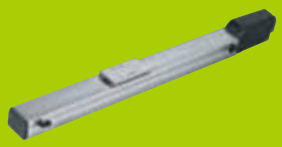
ROBO CYLINDER

クリーン対応タイプ

ERC3CR　RCACR
RCP4CR　RCS3CR
RCP2CR　RCS2CR

ERC3CR-SA5C


ERC3CR-SA7C

RCP4CR-SA5C

RCP4CR-SA6C

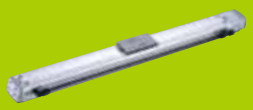
RCP4CR-SA7C

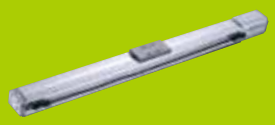
RCP2CR-SS7C

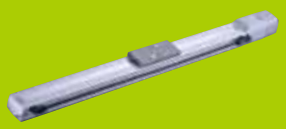
RCP2CR-SS8C

RCACR/RCS2CR
-SA4C

RCACR/RCS2CR
-SA5C


RCACR/RCS2CR
-SA5D


RCS2CR-SA6C


RCS2CR-SS7C

RCS3CR-SA8C

RCS3CR-SS8C

ERC3CR series パルスモータタイプ	スライダタイプ		幅50mm	ERC3CR-SA5C	**445**
			幅73mm	ERC3CR-SA7C	**447**
RCP4CR series パルスモータタイプ	スライダカップリングタイプ		幅52mm	RCP4CR-SA5C	**449**
			幅58mm	RCP4CR-SA6C	**451**
			幅73mm	RCP4CR-SA7C	**453**
RCP2CR series パルスモータタイプ	スライダカップリングタイプ	鉄ベース	幅60mm	RCP2CR-SS7C	**455**
			幅80mm	RCP2CR-SS8C	**457**
		高速タイプ	幅80mm	RCP2CR-HS8C	**459**
	グリッパタイプ	細小型スライドタイプ	幅42mm	RCP2CR-GRSS	**461**
		細小型レバータイプ	幅42mm	RCP2CR-GRLS	**463**
RCACR series 24V サーボモータタイプ	スライダカップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCACR-SA4C	**465**
			幅52mm	RCACR-SA5C	**467**
			幅58mm	RCACR-SA6C	**469**
	スライダビルドインタイプ	アルミベース	幅52mm	RCACR-SA5D	**471**
			幅58mm	RCACR-SA6D	**473**
RCS3CR series 200V サーボモータタイプ	スライダカップリングタイプ	アルミベース	幅80mm	RCS3CR-SA8C	**475**
		鉄ベース	幅80mm	RCS3CR-SS8C	**477**
RCS2CR series 200V サーボモータタイプ	スライダカップリングタイプ	アルミベース	幅40mm	RCS2CR-SA4C	**479**
			幅52mm	RCS2CR-SA5C	**481**
			幅58mm	RCS2CR-SA6C	**483**
			幅73mm	RCS2CR-SA7C	**485**
		鉄ベース	幅60mm	RCS2CR-SS7C	**487**
	スライダビルドインタイプ	アルミベース	幅52mm	RCS2CR-SA5D	**489**
			幅58mm	RCS2CR-SA6D	**491**

ERC3CR-SA5C

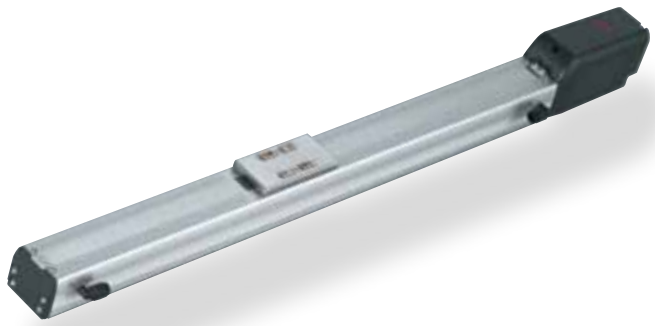
クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅50mm パルスモータ コントローラー体型

■型式項目 ERC3CR－SA5C－ I －42P － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
		I:インクリメンタル仕様	42□パルスモータ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :パルス列(NPN)タイプ PLP :パルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定	CN :CONモード MC :MECモード	B :ブレーキ NM :原点逆仕様 ABU :簡易アブソ仕様 VR :バキューム継手取付位置勝手違い

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

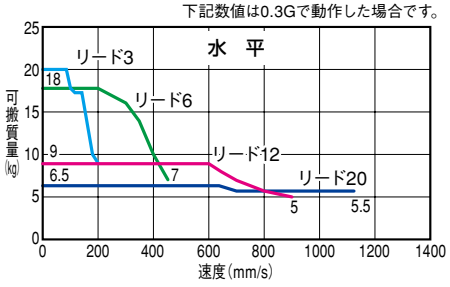
(1) 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末 95 ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100% で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照下さい。

(2) 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末 99 ページをご参照下さい。

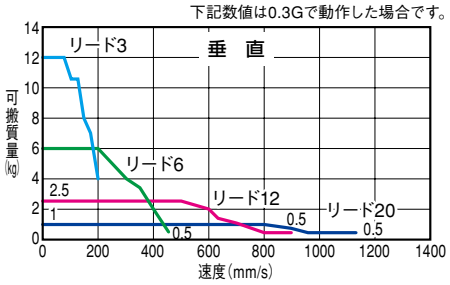
■速度と可搬質量の相関図

ERC3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。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

■リードと可搬質量

（注1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	ストローク (mm)
ERC3CR-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	50〜800 (50mm毎)
ERC3CR-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	
ERC3CR-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	
ERC3CR-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

■ストロークと最高速度／リード別吸引量

※リード3は加速度0.1Gの場合

ストローク / リード	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	1120			1045	900	785	690	610	80
12	900	795	665	570	490	425	375	330	50
6	450	395	335	285	245	215	185	165	30
3	225	195	165	140	120	105	90	80	15

記号説明 ①ストローク ②I/O タイプ ③ケーブル長 ④オプション

（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	ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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 PIOタイプ用	標準価格 SIOタイプ用
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)	—	—

※保守用のケーブルは586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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—
簡易アブソ仕様	ABU	→巻末 P42	—(※)

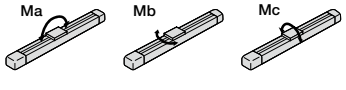
(※)簡易アブソ仕様で使用される場合は、
別途PIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリ付)が必要です。

アクチュエータ仕様

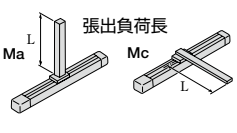
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度(※1)	±0.02mm【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容負荷モーメント	Ma:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
動的許容負荷モーメント(※2)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。
(※2) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



張出負荷長

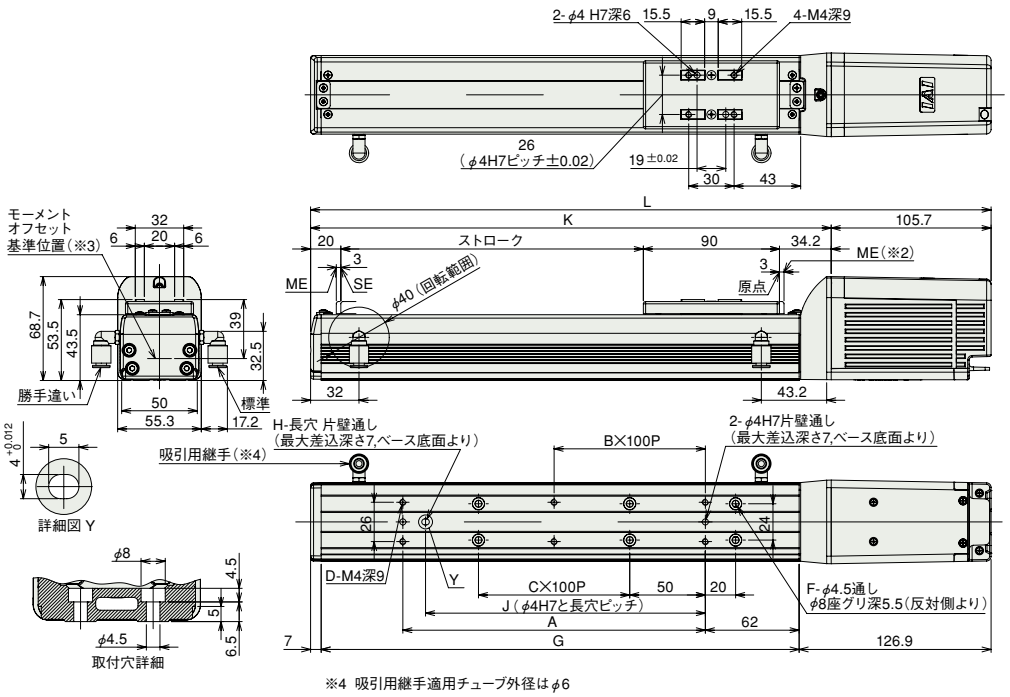


寸法図

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.15

2次元CAD



※1 電源・I/Oケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
SE：ストロークエンド
ME：メカニカルエンド

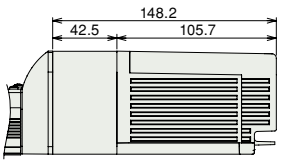
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲との干渉にご注意下さい。

※3 Ma、Mcモーメントを計算する場合の基準位置です。

※4 吸引用継手適用チューブ外径はφ6

ブレーキ仕様外観図

ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が42.5mm延長、質量が0.4kgアップします。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9	599.9	649.9	699.9	749.9	799.9	849.9	899.9	949.9	999.9	1049.9
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	194.2	244.2	294.2	344.2	394.2	444.2	494.2	544.2	594.2	644.2	694.2	744.2	794.2	844.2	894.2	944.2
質量(kg)	1.6	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1

コントローラ（本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC3シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-NP-□-□	最大16点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	高出力設定 有効時 定格 3.5A 最大 4.2A 高出力設定 無効時 2.2A	–	→P577
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-PN-□-□	海外で多く使われるPNP仕様のI/Oに対応したタイプ	16				
SIO タイプ		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-SE-□-□	最大512点の位置決めが可能な高機能タイプ (PIO変換器使用)	512				
パルス列 タイプ (NPN 仕様)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-PLN-□-□	NPN仕様に対応したパルス列入力タイプ	–				
パルス列 タイプ (PNP 仕様)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-PLP-□-□	PNP仕様に対応したパルス列入力タイプ	–				

ERC3CR-SA7C

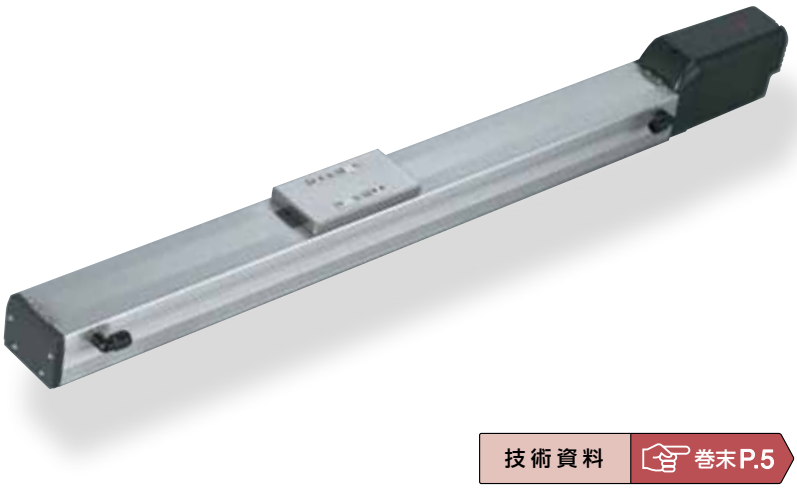
クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅73mm パルスモータ コントローラー体型

■型式項目 ERC3CR－SA7C－ I －56P －□－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
		I:インクリメンタル仕様	56□パルスモータ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :パルス列(NPN)タイプ PLP :パルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定	CN :CONモード MC :MECモード	B :ブレーキ NM :原点逆仕様 ABU :簡易アブソ仕様 VR :バキューム継手取付位置勝手違い

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

RoHS



技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

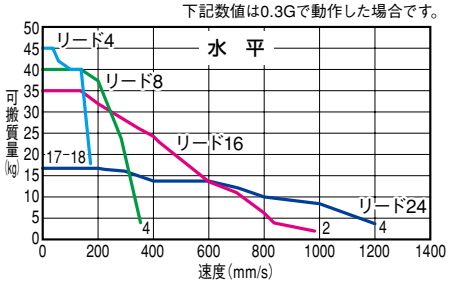
(1) 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末 95 ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100% で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照下さい。

(2) 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末 99 ページをご参照下さい。

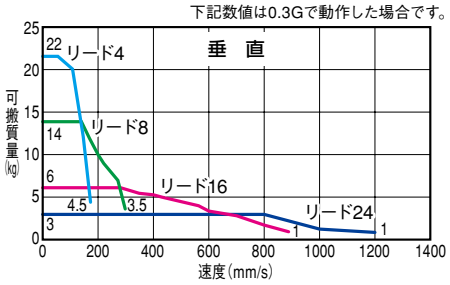
■速度と可搬質量の相関図

ERC3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。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

■リードと可搬質量

（注1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1) 水平 (kg)	最大可搬質量(注1) 垂直 (kg)	ストローク (mm)
ERC3CR-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50〜800 (50mm毎)
ERC3CR-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3CR-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

記号説明 ① ストローク ② I/O タイプ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度／リード別吸引量

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合

ストローク / リード	50〜550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (NI/min)
24	1200		1155	1010	890	790	90
16	980 〈840〉	865 〈840〉	750	655	580	515	70
8	490	430	375	325	290	255	40
4	210		185	160	145	125	30

〈 〉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）

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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 PIOタイプ用	標準価格 SIOタイプ用
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)	—	—

※保守用のケーブルは586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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—
簡易アブソ仕様	ABU	→巻末 P42	—(※)

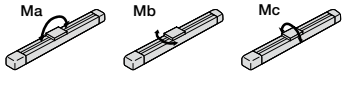
(※)簡易アブソ仕様で使用される場合は、
別途PIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリ付)が必要です。

アクチュエータ仕様

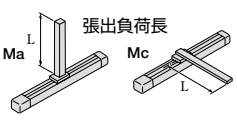
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度(※1)	±0.02mm【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容負荷モーメント	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m
動的許容負荷モーメント(※2)	Ma:13.9N·m Mb:19.9N·m Mc:38.3N·m
張り出し負荷長	Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)【 】内はリード24mmの仕様となります。
(※2) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



張出負荷長

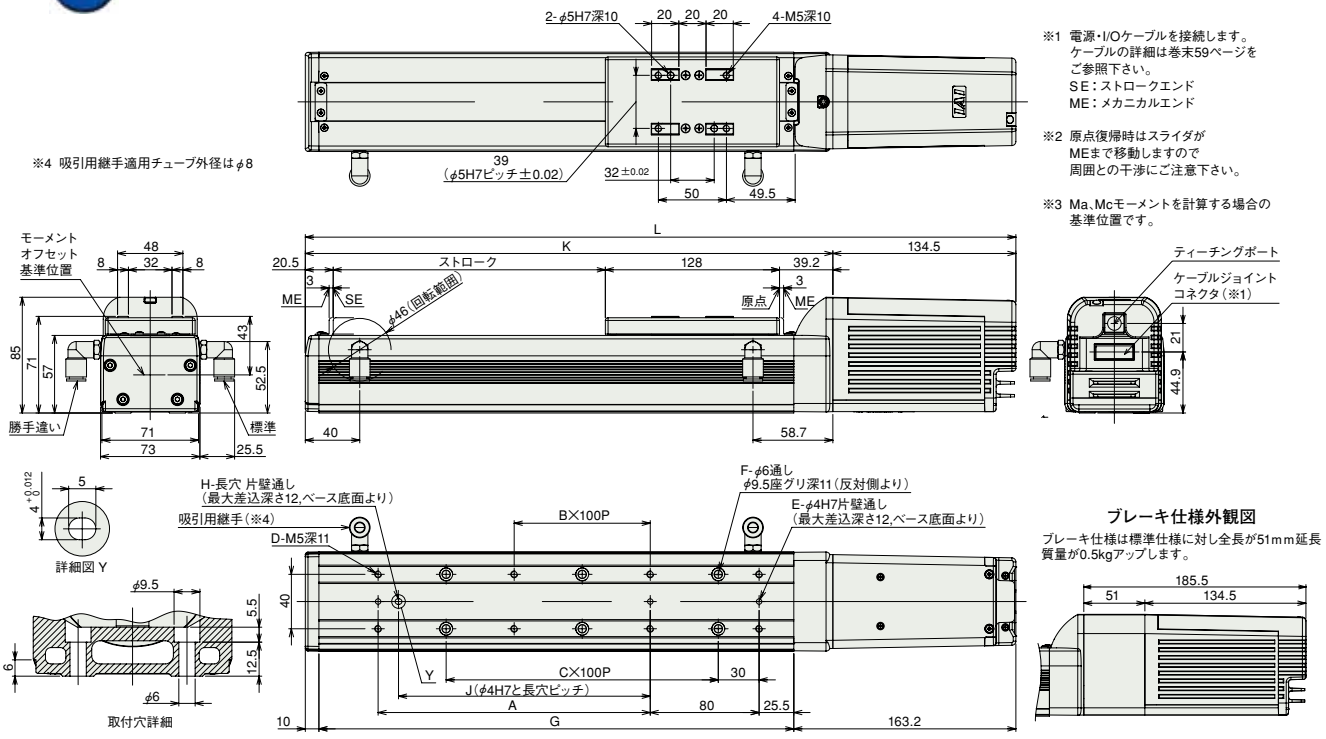


寸法図

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.15

2次元CAD



ブレーキ仕様外観図

ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が51mm延長
質量が0.5kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	372.2	422.2	472.2	522.2	572.2	622.2	672.2	722.2	772.2	822.2	872.2	922.2	972.2	1022.2	1072.2	1122.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	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
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	237.7	287.7	337.7	387.7	437.7	487.7	537.7	587.7	637.7	687.7	737.7	787.7	837.7	887.7	937.7	987.7
質量(kg)	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6

コントローラ（本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC3シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

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
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-NP-□-□	最大16点の位置決めが可能な簡単制御タイプ	16	DC24V	高出力設定 有効時 定格 3.5A 最大 4.2A 高出力設定 無効時 2.2A	–	→P577
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-PN-□-□	海外で多く使われるPNP仕様のI/Oに対応したタイプ	16				
SIO タイプ		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-SE-□-□	最大512点の位置決めが可能な高機能タイプ (PIO変換器使用)	512				
パルス列 タイプ (NPN 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-PLN-□-□	NPN仕様に対応したパルス列入力タイプ	–				
パルス列 タイプ (PNP 仕様)		ERC3CR-SA7C-I-56P-□-□-PLP-□-□	PNP仕様に対応したパルス列入力タイプ	–				

RCP4CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅52mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP4CR — SA5C — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ～ 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP-C	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

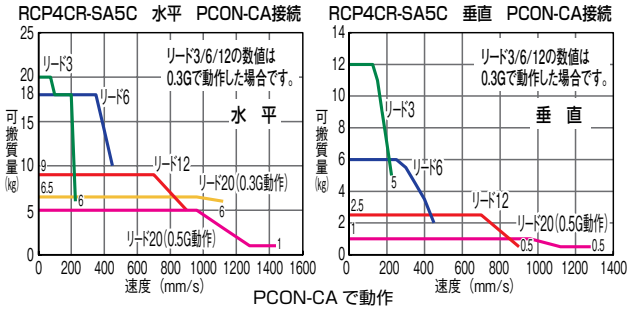
CE RoHS

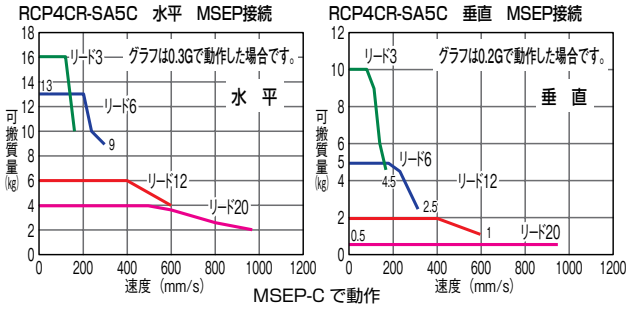
技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末100、102ページの選定の目安をご参照下さい。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意下さい。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP4CR-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	PCON-CA	6.5	1	50～800 (50mm毎)
		MSEP-C	4	0.5(※)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	PCON-CA	9	2.5	
		MSEP-C	6	2	
RCP4CR-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	PCON-CA	18	6	
		MSEP-C	13	5	
RCP4CR-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	PCON-CA	20	12	
		MSEP-C	16	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直仕様の場合です。 (単位はmm/s)

リード(mm)	コントローラ＼ストローク	50～450 (50mm毎)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)	吸引量(Nl/min)
20	PCON-CA	1440<1280>		1225	1045	900	785	690	610	80
	MSEP-C	960				900	785	690	610	
12	PCON-CA	900	795	665	570	490	425	375	330	50
	MSEP-C	600			570	490	425	375	330	
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165	30
	MSEP-C	300			285	245	215	185	165	
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80	15
	MSEP-C	150			140	120	105	90	80	

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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

※保守用のケーブルは巻末59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	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—

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 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
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
動的許容モーメント (※2)	Ma方向4.9N·m Mb方向6.8N·m Mc方向11.7N·m
許容張り出し長	Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
グリス	低発塵グリス(ウレア系)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)

(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)5,000km走行寿命の場合です。

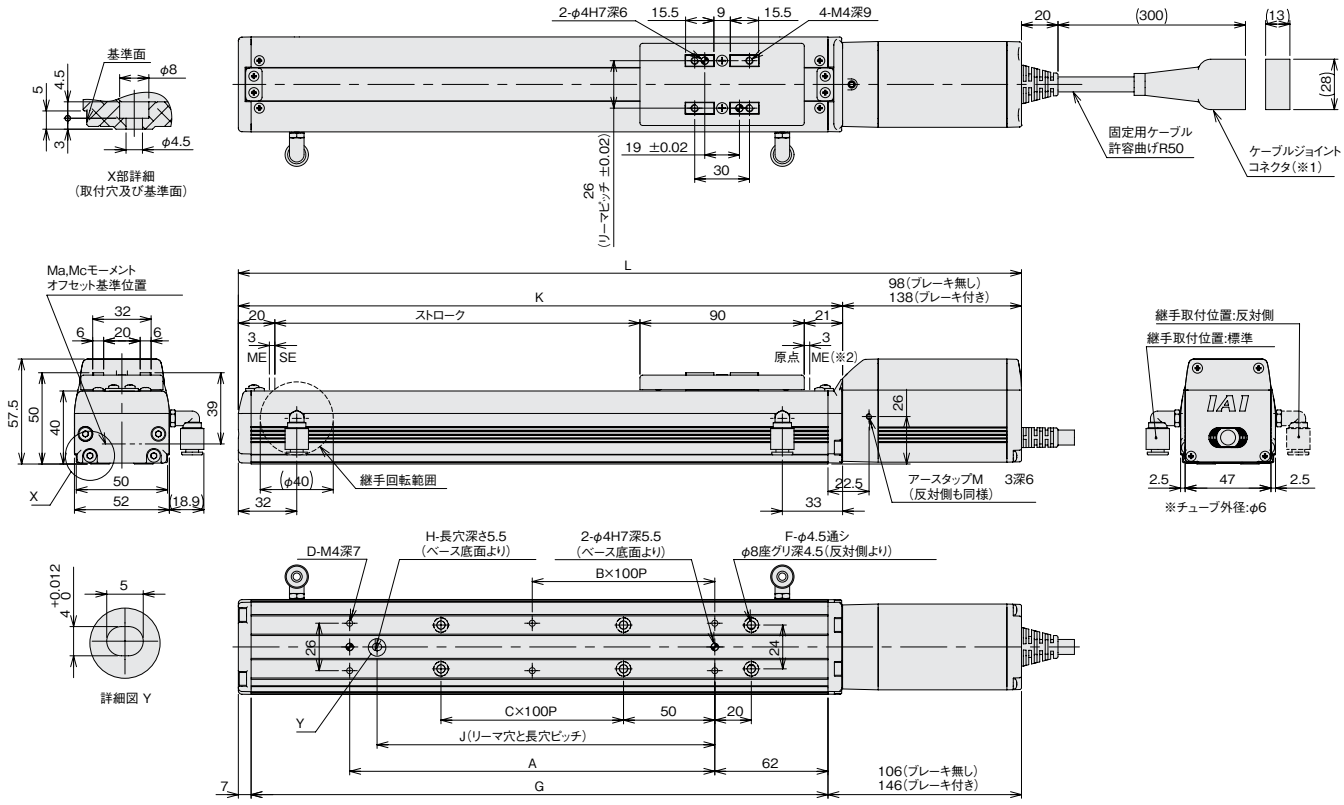
寸法図

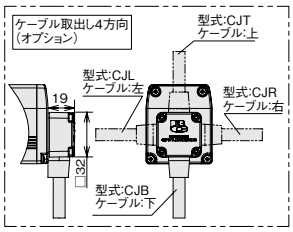
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59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





■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	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A		73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G		166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

適応コントローラ

RCP4CR 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
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	–	→P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	–			–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓘ-~-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ	3点		P572 参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓘ-~-Ⓘ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※Ⓘは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⓘはフィールドネットワーク記号が入ります。
※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

RCP4CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅58mm 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP4CR — SA6C — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP4CR	SA6C	I:インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ～ 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP-C	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

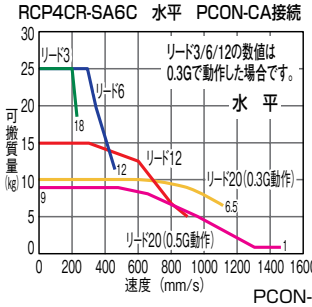
技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

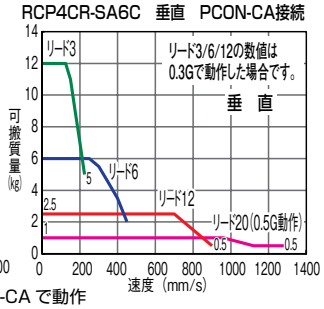
(1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末100、102ページの選定の目安をご参照下さい。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意下さい。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP4CR-SA6C 水平 PCON-CA接続

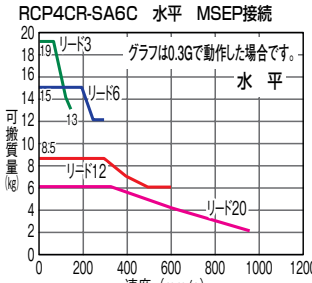


RCP4CR-SA6C 垂直 PCON-CA接続

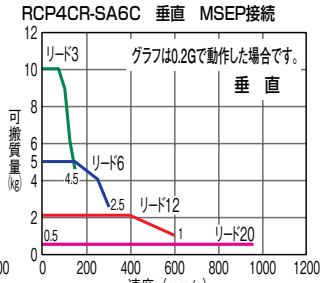


PCON-CA で動作

RCP4CR-SA6C 水平 MSEP接続



RCP4CR-SA6C 垂直 MSEP接続



MSEP-C で動作

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP4CR-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	PCON-CA	10	1	50～800 (50mm毎)
		MSEP-C	6	0.5(※)	
RCP4CR-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	PCON-CA	15	2.5	
		MSEP-C	8.5	2	
RCP4CR-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	PCON-CA	25	6	
		MSEP-C	15	5	
RCP4CR-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	PCON-CA	25	12	
		MSEP-C	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直仕様の場合です。 (単位はmm/s)

リード(mm)	ストローク / コントローラ	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	PCON-CA	1440<1280>		1230	1045	905	785	690	615	80
	MSEP-C	960				905	785	690	615	
12	PCON-CA	900	795	670	570	490	430	375	335	50
	MSEP-C	600			570	490	430	375	335	
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165	30
	MSEP-C	300			285	245	215	185	165	
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80	15
	MSEP-C	150			140	120	105	90	80	

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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

※保守用のケーブルは巻末59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	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—

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 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
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
動的許容モーメント (※2)	Ma方向8.9N·m Mb方向12.7N·m Mc方向18.6N·m
許容張り出し長	Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下
グリス	低発塵グリス(ウレア系)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)

(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)5,000km走行寿命の場合です。

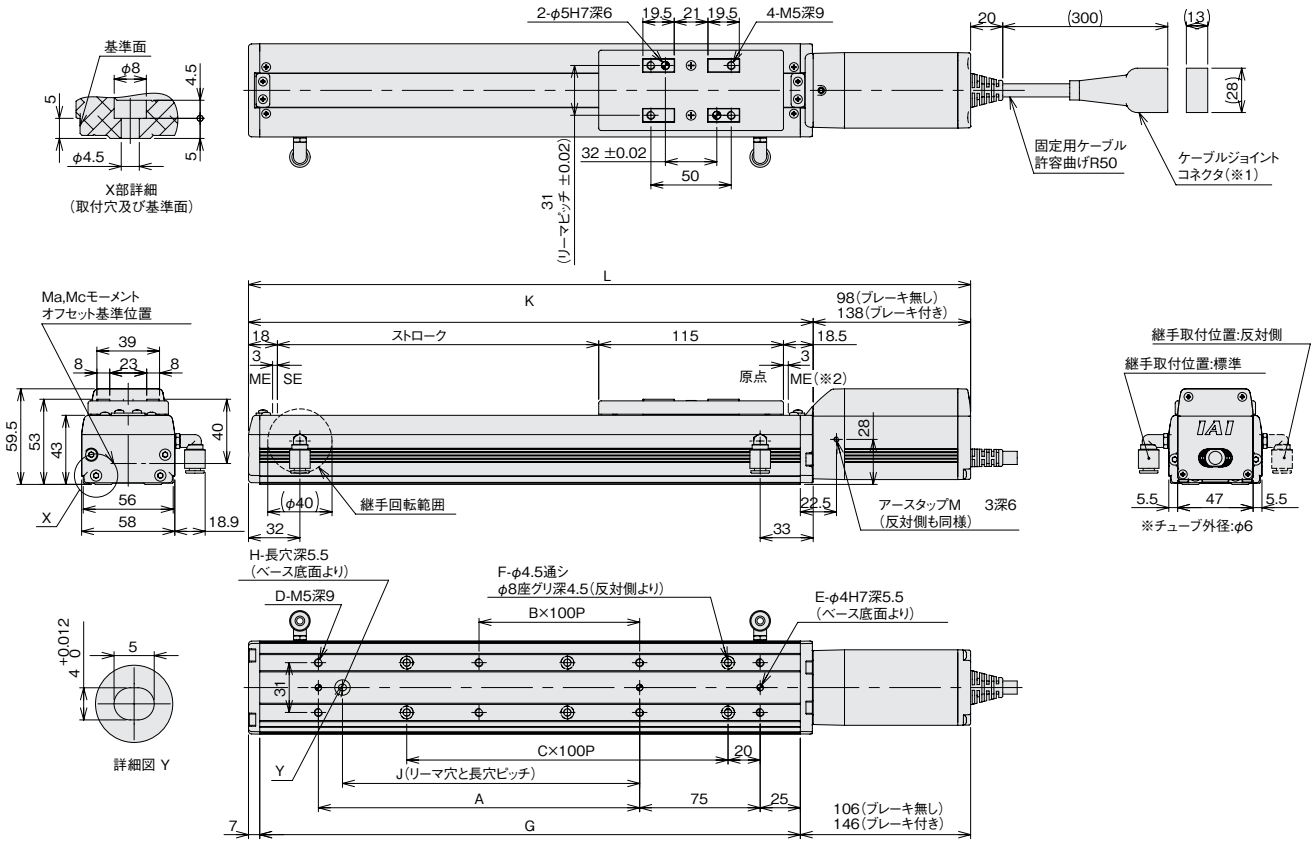
寸法図

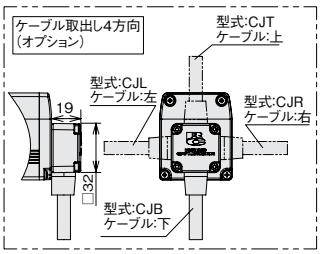
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59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





■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	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5
	ブレーキ有り	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E		2	3	3	3	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
G		186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
H		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.1	4.3
	ブレーキ有り	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.5

適応コントローラ

RCP4CR 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
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	–	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	–			–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓘ-~-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ	3点		P572 参照	–	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓘ-~-Ⓘ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※Ⓘは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⓘはフィールドネットワーク記号が入ります。
※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

RCP4CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 73mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4CR — SA7C — I — 56P — □ — □ — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ～ 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP-C	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

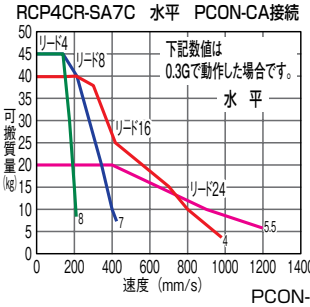
技術資料 巻末P.5

POINT 選定上の注意

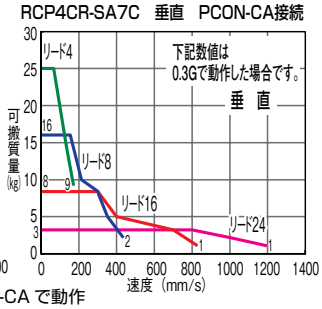
(1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末100、102ページの選定の目安をご参照下さい。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意下さい。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP4CR-SA7C 水平 PCON-CA接続

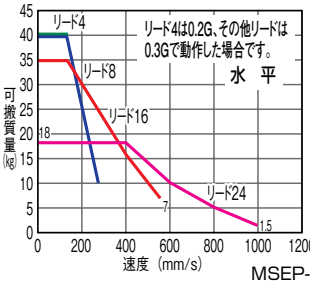


RCP4CR-SA7C 垂直 PCON-CA接続

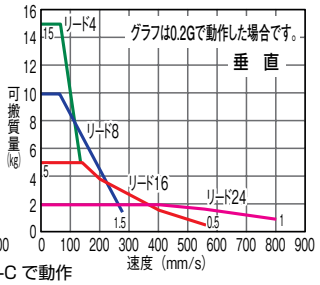


PCON-CA で動作

RCP4CR-SA7C 水平 MSEP接続



RCP4CR-SA7C 垂直 MSEP接続



MSEP-C で動作

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP4CR-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	PCON-CA	20	3	50～800 (50mm毎)
		MSEP-C	18	2(※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	PCON-CA	40	8	
		MSEP-C	35	5(※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	PCON-CA	45	16	
		MSEP-C	40	10(※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	PCON-CA	45	25	
		MSEP-C	40(※)	15(※)	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直仕様の場合です。 (単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク / コントローラ	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
24	PCON-CA	1200				1155	1010	890	790	90
	MSEP-C	1000<800>						890<800>	790	
16	PCON-CA	980<840>			865<840>	750	655	580	515	70
	MSEP-C	560							515	
8	PCON-CA	490			430	375	325	290	255	40
	MSEP-C	280							255	
4	PCON-CA	245<210>			215<210>	185	160	145	125	30
	MSEP-C	140							125	

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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

※保守用のケーブルは巻末59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	B	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手 取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—

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 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
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
動的許容モーメント (※2)	Ma方向13.9N·m Mb方向19.9N·m Mc方向38.3N·m
許容張り出し長	Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
グリス	低発塵グリス(ウレア系)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)

(※1)【 】内はリード24の場合です。
(※2)5,000km走行寿命の場合です。

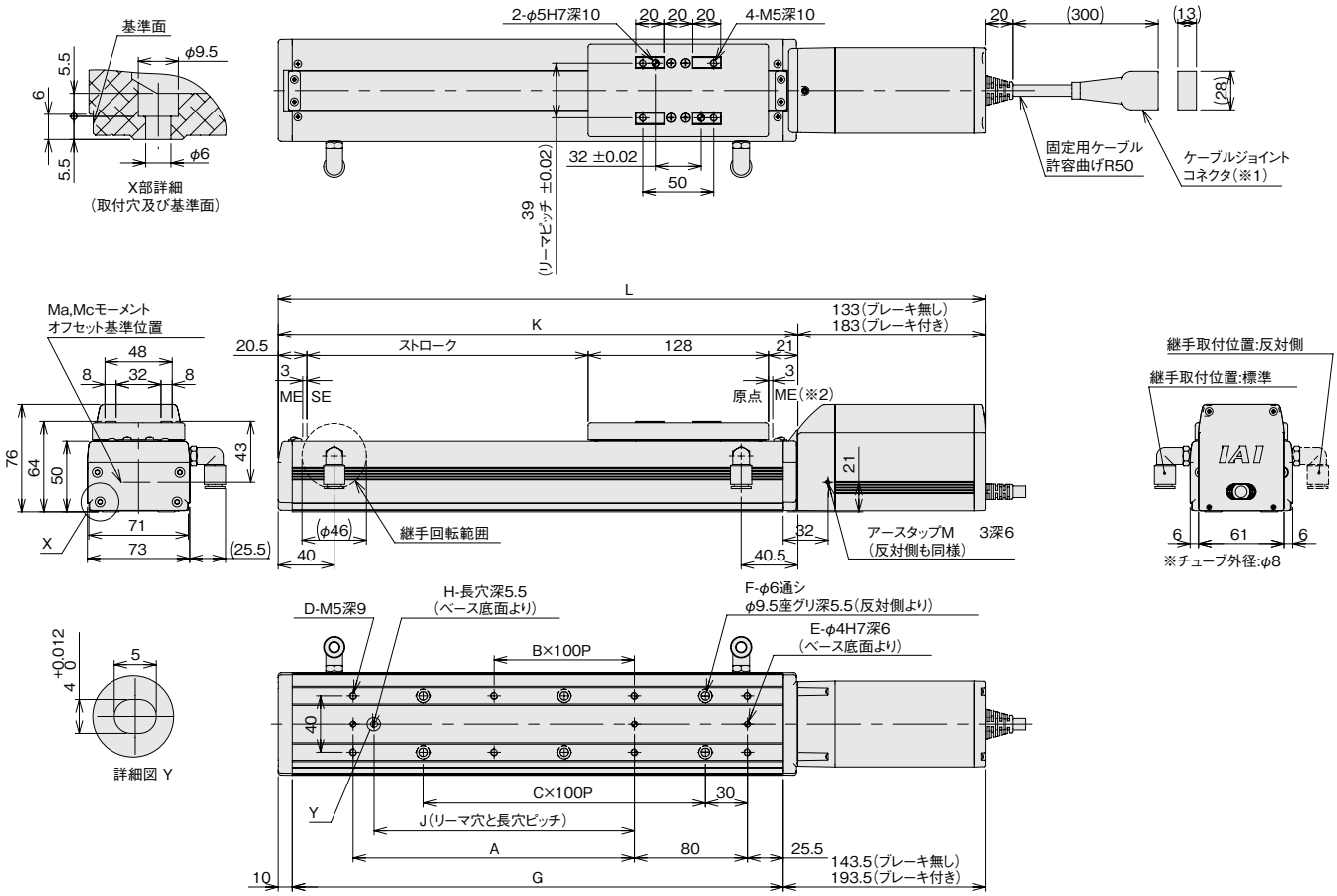
寸法図

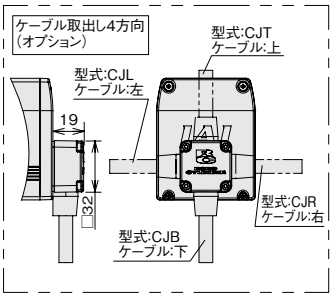
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59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





■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	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	352.5	102.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5
	ブレーキ有り	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5
A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E		2	3	3	3	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
G		199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0
	ブレーキ有り	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.3	7.5

適応コントローラ

RCP4CR 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
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	–	→P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	–			–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⅲ-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ	3点		P572 参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-Ⅲ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				

※①はI/O種類(NP／PN)が入ります。 ※Ⅱは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⅲはフィールドネットワーク記号が入ります。
※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。 ※□はN(NPN仕様)／P(PNP仕様)の記号が入ります。

RCP2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダカップリングタイプ　本体幅 60mm　パルスモータ　鉄ベース

■型式項目　RCP2CR－SS7C－I－42P－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE　RoHS

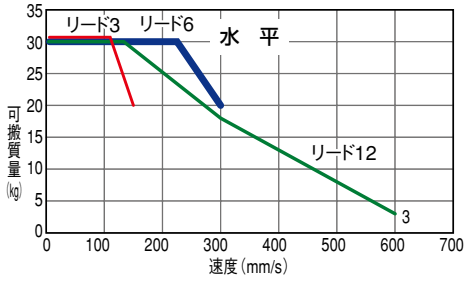
技術資料　巻末P.5

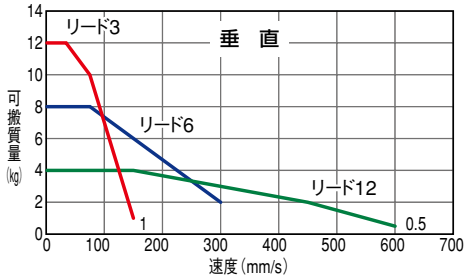
POINT 選定上の注意

(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) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～30	～4	50～600 (50mm毎)
RCP2CR-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～30	～8	
RCP2CR-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～30	～12	

■ストロークと最高速度と吸引量

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

(単位は mm/s)

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　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

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
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

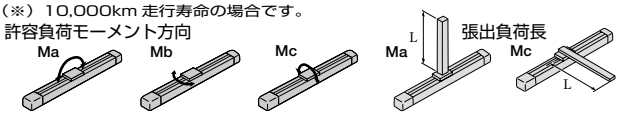
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P58	—

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: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。

許容負荷モーメント方向



寸法図

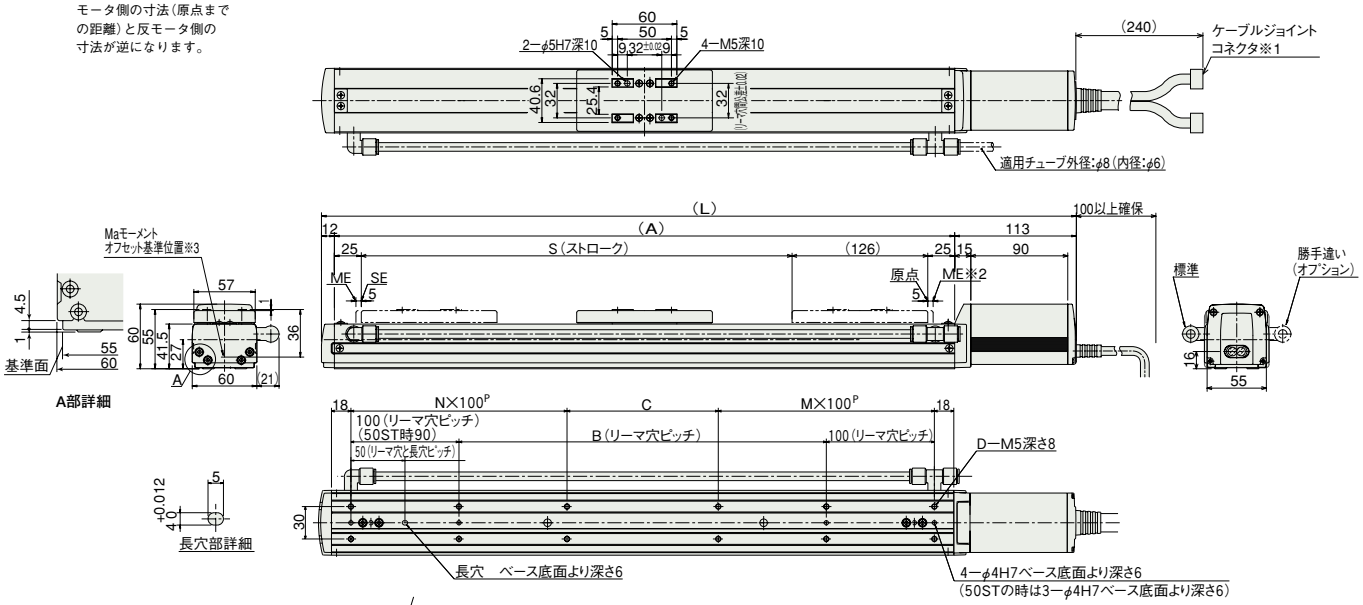
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

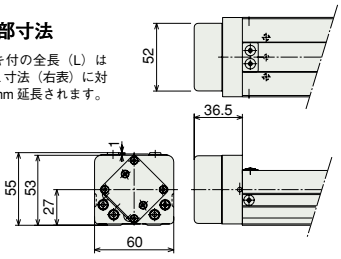
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL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
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	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）	3.3	3.6	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.6	6.9

②適応コントローラ

RCP2CR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-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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	P541参照	−	→P537
		PSEP-C-42PI-Ⓘ-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		DC24V	最大2A	−	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	−	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応	512点		P618参照	−	→P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	−			−	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓥ-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			−	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-Ⓘ-2-0	差動ラインドライバ対応	(−)		P628参照	−	→P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-Ⓘ-2-0	オープンコレクタ対応				−	
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			−	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⓘ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		P671参照	−	→P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。 ※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。
※Ⓜは軸数（1～8）が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。
※□はN（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号が入ります。

RCP2CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダカップリングタイプ　本体幅80mm　パルスモータ　鉄ベース

■型式項目　RCP2CR－SS8C－I－56P－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 〜 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE　RoHS

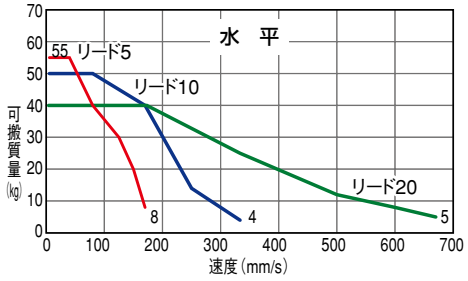
技術資料　巻末P.5

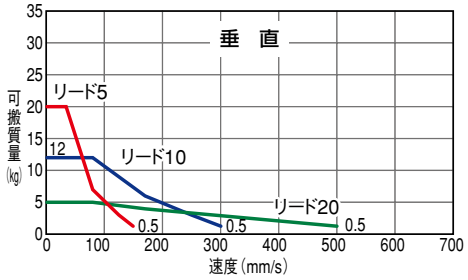
POINT 選定上の注意

(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。
(4) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■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

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	ストローク(mm)
RCP2CR-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	～40	～5	50～1000(50mm毎)
RCP2CR-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	～50	～12	
RCP2CR-SS8C-I-56P-5-①-②-③-④	5	～55	～20	

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　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度と吸引量

リード＼ストローク	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ストローク(mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

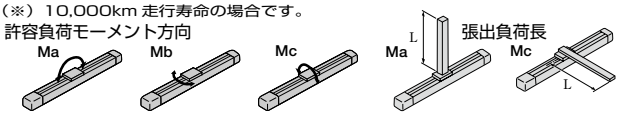
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末P52	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末P58	—

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
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



寸法図

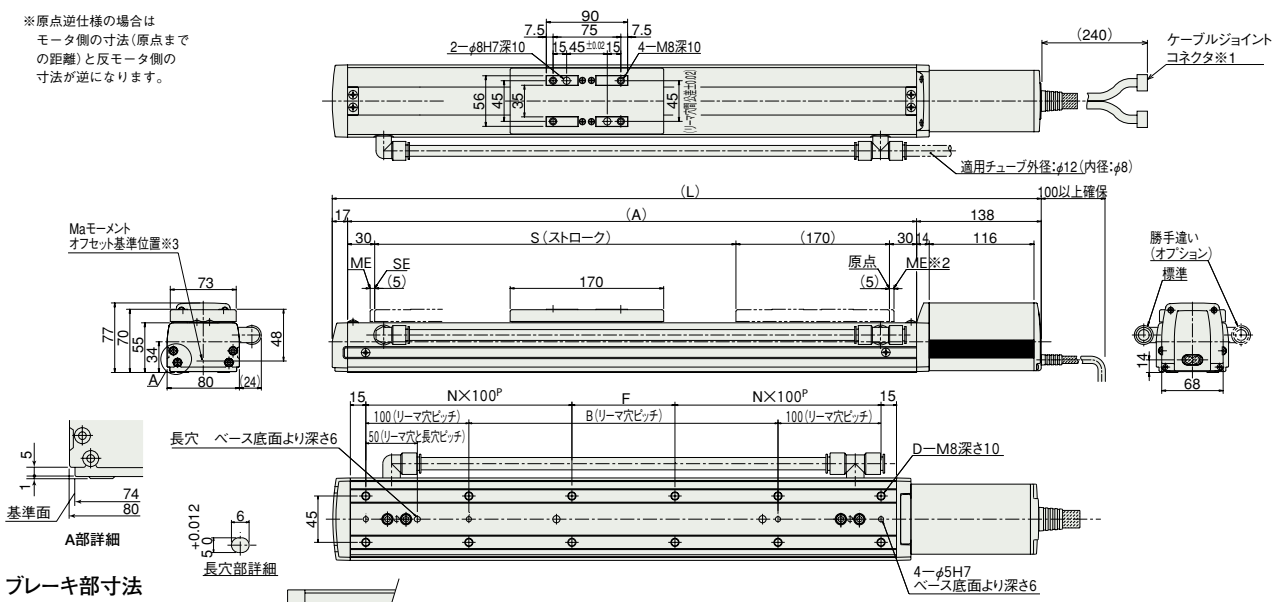
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

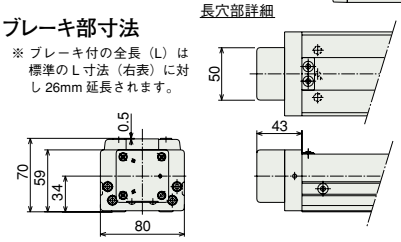
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し26mm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	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
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	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

②適応コントローラ

RCP2CR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-56PI-Ⓘ-2-Ⓘⅱ	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	P541参照	−	→P537
		PSEP-C-56PI-Ⓘ-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		DC24V	最大2A	−	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	−	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⓘ-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応	512点		P618参照	−	→P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	−			−	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⓥ-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			−	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-Ⓘ-2-0	差動ラインドライバ対応	(−)		P628参照	−	→P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-Ⓘ-2-0	オープンコレクタ対応				−	
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			−	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-Ⓘ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		P671参照	−	→P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※ⒾはI/O種類(NP／PN)が入ります。 ※ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:100～240V)が入ります。
※Ⓜは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)／P(PNP仕様)の記号が入ります。

RCP2CR-HS8C

クリーン対応ロボシリンダ　高速スライダカップリングタイプ　本体幅80mm　パルスモータ　鉄ベース

■型式項目　RCP2CR－HS8C－I－86P－30－□－P4－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 56□高出力	30:30mm	50:50mm ～ 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	P4:PCON-CFA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様 VR:吸引用継手勝手違い

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

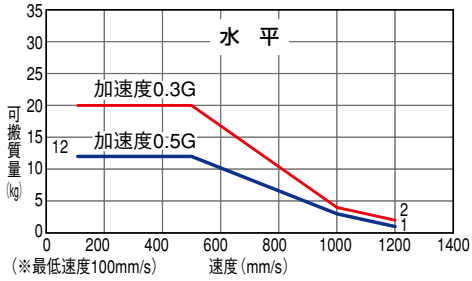
技術資料　巻末P.5

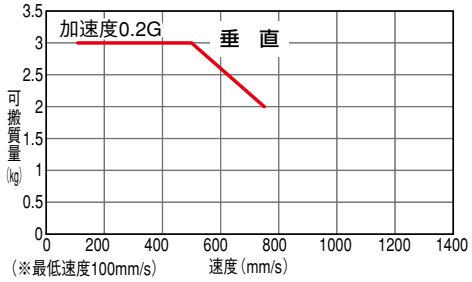
POINT 選定上の注意

(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。
(5) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

■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

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP2CR-HS8C-I-86P-30-①-P4-②-③	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　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	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)

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
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

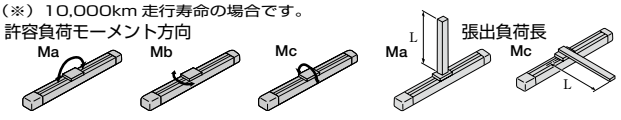
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手勝手違い	VR	→巻末 P58	—

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
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



寸法図

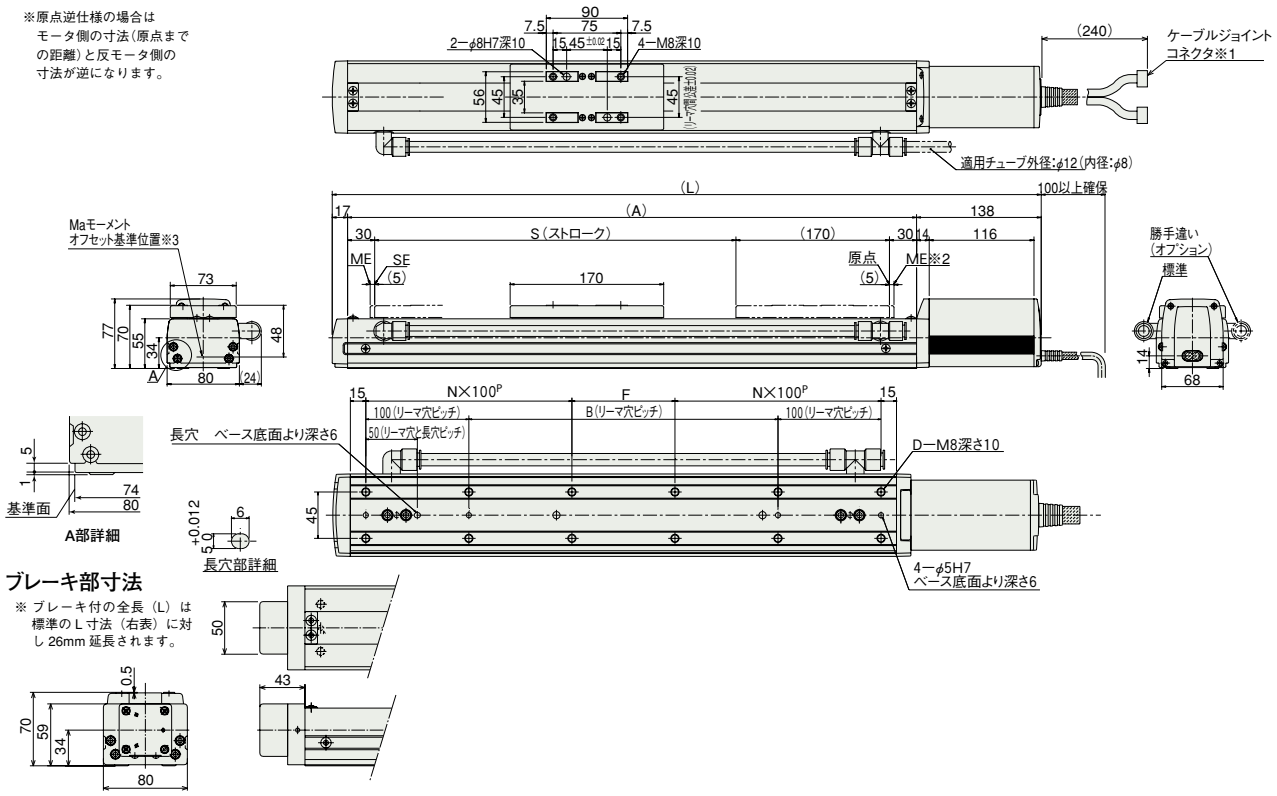
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※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。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し26mm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	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
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	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

RCP2CR-HS8Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

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
ポジショナタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-2-0	最大512点の位置決めが可能フィールドネットワーク対応	512点	DC24V	最大6A	–	→P607

※①はI/O種類(NP／PN)が入ります。

ご注意 ・モータエンコーダケーブルはCFAタイプ専用(巻末59ページ参照)となりますのでご注意下さい。
・簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意下さい。

RCP2CR-GRSS

クリーン対応ロボシリンダ　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　RCP2CR－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 ※簡易アブ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-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。

CE　RoHS

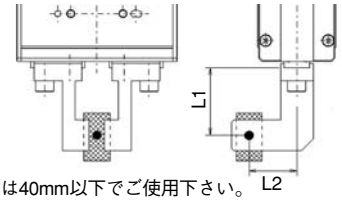
技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

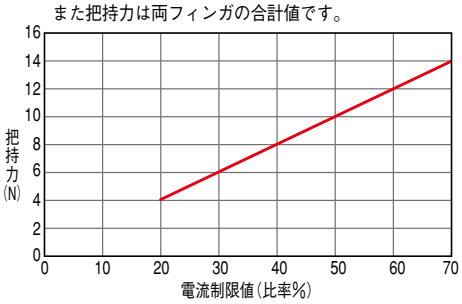
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1／10～1／20 以下が目安となります。
(詳細は巻末 86 ページをご参照下さい)
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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%の範囲で調整が可能です。



※L1は40mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末87ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※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下さい。

※ 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下さい。

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)
RCP2CR-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (片側 7)	8 (片側 4)

■ストロークと開閉最高速度と吸引量

減速比＼ストローク	8 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
30	78	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

(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・エンコーダー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 59 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 P52	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア+はすばラック
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	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
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)

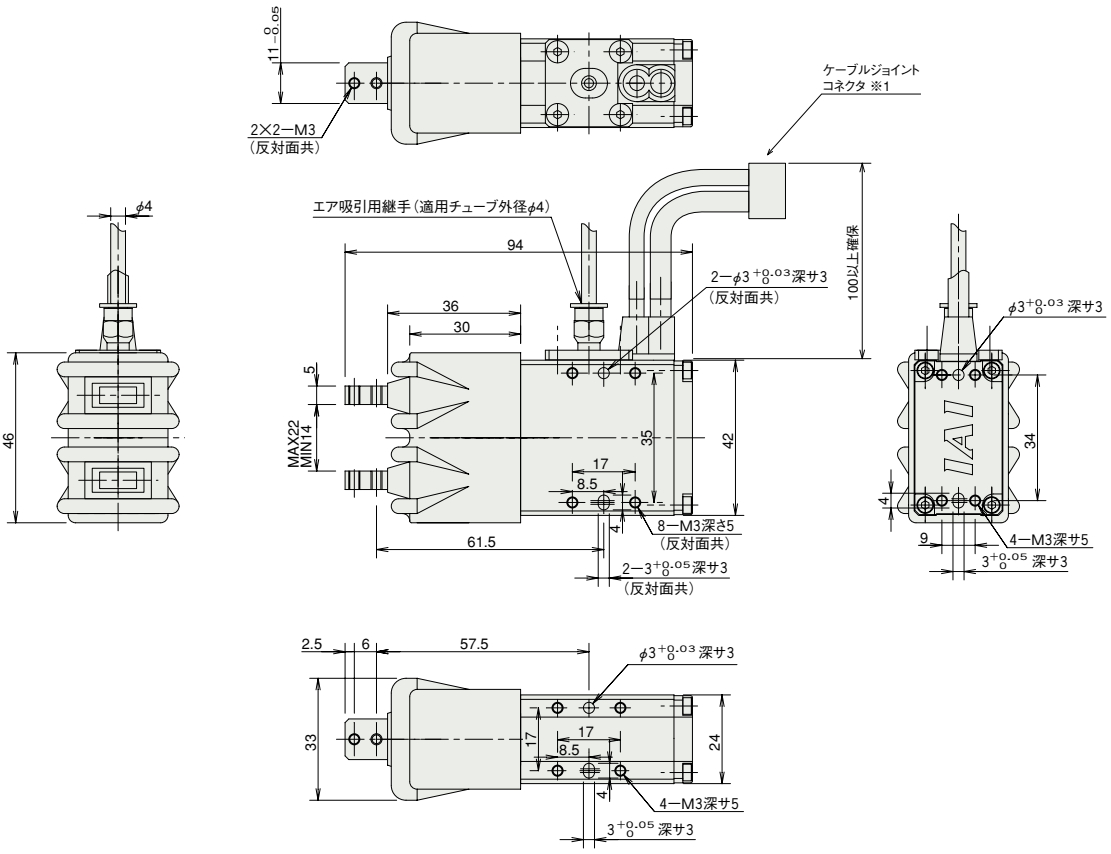
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※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 59 ページをご参照下さい。



質量(kg)	0.2

①適応コントローラ

RCP2CR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-Ⓘ-2-Ⓘ	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	P541参照	–	→P537
		PSEP-C-20PI-Ⓘ-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		DC24V	最大2A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓘ-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応	512点		P618参照	–	→P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	–			–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓥ-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			–	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-Ⓘ-2-0	差動ラインドライバ対応	(–)		P628参照	–	→P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-Ⓘ-2-0	オープンコレクタ対応				–	
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			–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-Ⓘ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		P671参照	–	→P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※ⒾはI/O種類(NP／PN)が入ります。 ※Ⓘはは電源電圧の種類(1:100V／2:100～240V)が入ります。
※Ⓜは軸数(1～8)が入ります。 ※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。 ※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。
※□はN(NPN仕様)／P(PNP仕様)の記号が入ります。

RCP2CR-GRLS

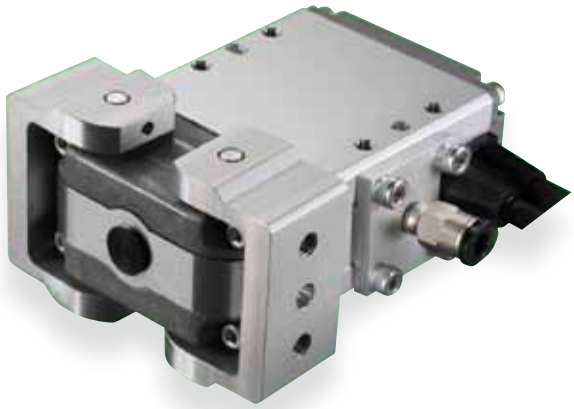
クリーン対応ロボシリンダ　2ツ爪グリッパー　細小型レバータイプ　本体幅42mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2CR－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 ※簡易アブ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-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	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 47 ページをご参照ください。

CE　RoHS



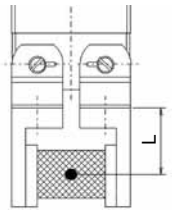
技術資料　巻末P.5

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 86 ページをご参照下さい)
(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

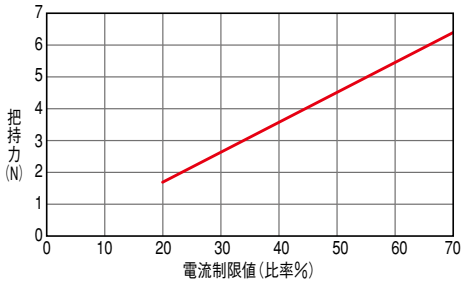
押し付け動作により、把持力（押し付け力）はコントローラの電流制限値 20%～ 70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力(GRLS) ＝ F ×15.5 / (L+15.5)

※下記グラフの把持力は、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下さい。

※ 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下さい。

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)
RCP2CR-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (片側 3.2)	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

減速比＼ストローク	180 (度)
30	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・エンコーダー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 59 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 P52	—
フランジブラケット	FB	→巻末 P43	—
シャフトブラケット	SB	→巻末 P55	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1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)

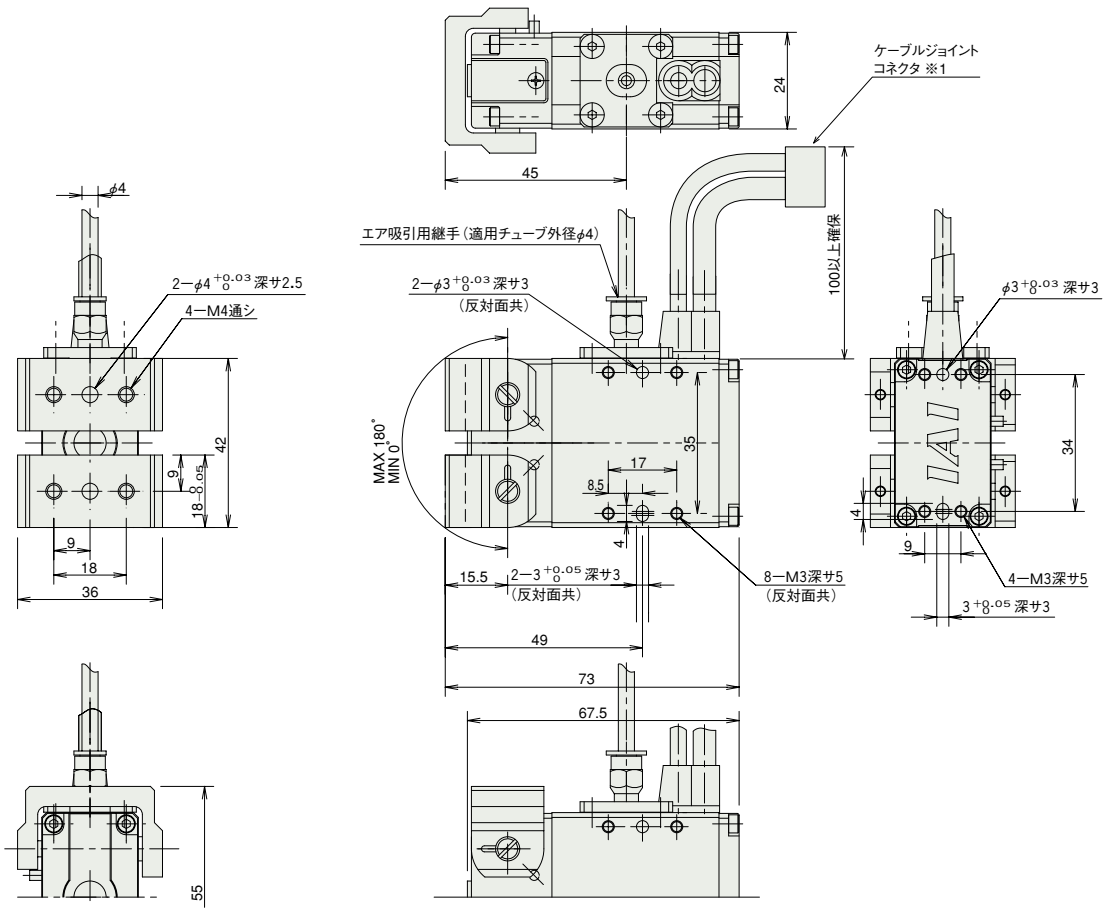
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※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 59 ページをご参照下さい。



質量（kg）	0.2

①適応コントローラ

RCP2CR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-Ⓘ-2-ⒾⅡ	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	P541参照	−	→P537
		PSEP-C-20PI-Ⓘ-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		DC24V	最大2A	−	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓘ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ			P572参照	−	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⓜ-～-Ⓥ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓘ-2-0	高出力ドライバ搭載PIO制御対応	512点		P618参照	−	→P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載パルス列入力対応	−			−	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓥ-0-0	高出力ドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			−	
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI-Ⓘ-2-0	差動ラインドライバ対応	(−)		P628参照	−	→P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI-Ⓘ-2-0	オープンコレクタ対応				−	
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			−	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-Ⓘ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点		P671参照	−	→P665

※PSELは1軸仕様の場合です。　※ⒾはI/O種類（NP／PN）が入ります。　※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：100～240V）が入ります。
※Ⓜは軸数（1～8）が入ります。　※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。　※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。
※□はN（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号が入ります。

RCACR-SA4C クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ アルミベース

■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	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

技術資料 巻末P.5

POINT 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下さい。

(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCACR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50〜400 (50mm毎)
RCACR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCACR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度/吸引量

リード \ ストローク	50〜400 (50mm毎)	吸引量 (Nℓ/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	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オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

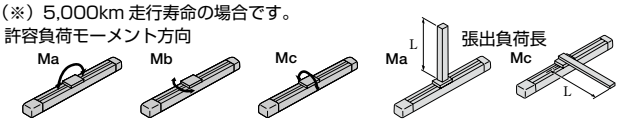
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末P42	—
フート金具	**FT**	→巻末P48	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末P50	—
省電力対応	**LA**	→巻末P52	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末P52	—
スライダスペーサ	**SS**	→巻末P55	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末P58	—

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。

許容負荷モーメント方向



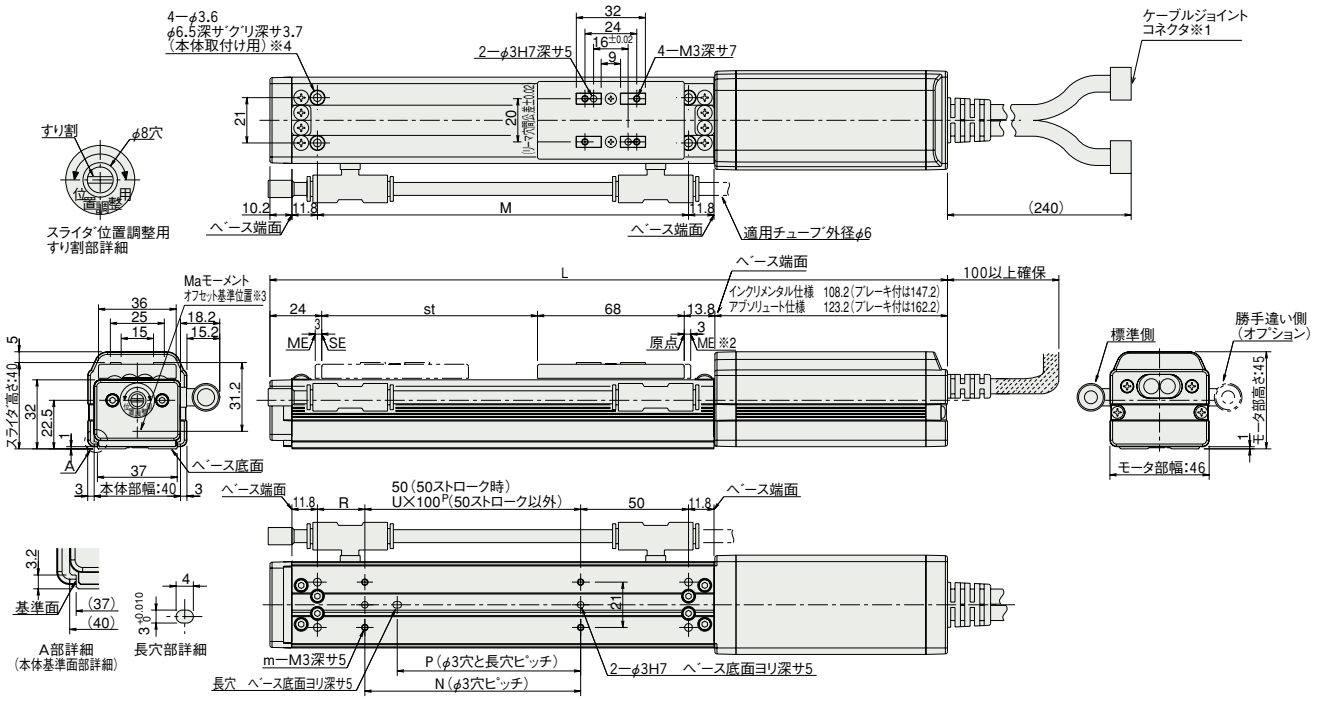
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



■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。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	インクリメンタル ブレーキ無	264	314	364	414	464	514	564	614
	インクリメンタル ブレーキ付	303	353	403	453	503	553	603	653
	アブソリュート ブレーキ無	279	329	379	429	479	529	579	629
	アブソリュート 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
P		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

③適応コントローラ

RCACR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		AMEC-C-20Ⅰ-Ⅲ-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	定格 2.4A	–	→P537
		ASEP-C-20Ⅰ-Ⅲ-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		DC24V	（標準仕様）定格 1.3A 最大 4.4A （省電力仕様）定格 1.3A 最大 2.5A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅴ-～-Ⅲ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ				–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅴ-～-Ⅴ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ		ACON-C-20Ⅰ-Ⅲ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-20Ⅰ-Ⅲ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20Ⅰ-Ⅲ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20Ⅰ-Ⅲ-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20Ⅰ-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①Ⅱ-Ⅲ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P675

※ASELは1軸仕様の場合です。
※Ⅲはi/O種類（NP／PN）が入ります。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅴは軸数（1～8）が入ります。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。
※Ⅴはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCACR-SA5C クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ アルミベース

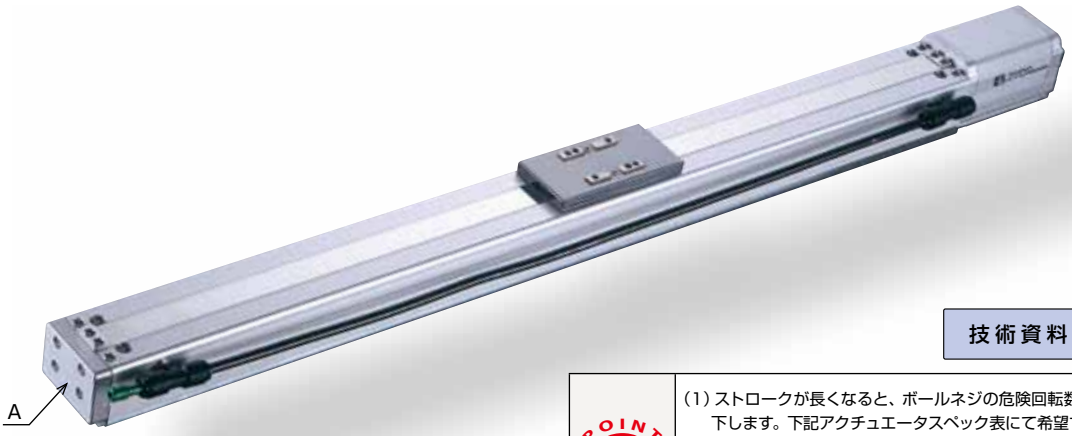
■型式項目 RCACR－SA5C－□－20－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応



※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

技術資料 巻末P.5

POINT 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下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCACR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50〜500(50mm毎)
RCACR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCACR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	2	4	65.7	

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼ストローク	50〜450(50mm毎)	500(mm)	吸引量(Nℓ/min)
20	1300〈800〉	1300〈800〉	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。〈 〉内は垂直使用の場合(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)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

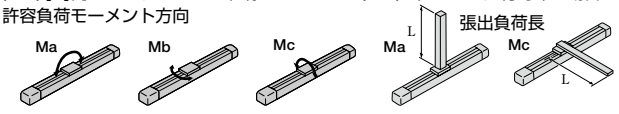
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末P42	—
フート金具	**FT**	→巻末P48	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末P50	—
省電力対応	**LA**	→巻末P52	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末P58	—

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(※1)	±0.02mm【±0.03mm】
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(※2)	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)

(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。(※2)5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



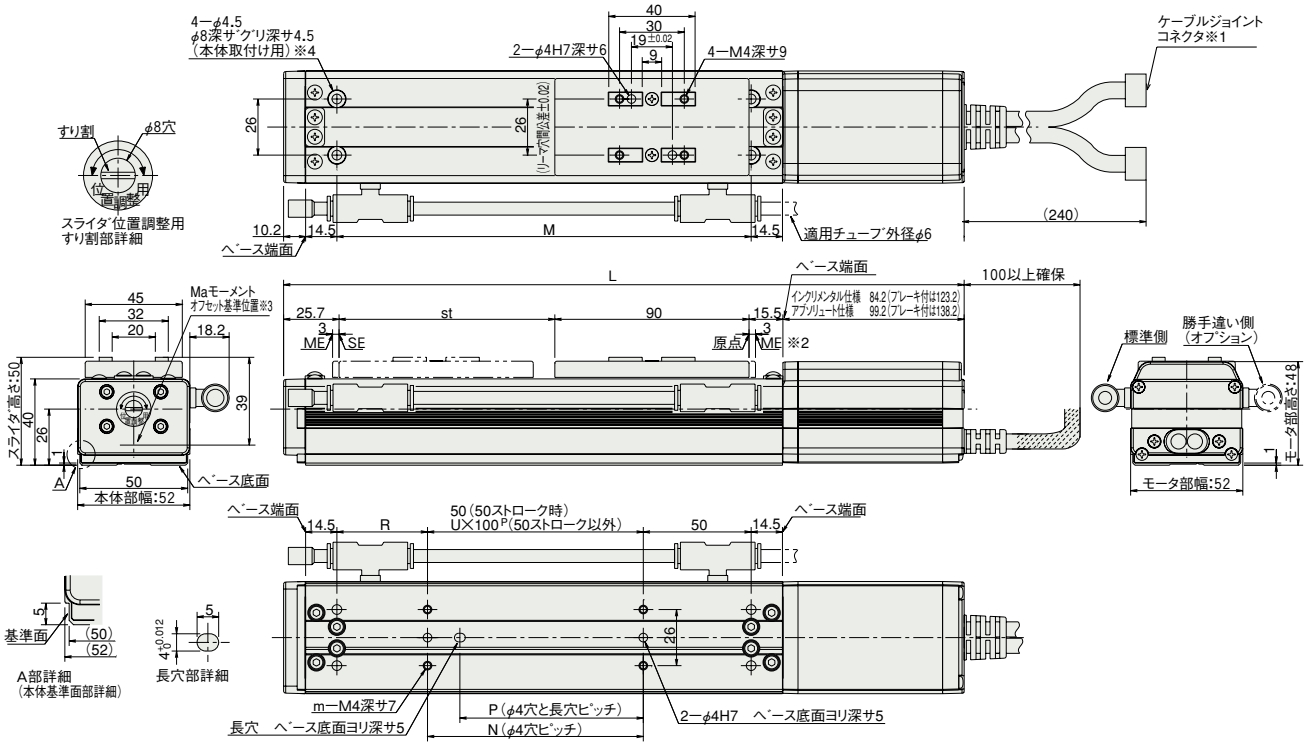
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59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 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。



■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。

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	インクリメンタル	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
		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
	アブソリュート	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
P			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

③適応コントローラ

RCACR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		AMEC-C-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-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	定格2.4A	–	→P537
		ASEP-C-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-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		DC24V	（標準仕様）定格1.3A 最大4.4A （省電力仕様）定格1.3A 最大2.5A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅳ-～-Ⅲ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ				–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅳ-～-Ⅴ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ		ACON-C-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0					–	
パルス列入力タイプ（差動ラインドライバ仕様）		ACON-PL-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	（–）			–	
パルス列入力タイプ（オープンコレクタ仕様）		ACON-PO-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20Ⅰ-Ⅱ-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①-Ⅱ-Ⅲ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P675

※ASELは1軸仕様の場合です。
※Ⅲはi/O種類（NP／PN）が入ります。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⅳは軸数（1～8）が入ります。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号（LA）が入ります。
※Ⅴはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCACR-SA6C クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅58mm 24Vサーボモータ アルミベース

■型式項目 RCACR — SA6C — □ — 30 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

技術資料 巻末P.5

POINT 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下さい。

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

(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCACR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50〜600(50mm毎)
RCACR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCACR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼ストローク	50〜450(50mm毎)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	吸引量(Nℓ/min)
20	1300〈800〉		1160〈800〉	990〈800〉	80
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。〈 〉内は垂直使用の場合(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)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
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
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—
	X11 (11m)〜 **X15** (15m)	—
	X16 (16m)〜 **X20** (20m)	—
ロボットケーブル	**R01** (1m) 〜 **R03** (3m)	—
	R04 (4m) 〜 **R05** (5m)	—
	R06 (6m) 〜 **R10** (10m)	—
	R11 (11m)〜 **R15** (15m)	—
	R16 (16m)〜 **R20** (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

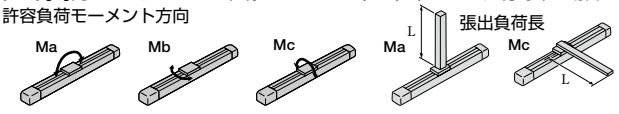
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末P42	—
フート金具	**FT**	→巻末P48	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末P50	—
省電力対応	**LA**	→巻末P52	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末P58	—

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(※1)	±0.02mm【±0.03mm】
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(※2)	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)

(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。(※2)5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



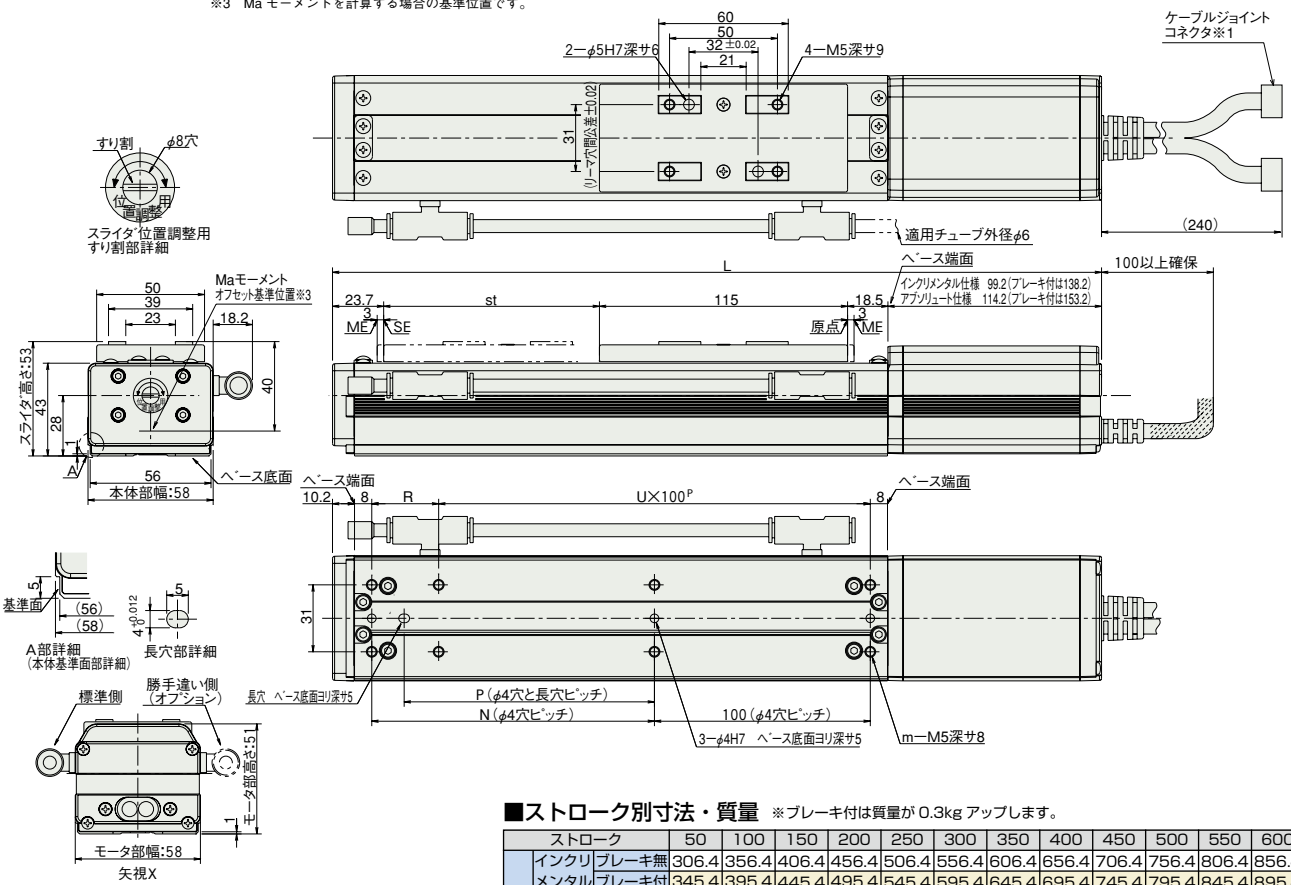
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。

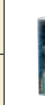


■ストロークと寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	インクリメンタル	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
		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
	アブソリュート	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
P			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

③適応コントローラ

RCACR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		AMEC-C-30Ⅰ①-Ⅲ-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	定格 2.4A	−	→P537
		ASEP-C-30Ⅰ①-Ⅲ-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		DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A (省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.2A	−	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅴ-~-Ⅲ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ				−	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅴ-~-Ⅴ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ		ACON-C-30Ⅰ①-Ⅲ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			−	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-30Ⅰ①-Ⅲ-2-0					−	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-30Ⅰ①-Ⅲ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(−)			−	
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30Ⅰ①-Ⅲ-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				−	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30Ⅰ①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			−	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30①Ⅱ-Ⅲ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			−	→P675

※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。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。
※Ⅲはl/O種類(NP/PN)が入ります。
※Ⅳは軸数(1~8)が入ります。
※Ⅴはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCACR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ　スライダビルドインタイプ　本体幅52mm　24Vサーボモータ　アルミベース

■型式項目　RCACR－SA5D－□－20－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

技術資料　巻末P.5

POINT 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下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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。
(4) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCACR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50〜500(50mm毎)
RCACR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5D-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

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

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　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。　(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)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

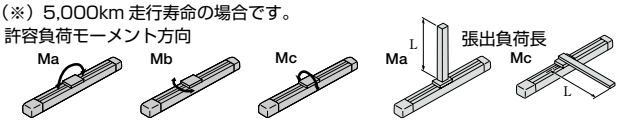
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	**BE**	→巻末P42	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→巻末P42	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→巻末P42	—
フート金具	**FT**	→巻末P48	—
省電力対応	**LA**	→巻末P52	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末P58	—

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)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

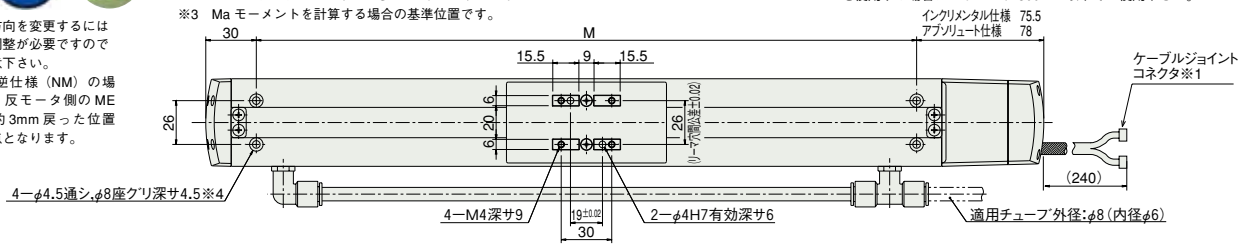
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

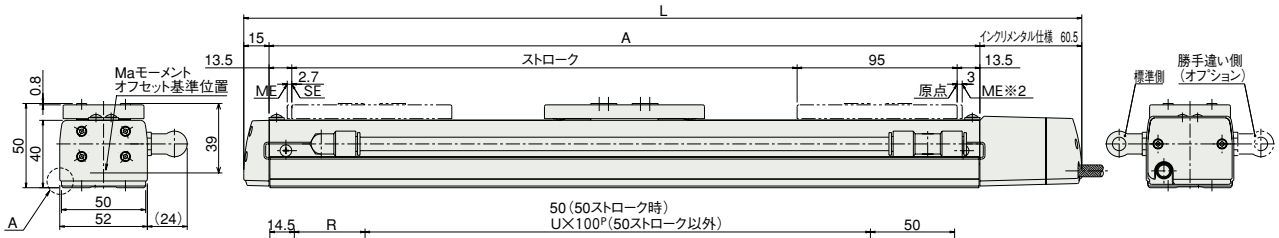
特注対応のご案内 巻末P.15

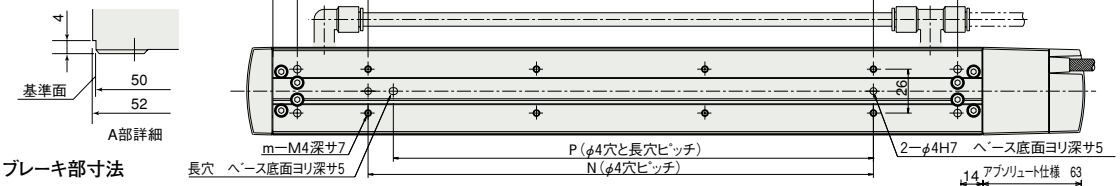
2次元CAD 3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※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。

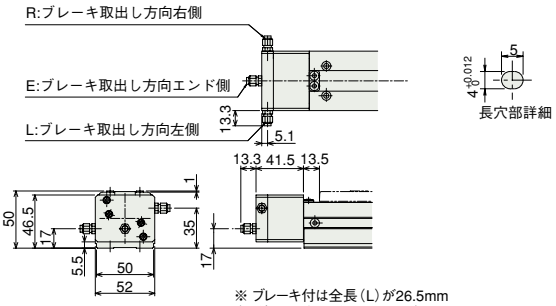
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点後帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用下さい。



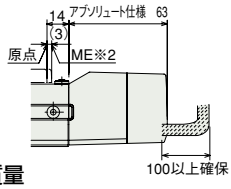




ブレーキ部寸法



※ 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

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	インクリメンタル	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
	アブソリュート	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M		142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P		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)		1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

③適応コントローラ

RCACR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		AMEC-C-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-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	定格2.4A	–	→P537
		ASEP-C-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-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		DC24V	(標準仕様)定格1.3A 最大4.4A (省電力仕様)定格1.3A 最大2.5A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅳ-~-Ⅲ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ				–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅳ-~-Ⅴ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ		ACON-C-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(–)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅲ-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20Ⅰ-Ⅱ-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①-Ⅱ-Ⅲ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P675

※ASELは1軸仕様の場合です。
※Ⅲは I/O種類(NP／PN)が入ります。
※①はエンコーダの種類(I:インクリ／A:アブソ)が入ります。
※Ⅳは軸数(1～8)が入ります。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。
※Ⅴはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCACR-SA6D

クリーン対応ロボシリンダ　スライダビルドインタイプ　本体幅58mm　24Vサーボモータ　アルミベース

■型式項目　RCACR－SA6D－□－30－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様はASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

技術資料 巻末P.5

POINT 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下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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。
(4) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	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オプション　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
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
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—
	X11 (11m)〜 **X15** (15m)	—
	X16 (16m)〜 **X20** (20m)	—
ロボットケーブル	**R01** (1m) 〜 **R03** (3m)	—
	R04 (4m) 〜 **R05** (5m)	—
	R06 (6m) 〜 **R10** (10m)	—
	R11 (11m)〜 **R15** (15m)	—
	R16 (16m)〜 **R20** (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

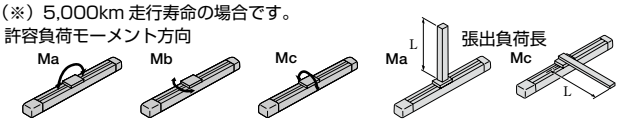
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	**BE**	→巻末P42	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→巻末P42	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→巻末P42	—
フート金具	**FT**	→巻末P48	—
省電力対応	**LA**	→巻末P52	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末P58	—

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)

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

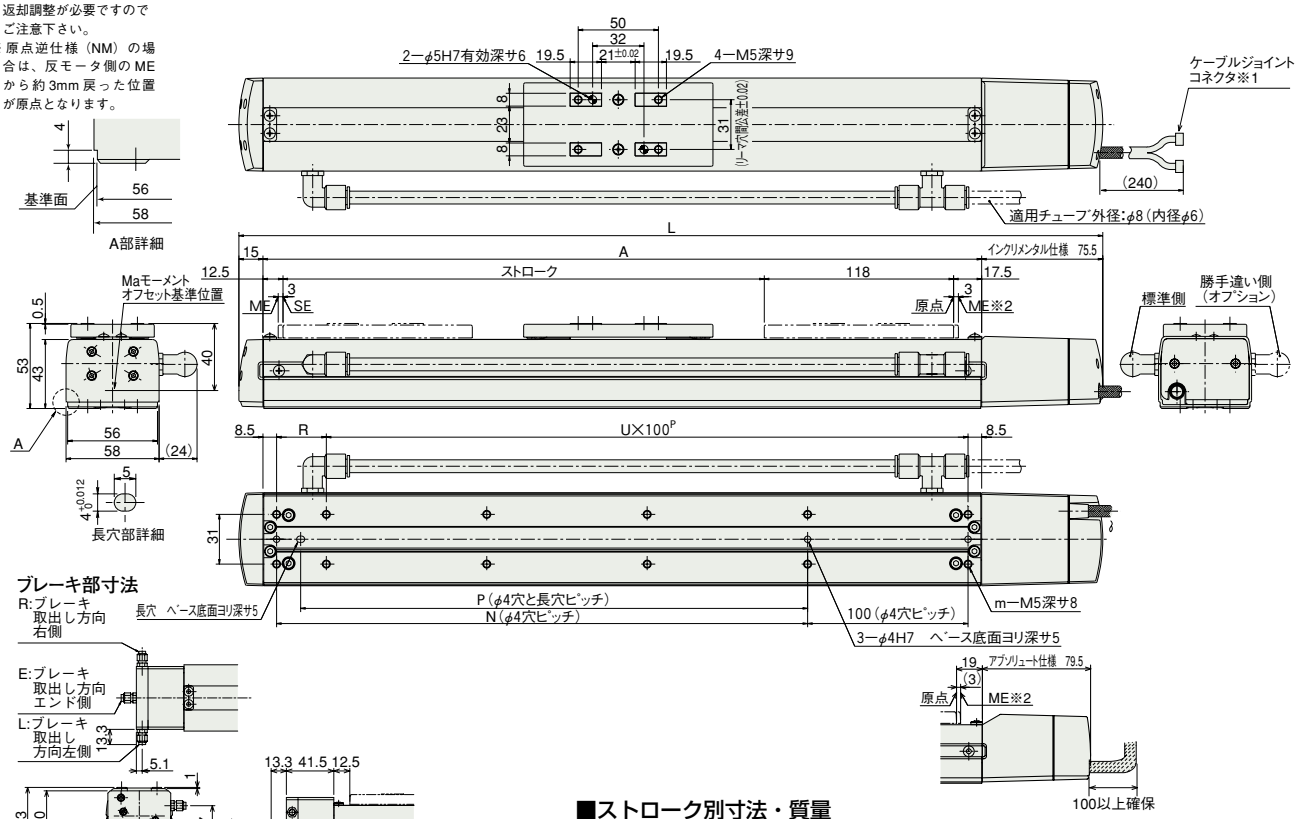
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※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。

※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59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。



ブレーキ部寸法

※ 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

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	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
A		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
P		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)		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

③適応コントローラ

RCACR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		AMEC-C-30Ⅰ-Ⅲ-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	定格2.4A	–	→P537
		ASEP-C-30Ⅰ-Ⅲ-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		DC24V	(標準仕様) 定格1.3A 最大4.4A (省電力仕様) 定格1.3A 最大2.2A	–	→P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅴ-~-Ⅲ-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジショナタイプ				–	→P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅴ-~-Ⅴ-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				
ポジショナタイプ		ACON-C-30Ⅰ-Ⅲ-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点			–	→P631
安全カテゴリ対応ポジショナタイプ		ACON-CG-30Ⅰ-Ⅲ-2-0					–	
パルス列入力タイプ(差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-30Ⅰ-Ⅲ-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(—)			–	
パルス列入力タイプ(オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-30Ⅰ-Ⅲ-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				–	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-30Ⅰ-Ⅱ-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30①Ⅱ-Ⅲ-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点			–	→P675

※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。
※Ⅱは省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。
※Ⅲはi/O種類(NP／PN)が入ります。
※Ⅳは軸数(1～8)が入ります。
※Ⅴはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS3CR-SA8C
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 アルミベースカップリング仕様

RCS3PCR-SA8C
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 アルミベースカップリング
高精度仕様

■型式項目

□ — SA8C — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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
RCS3CR：標準仕様 RCS3PCR：高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 〜 1100:1100mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入下さい。

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

技術資料 巻末P.5

POINT 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。下記ストロークと最高速度の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) 可搬質量は水平が加速度0.3G(リード5は0.2G)、垂直が0.2Gで動作させた時の値です。
(3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末108ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8	2	56.6	50〜1100 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12	3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30	6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12	255.3	

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

■ストロークと最高速度 (単位はmm/s)

リード＼ストローク	50〜650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸引量 (Nℓ/min)
30	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	130 (160) (※)
20	1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	110
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	60
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合は130Nℓ/min、それを超えた速度の場合は160Nℓ/minとなります。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 RCS3CR-SA8C ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 100W	150W	アブソリュート モータW数 100W	150W	RCS3PCR-SA8C ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 100W	150W	アブソリュート モータW数 100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—	—	—	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

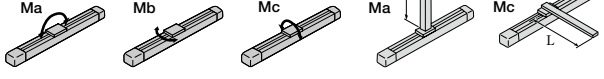
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→巻末P41	—
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→巻末P41	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→巻末P41	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→巻末P41	—
ブレーキ	**B**	→巻末P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末P42	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末P52	—
吸引用継手L字仕様	**VL**	→巻末P58	—
吸引用継手なし	**VN**	→巻末P58	—

アクチュエータ仕様 【 】内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

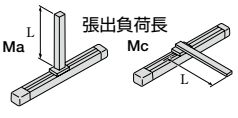
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰り返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N·m Mb:177N·m Mc:266N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:23.1N·m Mb:32.9N·m Mc:54.1N·m
張り出し負荷長	Ma方向390mm以下 Mb·Mc方向390mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(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



張出負荷長



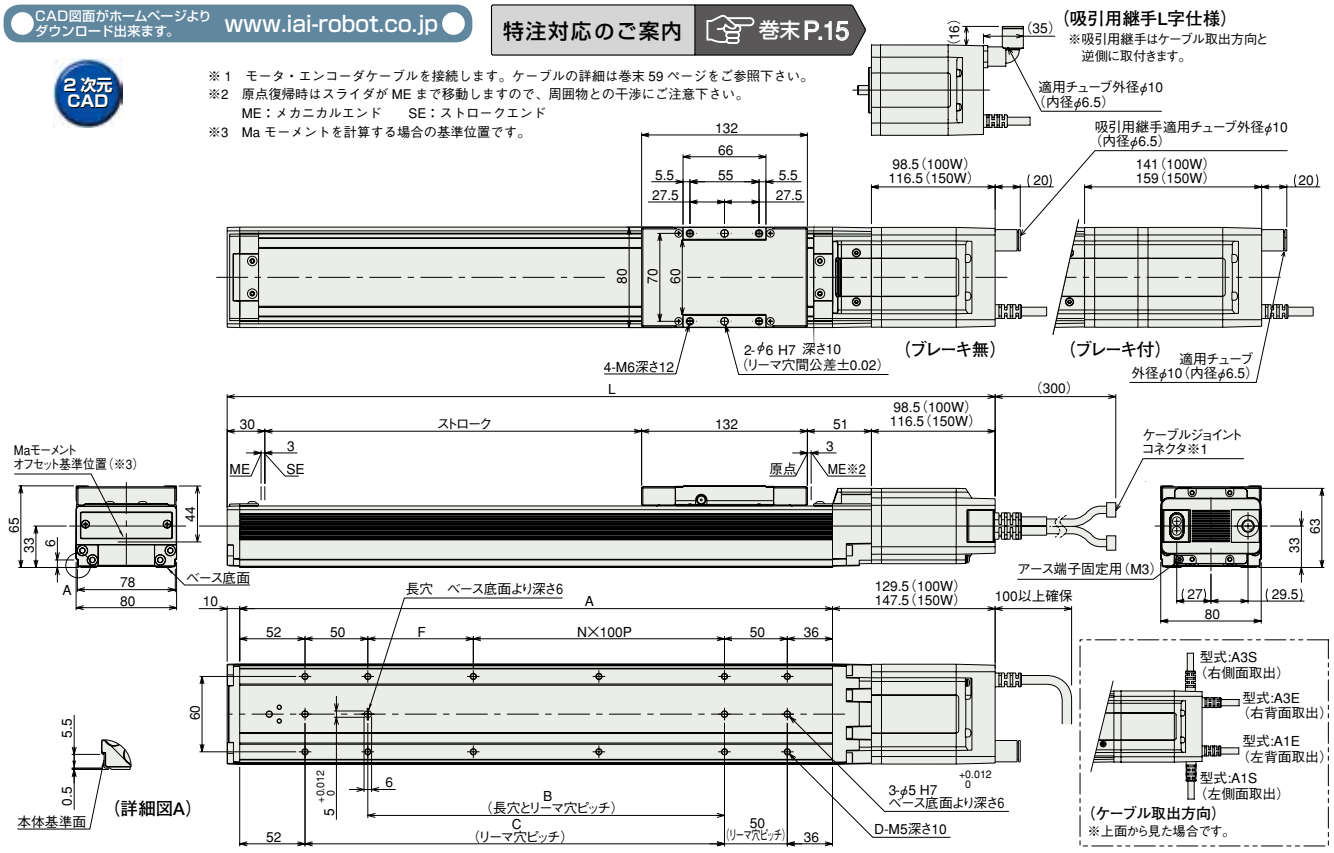
寸法図

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.15

2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



■ストロークと寸法・質量

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	1050	1100
L	100W	ブレーキ無	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
		ブレーキ付	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	150W	ブレーキ無	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
		ブレーキ付	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472
A			222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272
B			34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084
C			84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
D			8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
F			34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
N			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
質量 (kg)	100W	ブレーキ無	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
		ブレーキ付	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5
	150W	ブレーキ無	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
		ブレーキ付	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7

③適応コントローラ

RCS3CR 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
ポジショナモード		SCON-CA-100Ⓘ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-150Ⓘ-NP-2-Ⅱ	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/R/S のみ)	最大 388VA ※1 軸仕様 150W 動作の場合	–	→ P643
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
フィールド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	(–)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ MSCON-C-1-150Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256 点			–	→ P655
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-100Ⓘ-NP-2-Ⅱ SSEL-CS-1-150Ⓘ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			–	→ P685
プログラム制御 1-8軸タイプ		XSEL-ⒾⅡ-1-100Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-ⒾⅡ-1-150Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			–	→ P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)が入ります。
※①はエンコーダの種類(I:インクリ／A:アブソ)が入ります。
※ⅢはXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS3CR-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 鉄ベースカップリング仕様

RCS3PCR-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 鉄ベースカップリング

高精度仕様

■型式項目

□ — 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
RCS3CR：標準仕様 RCS3PCR：高精度仕様		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	100:サーボモータ100W 150:サーボモータ150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 〜 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入下さい。

※型式項目の内容は前付47ページをご参照ください。

CE RoHS

※CEはオプションになります。

技術資料 巻末P.5

POINT 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。下記ストロークと最高速度の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) 可搬質量は水平が加速度0.3G(リード5は0.2G)、垂直が0.2Gで動作させた時の値です。

(3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末108ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8	2	56.6	50〜1000 (50mm毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12	3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30	6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12	255.3	

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

■ストロークと最高速度 (単位はmm/s)

リード＼ストローク	50〜600 (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000	吸引量 (Nℓ/min)
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	160 (190) (※)
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	120
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	80
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合は160Nℓ/min、それを超えた速度の場合は190Nℓ/minとなります。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	標準価格 RCS3CR-SS8C ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 100W	150W	アブソリュート モータW数 100W	150W	RCS3PCR-SS8C ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータW数 100W	150W	アブソリュート モータW数 100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末59ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

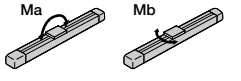
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→巻末P41	—
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→巻末P41	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→巻末P41	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→巻末P41	—
ブレーキ	**B**	→巻末P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末P42	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末P52	—
吸引用継手L字仕様	**VL**	→巻末P58	—

アクチュエータ仕様 【 】内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

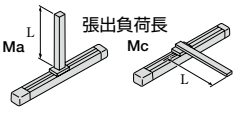
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰り返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N·m Mb:36.3N·m Mc:77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



張出負荷長



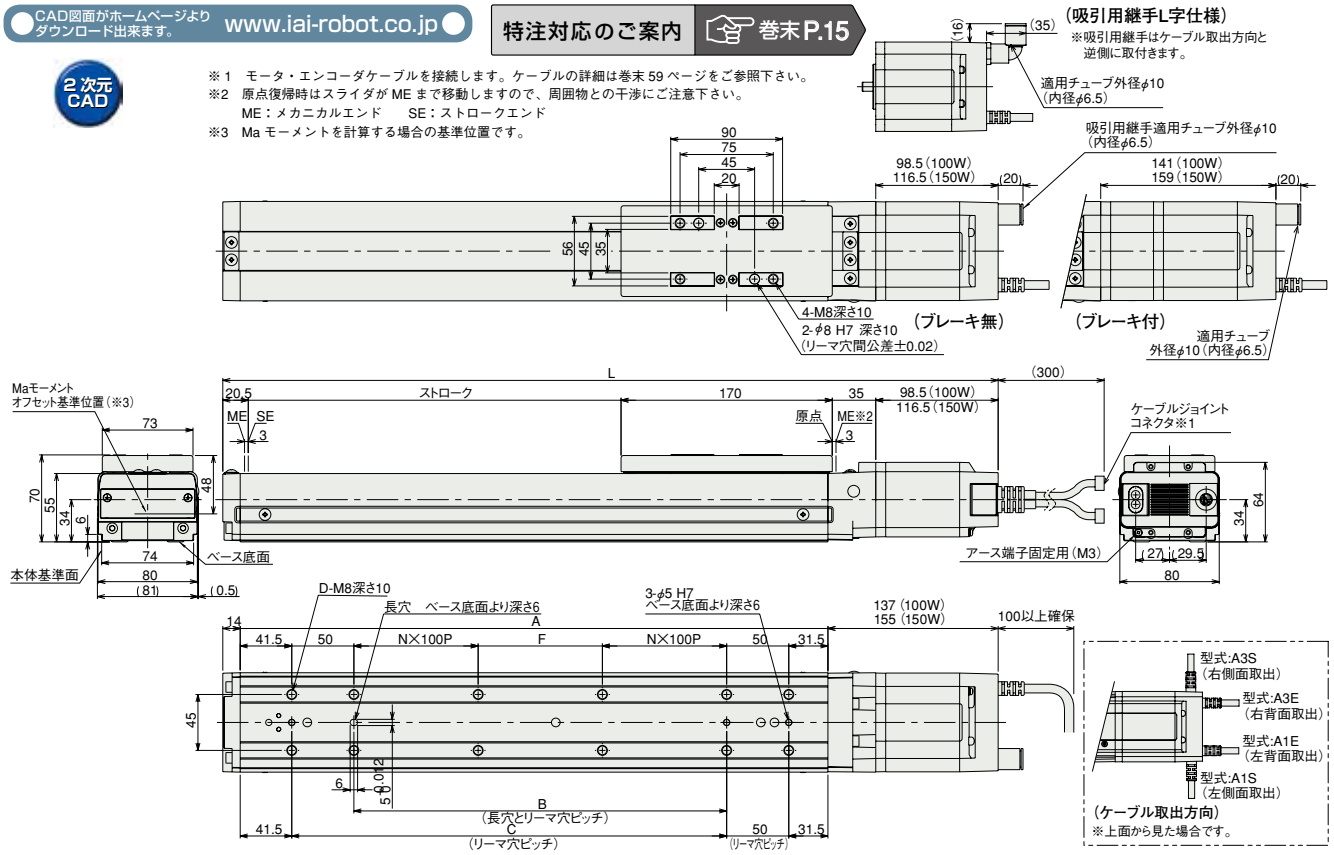
寸法図

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.15

2次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



■ストロークと寸法・質量

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	100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A			223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173
B			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
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			0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
質量 (kg)	100W	ブレーキ無	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
		ブレーキ付	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	ブレーキ無	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
		ブレーキ付	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

③適応コントローラ

RCS3CR 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
ポジショナモード		SCON-CA-100Ⓘ-NP-2-Ⓘ SCON-CA-150Ⓘ-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	最大 388VA ※1 軸仕様 150W 動作の場合	–	→ P643
電磁弁モード			電磁弁と同じ制御で動作が可能	7 点				
フィールド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	(–)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-150Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256 点			–	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-100Ⓘ-NP-2-Ⓘ SSEL-CS-1-150Ⓘ-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			–	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-Ⓘ-1-100Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-150Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			–	→ P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)が入ります。
※①はエンコーダの種類(I:インクリ／A:アブソ)が入ります。
※ⓂはXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS2CR-SA4C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダカップリングタイプ　本体幅 40mm　200V サーボモータ　アルミベース

■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	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 400:400mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

※CEはオプションになります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割（右ページ寸法図参照）が装着されます。

技術資料　巻末P.5

POINT 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下さい。

(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50〜400 (50mm毎)
RCS2CR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2CR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度／吸引量

ストローク / リード	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)

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　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

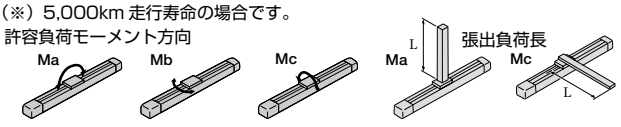
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末 P42	—
フート金具	**FT**	→巻末 P48	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P50	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—
スライダスペーサ	**SS**	→巻末 P55	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末 P58	—

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。

許容負荷モーメント方向



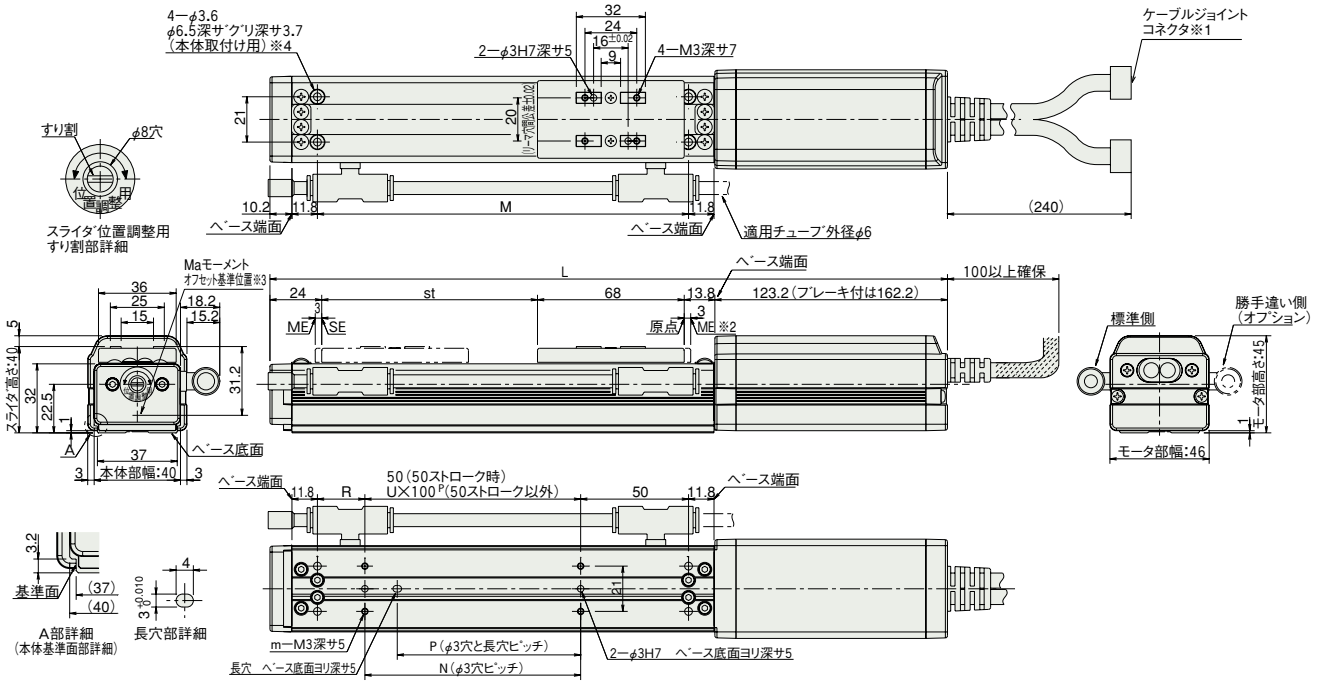
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



■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。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	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
P		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

③適応コントローラ

RCS2CR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
ポジショナモード		SCON-CA-20Ⓘ-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	最大 106VA ※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。	−	→ P643
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	(−)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256 点			−	→ P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			−	→ P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-Ⓙ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			−	→ P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)が入ります。
※①はエンコーダの種類(I:インクリ／A:アブソ)が入ります。
※Ⓙはコントローラのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS2CR-SA5C クリーン対応ロボシリンダ スライダカップリングタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ アルミベース

■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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割（右ページ寸法図参照）が装着されます。

技術資料 巻末P.5

POINT 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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS2CR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50〜500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	2	4	65.7	

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
20	1300 〈800〉	1300 〈800〉	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。〈 〉内は垂直使用の場合（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）

②ストローク(mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

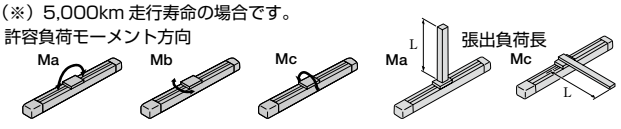
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末 P42	—
フート金具	**FT**	→巻末 P48	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P50	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末 P58	—

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）

（※）5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



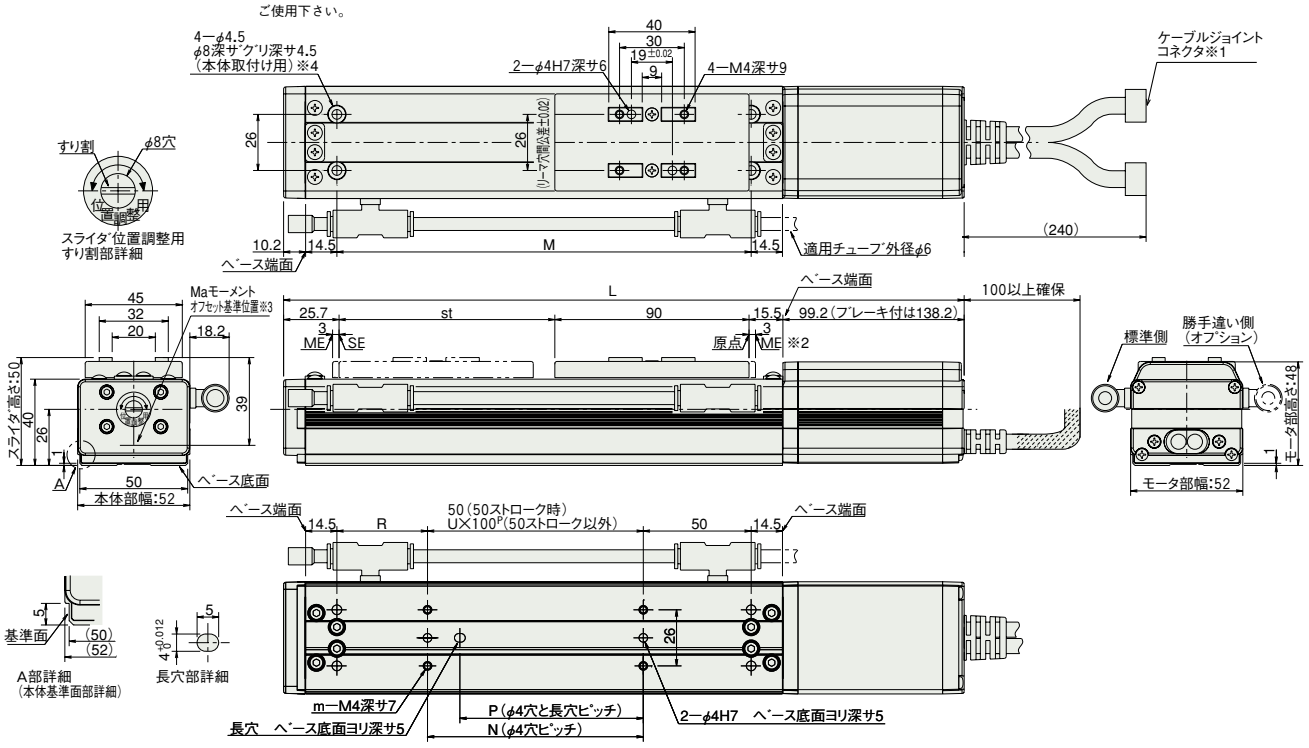
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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 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。



■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。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	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
P		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

③適応コントローラ

RCS2CR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
ポジショナモード		SCON-CA-20Ⓘ-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512 点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q/R/S のみ）	最大 106VA ※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。	–	→ P643
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	(–)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256 点			–	→ P655
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000 点			–	→ P685
プログラム制御 1-8軸タイプ		XSEL-Ⓙ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			–	→ P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※ⒿはXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS2CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダカップリングタイプ　本体幅58mm　200Vサーボモータ　アルミベース

■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	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

※CEはオプションになります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割（右ページ寸法図参照）が装着されます。

技術資料　巻末P.5

POINT 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下さい。

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

(3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50～600 (50mm毎)
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼ストローク	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
20	1300 〈800〉		1160 〈800〉	990 〈800〉	80
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。〈 〉内は垂直使用の場合(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）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
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
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m)～ **X15** (15m)	—
	X16 (16m)～ **X20** (20m)	—
ロボットケーブル	**R01** (1m) ～ **R03** (3m)	—
	R04 (4m) ～ **R05** (5m)	—
	R06 (6m) ～ **R10** (10m)	—
	R11 (11m)～ **R15** (15m)	—
	R16 (16m)～ **R20** (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

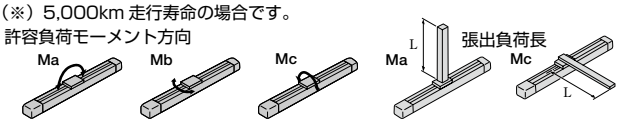
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末 P42	—
フート金具	**FT**	→巻末 P48	—
原点確認センサ	**HS**	→巻末 P50	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末 P58	—

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)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



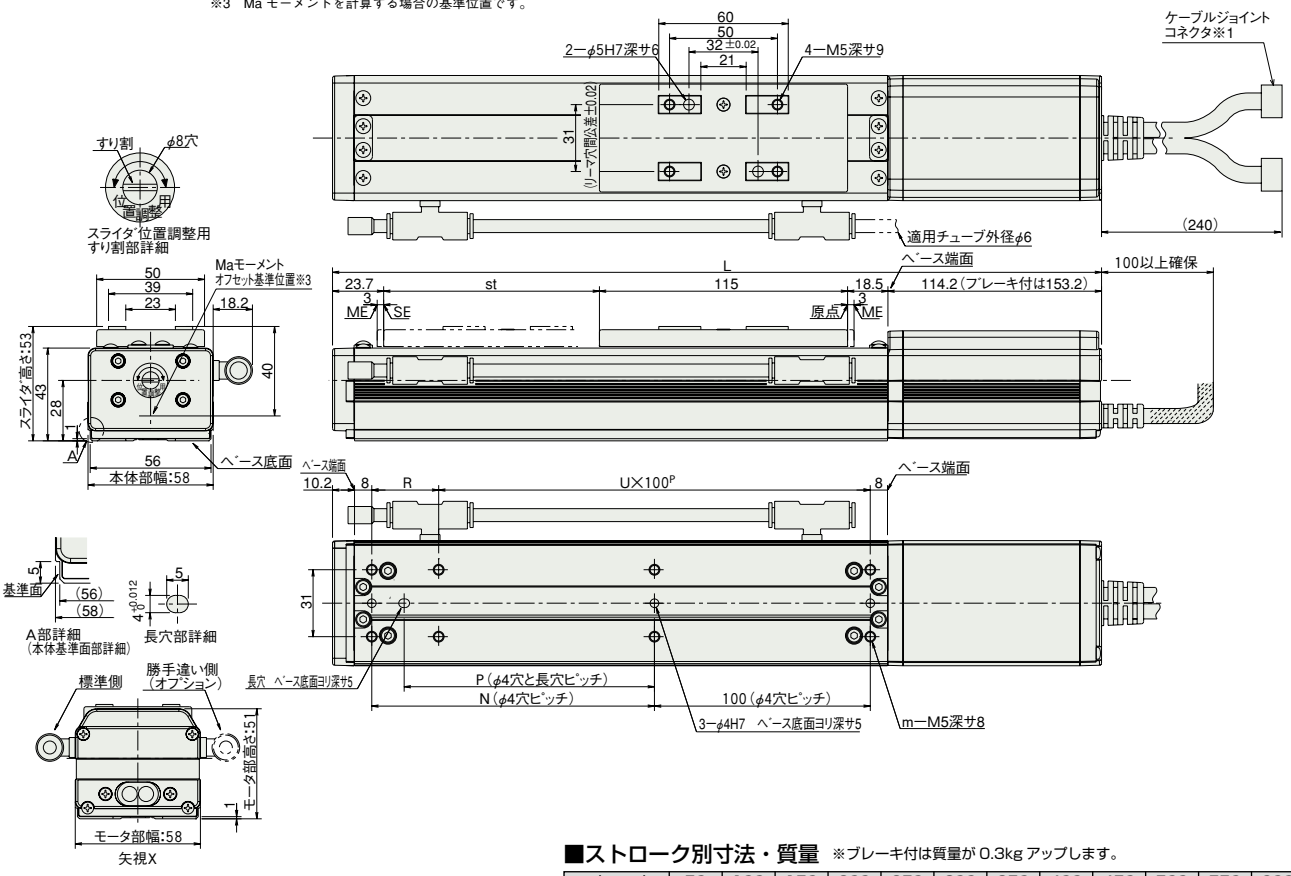
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 59 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。



■ストロークと寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	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
P		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

③適応コントローラ

RCS2CR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
ポジショナモード		SCON-CA-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	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/R/S のみ)	最大 126VA ※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。	–	→P643
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	(−)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30DⅠ-Ⓥ-0-Ⅱ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			–	→P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-30DⅠ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			–	→P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-30DⅠ-N1-EEE-2-Ⅴ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			–	→P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⅱは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)が入ります。
※Ⅴは電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)が入ります。
※Ⅰは エンコーダの種類(I:インクリ／A:アブソ)が入ります。
※Ⅲは XSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)が入ります。
※Ⅴは フィールドネットワーク記号が入ります。

RCS2CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダカップリングタイプ　本体幅73mm　200Vサーボモータ　アルミベース

■型式項目　RCS2CR－SA7C－□－60－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

※CEはオプションになります。

技術資料 巻末P.5

POINT 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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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。
(4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50〜800 (50mm毎)
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼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オプション　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

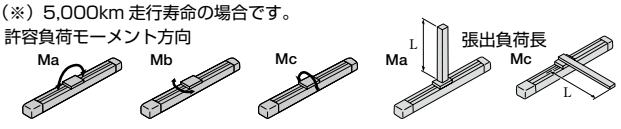
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	**BE**	→巻末 P42	—
ブレーキ (配線左側出し)	**BL**	→巻末 P42	—
ブレーキ (配線右側出し)	**BR**	→巻末 P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末 P42	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末 P58	—

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 (0.1μm)
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。

許容負荷モーメント方向



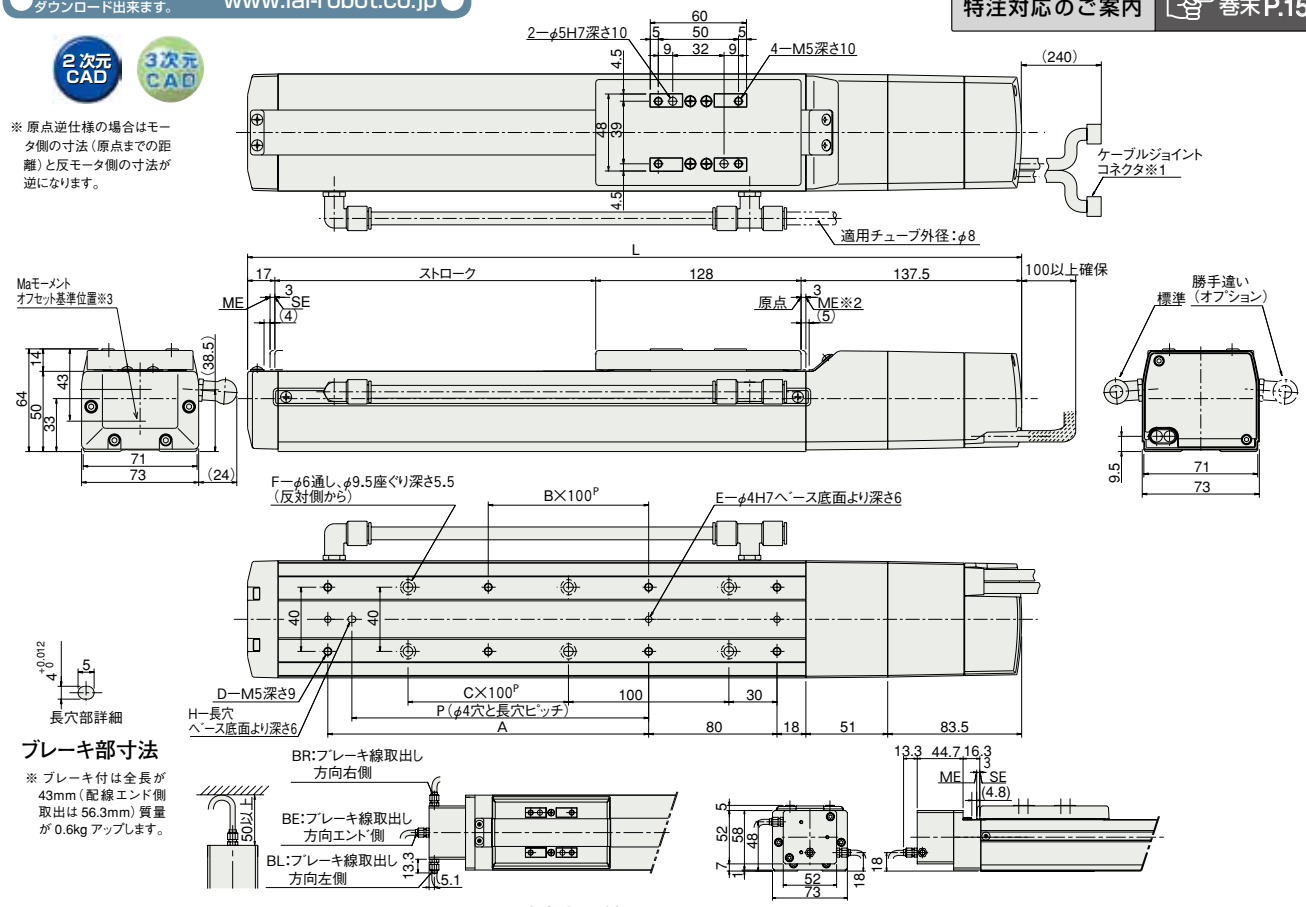
寸法図

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.15

2次元CAD 3次元CAD

※ 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。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が43mm（配線エンド側取出は56.3mm）質量が0.6kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	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
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	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
E	2	3	3	3	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
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	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

※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59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。

③適応コントローラ

RCS2CR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
ポジショナモード		SCON-CA-60Ⓘ-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/S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。	−	→P643
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	（−）				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			−	→P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			−	→P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-Ⓘ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			−	→P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※Ⓘはコントローラのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS2CR-SS7C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダカップリングタイプ　本体幅 60mm　200V サーボモータ　鉄ベース

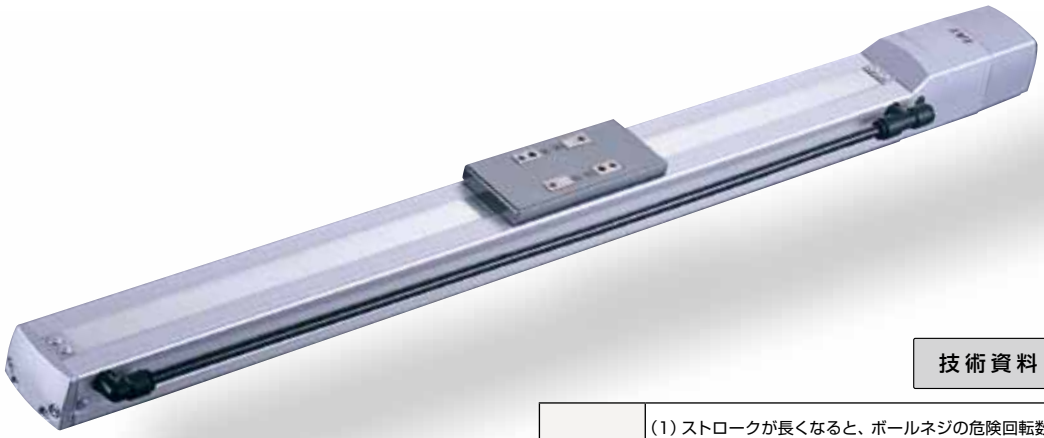
■型式項目　RCS2CR－SS7C－□－60－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60:サーボモータ 60W	12:12mm 6:6mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

※CEはオプションになります。



技術資料　巻末P.5

POINT 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。

(3) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50〜600 (50mm毎)
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼ストローク	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　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

(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）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

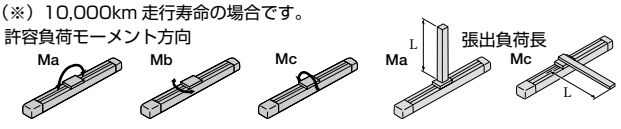
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→巻末 P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末 P42	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末 P58	—

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。

許容負荷モーメント方向

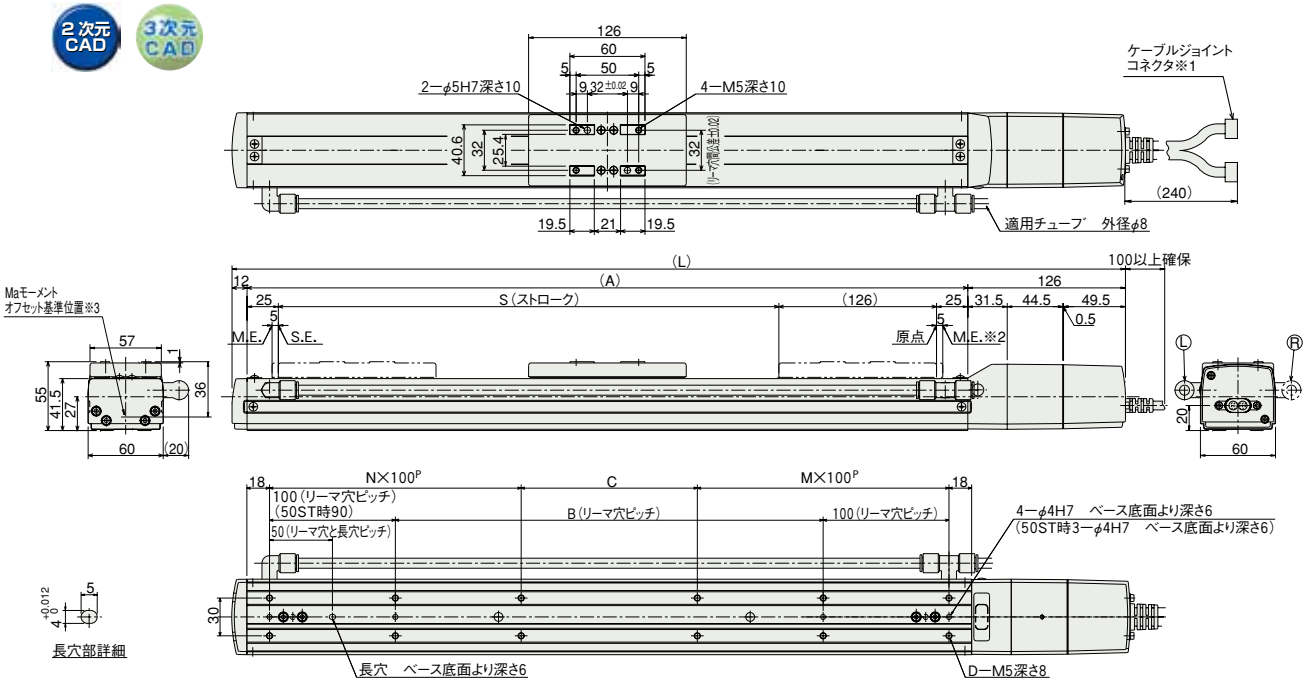


寸法図

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

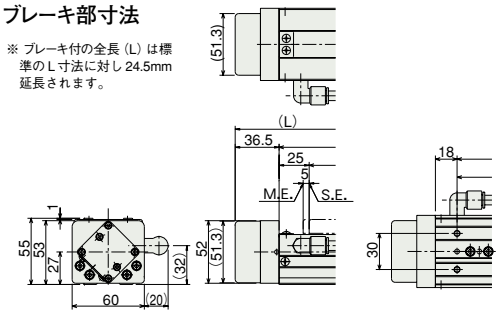
特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法に対し24.5mm延長されます。



※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59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

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
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	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

③適応コントローラ

RCS2CR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
ポジショナモード		SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/S 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。	−	→P643
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	(−)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			−	→P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			−	→P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			−	→P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⅱは電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
※Ⅰはエンコーダの種類(I:インクリ/A:アブソ)が入ります。
※Ⅲはエンコーダの種類(J/K/P/Q/R/S)が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS2CR-SA5D

クリーン対応ロボシリンダ　スライダビルドインタイプ　本体幅52mm　200Vサーボモータ　アルミベース

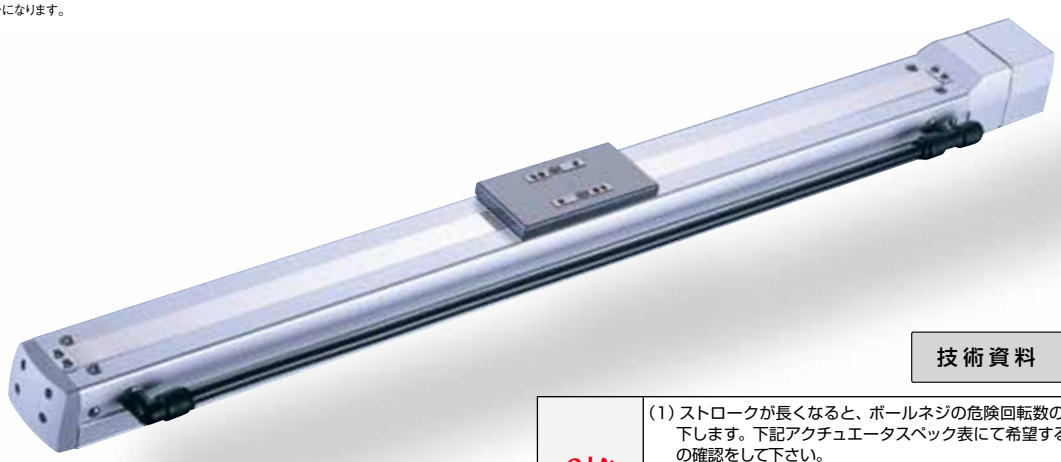
■型式項目　RCS2CR－SA5D－□－20－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE RoHS

※CEはオプションになります。



技術資料　巻末P.5

POINT 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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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。
(4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50〜500 (50mm毎)
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5D-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

リード＼ストローク	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オプション　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

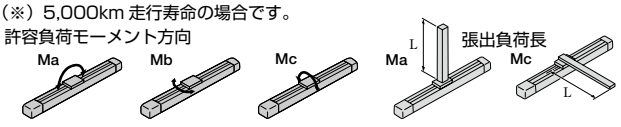
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	**BE**	→巻末 P42	—
ブレーキ (配線左側出し)	**BL**	→巻末 P42	—
ブレーキ (配線右側出し)	**BR**	→巻末 P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末 P42	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末 P58	—

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)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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.15

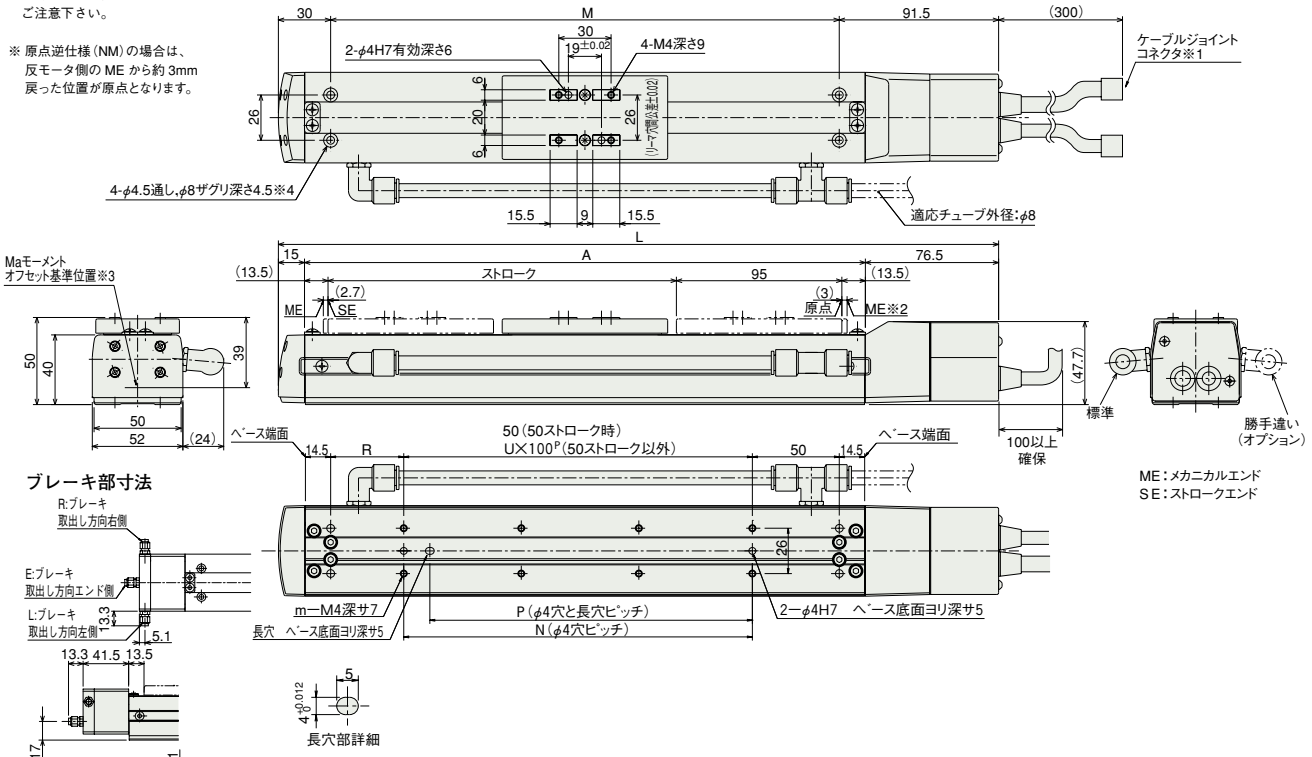
2次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

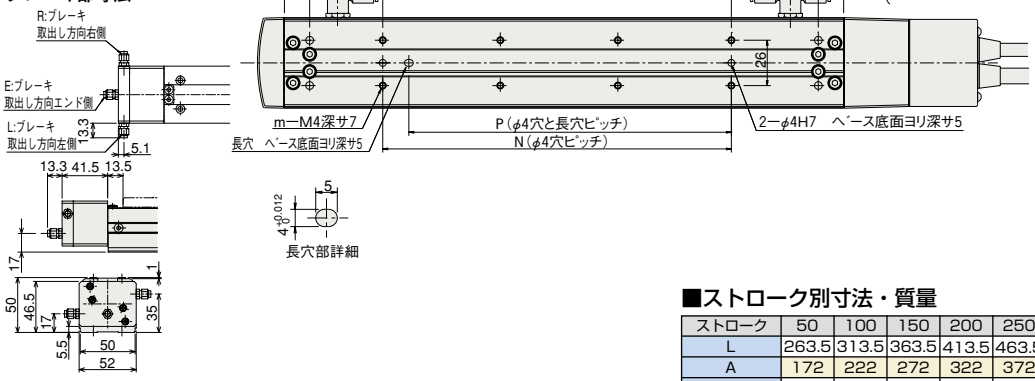
※ 原点逆仕様（NM）の場合は、反モータ側の ME から約 3mm 戻った位置が原点となります。

※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 59 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。

※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 以下でご使用下さい。



ブレーキ部寸法



※ 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。

■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
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	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)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

③適応コントローラ

RCS2CR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
ポジショナモード		SCON-CA-20Ⓘ-NP-2-Ⓘ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q/R/S のみ）	最大 106VA ※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。	–	→P643
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	(–)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			–	→P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-NP-2-Ⓘ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			–	→P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-Ⓘⅱ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			–	→P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⓘは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。
※①はエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※ⒾⅱはXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。

RCS2CR-SA6D

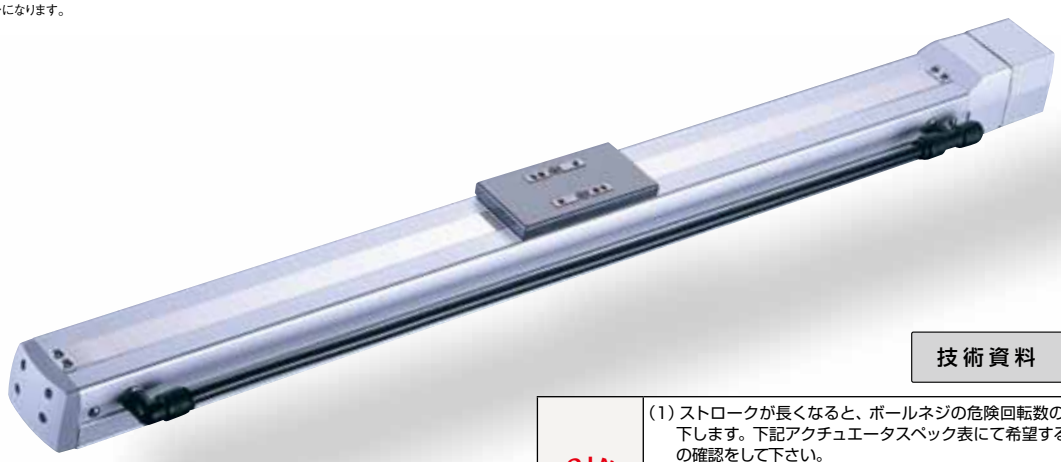
クリーン対応ロボシリンダ　スライダビルドインタイプ　本体幅58mm　200Vサーボモータ　アルミベース

■型式項目　RCS2CR－SA6D－□－30－□－□－□－□－□－□

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

※CEはオプションになります。



技術資料　巻末P.5

POINT 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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 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。
(4) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度／吸引量

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	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オプション　※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル I	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
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
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—
	X11 (11m)〜 **X15** (15m)	—
	X16 (16m)〜 **X20** (20m)	—
ロボットケーブル	**R01** (1m) 〜 **R03** (3m)	—
	R04 (4m) 〜 **R05** (5m)	—
	R06 (6m) 〜 **R10** (10m)	—
	R11 (11m)〜 **R15** (15m)	—
	R16 (16m)〜 **R20** (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

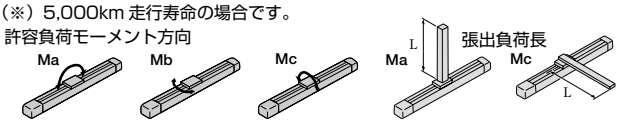
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	**BE**	→巻末 P42	—
ブレーキ (配線左側出し)	**BL**	→巻末 P42	—
ブレーキ (配線右側出し)	**BR**	→巻末 P42	—
CE対応仕様	**CE**	→巻末 P42	—
原点逆仕様	**NM**	→巻末 P52	—
吸引用継手取付勝手違い	**VR**	→巻末 P58	—

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)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



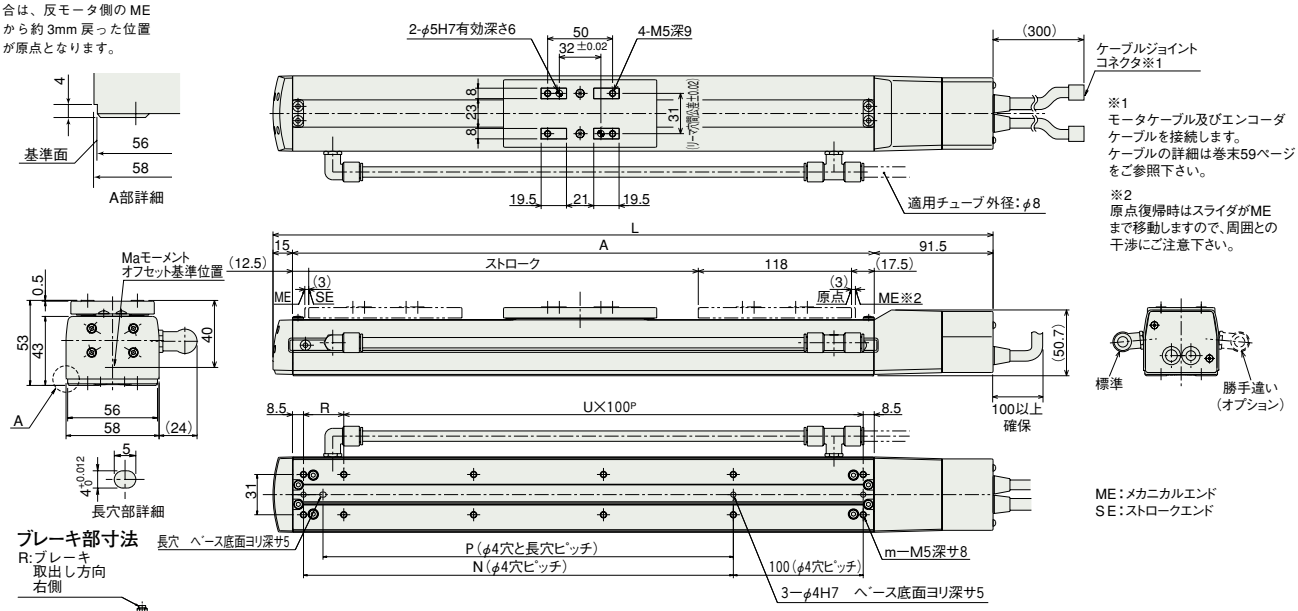
寸法図

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.15

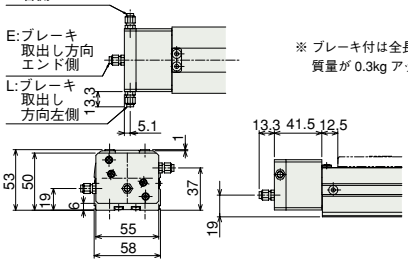
2次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※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。



ブレーキ部寸法

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
L:ブレーキ 取出し 方向左側



※ 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。

※ 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

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
A	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
P	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）	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

③適応コントローラ

RCS2CR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
ポジショナモード		SCON-CA-30DⒾ-NP-2-Ⅱ	最大512点の位置決めが可能	512点	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/Sのみ）	最大126VA ※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。	–	→P643
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	(–)				
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30DⒾ-Ⓥ-0-Ⅱ	最大6軸動作。直接数値指定移動が可能	256点			–	→P655
プログラム制御1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-30DⒾ-NP-2-Ⅱ	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			–	→P685
プログラム制御1-8軸タイプ		XSEL-Ⅲ-1-30DⒾ-N1-EEE-2-Ⓥ	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により異なります			–	→P695

※MSCON、SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※Ⅱは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）が入ります。
※Ⓥは電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）が入ります。
※Ⓘはエンコーダの種類（I：インクリ／A：アブソ）が入ります。
※ⅢはXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）が入ります。
※Ⓥはフィールドネットワーク記号が入ります。