	→P437	_
フート金具	FT	→P440	_
原点確認センサ	HS	→P442	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

# ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	ı
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	<b>X11</b> (11m)~ <b>X15</b> (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	1
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

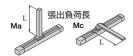
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.9N·m Mb: 12.7N·m Mc: 18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)









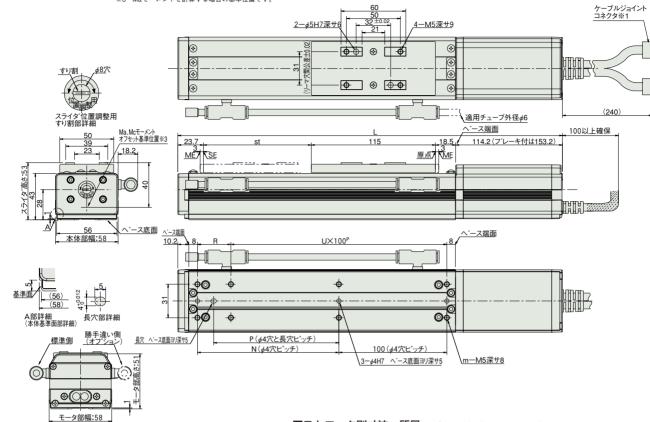
特注対応のご案内

寸法図

# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



- ※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394ページをご参照下さい。
   ※2 原点後帰時はスライダが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
   ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



#### ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

7	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	ブレーキ無	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
_	ブレーキ付	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
	R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
	U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
	質量(kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	ω	3.2	3.4	3.6

### 適応コントローラ

矢視X

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
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード			電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	· 単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-30D①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC	最大 360VA	_	→P385
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様 15OW動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-30D①-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	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-③-1-30D①-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。

- ※SELL、ASELは「軸IT体の場合です。
   ※①はエンーダの種類(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。

# RCS2CR-SA7C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2CR — SA7C — シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

仕様 A:アブソリュート

仕様

60 モータ種類 リード

60W

I:インクリメンタル 60: サーボモータ 16:16mm 8: 8mm

4: 4mm

適応コントローラ 50:50mm 800:800mm (50mmビッチ毎設定)

ストローク

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□□: □ボットケーブル

ケーブル長

オプション BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL: ブレーキ(配線左側取り出し) BR: ブレーキ(配線右側取り出し) NM: 原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

·						
型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<u>空</u> 式	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8	
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25	6	127.5	50~800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ス	トローク	と最高速度	/叩引
	トローン	C 取同还反.	/ 以フ 彗

ストローク	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)	
16	800	640	480	50	
8	400	320	240	30	
4	200	160	120	10	
(単位はmm/s)					

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

リエノコーノ作成/ じストローノが画作教(小宗中画作)							
②ストローク (mm)	SA	プ記号 - <b>プC</b> ーダ種類 アブソリュート					
	129982911						
		Α					
100	_	_					
200	_	_					
300	_	_					
400	_	_					
500	_	_					
600	_	_					
700	_	_					
800	_	_					

# ⑤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(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	ı
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	1

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

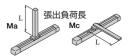
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 13.9N·m Mb: 19.9N·m Mc: 38.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)



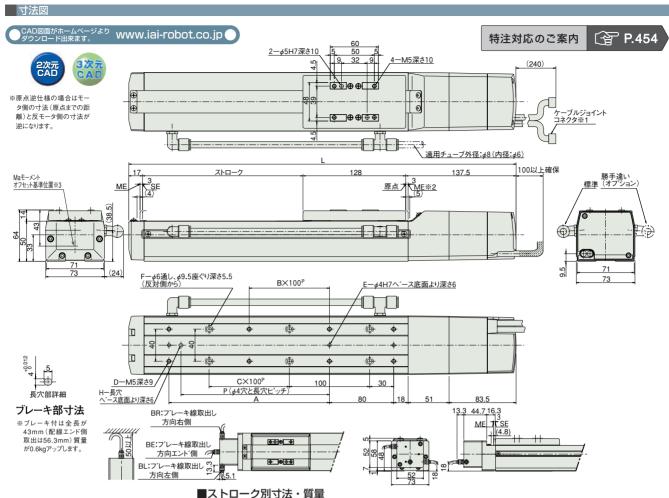






60 w





- ※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394ページをご参照ください。
   ※2. 原点復帰時はスライダが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. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

	J 113	3 14	一二													
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
Е	2	3	ფ	З	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9

適応コント RCS2シリーズの		「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	ここと これ こうしゅう こうしゅ こうしゅ こうしゅ しゅうしゅ しゅうしゅ しゅうしゅ しゅうしゅ しゅう しゅう しゅう	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 モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-60()-NP-2-(2)	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC			→P385
シリアル通信 タイプ		300N-0-000-NF-2-2		64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA		1 303
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
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	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	XSEL-(3)-1-6U(1)-IVI-EE		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。

IAI

# RCS2CR-S57C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2CR — SS7C — 60 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長

I:インクリメンタル 60: サーボモータ 12:12mm 仕様 A:アブソリュート 60W 仕様

6: 6mm

50:50mm 600:600mm (50mmビッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K N:無し P:1m S:3m M:5m T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

オプション B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い

X□□・長さ指定 R□□:ロボットケーブル



#### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	12	15	4	85	50~600
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤	6	30	8	170	(50mm毎)

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	~600 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)								
12	600	470	50								
6	300	230	30								

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位はmm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号						
②ストローク	SS7C						
(mm)	①エンコーダ種類						
	インクリメンタル	アブソリュート					
	ı	Α					
100	_	_					
200	_	_					
300	_	_					
400	_	_					
500	_	_					
600	_	_					

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	<b>X11</b> (11m)~ <b>X15</b> (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

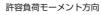
#### ⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

#### アクチュエータ仕様

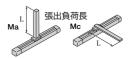
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 79.4N·m Mb: 79.4N·m Mc: 172.9N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 14.7N·m Mb: 14.7N·m Mc: 33.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。





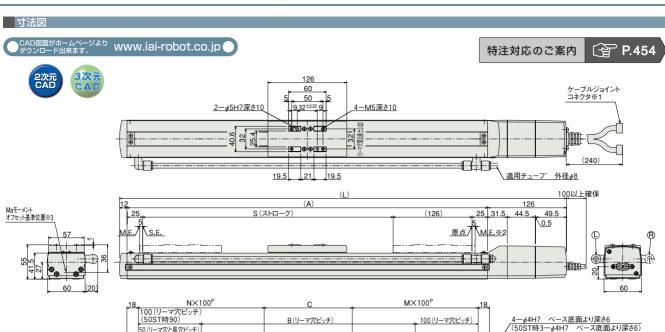




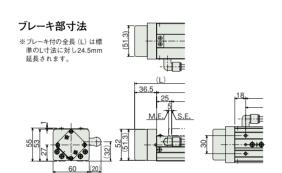
299 RCS2CR-SS7C

4-φ4H7 ベース底面より深さ6 (50ST時3-φ4H7 ベース底面より深さ6)

60 w



B (リーマ穴ピッチ)



50 (リーマ穴と長穴ピッチ)

\<u>D−M5深</u>さ8

- ※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394ページをご参照ください。
   ※2. 原点復帰時はスライダが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
   ( ) 付け法は参考寸法です。
   ※3. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

100 (リーマ穴ピッチ)

#### ■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
Α	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量(kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0	5.3	5.7	6.0	6.3	6.6

#### 適応コントローラ

長穴部詳細

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。

長穴 ベース底面より深さ6

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 モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-60①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	· 単相AC	##AC 200V 最大 360VA 200V ※1軸仕様 150W動作 の場合	-	→P385
シリアル通信 タイプ		300N-0-000-NP-2-0	シリアル通信 専用タイプ	64点	単相AC			75000
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC			
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	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Filled	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。

- ※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。

# RCS2CR-SS8C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2CR - SS8C -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

> 仕様 A:アブソリュート 仕様

I:インクリメンタル 100:サーボモータ 20:20mm 100W 10:10mm 150:サーボモータ 150W

50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q B : ブレーキ NM: 原点逆仕様 VR: 吸引用継手取付勝手違い

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

**全 P.451** 技術資料 (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。

#### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

力型		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
		(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2CR-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS2CR-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤	100	10	40	8	169	50~1000
RCS2CR-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	(50mm毎)
RCS2CR-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤	150	10	60	12	256	

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

ストローク リード					~1000 (mm)	吸引量 (N l/min)	
20	1000	960	765	625	515	80	
10	500	480	380	310	255	40	
(単位はmm/s)							

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

①エノコーク性規/ ②人下ローノが画作权 (標準画作)							
	タイプ記号						
		SS	8C				
②ストローク		①エンコ	ーダ種類				
(mm)	インクリ	メンタル		ノュート			
	モータ	タW数	モータW数				
	100W	150W	100W	150W			
100	_	_	_	_			
200	_	_	_	_			
300	_	_	_	_			
400	_	_	_	_			
500	_	_	_	_			
600	_	_	_	_			
700	_	_	_	_			
800	_	_	_	_			
900	_	_	_	_			
1000	_	_	_	_			

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格			
	<b>P</b> (1m)	_			
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_			
	<b>M</b> (5m)	ı			
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	I			
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_			
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	I			
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	ı			
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_			
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_			
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	ı			
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_			

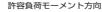
※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

#### ⑤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	В	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

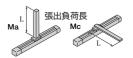
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N·m Mb:36.3N·m Mc:77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%BH以下(結露無きこと)



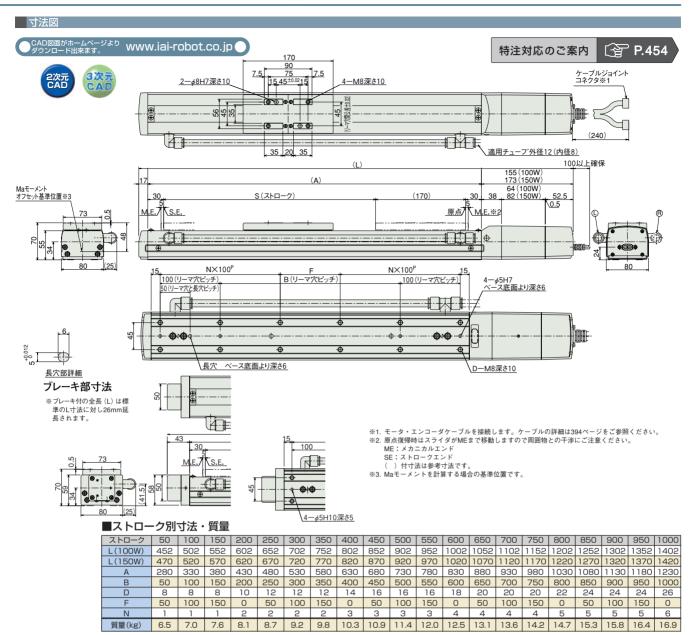






サーボモータ 150 w





### 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
ポジショナー モード			最大512点の位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-100①-NP-2-②	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC	最大 360VA ※1軸仕様 150W動作 の場合		→P385
シリアル通信 タイプ		SCON-C-150①-NP-2-②	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC			7-363
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V			
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-100①-NP-2-② SSEL-C-1-150①-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	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-3-1-100①-N1-EEE-2-4 XSEL-3-1-150①-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。

- ※SEL、ASELは「軸讧様の場合です。
   ※①はエンーダの種類(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。

303 RCS2CR-SA5D

#### **RCS2CR-SA5D** クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 ■型式項目 RCS2CR — SA5D — 20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 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 N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm T1:XSEL-J/K 50:50mm BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL: ブレーキ(配線左側取り出し) BR: ブレーキ(配線右側取り出し) NM: 原点逆仕様 仕様 A:アブソリュート T2:SCON 20W 6: 6mm 500:500mm SSEL 3: 3mm 仕様 (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q VR:吸引用継手取付勝手違い



#### 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 水平(kg)		定格推力	ストローク (mm)	
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	, ,	
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	50~500 (50mm毎)	
RCS2CR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7		
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション							

### ■ストロークと最高速度/吸引量

R□□: □ボットケーブル

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N l /min)		
12	800	760	50		
6	400	380	30		
3	200	190	15		
(単位はmm/s)					

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ記号					
②ストローク	SA5D					
(mm)	①エンコーダ種類					
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート				
		Α				
50	_	_				
100	_	_				
150	_	_				
200	_	_				
250	_	_				
300	_	_				
350	_	_				
400	_	_				
450	_	_				
500	_	_				

#### ⑤オプション価格表(標準価格)

名称	+	<b>4</b>	描准压拉
- 100	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

# ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

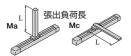
※保守用のケーブルは394ページをご参照下さい。

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 18.6N·m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)







[音 P.454

寸法図

# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので

ご注意下さい。

Maモーメント オフセット基準位置※3

※原点逆仕様(NM)の場合は、

反モータ側のMEから約3mm 戻った位置が原点となります。

**®**. | . | **®** (8) · @

50

長穴 ヘース底面ヨリ深サ5

· 長穴部詳細

ブレーキ部寸法

R:ブレーキ 取出し方向右側

L:ブレーキ 8:80 取出し方向左側・

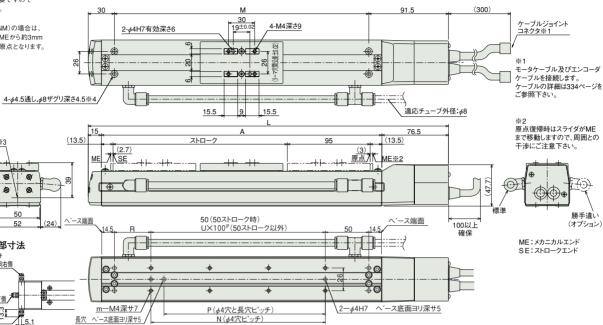
13.3 41.5 13.5

E:ブレーキ 取出し方向エンド側

※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394ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダが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. Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺 動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴 を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。 ※4. ベース上面の取付穴のみで固定した場合、

特注対応のご案内



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
Α	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
М	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
Р	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
С	_	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5
	M N P R U	L 263.5 A 172 M 142 N 50 P 35 R 42 U - m 4	L 263.5 313.5 A 172 222 M 142 192 N 50 100 P 35 85 R 42 42 U - 1 m 4 4	L 263.5 313.5 363.5 A 172 222 272 M 142 192 242 N 50 100 100 P 35 85 85 R 42 42 92 U - 1 1 m 4 4 4	L 263.5 313.5 363.5 413.5 A 172 222 272 322 M 142 192 242 292 N 50 100 100 200 P 35 85 85 85 185 R 42 42 92 42 U - 1 1 2 m 4 4 4 6	L 263.5 313.5 363.5 413.5 463.5 A 172 222 272 322 372 M 142 192 242 292 342 N 50 100 100 200 200 P 35 85 85 185 185 R 42 42 92 42 92 U - 1 1 2 2 m 4 4 4 6 6	L 263.5 313.5 363.5 413.5 463.5 513.5  A 172 222 272 322 372 422  M 142 192 242 292 342 392  N 50 100 100 200 200 300  P 35 85 85 185 185 285  R 42 42 92 42 92 42  U - 1 1 2 2 3  m 4 4 4 6 6 8	L 263.5 313.5 363.5 413.5 463.5 513.5 563.5 A 172 222 272 322 372 422 472 M 142 192 242 292 342 392 442 N 50 100 100 200 200 300 300 P 35 85 85 185 185 185 285 285 R 42 42 92 42 92 42 92 42 92 U - 1 1 2 2 3 3 3 m 4 4 4 4 6 6 6 8 8	L 263.5 313.5 363.5 413.5 463.5 513.5 563.5 613.5 A 172 222 272 322 372 422 472 522 M 142 192 242 292 342 392 442 492 N 50 100 100 200 200 300 300 400 P 35 85 85 185 185 185 285 285 385 R 42 42 92 42 92 42 92 42 92 42 U - 1 1 2 2 2 3 3 4 4 M 4 4 6 6 8 8 8 10	L 263.5 313.5 363.5 413.5 463.5 513.5 563.5 613.5 663.5 A 172 222 272 322 372 422 472 522 572 M 142 192 242 292 342 392 442 492 542 N 50 100 100 200 200 300 300 400 400 P 35 85 85 185 185 285 285 385 385 R 42 42 92 42 92 42 92 42 92 42 92 U - 1 1 2 2 3 3 3 4 4 M M 4 4 4 6 6 6 8 8 8 10 10

#### ※ ブレーキ付は全長が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、 質量が0.3kgアップします。

適応コントローラ

50

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
ポジショナー モード			最大512点の 位置決めが可能	512点				
電磁弁モード		SCON-C-20①-NP-2-②	電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点	単相AC		_	→P385
シリアル通信 タイプ		30014-0-200-111-2-6	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC 200V	最大 360VA		1 303
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合		
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-20①-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	(XSEL-P/Qのみ)		_	→P415
プログラム制御 1-6軸タイプ	Filled	XSEL-3-1-20①-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
					VOCI (+ 4 ##/T-1+ 4			

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。

※SELL、ASELは「軸IT体の場合です。
 ※①はエンーダの種類(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。

# **RCS2CR-SA6D** クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目 RCS2CR - SA6D -30 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― 干—夕種類 リード ストローク

仕様 A:アブソリュート 仕様

l:インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm 30W 6: 6mm 3: 3mm

50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□: □ボットケーブル

ケーブル長

オプション BE:ブレーキ(配線エンド側取り出し) BL: ブレーキ(配線左側取り出し) BR: ブレーキ(配線右側取り出し) NM: 原点逆仕様 VR:吸引用継手取付勝手違い

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



#### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

九型	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オブション

#### ■ストロークと最高速度/吸引量

スパローク リード	50~450 (50mm毎)		550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (Nl/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(単位はmm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	タイプ	プ記号					
②ストローク	SA6D						
(mm)	①エンコーダ種類						
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート					
		Α					
50	_	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					
250	_	_					
300	_	_					
350	_	_					
400	_	_					
450	_	_					
500	_	_					
550	_	_					
600	_	_					

#### ⑤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(配線エンド側出し)	BE	→P437	_
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→P437	_
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→P437	_
原点逆仕様	NM	→P442	_
吸引用継手取付勝手違い	VR	→P446	_

# ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_

※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

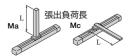
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.9N·m Mb: 12.7N·m Mc: 18.6N·m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。









 $305_{\text{RCS2CR-SA6D}}$ 

特注対応のご案内

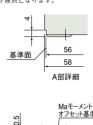
》 ( 勝手違い (オプション)

寸法図

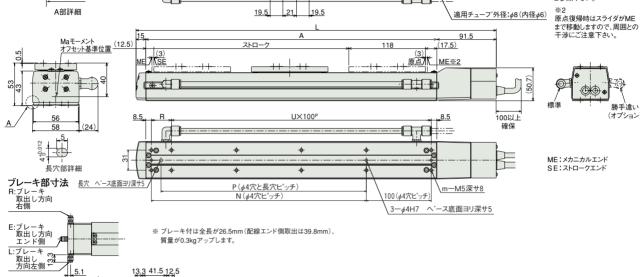


※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので ご注意下さい。

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のME から約3mm戻った位置 が原点となります。



50 32±0.02 2-ø5H7有効深さ6 4-M5深9 (300) ケーブルジョイント コネクタ※1 ※ I モータケーブル及びエンコーダ 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。 19.5 19.5



58 ※ ブレーキ付は全長 (L) が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、 質量が0.3kgアップします。

20

5.1

#### ■ストローク別寸法・質量

ストロ-	ーク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L		304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
Α		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
Р		66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R		81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(k	g)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

### 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。

13.3 41.5 12.5

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 モード			最大512点の位置決めが可能	512点						
電磁弁モード		SCON-C-30D()-NP-2-@	電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点	単相AC	最大 360VA	-	→P385		
シリアル通信 タイプ		30014-0-30D0-14E-5-6	シリアル通信 専用タイプ	64点	100V 単相AC					
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 専用タイプ	(-)	200V 三相AC 200V	※1軸仕様 150W動作 の場合				
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-30D①-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	(XSEL-P/Qのみ)		-	→P415		
プログラム制御 1-6軸タイプ	Pilla	XSEL-③-1-30D①-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。

※SELL、ASELは「軸IT体の場合です。
 ※①はエンーダの種類(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。