



グリッパタイプ／ロータリタイプ

RCP2 RCS2



RCP2-GRSS



RCP2-GRLS



RCP2-GRS



RCP2-GRM



RCP2-GRST



RCP2-GR3LS



RCP2-GR3SS



RCS2-GR8



RCP2-RTBS/RTBSL



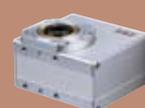
RCP2-RTB/RTBL



RCP2-RTBB/RTBBL



RCP2-RTCS/RTCSL



RCP2-RTC/RTCL



RCP2-RTCB/RTCBL



RCS2-RT6



RCS2-RT6R



RCS2-RT7R

RCP2 series パルスモーター タイプ	2 ッ爪グリッパ	細小型スライドタイプ	幅 42mm	RCP2-GRSS	333
		細小型レバータイプ	幅 42mm	RCP2-GRLS	335
		小型スライドタイプ	幅 69mm	RCP2-GRS	337
		中型スライドタイプ	幅 74mm	RCP2-GRM	339
		長ストロークスライドタイプ	幅 130mm } 190mm	RCP2-GRST	341
	3 ッ爪グリッパ	レバータイプ	幅 62mm	RCP2-GR3LS	343
			幅 80mm	RCP2-GR3LM	345
		スライドタイプ	幅 62mm	RCP2-GR3SS	347
		幅 80mm	RCP2-GR3SM	349	

RCS2 series 200V サーボモーター タイプ	2 ッ爪グリッパ	長ストロークスライドタイプ	幅 104mm } 284mm	RCS2-GR8	351

RCP2 series パルスモーター タイプ	ロータリー	小型縦型タイプ	幅 45mm	RCP2-RTBS / RTBSL	353
		小型扁平型タイプ	幅 72mm	RCP2-RTCS / RTCSL	355
		中型縦型タイプ	幅 50mm	RCP2-RTB / RTBL	357
		中型扁平型タイプ	幅 88mm	RCP2-RTC / RTCL	359
		大型縦型タイプ	幅 76mm	RCP2-RTBB / RTBBL	361
		大型扁平型タイプ	幅 124mm	RCP2-RTCB / RTCBL	363

RCS2 series 200V サーボモーター タイプ	ロータリー	モータストレートタイプ	幅 64mm	RCS2-RT6	365
		モータ折返しタイプ	幅 64mm	RCS2-RT6R	367
		モータ折返し中空軸タイプ	幅 68mm	RCS2-RT7R	369

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントロー
一体型

ロッド
タイプ

細小型

標準型

コントロー
一体型

テーブル/アーム
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/
ロータリタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

コントロー

PMEC
/AMEC

PSEP
/ASEP

ROBO
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス
モーター

サーボ
モーター
(24V)

サーボ
モーター
(200V)

リニア
サーボ
モーター

RCP2-GRSS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 細小型スライドタイプ 本体幅 42mm パルスモータ

■型式項目	RCP2 - GRSS - I - 20P - 30 - 8	—	□	—	□	—	□	
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
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	8.8mm (片側4mm)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

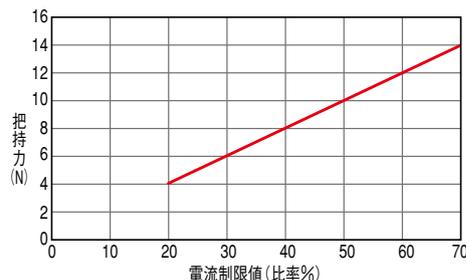


- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 P74 をご参照下さい)
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■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。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※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-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14	8 (片側 4)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ 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	8 (mm)
	30	78

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	—

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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
		—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 39 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
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm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0.05mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:0.5N・m Mb:0.5N・m Mc:1.5N・m
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

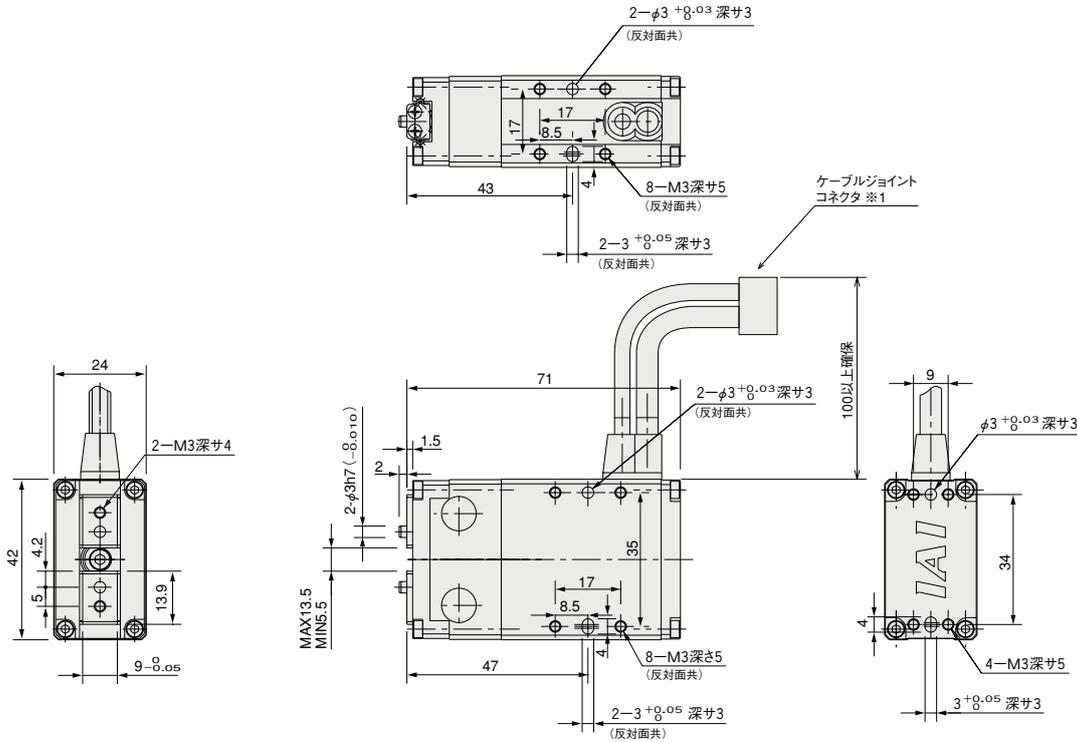
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

特注対応のご案内 巻末 P.9



質量 (kg) 0.2

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3 点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				-	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					-	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大 512 点の位置決めが可能	512 点	DC24V	最大 2A	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					-	
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	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
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			-	→ P503
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			-	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

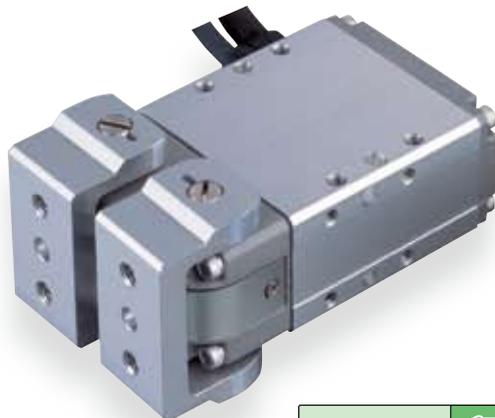
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アームフラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCP2-GRLS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 細小型レバータイプ 本体幅 42mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	-	GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180	-	□	-	□	-	□
	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
			I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		30:減速比 1/30		180:180度 (片側90度)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		NM:原点逆仕様 FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

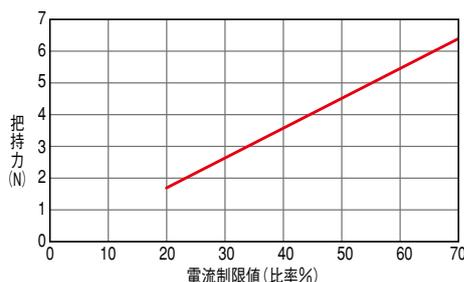


技術資料 巻末 P.5

■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。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

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



- (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、オーバーハンク距離 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。(詳細は巻末 P77 をご参照下さい)
- (3) 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 (度)
RCP2-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4	180 (片側 90)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180 (度)
減速比	600

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	—

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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	—	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 39 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
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
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)
ロスモーション	片側0.1度以下
ガイド	—
静的許容負荷モーメント	—
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCP2-GRS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 小型スライドタイプ 本体幅 69mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	- GRS	- I	- 20P	- 1	- 10	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
			I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比 1/1	10:10mm (片側5mm)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	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 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

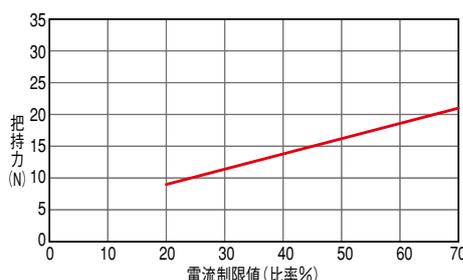
POINT
選定上の注意

- (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。(詳細は巻末 P74 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。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※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-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21	10 (片側 5)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	開閉最高速度	
	減速比	10 (mm)
10	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)	標準価格
10	—

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巻末 39 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
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

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)
ロスモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的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)

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

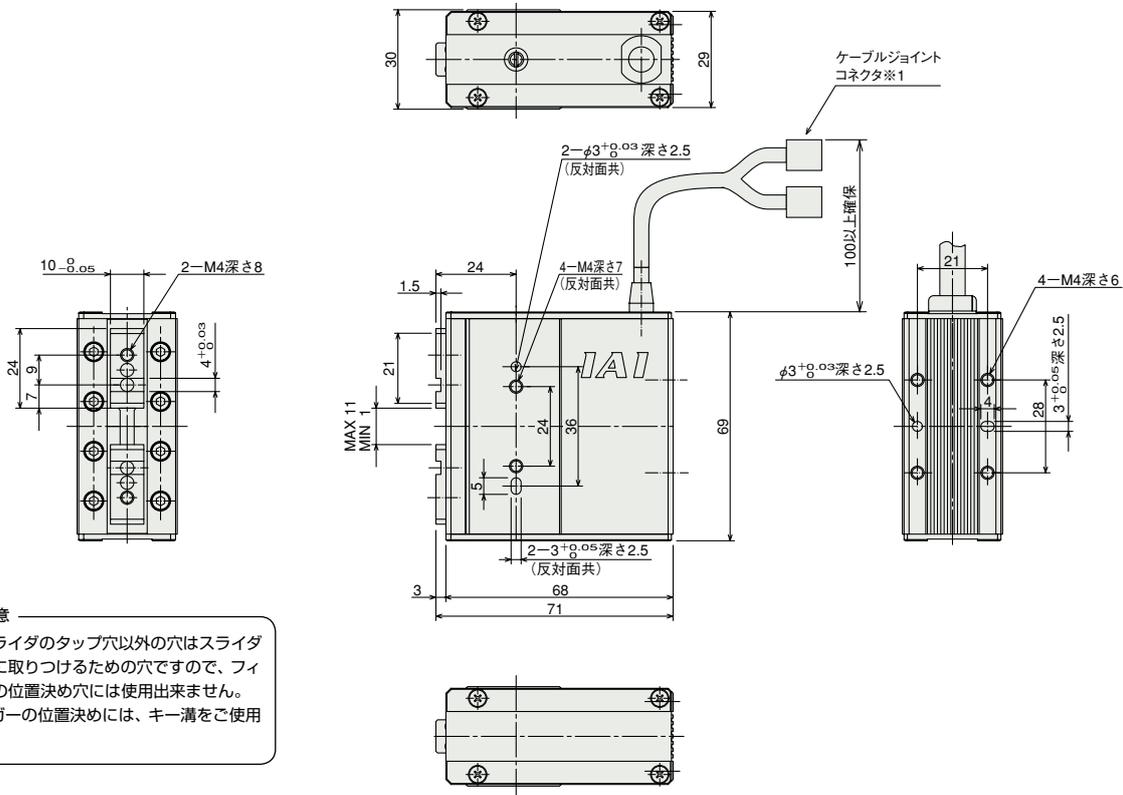
寸法図

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 巻末P.9



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39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

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				-	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					-	
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	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					-	
パルス列入カタイプ (差動ライドライ仕様)		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	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
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			-	→ P503
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			-	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テフル/アム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

RCP2-GRM

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 中型スライドタイプ 本体幅 74mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GRM-I-28P-1-14**

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 1:減速比 14:14mm P1:PCON N:無し SB:シャフトブラケット
 仕様 28□サイズ 1/1 (片側7mm) RPCON P:1m FB:フランジブラケット
 ※簡易アプソで使用される場合も型は「I」になります。 S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
 P3:PMEC PSEP

*型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。

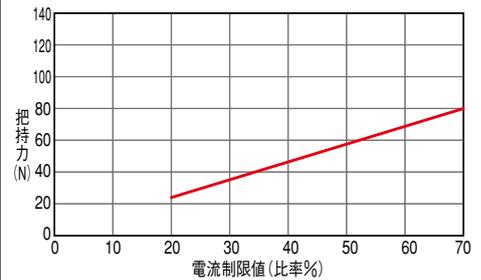


技術資料 巻末 P.5

■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。



*上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

*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。



- (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。(詳細は巻末 P74 をご参照下さい)
- (3) 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-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80	14

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)	
	減速比	開閉最高速度 (mm/s)
1	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)	標準価格
14	—

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巻末 39 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
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

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
静的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)

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパー/ローラタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

寸法図

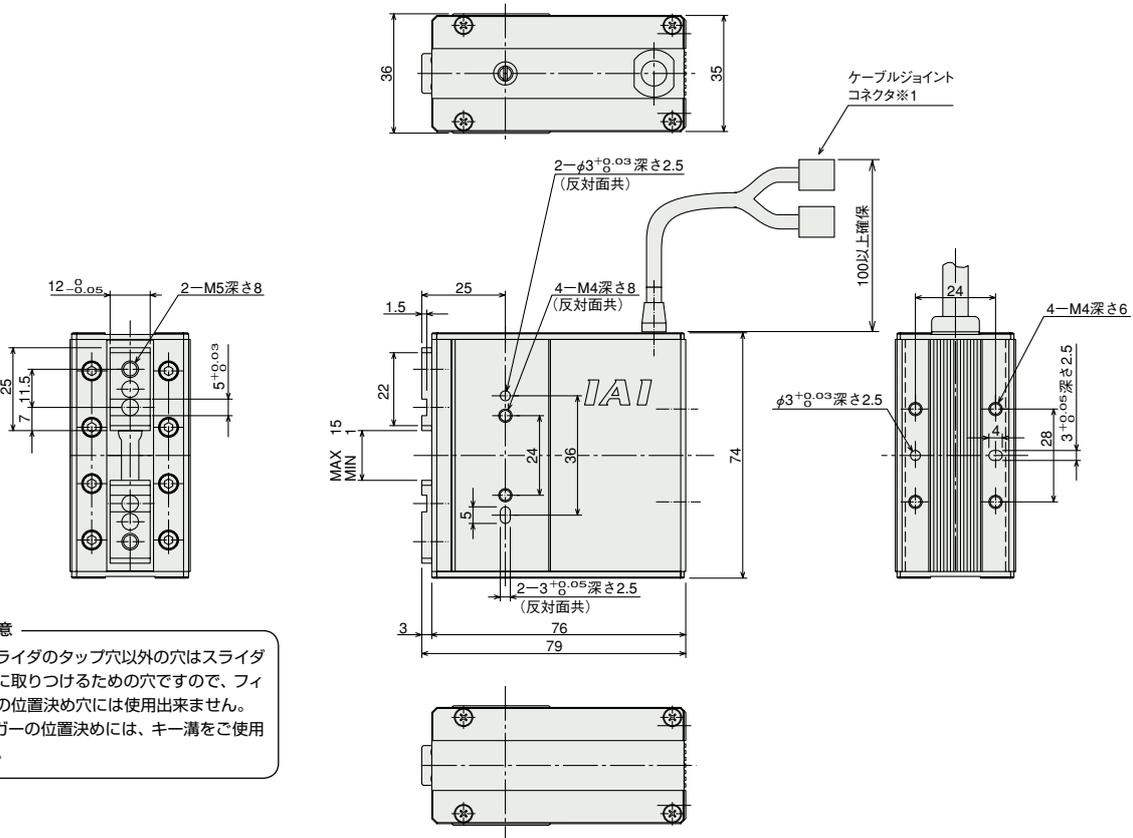
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 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) 0.5

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応。簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります。				-	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					-	
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			-	
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					-	
パルス列入力タイプ (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力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
パルス列入力タイプ (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力タイプ				-	
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			-	→ P503
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			-	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

RCP2-GRST

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 長ストロークスライドタイプ 本体幅 130~190mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2-GRST-I-20P**

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

I:インクリメンタル 20P:パルスモータ
仕様 20□サイズ
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

1:減速比 1/1 高速タイプ
2:減速比 1/2 標準タイプ

40:40mm
60:60mm
80:80mm
100:100mm

P1:PCON
RPCON
PSEL
P3:PMEC
PSEP

N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定

下記オプション
価格表参照
※ケーブル取出方向は
A0/A1 どちらかの
記号を必ずご記入下
さい。

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

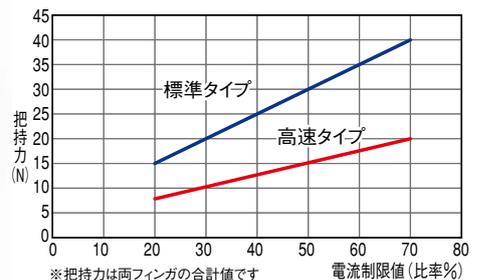


- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1/10 ~ 1/20 以下が目安となります。(詳細は巻末 P74 をご参照下さい)
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■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。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※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-GRST-I-20P-1-①-②-③-④	1	20	40~100 (20mm毎)
RCP2-GRST-I-20P-2-①-②-③-④	2	40	

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 ④ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	40~100 (mm)
減速比 1	75
減速比 2	34

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	—
60	—
80	—
100	—

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
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	—	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

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
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	—
ケーブル底面取出し	A0	→巻末 P25	—
ケーブル側面取出し	A1	→巻末 P25	—

※ケーブル取出方向は、A0 か A1 のどちらかを必ずご記入下さい。

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+ウォーム・ラックギア
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	—
ガイド	リニアガイド
静的許容負荷モーメント	Ma:2.93N・m Mb:2.93N・m Mc:5.0N・m
質量	0.51kg(40ストローク)~0.66kg(100ストローク)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

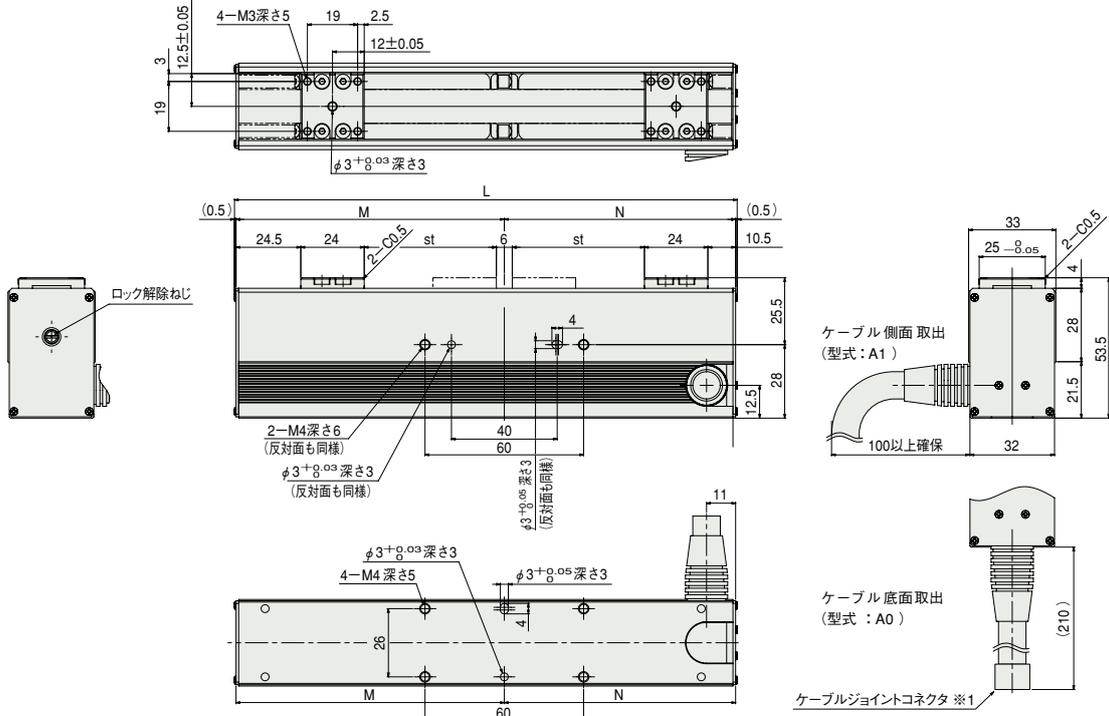
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。

特注対応のご案内 巻末P.9



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	60	80	100
L	130	150	170	190
M	71.5	81.5	91.5	101.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5
質量(kg)	0.51	0.56	0.61	0.66

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります					
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0						
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
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	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
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				→ P503
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				→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

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** - [] - [] - []
 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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30:減速比 19:19度 P1:PCON N:無し FB:フランジブラケット
 仕様 28□サイズ 1/30 RPCON P:1m SB:シャフトブラケット
 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 PSEL S:3m
 P3:PMEC M:5m X□□:長さ指定
 PSEP R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



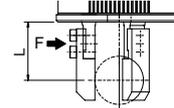
技術資料 巻末 P.5

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 及び 巻末 P77 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

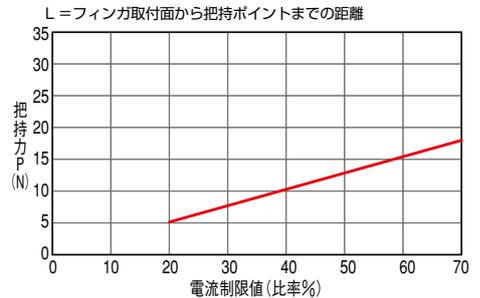
レバータイプ (GR3LS/GR3LM)



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5度/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。実質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



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-①-②-③	30	18	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	19 (度)
減速比	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
10	—

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巻末 39 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
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

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

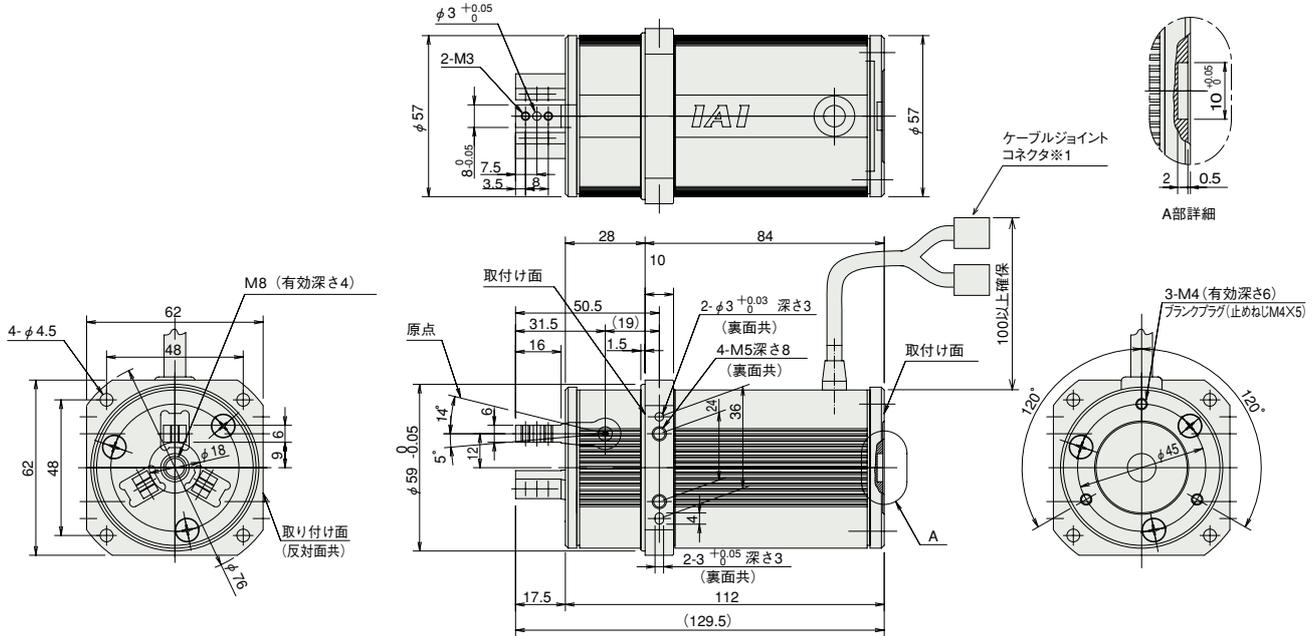
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がりますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。



質量 (kg) 0.6

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					—	
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	—	→ P525
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (送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	(-)	DC24V	最大2A	—	→ P525
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			—	→ P503
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			—	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- ケーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントロー
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

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**

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

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 30:減速比 19:19度 P1:PCON N:無し FB:フランジブラケット
 RPCON P:1m SB:シャフトブラケット
 PSEL S:3m
 P3:PMEC M:5m
 PSEP X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



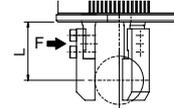
技術資料 巻末 P.5

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 及び 巻末 P77 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

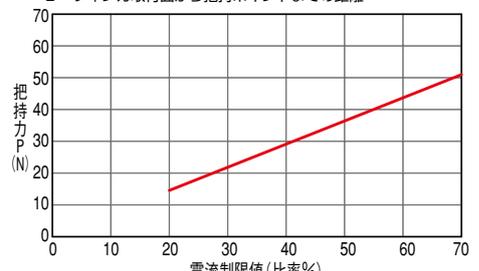
レバータイプ (GR3LS/GR3LM)



※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5度/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。実質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



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-①-②-③	30	51	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	19 (度)
減速比	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
10	—

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巻末 39 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
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

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)

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。

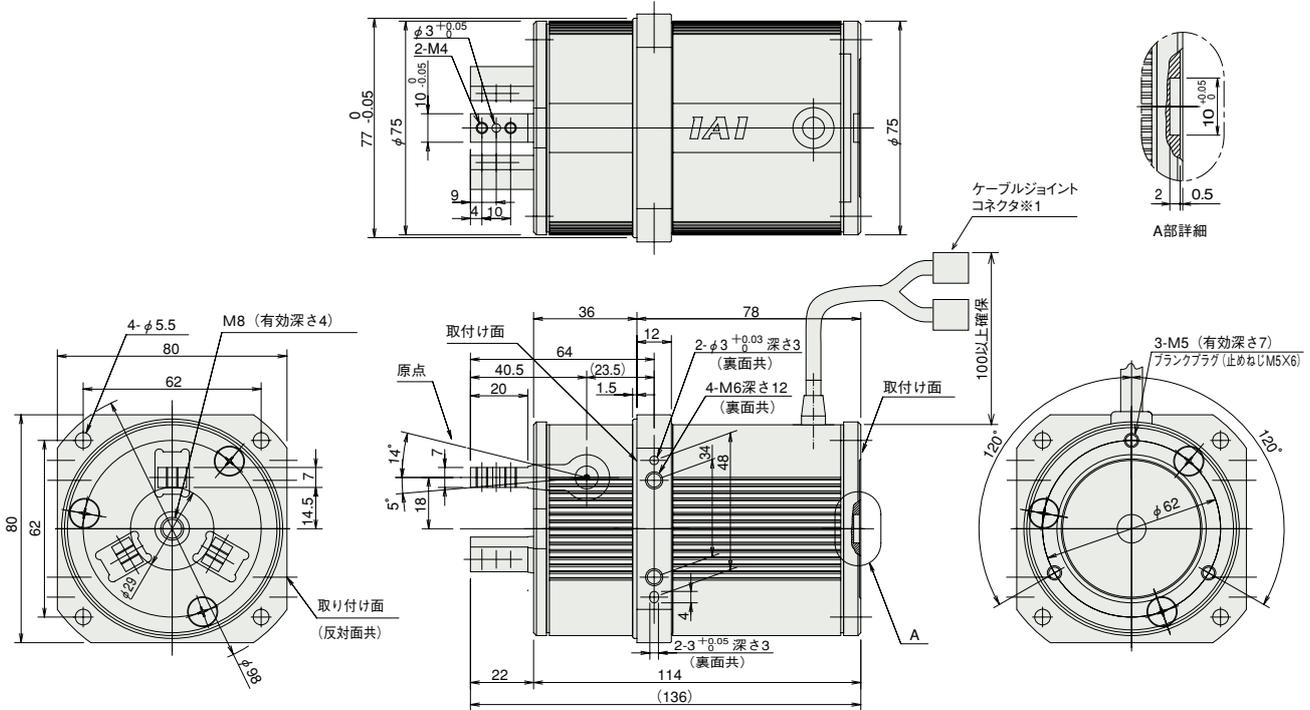
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.9



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がりますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。



質量 (kg) 1.1

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				-	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					-	
ポジショナータイプ		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ナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
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	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
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			-	→ P503
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			-	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テール/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/ロータタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

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							
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
	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	30:減速比 1/30	10:10mm (片側5mm)	P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット	

※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。



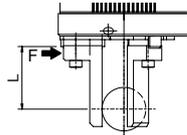
技術資料 巻末P.5

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、右記説明及び巻末P74をご参照下さい。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

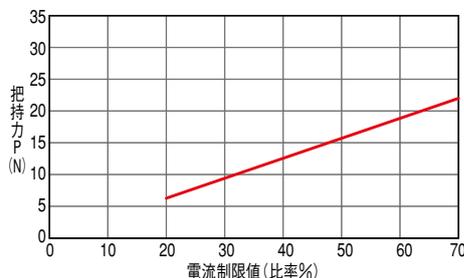
■把持力と電流制限値の相関図

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。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22	10

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10 (mm)
減速比	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)	標準価格
10	—

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巻末39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
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

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
静的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。

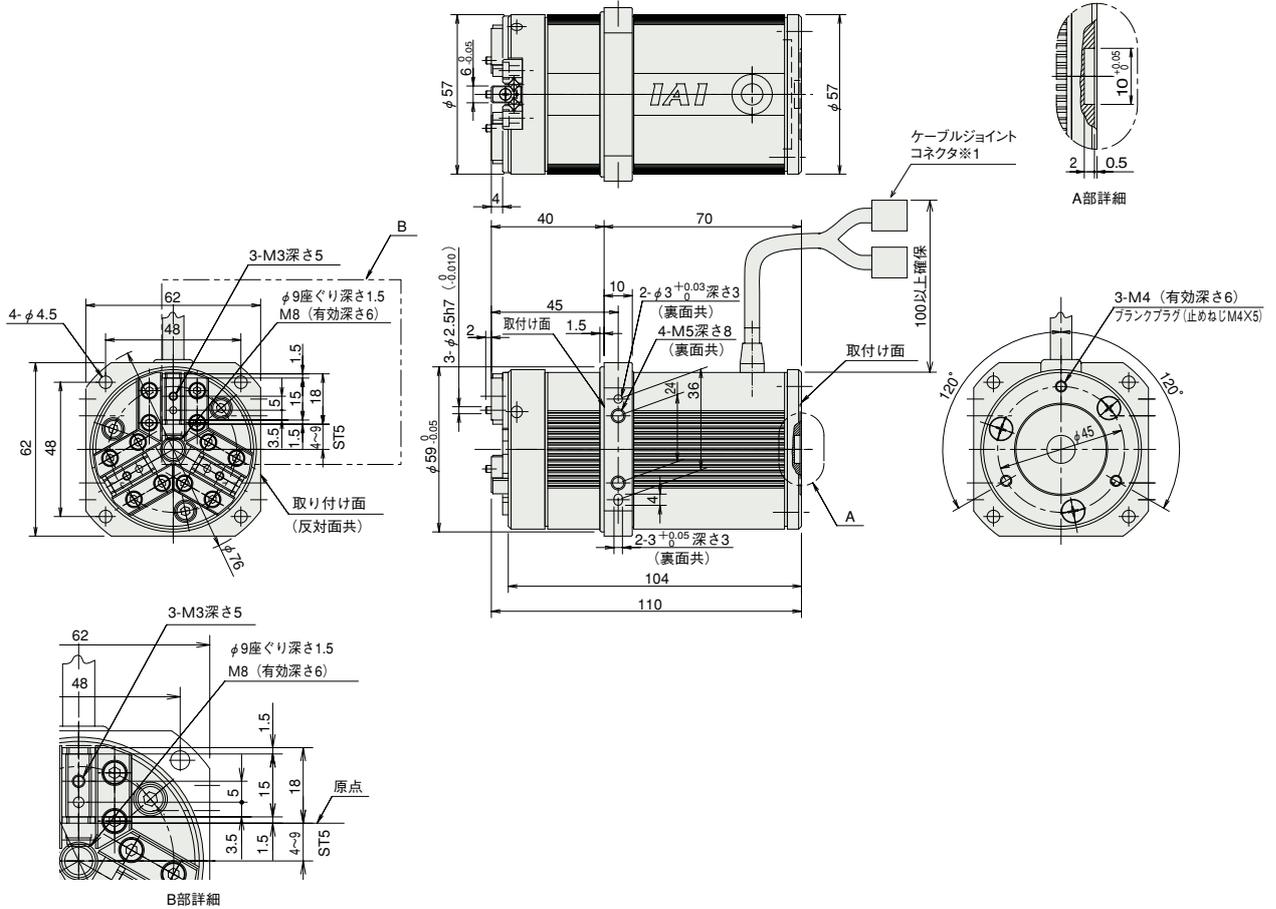
www.iai-robot.co.jp



※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。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。

特注対応のご案内

巻末P.9



質量 (kg) 0.6

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					—	
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						
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	(-)	DC24V	最大2A	—	→ P525
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			—	→ P503
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			—	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントロー一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントロー
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

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**

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

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 30:減速比 14:14mm P1:PCON N:無し FB:フランジブラケット
仕様 42□サイズ 1/30 (片側7mm) RPCON P:1m SB:シャフトブラケット
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 PSEL S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル
P3:PMEC PSEP

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



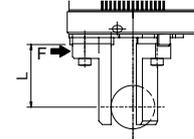
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

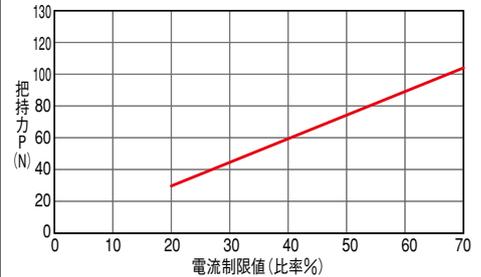
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末 P74 をご参照下さい。
- (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■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 ※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。
GR3SM→80mm以下



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102	14

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)
減速比	30
最高速度	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)	標準価格
14	—

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巻末 39 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
フランジブラケット	FB	→巻末 P26	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P36	—

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)
ロスモーション	片側0.1mm以下
ガイド	クロスローラーガイド
静的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

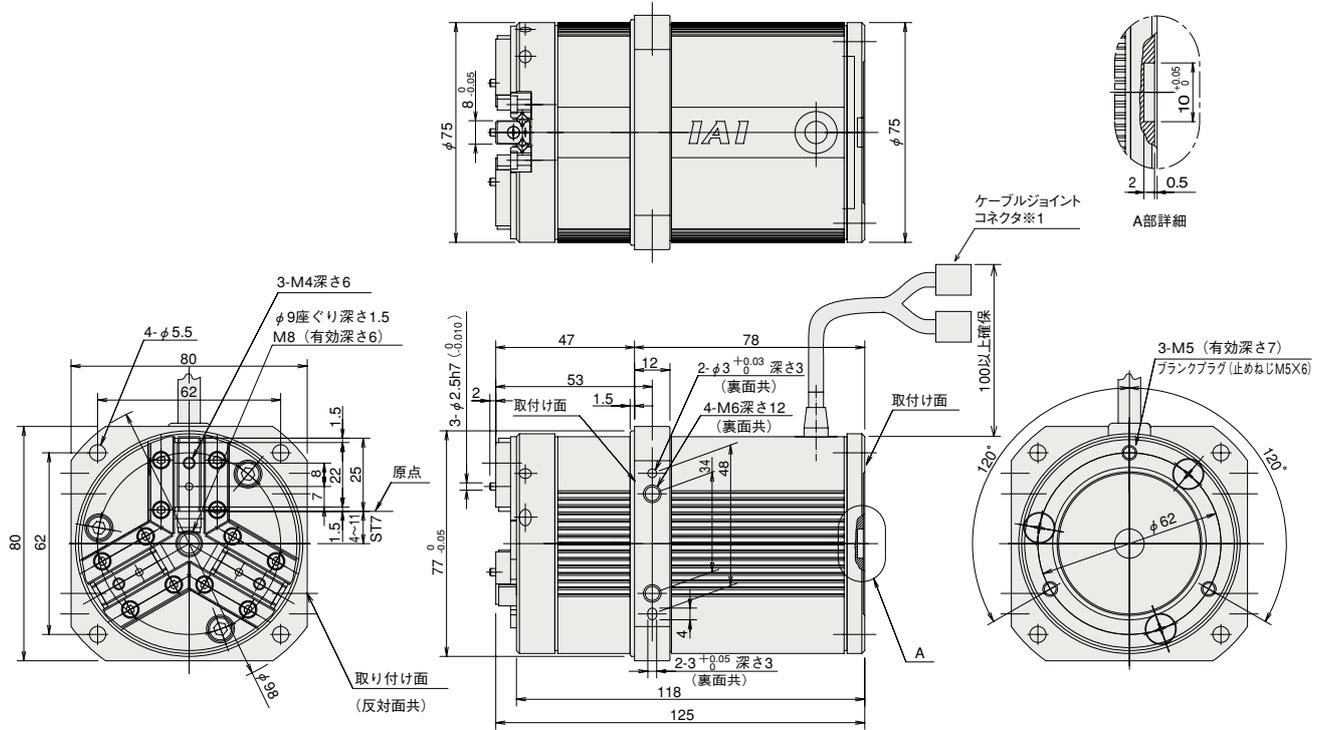
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.9



※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。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。



質量 (kg) 1.2

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-42PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				-	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					-	
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	-	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-42PI-NP-2-0					-	
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	(-)	DC24V	最大2A	-	→ P525
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			-	→ P503
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			-	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリップ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

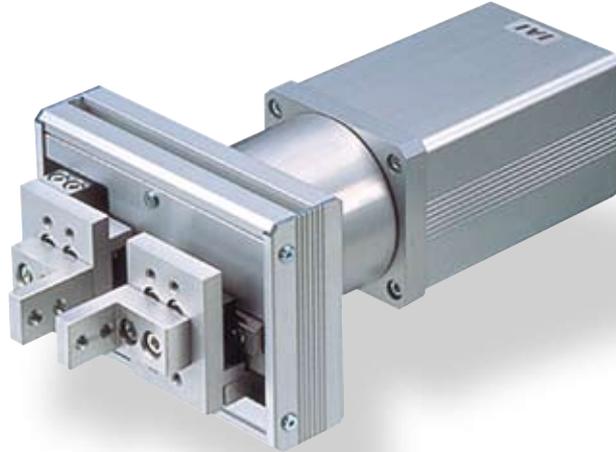
RCS2-GR8

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 長ストロークスライドタイプ 本体幅 104~284mm 200V サーボモータ

■型式項目

RCS2	GR8	I	60	5	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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 <input type="checkbox"/> :長さ指定 R <input type="checkbox"/> :ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 35 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 巻末 P.5



- (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	停止時把持力 (N) (注1)	移動時定格把持力 (N) (注2)	ストローク (mm)
RCS2-GR8-I-60-5- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	60	1/5	22.5	31.3	20, 40, (60), (80), 100, (120), (200)

記号説明 ストローク 適応コントローラ ケーブル長

(注1) 停止時負荷制限許容値です。
(注2) フィンガ移動時の許容値です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
40	—
(60)	—
(80)	—
100	—
(120)	—
(200)	—

③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)	—
	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巻末 39 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
静的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)

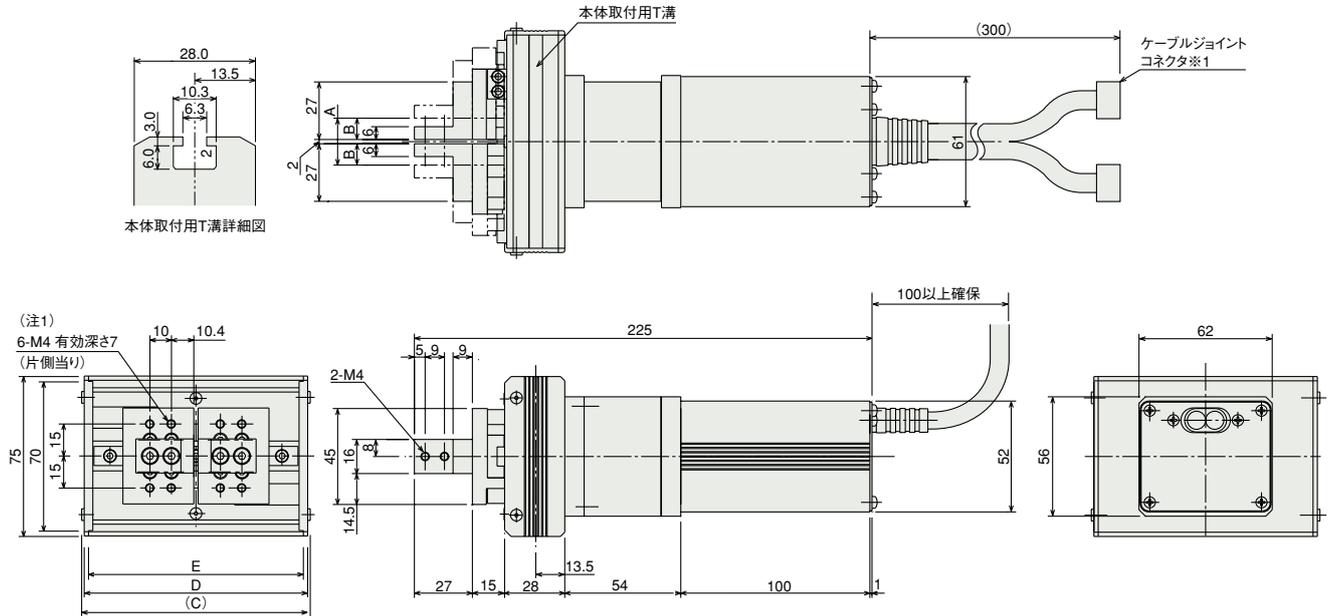
寸法図

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  巻末P.9



※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。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

(注1) フィンガ取付プレート上タップか工数は片側当りです。
また、標準ではフィンガをタップ2カ所使用して固定しています。

■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かかります。

②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-CA-60I-NP-2-①	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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	1500 点			-	→ P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
 ※①は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V) が入ります。
 ※④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。

RCP2-RTBS/RTBSL

ロボシリンダ ロータリー 小型縦型タイプ 本体幅 45mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **20P** - - - - -

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

RTBS : 330度回転仕様
RTBSL : 多回転仕様

I : インクリメンタル仕様
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

20P : パルスモータ
20□サイズ

30 : 減速比 1/30
45 : 減速比 1/45

330:330度 (RTBS 専用)
360:360度 (RTBSL 専用)

P1:PCON
RPCON
PSEL
P3:PMEC
PSEP

N : 無し
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□ : 長さ指定

NM : 逆回転仕様
SA : シャフトアダプタ
TA : テーブルアダプタ

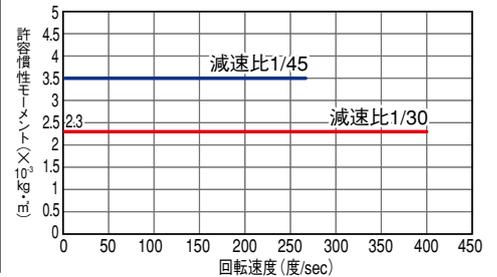
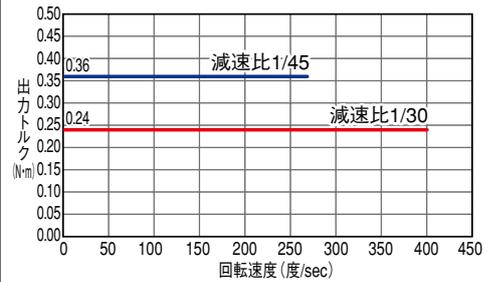
※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

■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。



- 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ください。
- 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ください。
- 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

ストローク 減速比	330/360 (度)	
	1/30	400
1/45	266	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBS	330	—
RTBSL	360	—

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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	—	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 39 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P33	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P35	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P37	—

アクチュエータ仕様

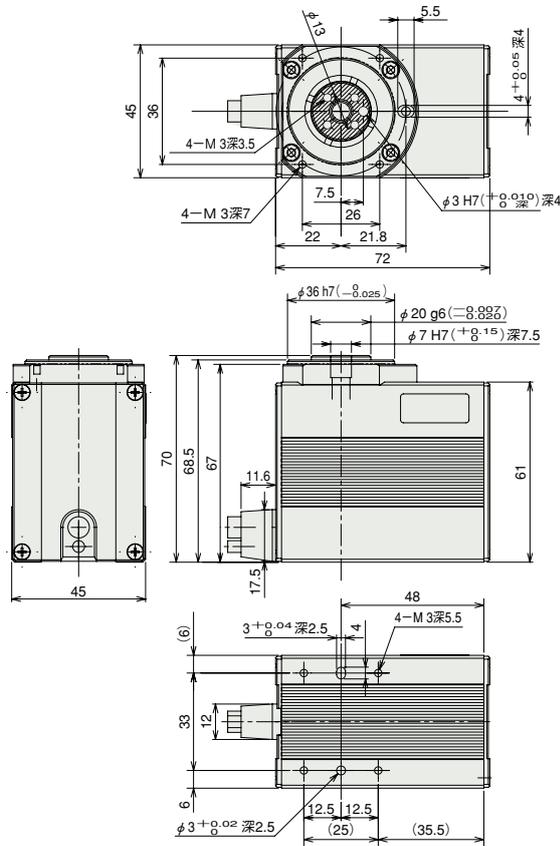
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	± 0.05 度
原点復帰精度	± 0.05 度以内 (RTBS) / ± 0.05 度以内 (RTBSL)
ロスモーション	± 0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.52kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

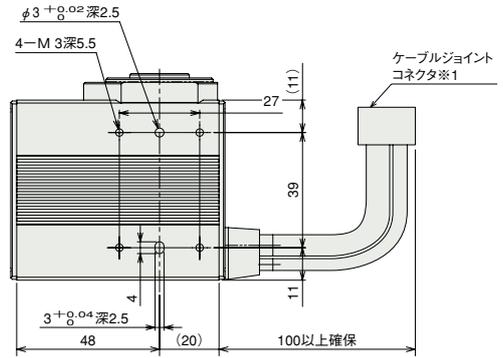
2次元
CAD

特注対応のご案内  巻末P.9



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。



ご注意
左平面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。

質量 (kg) 0.52

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。

※多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEPコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-0①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0	—	512点	DC24V	最大 2A	—	—
		—	—					
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	(-)	DC24V	最大 2A	—	→ P525
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0	—				—	
パルス列入力タイプ (送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 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	—	→ P525
パルス列入力タイプ (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 パルス列入力タイプ				—	
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	—	—	—	→ P503
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	—	—	—	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントロー
一体型

ロッド
タイプ

細小型

標準型

コントロー
一体型

テール/アーム
/フラットタイプ

細小型

標準型

グリップ/
ローリタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

コントロー

PMEC
/AMEC

PSEP
/ASEP

ROBO
NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

RCP2-RTCS/RTCSL

ロボシリンダ ローター 小型扁平型タイプ 本体幅 72mm パルスモータ

■型式項目

RCP2	—	□	—	I	—	20P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
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
		RTCS :330度回転仕様 RTCSL :多回転仕様		I :インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		30:減速比 1/30 45:減速比 1/45		330:330度 (RTCS 専用) 360:360度 (RTCSL 専用)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定		NM :逆回転仕様 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 35 ページをご参照ください。



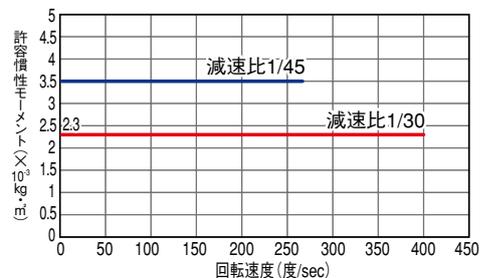
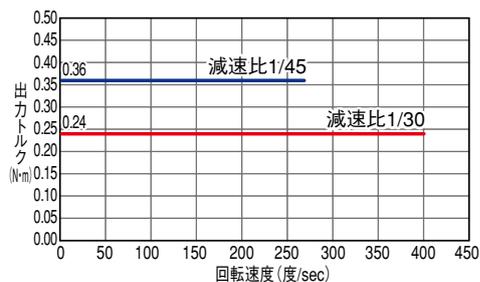
技術資料 巻末 P.5



- (1) 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。
- (2) 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。
- (3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



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 ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	ストローク	
	330/360 (度)	
1/30	400	
1/45	266	

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCS	330	—
RTCSL	360	—

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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
		—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末 39 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P33	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P35	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P37	—

アクチュエータ仕様

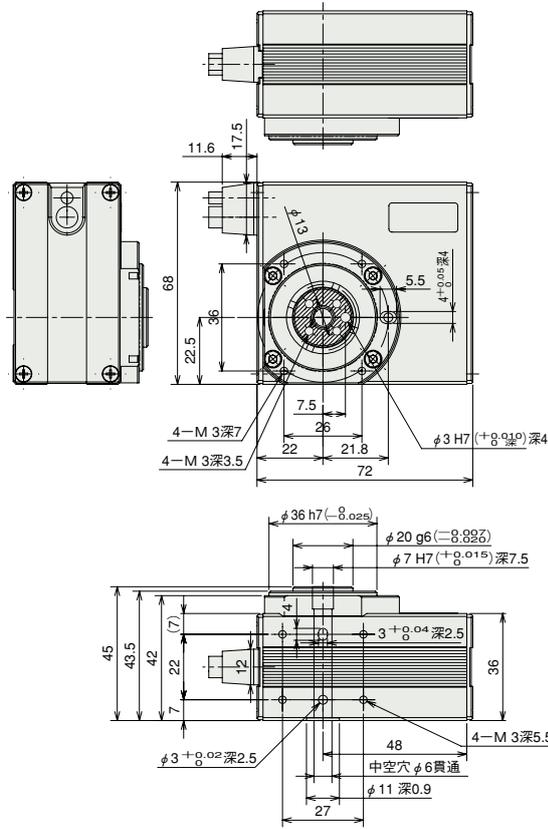
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰り返し位置決め精度	± 0.05 度
原点復帰精度	± 0.05 度以内 (RTCS) / ± 0.05 度以内 (RTCSL)
ロスモーション	± 0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.52kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

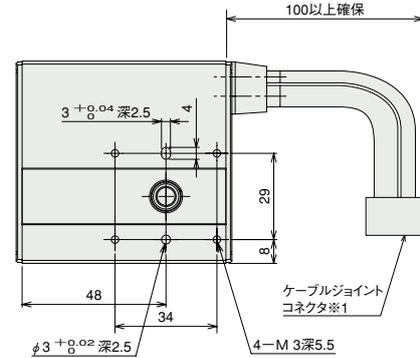
2次元
CAD

特注対応のご案内 巻末P.9



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。



ご注意
左平面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。

質量 (kg) 0.48

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。 ※多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-20PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	-	→ P477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				-	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					-	
ポジショナータイプ		PCON-C-20PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			-	
安全カテゴリ対応ポジショナータイプ		PCON-CG-20PI-NP-2-0					-	
パルス列入力タイプ (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力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	-	→ P525
		PCON-PO-20PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				-	
シリアル通信タイプ		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			-	→ P503
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			-	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリップ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCP2-RTB/RTBL

ロボシリンダ ロータリー 中型縦型タイプ 本体幅 50mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	—	□	—	I	—	28P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	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	I:インクリメンタル	28P:パルスモータ	20:減速比	330:330度	P1:PCON	N:無し	NM:逆回転仕様									
	RTBL:多回転仕様	仕様	28□サイズ	1/20	(RTB 専用)	RPCON	P:1m	SA:シャフトアダプタ									
		※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		30:減速比	360:360度	PSEL	S:3m	TA:テーブラアダプタ									
				1/30	(RTBL 専用)	P3:PMEC	M:5m										
						PSEP	X□□:長さ指定										
							R□□:ロボットケーブル										

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



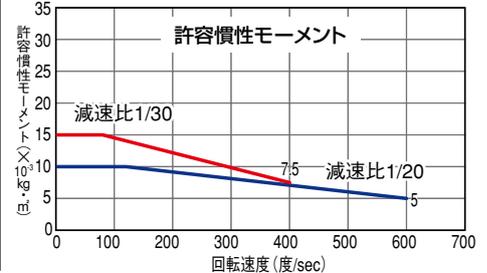
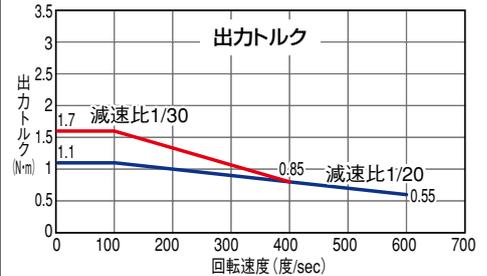
技術資料 巻末 P.5



- 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。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■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

■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 ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTB	330	—
RTBL	360	—

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巻末 39 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P33	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P35	—
テーブラアダプタ	TA	→巻末 P37	—

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。

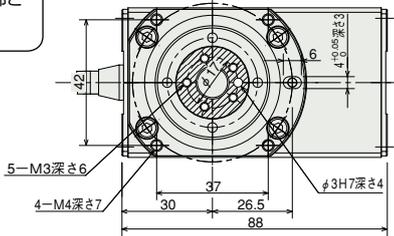
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

ご注意

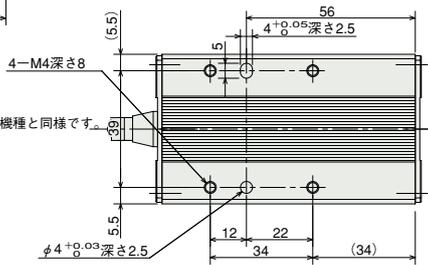
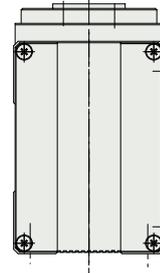
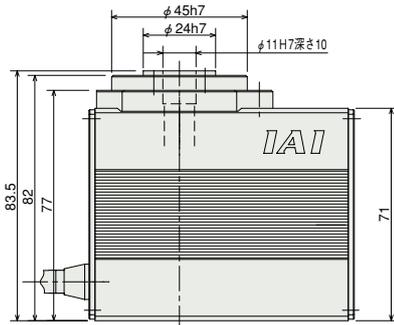
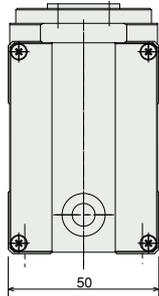
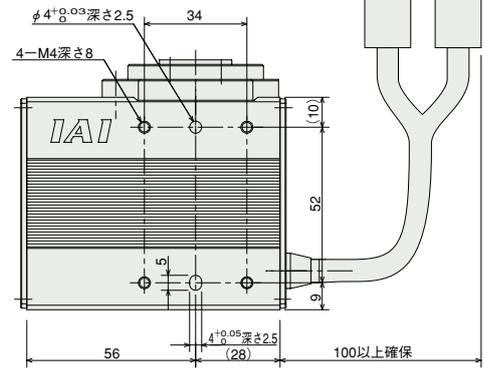
※右図は斜線部が回転部となります。



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。

ケーブルジョイント
コネクタ※1



※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。

質量 (kg) 0.86

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。

※多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEPコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ シングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					—	
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					—	
パルス列入力タイプ (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力タイプ	(-)	DC24V	最大2A	—	→ P525
パルス列入力タイプ (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力タイプ				—	
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			—	→ P503
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			—	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。

※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

RCP2-RTC/RTCL

ロボシリンダ ロータリー 中型扁平型タイプ 本体幅 88mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	—	□	—	I	—	28P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	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 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	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 RCON PSEL P3:PMEC PSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	NM:逆回転仕様 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 35 ページをご参照ください。



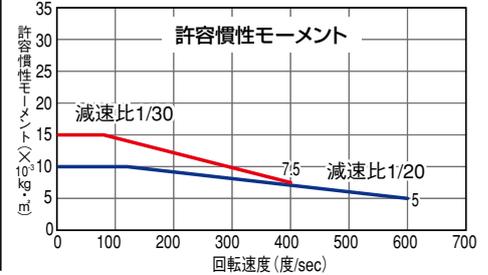
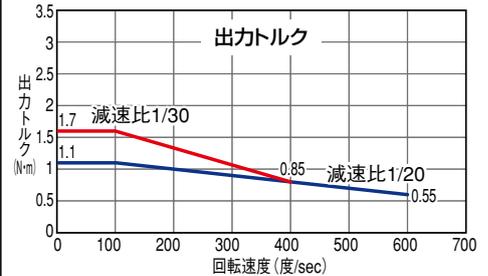
技術資料 巻末 P.5



- (1) 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。
- (2) 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。
- (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■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

■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 ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTC	330	—
RTCL	360	—

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巻末 39 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P33	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P35	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P37	—

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)

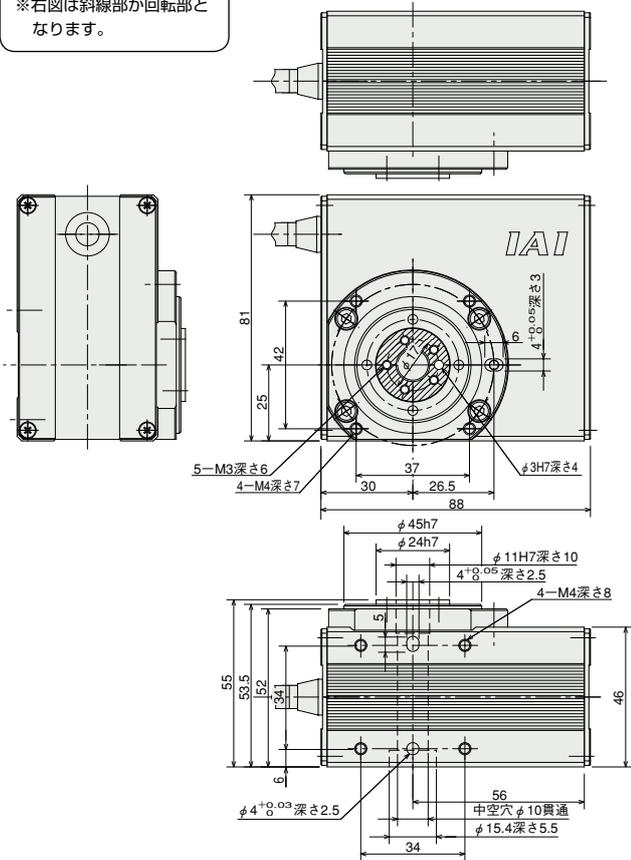
寸法図

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

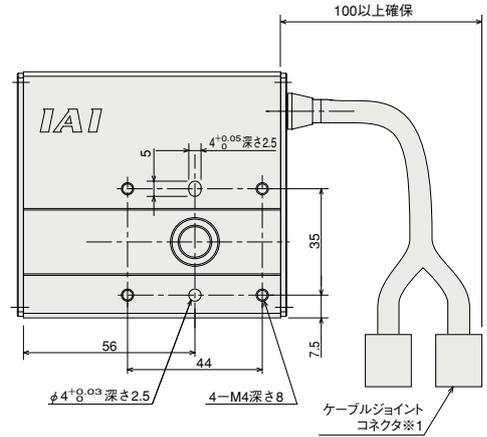


ご注意

※右図は斜線部が回転部となります。



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。



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

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。

※多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEPコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-28PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					—	
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	—	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-28PI-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (送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	(-)	DC24V	最大2A	—	→ P525
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			—	→ P503
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			—	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。

※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。

RCP2-RTBB/RTBBL

ロボシリンダ ロータリー 大型縦型タイプ 本体幅 76mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - □ - **I** - **35P** - □ - □ - □ - □ - □

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

RTBB : 330度回転仕様
RTBBL : 多回転仕様

I : インクリメンタル仕様
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

35P : パルスモータ
35□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330:330度 (RTBB 専用)
360:360度 (RTBBL 専用)

P1:PCON
RCON
PSEL
P3:PMEC
PSEP

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

NM : 逆回転仕様
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 35 ページをご参照ください。



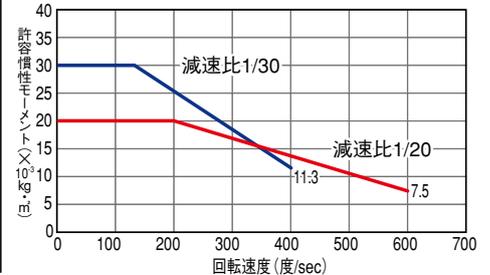
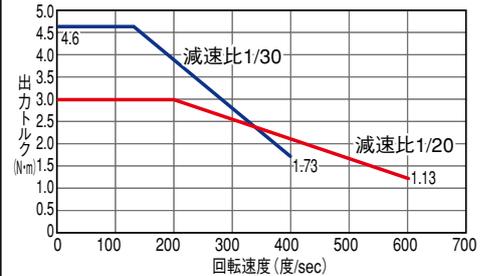
技術資料 巻末P.5



- (1) 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。
- (2) 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。
- (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■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

■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 ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBB	330	—
RTBBL	360	—

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巻末 39 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P33	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P35	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P37	—

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 (RTBB) / ± 0.03 度以内 (RTBBL)
ロストモーション	± 0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

RCP2-RTCB/RTCBL

ロボシリンダ ロータリー 大型扁平型タイプ 本体幅 124mm パルスモータ

■型式項目 **RCP2** - □ - **I** - **35P** - □ - □ - □ - □ - □

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

RTCB :330度回転仕様
RTCBL :多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

35P:パルスモータ
35□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
RCON
PSEL
P3:PMEC
PSEP

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

NM:逆回転仕様
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 35 ページをご参照ください。



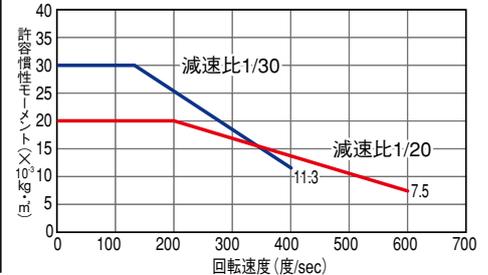
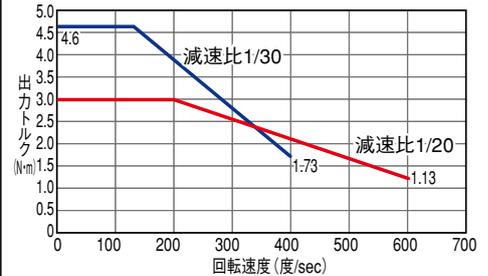
技術資料 巻末 P.5



- (1) 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。
- (2) 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。
- (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- (4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



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 ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

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

(単位は度/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCB	330	—
RTCBL	360	—

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巻末 39 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
逆回転仕様	NM	→巻末 P33	—
シャフトアダプタ	SA	→巻末 P35	—
テーブルアダプタ	TA	→巻末 P37	—

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 (RTCB) / ±0.03 度以内 (RTCBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

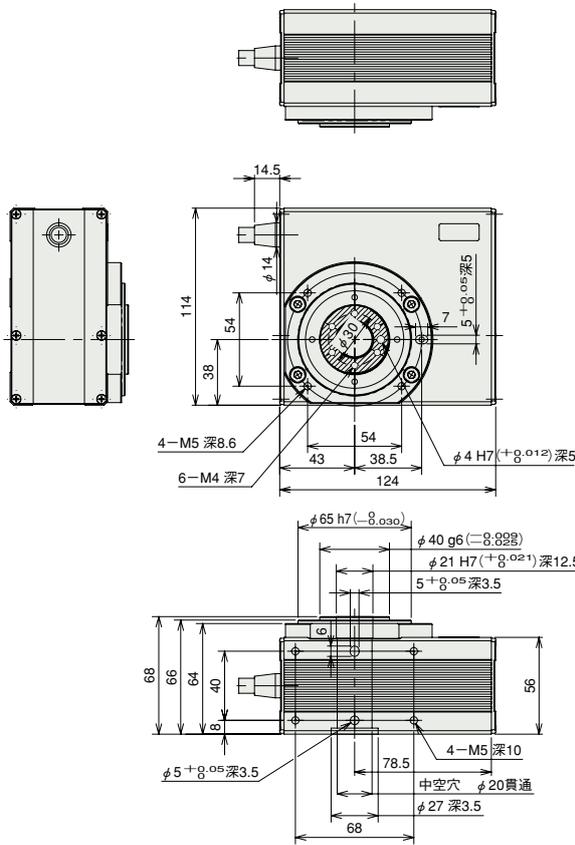
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

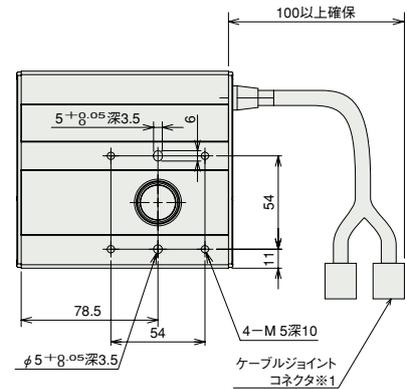
特注対応のご案内

巻末P.9



ご注意

※左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照下さい。

ご注意

左平面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。

質量 (kg) 2.2

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。

※多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

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
電磁弁タイプ		PMEC-C-35PI-NP-2-0 ①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	—	→ P477
		PSEP-C-35PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応 簡易アプソリュートタイプは原点復帰が不要になります				—	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-35PI-NP-2-0					—	
ポジショナータイプ		PCON-C-35PI-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-35PI-NP-2-0					—	
パルス列入カタイプ (送動ライドライバ仕様)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応パルス列入カタイプ	(-)	DC24V	最大 2A	—	→ P525
パルス列入カタイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-35PI-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-35PI-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-35P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			—	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-35PI-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			—	→ P557

※PSEL は 1 軸仕様の場合です。

※①は電源電圧の種類 (1:100V/2:100~240V) が入ります。

スライダタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

ロッドタイプ

細小型

標準型

コントローラ一体型

テーブル/アーム/フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/ローリタイプ

リニアサーボタイプ

クリーン対応

防滴対応

コントローラ

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

リニアサーボモータ

RCS2-RT6

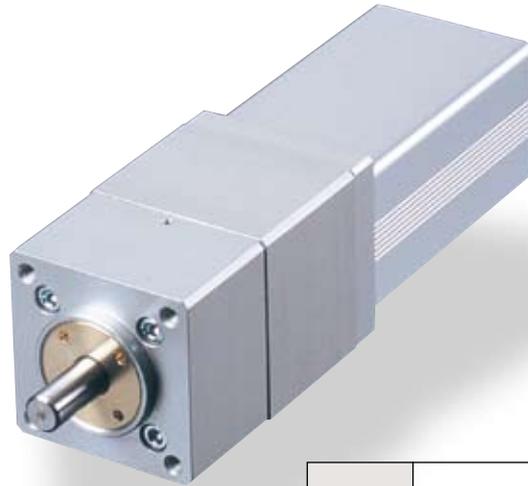
ロボシリンダ ロータリー モータストレートタイプ 本体幅 64mm 200V サーボモータ

■型式項目 **RCS2 - RT6 - I - 60 - 18 - 300 - [] - [] - 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

I: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 N:無し L:リミットスイッチ (標準装備)
 T2:SCON S:3m
 SSEL M:5m
 XSEL-P/Q X□□:長さ指定
 R□□:ロボットケーブル

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5



- (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)	標準価格
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巻末 39 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)

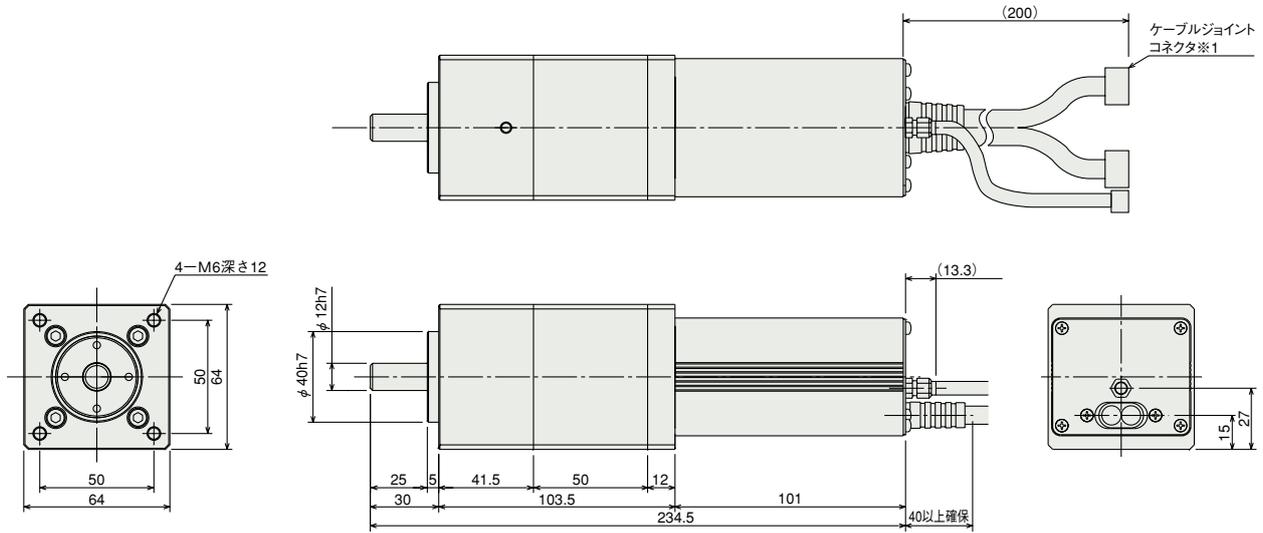
寸法図

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

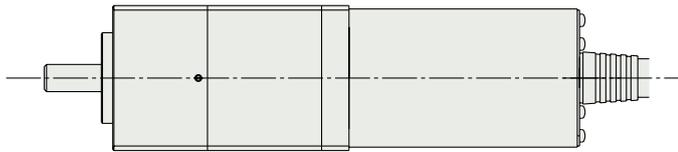
特注対応のご案内 巻末P.9



※原点復帰については巻末79ページをご覧ください。



※ 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。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。



質量 (kg) 1.9

①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-CA-60I-NP-2-①	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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P587

※ SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
 ※ ① は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V) が入ります。
 ※ ④ 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。

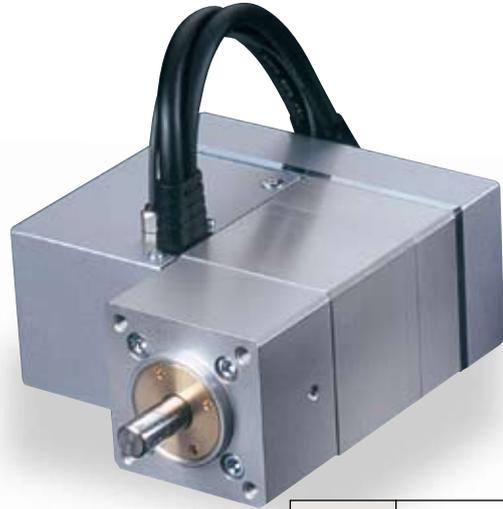
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC / AMEC
- PSEP / ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCS2-RT6R

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

■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
			I: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 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末P.5

POINT
選定上の注意

(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						■ストロークと最高速度	
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)	揺動角度 / 減速比	300 (度)
RCS2-RT6R-I-60-18-300-①-②-L	60	1/18	2.4	2.5 × 10 ⁻² 以下	300	1/18	500

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 (単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	標準価格
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巻末 39 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)

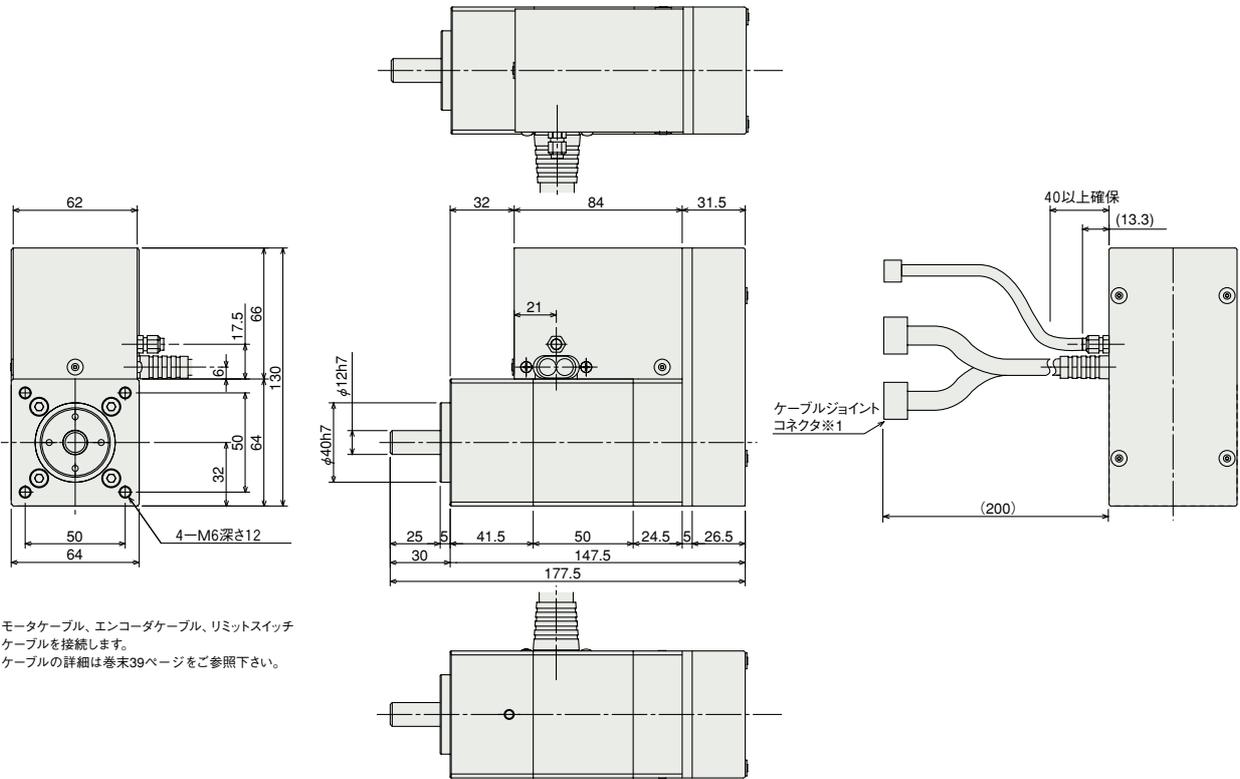
寸法図

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 巻末P.9



※原点復帰については巻末79ページをご覧ください。



※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。ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。

質量 (kg) 2.8

①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-CA-60I-NP-2-①	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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768点				
パルス列入力制御タイプ	パルス列入力にて制御可能	(-)						
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	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-①-1-60I-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大6軸の動作が可能	20000点				→ P587

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
 ※①は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相200V) が入ります。
 ※④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。

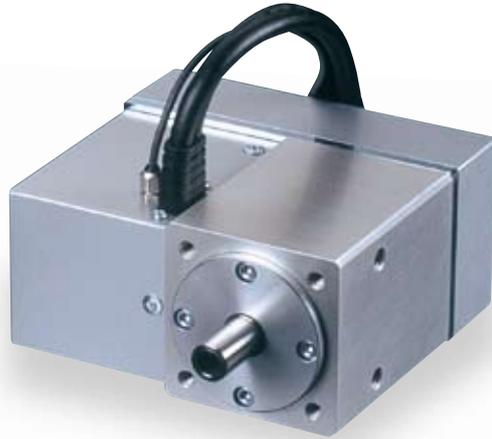
- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリップ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC / AMEC
- PSEP / ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

RCS2-RT7R

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

■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
	I: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 35 ページをご参照ください。



技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

(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)	標準価格
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巻末 39 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)

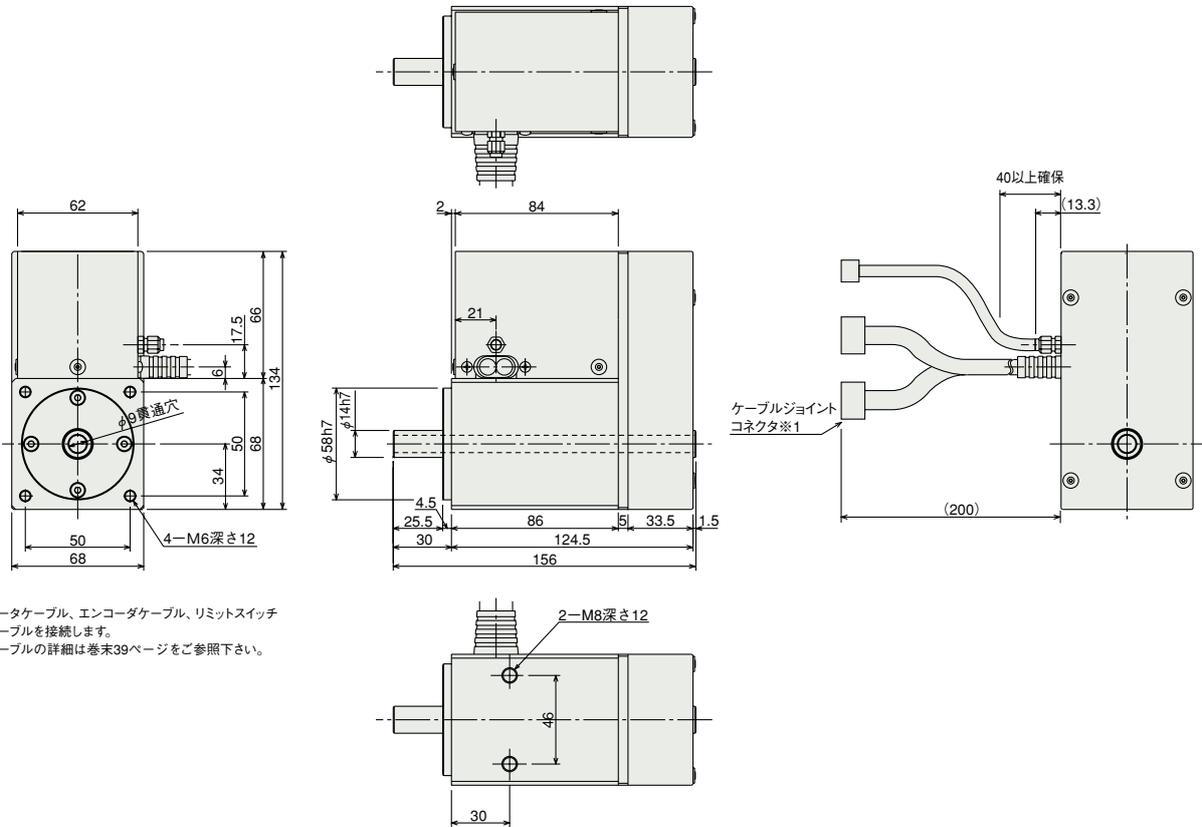
寸法図

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 巻末P.9



※原点復帰については巻末79ページをご覧ください。



※ 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。
ケーブルの詳細は巻末39ページをご参照下さい。

質量 (kg) 2.6

①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-CA-60I-NP-2-①	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 218VA ※コントローラによって異なりますので詳細は取扱説明書をご参照下さい。	-	→ P547
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
ネットワークタイプ			直接数値指定移動が可能	768 点				
パルス列入力制御タイプ			パルス列入力にて制御可能	(-)				
プログラム制御 1-2 軸タイプ		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	プログラム動作が可能 最大 2 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P577
プログラム制御 1-6 軸タイプ		XSEL-①-1-60I-N1-EEE-2-④	プログラム動作が可能 最大 6 軸の動作が可能	20000 点			-	→ P587

※SSEL、XSEL は 1 軸仕様の場合です。
 ※①は電源電圧の種類 (1: 100V / 2: 単相 200V) が入ります。
 ※④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。

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリップ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC / AMEC
- PSEP / ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ