RCP5-SA4C

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 40mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP5 — SA4C — WA — 35P — □ — □ — P3 — □ — □

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
RCP5	SA4C	WA: バッテリレスアブソ仕様	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 500:500mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

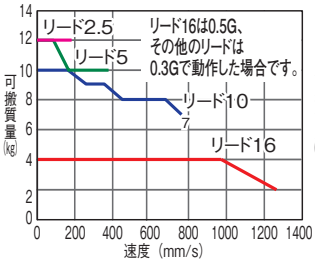
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、巻末-110ページの選定の目安（RCP5・速度加速度別可搬質量表）をご参照下さい。
(2) 押付け動作については巻末-87ページをご参照ください。

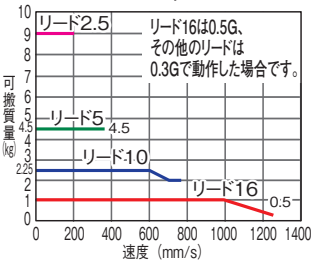
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続

RCP5-SA4C 水平

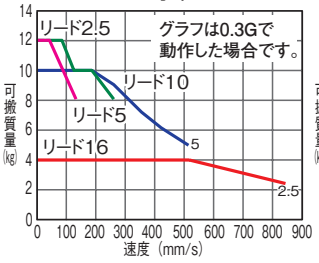


RCP5-SA4C 垂直

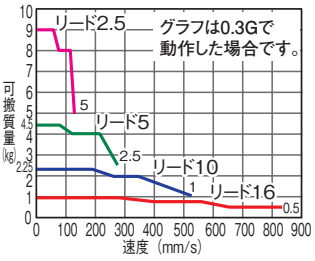


②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続

RCP5-SA4C 水平



RCP5-SA4C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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)
RCP5-SA4C-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	4	1	50～500 (50mm毎)
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効	10	2.25	
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	12	4.5	
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	12	9	
		高出力無効			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50～400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260	1060	875
	高出力無効	840		
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効	525		
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効	260		
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効	130		

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	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→B-194	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	–
原点逆仕様	NM	→B-204	–

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
動的許容モーメント (※1)	Ma方向4.98N・m Mb方向7.11N・m Mc方向9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向：120mm以下、Mb、Mc方向：120mm以下
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

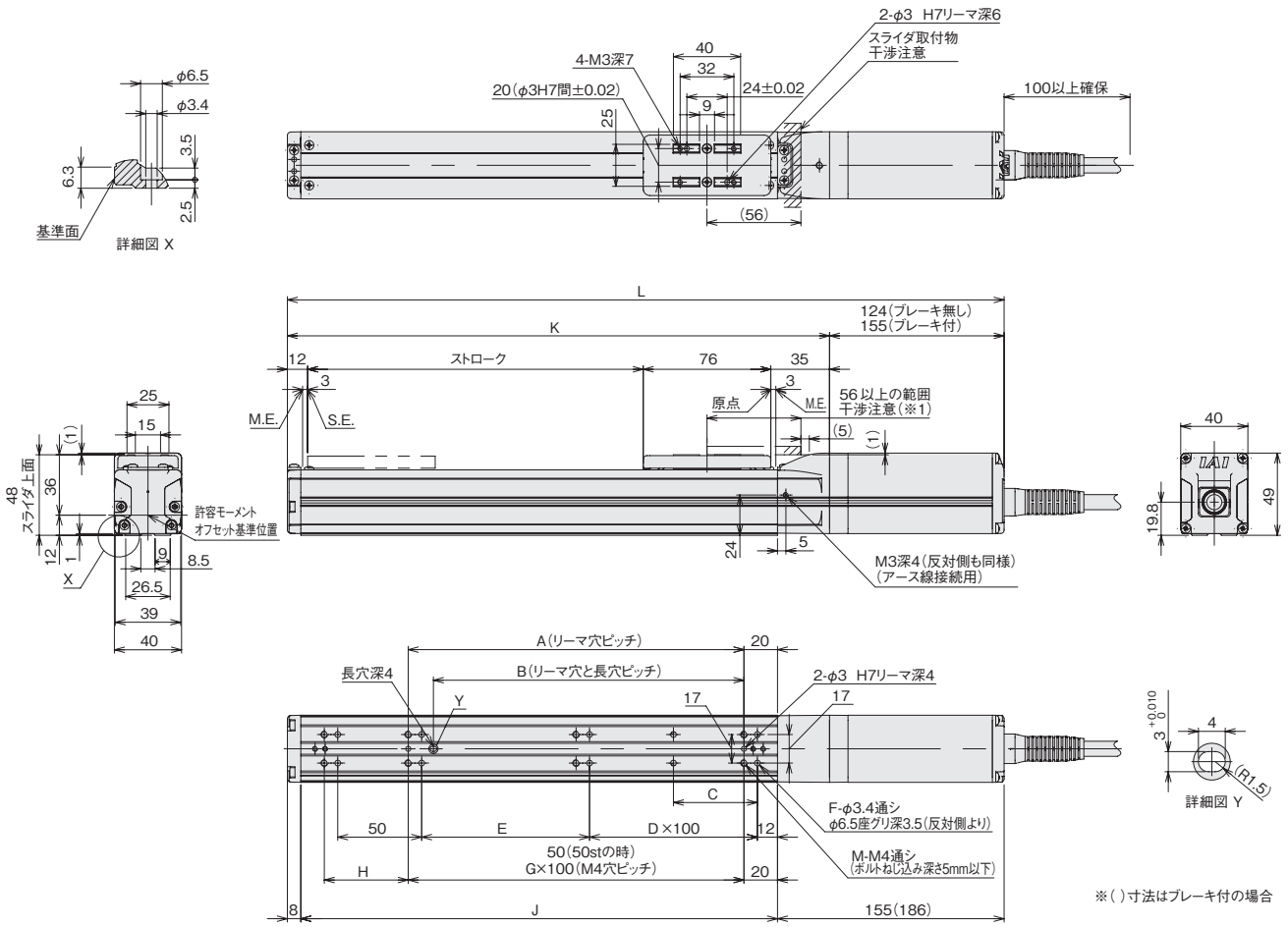
寸法図

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-67

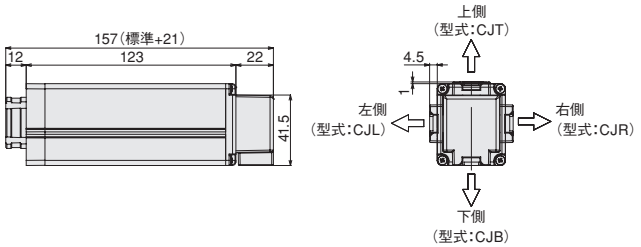
2次元CAD 3次元CAD

※1 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
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-205ページをご覧下さい。



※( )寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■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	ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
	ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
A		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C		25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
D		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
F		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
J		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
K		173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
M		6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.0	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

適応コントローラ

RCP5 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-①-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PLⓋ-2-0				–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-Ⓘ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35PWAI-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35PWAI-Ⓘ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35PWAI-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-35PWAI-Ⓘ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※Ⓘ軸数
※Ⓘ フィールドネットワーク記号 ※ⓋCもしくはLC ※ⓋはN (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP5-SA6C 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 RCP5 — SA6C — WA — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

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
RCP5	SA6C	WA: バッテリレスアブソ仕様	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 MSEL	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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

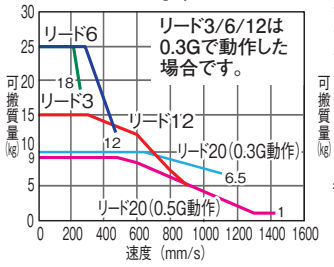
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、巻末-110ページの選定の目安（RCP5・速度加速度別可搬質量表）をご参照下さい。
(2) 押付け動作については巻末-87ページをご参照ください。

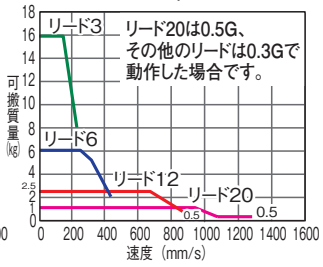
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続

RCP5-SA6C 水平

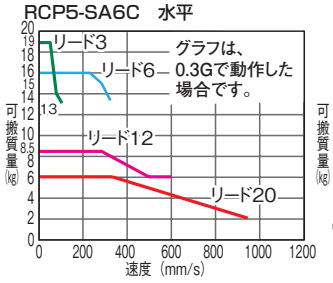


RCP5-SA6C 垂直

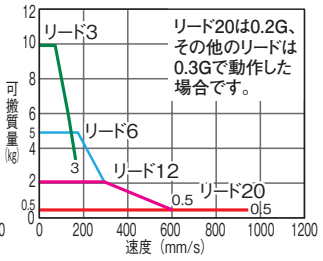


②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続

RCP5-SA6C 水平



RCP5-SA6C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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)
RCP5-SA6C-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50〜800 (50mm毎)
		高出力無効	6	0.5	
RCP5-SA6C-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP5-SA6C-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	16	5	
RCP5-SA6C-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	16	
		高出力無効	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

<ー>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50〜400(50mm毎)	450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
20	高出力有効	1440 <1280>		1335 <1280>	1130	970	840	735	650	575
	高出力無効	960					840	735	650	575
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効	600				535	460	405	355	315
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効	300				265	230	200	175	155
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効	150				130	115	100	85	75

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	①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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→B-194	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→B-194	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→B-194	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→B-194	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—

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
繰返し位置決め精度(※1)	±0.02mm [±0.03]
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11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma方向：150mm以下、Mb、Mc方向：150mm以下
(※1)[ ]内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

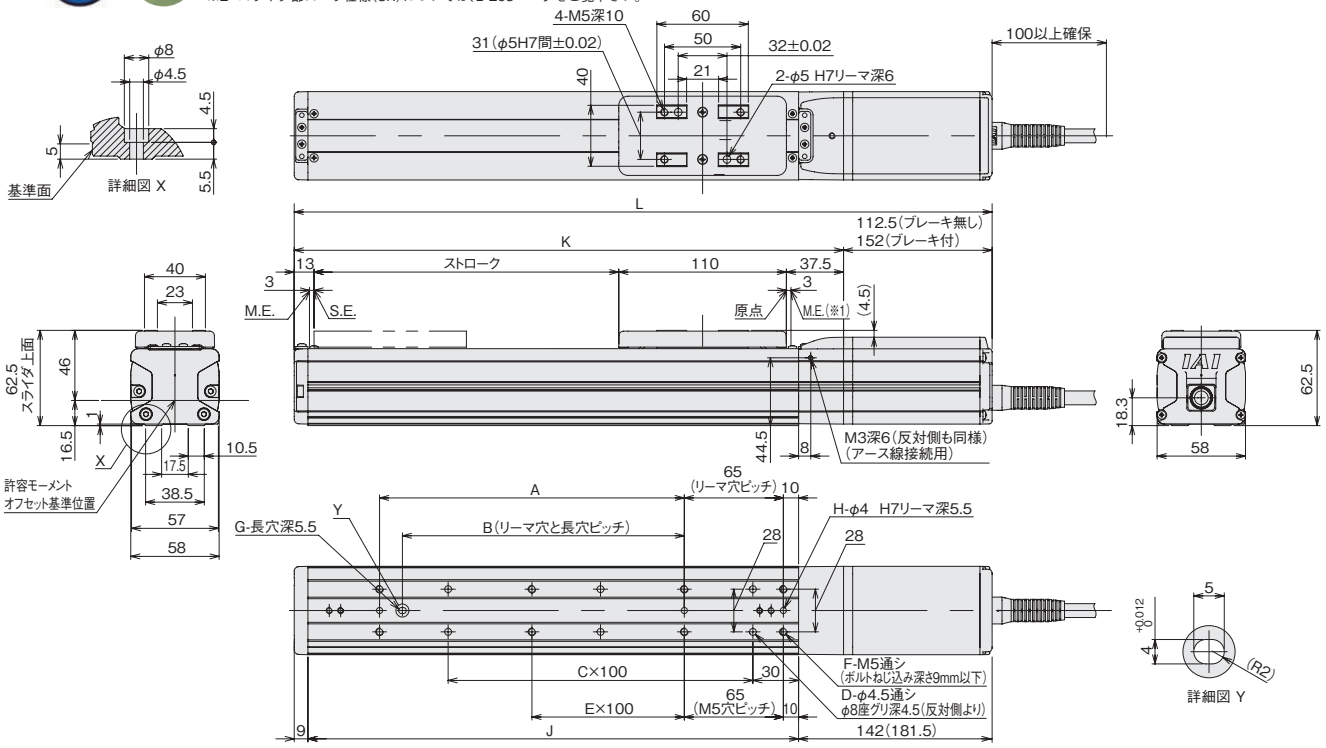
寸法図

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-67

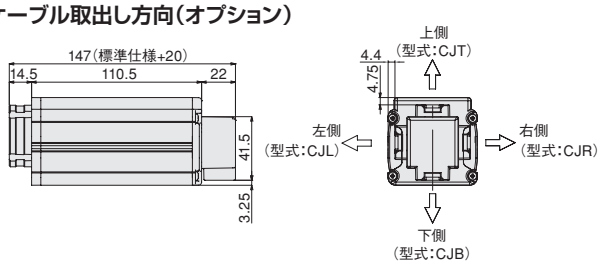
2次元CAD 3次元CAD

※1 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
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-205ページをご覧下さい。



※( )寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■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	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	ブレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H		2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
K		210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5

適応コントローラ

RCP5 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-①-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0				–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-Ⓘ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PWAI-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PWAI-Ⓘ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PWAI-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PWAI-Ⓘ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類 (NP／PN)　※Ⓘ軸数
※Ⓘ フィールドネットワーク記号　※ⓋCもしくはLC　※ⓋはN (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP5-SA7C

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 RCP5 — SA7C — WA — 56P — □ — □ — P3 — □ — □

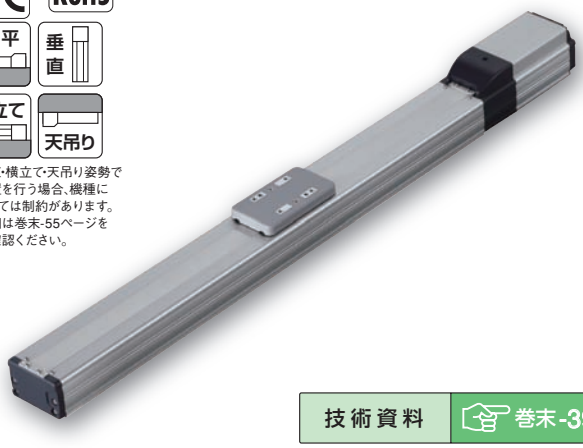
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP5	SA7C	WA: バッテリレスアブソ仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ～ 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

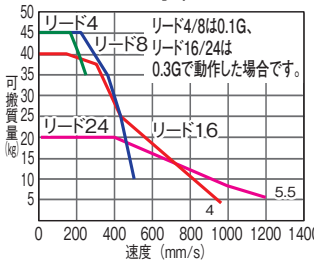
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、巻末-110ページの選定の目安 (RCP5・速度加速度別可搬質量表) をご参照下さい。
(2) 押付け動作については巻末-87ページをご参照ください。

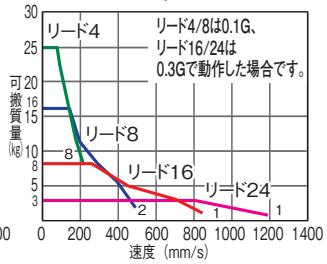
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA・MSEP・MSEL接続

RCP5-SA7C 水平

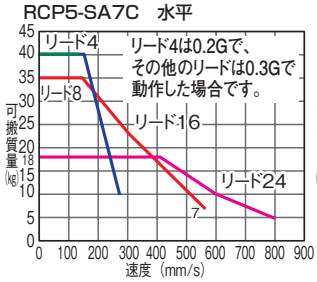


RCP5-SA7C 垂直

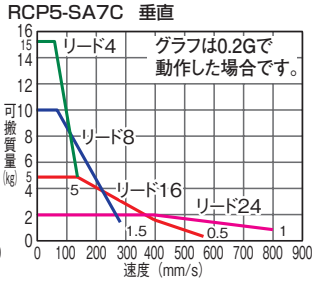


②高出力無効 PCON-CA・MSEP接続

RCP5-SA7C 水平



RCP5-SA7C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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)
RCP5-SA7C-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50～800 (50mm毎)
		高出力無効	18	2	
RCP5-SA7C-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5	
RCP5-SA7C-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10	
RCP5-SA7C-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40	15	

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50～550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1200		1145	1000	885	785
	高出力無効	800					785
16	高出力有効	980 <840>	875 <840>	755	660	585	520
	高出力無効	560					520
8	高出力有効	490	430	375	325	290	255
	高出力無効	280					255
4	高出力有効	245 <210>	215 <210>	185	160	140	125
	高出力無効	140					125

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87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	①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	種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–	ロボットケーブル	R01 (1m) ～R03 (3m)	–
	S (3m)	–		R04 (4m) ～R05 (5m)	–
	M (5m)	–		R06 (6m) ～R10 (10m)	–
長さ特殊	X06 (6m) ～X10 (10m)	–		R11 (11m)～R15 (15m)	–
	X11 (11m)～X15 (15m)	–		R16 (16m)～R20 (20m)	–
	X16 (16m)～X20 (20m)	–			

※保守用のケーブルは巻末-3 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→B-194	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→B-194	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	–
原点逆仕様	NM	→B-204	–

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
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03]
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11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向33.7N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
(※1)[ ]内はリード24の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

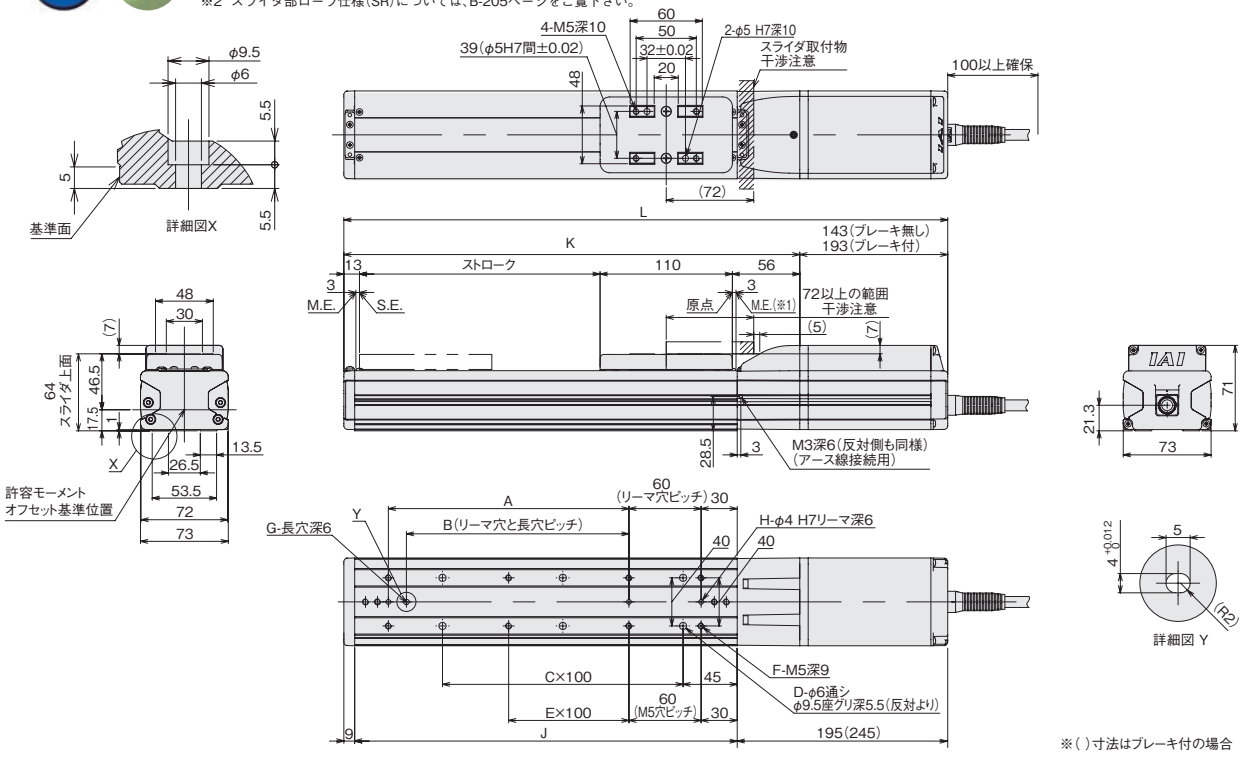
寸法図

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-67

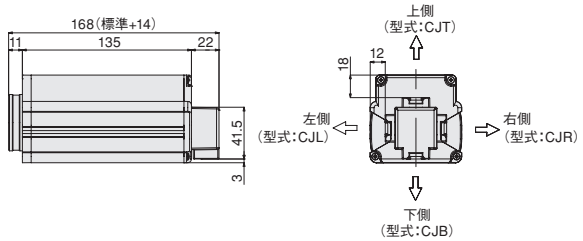
2次元CAD 3次元CAD

※1 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
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-205ページをご覧下さい。



※( )寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■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	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
	ブレーキ有り	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172
A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H		2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
K		229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979
質量 (kg)	ブレーキ無し	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	6.1	6.4
	ブレーキ有り	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.9

適応コントローラ

RCP5 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-①-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PLⓋ-2-0				–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-Ⓘ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PWAI-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PWAI-Ⓘ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PWAI-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PWAI-Ⓘ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類 (NP／PN)　※Ⓘ軸数
※Ⓘ フィールドネットワーク記号　※ⓋCもしくはLC　※ⓋはN (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-SA3C 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32mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4 — SA3C — I — 28P — □ — □ — P3 — □ — □

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
RCP4	SA3C	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。	28P:パルスモータ 28□サイズ	6：6mm 4：4mm 2：2mm	25：25mm ～ 300：300mm (25mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

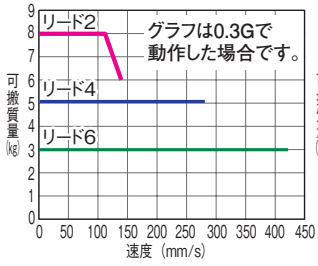
POINT 選定上の注意

（1）アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
速度の詳細は、巻末-115ページの「速度•加速度別可搬質量表」をご参照下さい。
（2）押付け動作については、巻末-87ページをご参照下さい。

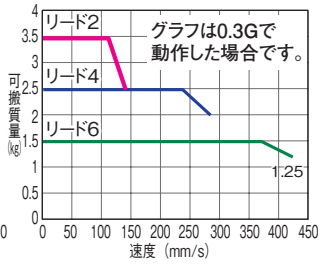
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA•MSEP•MSEL接続

RCP4-SA3C 水平

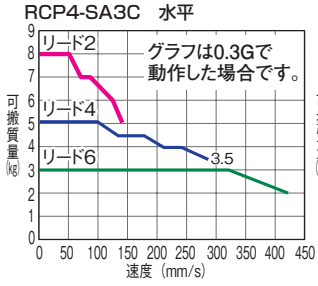


RCP4-SA3C 垂直

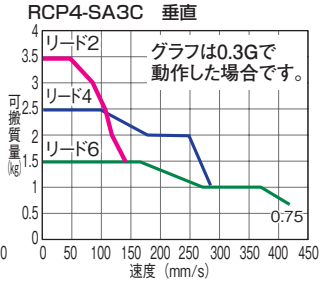


②高出力無効 PCON-CA•MSEP接続

RCP4-SA3C 水平



RCP4-SA3C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP4-SA3C-I-28P-6- ① -P3- ② - ③	6	3	1.5	25～300 (25mm毎)
RCP4-SA3C-I-28P-4- ① -P3- ② - ③	4	5	2.5	
RCP4-SA3C-I-28P-2- ① -P3- ② - ③	2	8	3.5	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25～300 (25mm毎)
6	有効	420
	無効	
4	有効	280
	無効	
2	有効	140
	無効	

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	①ストローク(mm)	標準価格
25	—	175	—
50	—	200	—
75	—	225	—
100	—	250	—
125	—	275	—
150	—	300	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	—
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	—
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 -3 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
原点確認センサ（右側）	**HSR**	→B-200	—
原点確認センサ（左側）	**HSL**	→B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

※原点確認センサ「HS」は、取付方向により「HSR」(右側取付)「HSL」(左側取付)があります。取付方向については次頁をご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±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
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N·m Mb方向5.45N·m Mc方向6.10N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向：100mm以下、Mb、Mc方向：100mm以下

(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

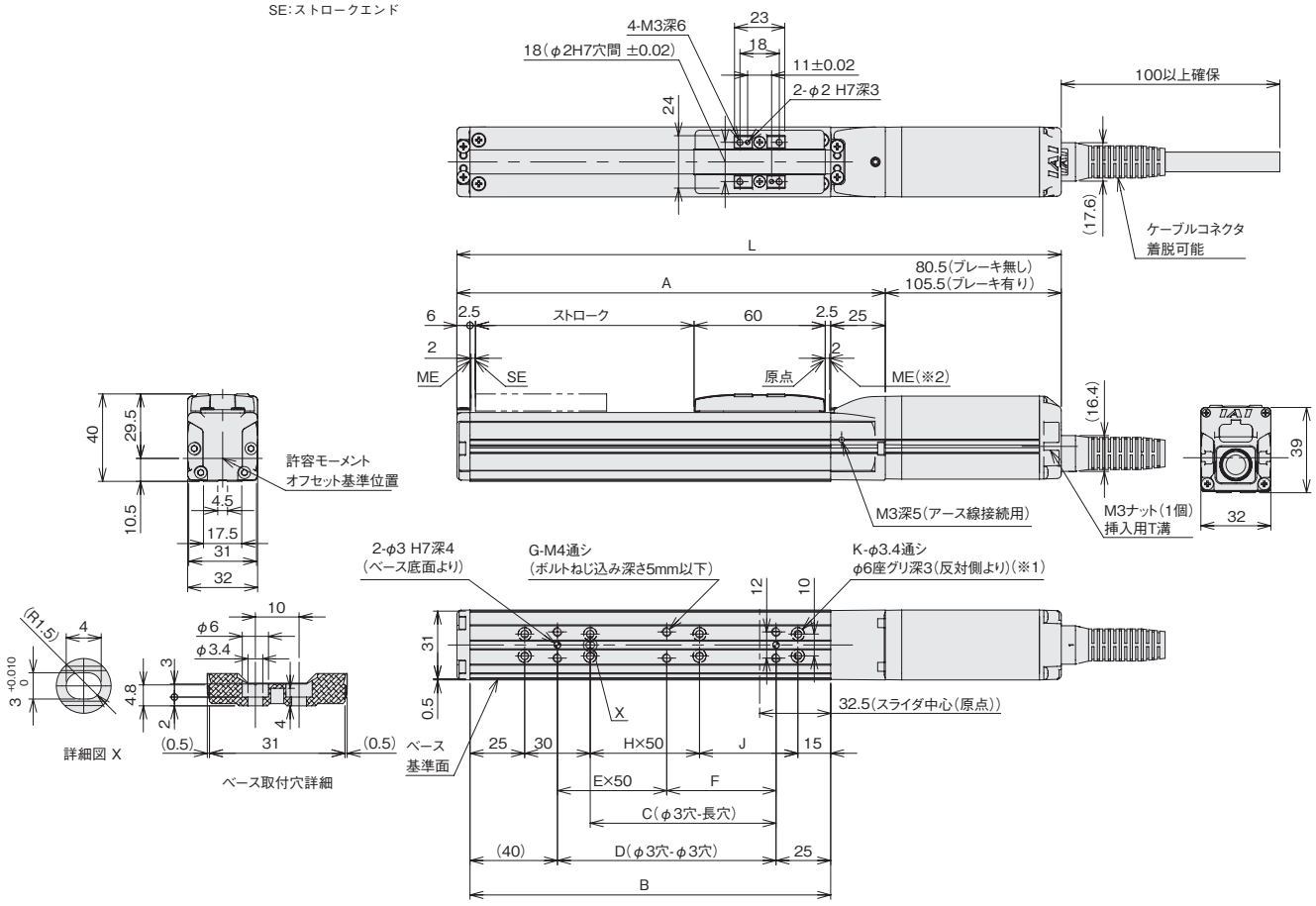
寸法図

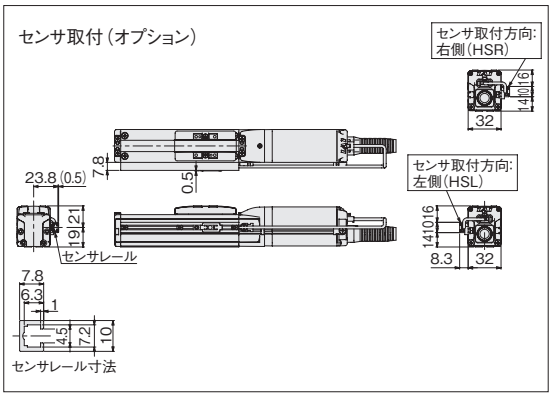
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※1 25mmストロークは、上面からの取付穴が6箇所あります。
取付けに使用できるのは、両端の4箇所だけです。
※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		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	ブレーキ無し	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	ブレーキ有り	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5	501.5
A		121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
D		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
F		25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
G		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
H		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
J		(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
K		(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	ブレーキ有り	0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⓘ-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⅲ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓟ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号　※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-SA5C

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 RCP4 — SA5C — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

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	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

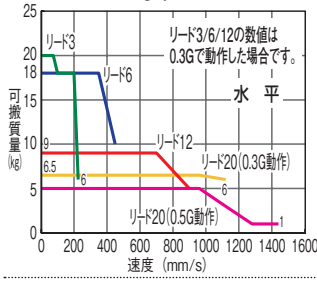
POINT 選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度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-115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) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

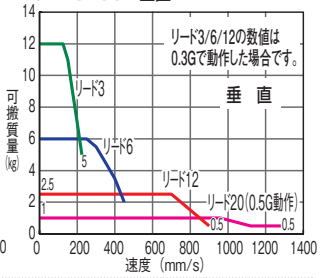
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA•MSEP•MSEL接続

RCP4-SA5C 水平

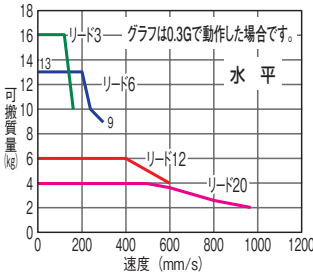


RCP4-SA5C 垂直

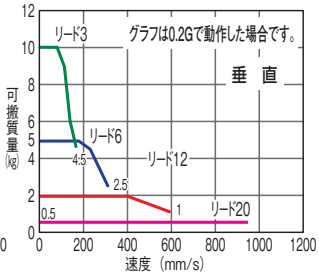


②高出力無効 PCON-CA•MSEP接続

RCP4-SA5C 水平



RCP4-SA5C 垂直



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)
RCP4-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6.5	1	50〜800 (50mm毎)
		高出力無効	4	0.5(※)	
RCP4-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	9	2.5	
		高出力無効	6	2	
RCP4-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	18	6	
		高出力無効	13	5	
RCP4-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	20	12	
		高出力無効	16	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (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)
20	高出力有効	1440<1280>		1225	1045	900	785	690	610
	高出力無効	960				900	785	690	610
12	高出力有効	900	795	665	570	490	425	375	330
	高出力無効	600			570	490	425	375	330
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300			285	245	215	185	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150			140	120	105	90	80

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	①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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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5.81N·m Mb方向8.30N·m Mc方向14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

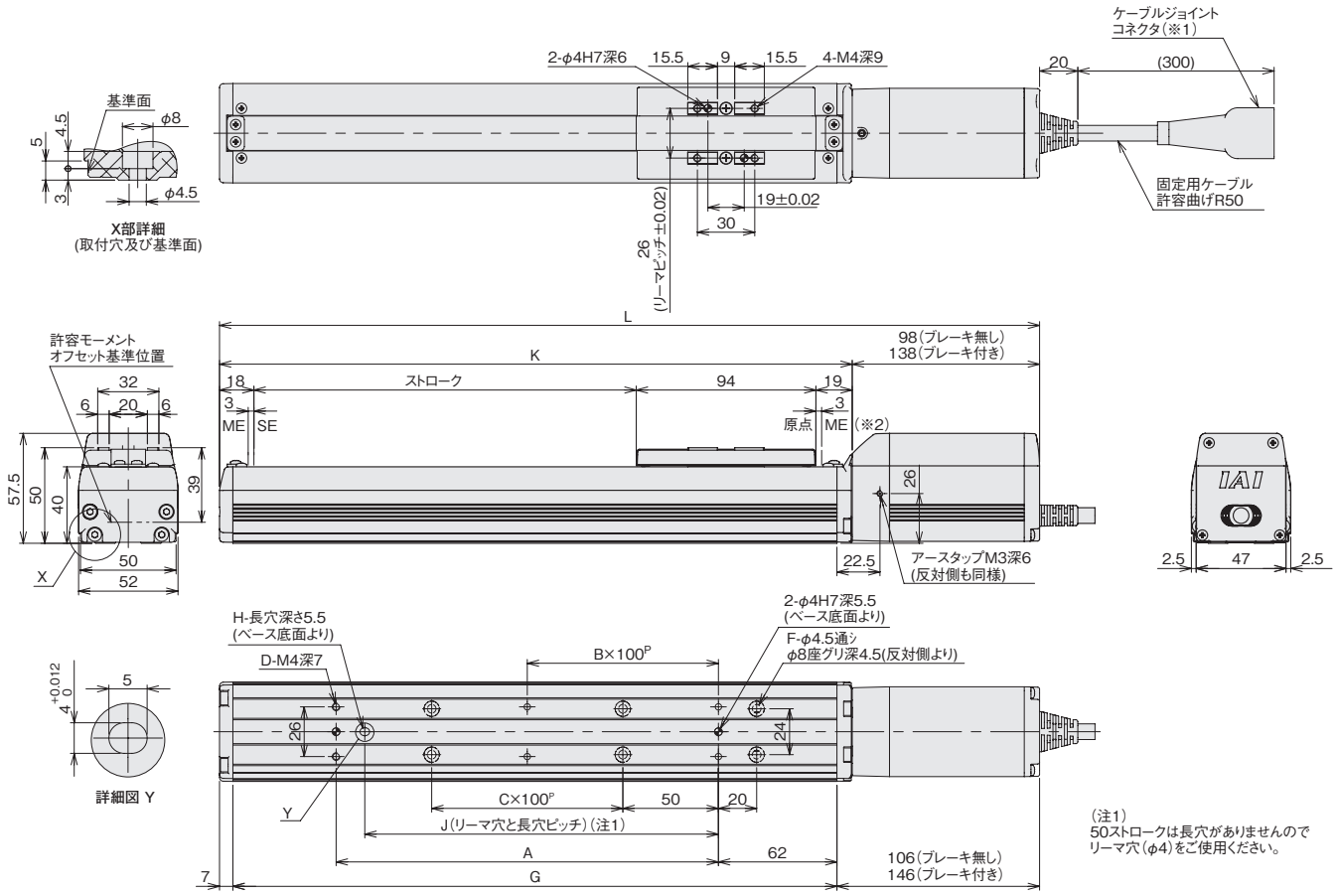
寸法図

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

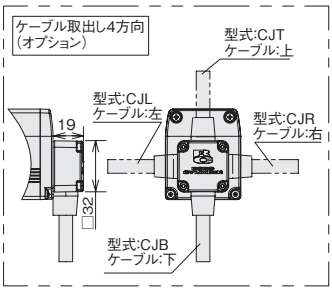
特注対応のご案内 巻末-67

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-3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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



(注1)
50ストロークは長穴がありませんのでリーマ穴(φ4)をご使用ください。



■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

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⓘ-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類 (NP／PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓟ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号　※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-SA6C 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 RCP4 — SA6C — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

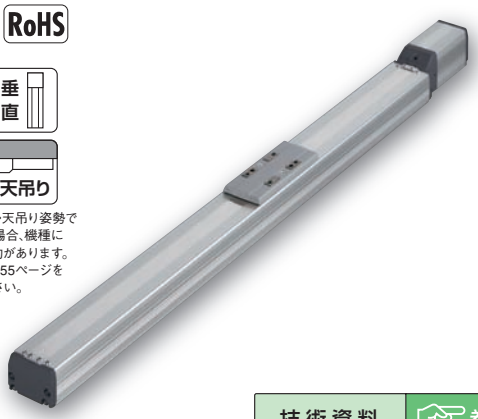
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

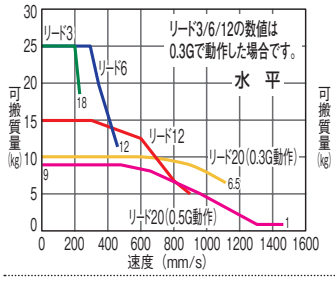
POINT 選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度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-115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) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

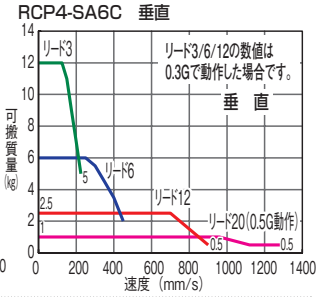
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA•MSEP•MSEL接続

RCP4-SA6C 水平

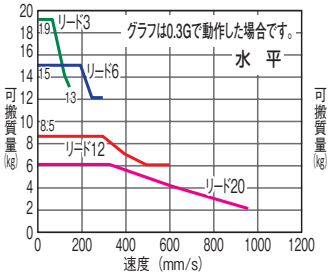


RCP4-SA6C 垂直

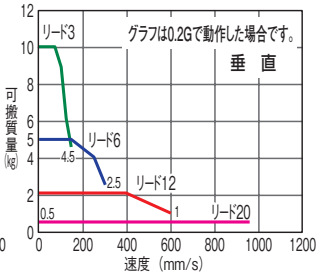


②高出力無効 PCON-CA•MSEP接続

RCP4-SA6C 水平



RCP4-SA6C 垂直



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)
RCP4-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50〜800 (50mm毎)
		高出力無効	6	0.5(※)	
RCP4-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP4-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	15	5	
RCP4-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
		高出力無効	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (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)
20	高出力有効	1440<1280>		1230	1045	905	785	690	615
	高出力無効	960				905	785	690	615
12	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335
	高出力無効	600			570	490	430	375	335
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300			285	245	215	185	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150			140	120	105	90	80

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	①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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下

(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

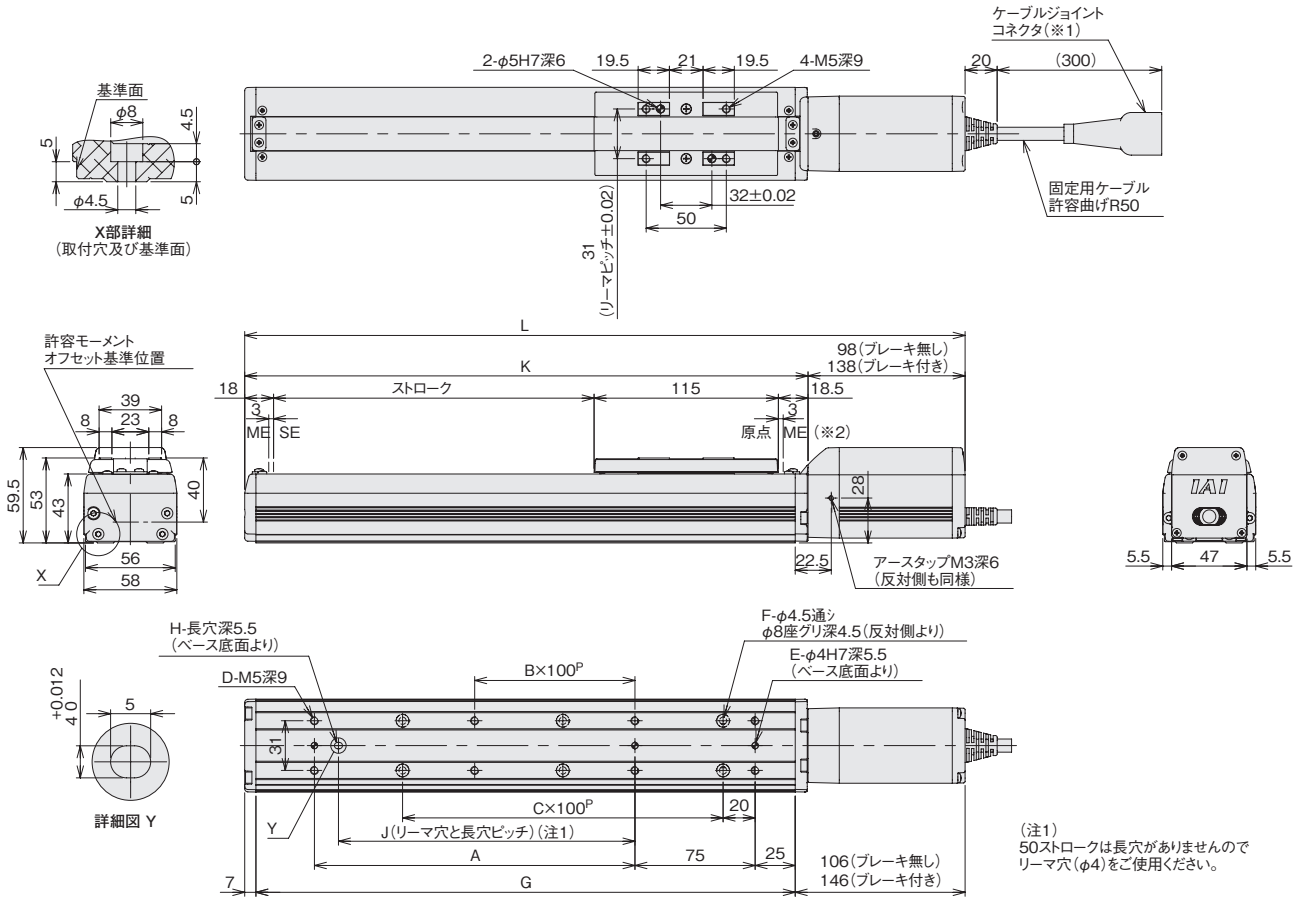
寸法図

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

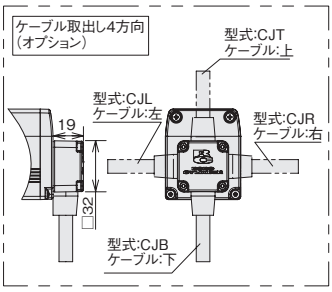
特注対応のご案内 巻末-67

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-3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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



(注1)
50ストロークは長穴がありませんのでリーマ穴(φ4)をご使用ください。



■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

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘⅲ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘⅱ-～Ⓘ-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘⅱ-～Ⓘⅲ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類 (NP/PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓥ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号　※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-SA7C

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 RCP4 — SA7C — I — 56P — □ — □ — P3 — □ — □

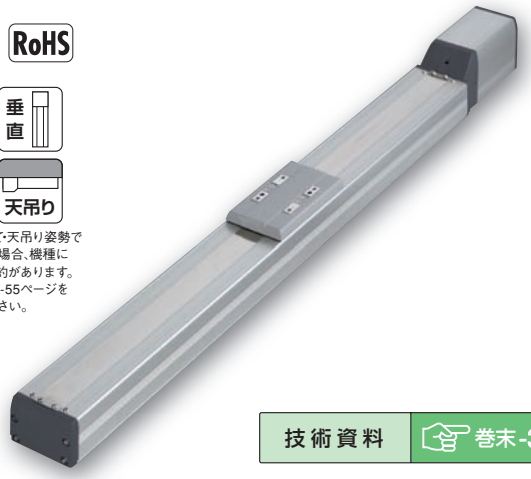
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

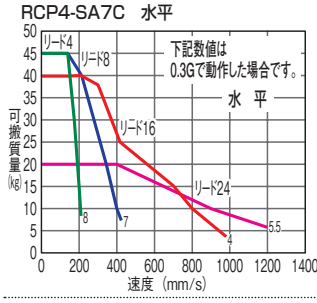
POINT 選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度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-115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) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

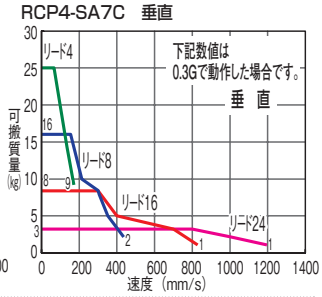
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA•MSEP•MSEL接続

RCP4-SA7C 水平

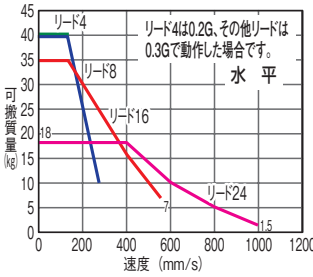


RCP4-SA7C 垂直

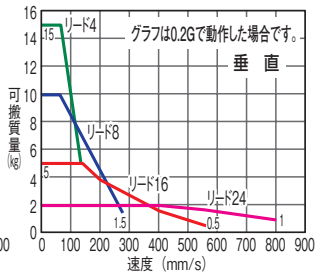


②高出力無効 PCON-CA•MSEP接続

RCP4-SA7C 水平



RCP4-SA7C 垂直



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)
RCP4-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50〜800 (50mm毎)
		高出力無効	18	2(※)	
RCP4-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5(※)	
RCP4-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10(※)	
RCP4-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40(※)	15(※)	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (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)
24	高出力有効	1200				1155	1010	890	790
	高出力無効	1000<800>						890<800>	790
16	高出力有効	980<840>			865<840>	750	655	580	515
	高出力無効	560							515
8	高出力有効	490			430	375	325	290	255
	高出力無効	280							255
4	高出力有効	245<210>			215<210>	185	160	145	125
	高出力無効	140							125

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→B-194	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

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20.7N·m Mb方向29.6N·m Mc方向56.7N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
(※1)【 】内はリード24の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

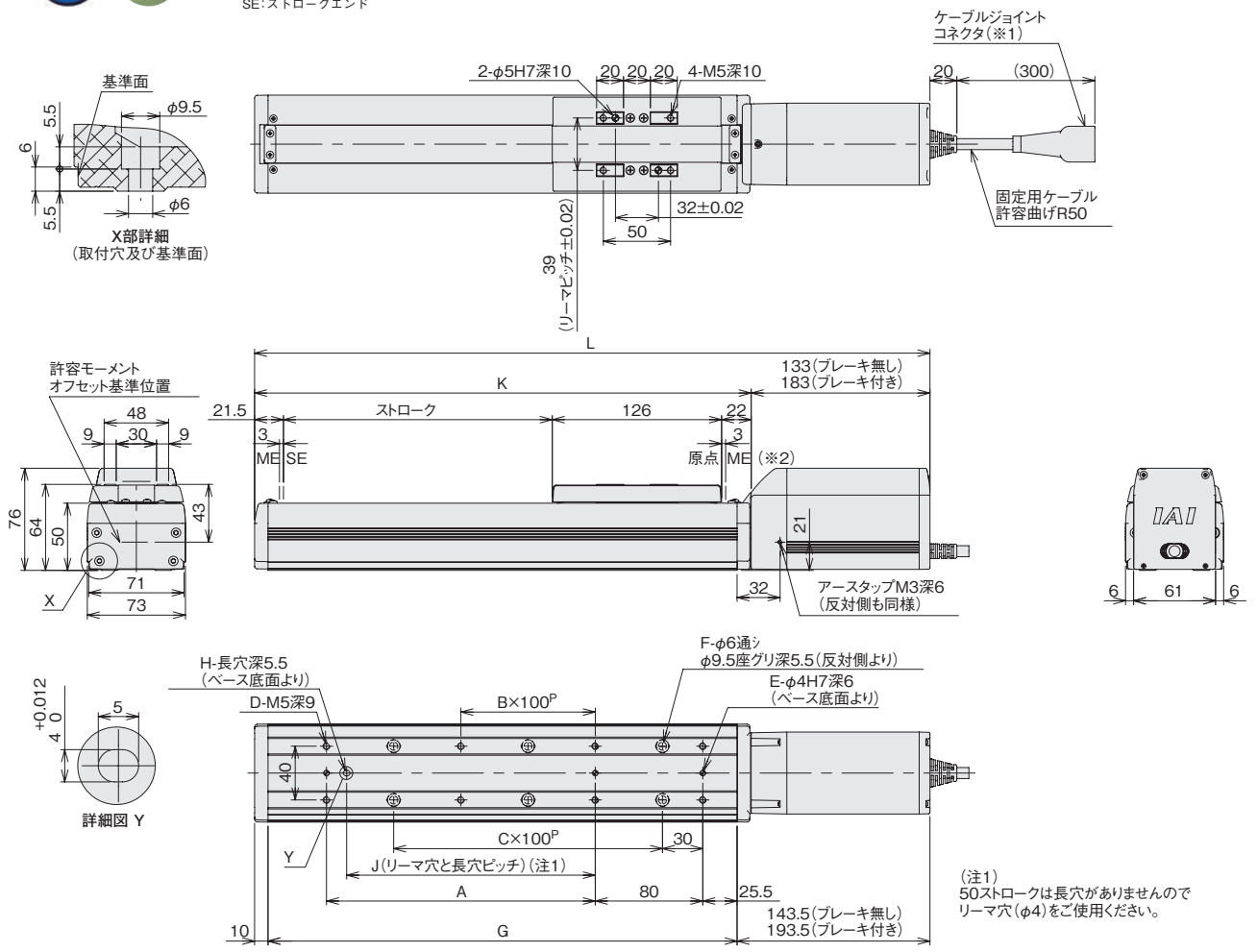
寸法図

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

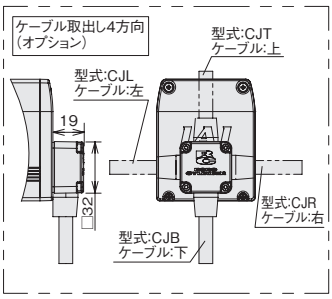
特注対応のご案内 巻末-67

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-3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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



(注1)
50ストロークは長穴がありませんので
リーマ穴(φ4)をご使用ください。



■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	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
	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

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⓘⅲ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘⅱ-～Ⓘ-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘⅱ-～Ⓘⅲ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類 (NP／PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓟ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号　※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 52mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4 — SA5R — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

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	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

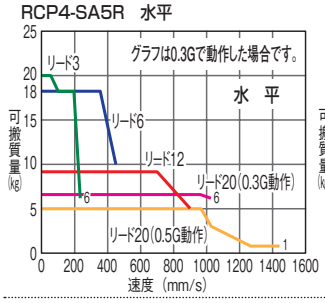
POINT 選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度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-119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) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

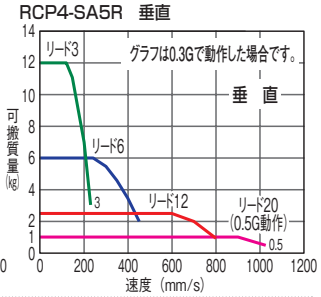
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA•MSEP•MSEL接続

RCP4-SA5R 水平

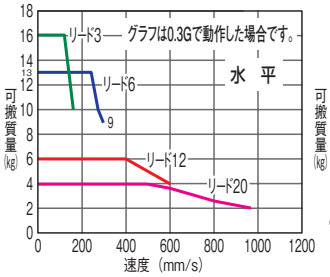


RCP4-SA5R 垂直

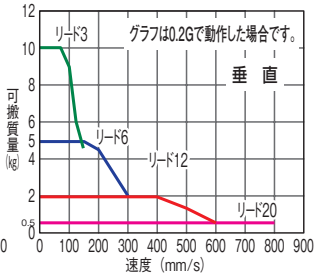


②高出力無効 PCON-CA•MSEP接続

RCP4-SA5R 水平



RCP4-SA5R 垂直



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)
RCP4-SA5R-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6.5	1	50〜800 (50mm毎)
		高出力無効	4	0.5(※)	
RCP4-SA5R-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	9	2.5	
		高出力無効	6	2	
RCP4-SA5R-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	18	6	
		高出力無効	13	5	
RCP4-SA5R-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	20	12	
		高出力無効	16	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (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)
20	高出力有効	1440<1120>		1225<1120>	1045	900	785	690	610
	高出力無効	960<800>				900<800>	785	690	610
12	高出力有効	900<800>	795	665	570	490	425	375	330
	高出力無効	600			570	490	425	375	330
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300			285	245	215	185	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150			140	120	105	90	80

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	①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 -3 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→ B-194	—
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	→ B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→ B-194	—
モータ左折返し仕様(標準)	**ML**	→ B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→ B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→ B-207	—

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5.81N·m Mb方向8.30N·m Mc方向14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下

(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

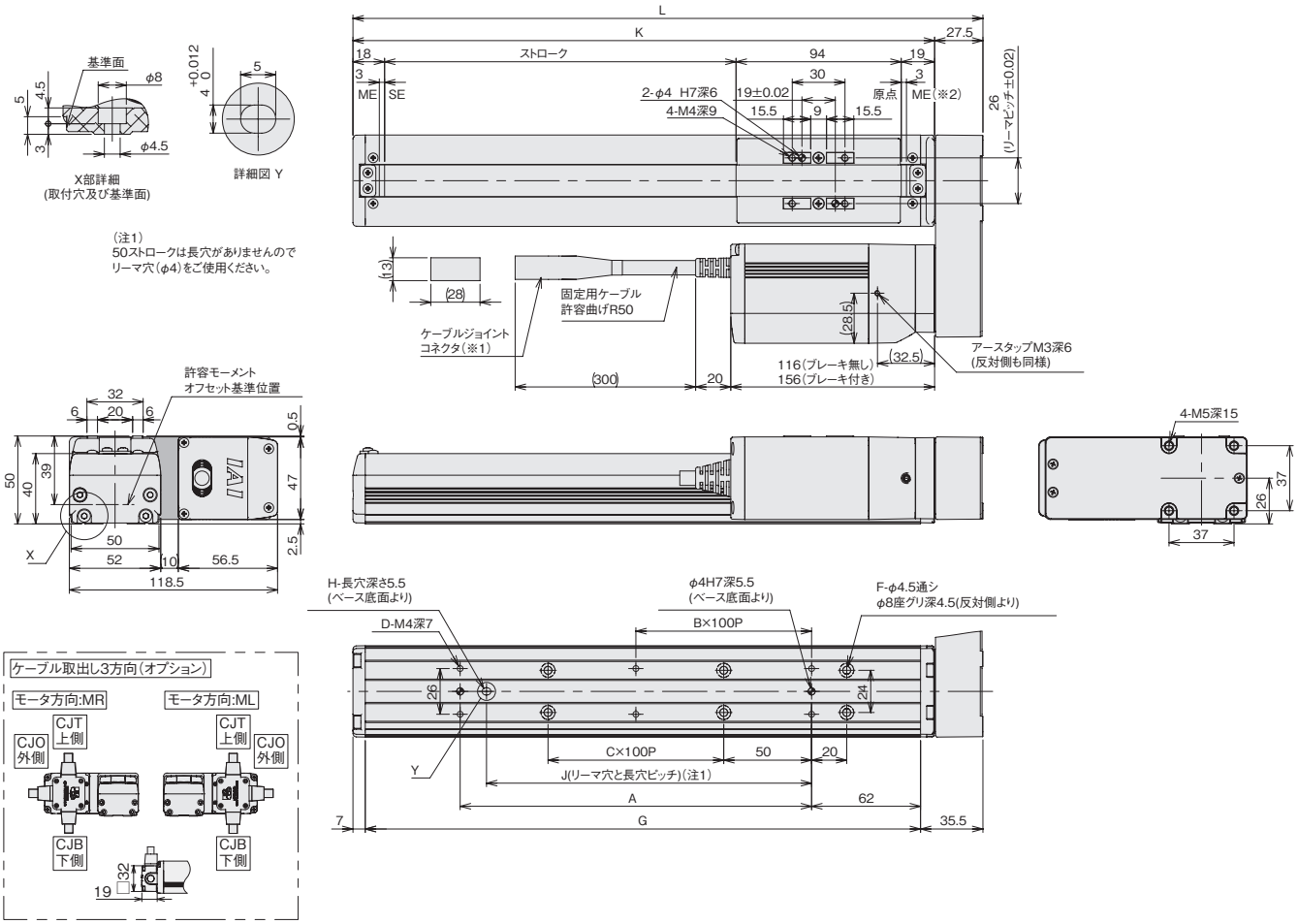
寸法図

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-67

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-3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		208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
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	67	7	8
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	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9
	ブレーキ有り	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.1

ご注意
スライダ取付物がモータユニット上面に張り出す場合は、モータユニットとの干渉にご注意ください。

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-~Ⓘ-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-~Ⅲ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類 (NP/PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓟ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号　※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-SA6R

ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 58mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4 — SA6R — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

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	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

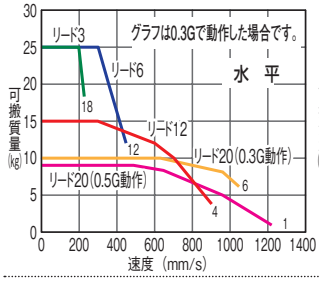
POINT 選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度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-119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) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

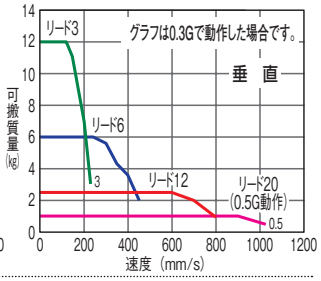
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA•MSEP•MSEL接続

RCP4-SA6R 水平

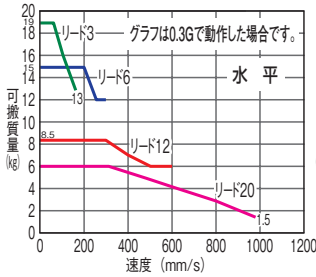


RCP4-SA6R 垂直

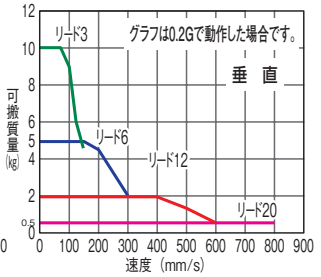


②高出力無効 PCON-CA•MSEP接続

RCP4-SA6R 水平



RCP4-SA6R 垂直



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)
RCP4-SA6R-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50〜800 (50mm毎)
		高出力無効	6	0.5(※)	
RCP4-SA6R-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP4-SA6R-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	15	5	
RCP4-SA6R-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
		高出力無効	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (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)
20	高出力有効	1280<1120>		1230<1120>	1045	905	785	690	615
	高出力無効	960<800>				905<800>	785	690	615
12	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335
	高出力無効	600			570	490	430	375	335
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300			285	245	215	185	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150			140	120	105	90	80

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	①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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
モータ左折返し仕様(標準)	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下

(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

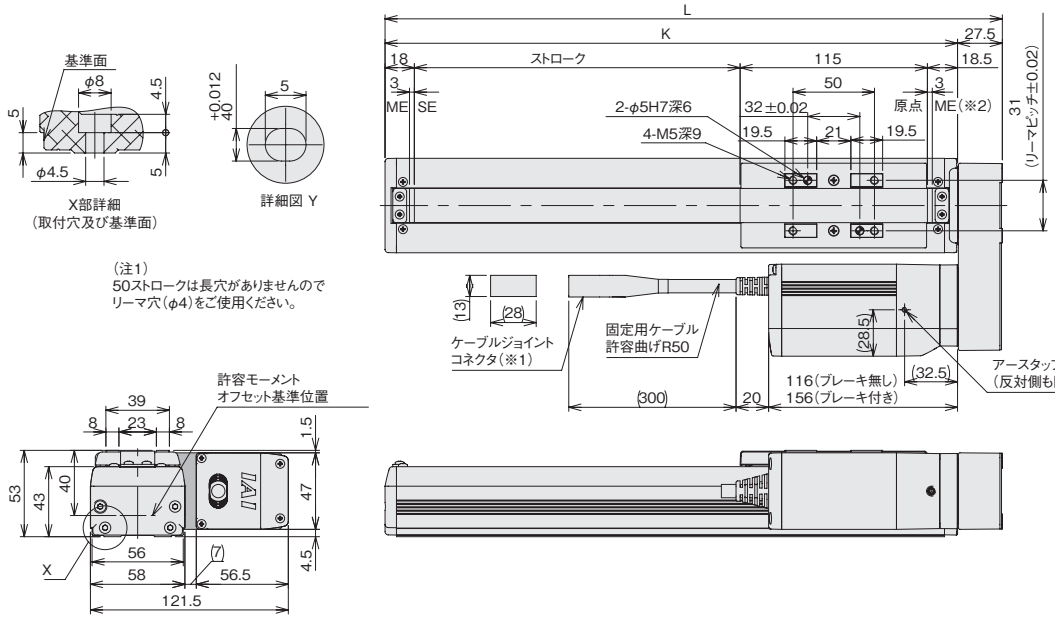
寸法図

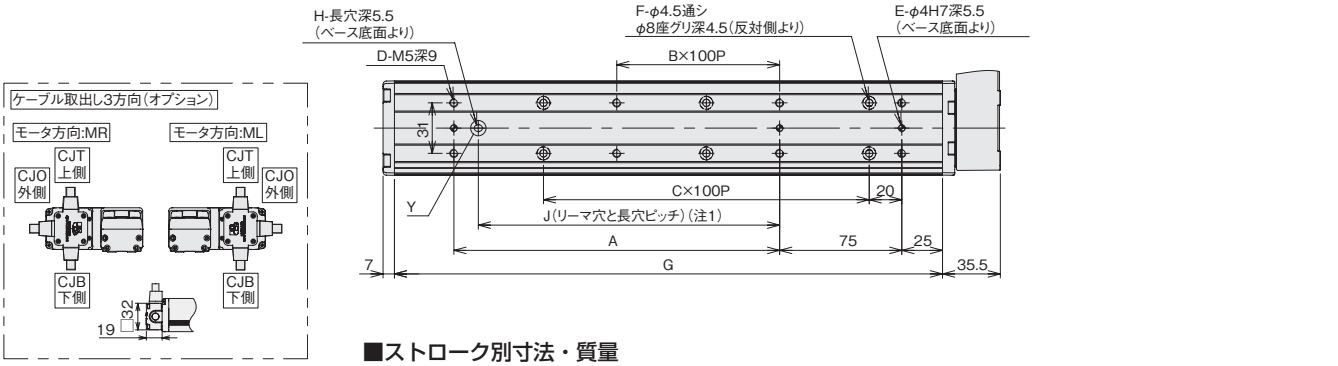
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

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-3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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





ご注意
スライダ取付物がモータユニット上面に張り出す場合は、モータユニットとの干渉にご注意ください。

■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		229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979
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	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘⅲ-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘⅱ-～Ⓘ-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘⅱ-～Ⓘⅲ-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類 (NP/PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓟ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号　※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-SA7R ロボシリンダ スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 73mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4 — SA7R — I — 56P — □ — □ — P3 — □ — □

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	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

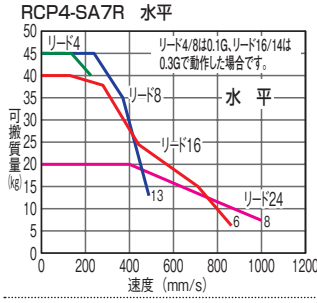
POINT 選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度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-119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) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

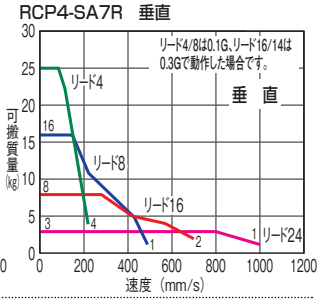
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON-CA•MSEP•MSEL接続

RCP4-SA7R 水平

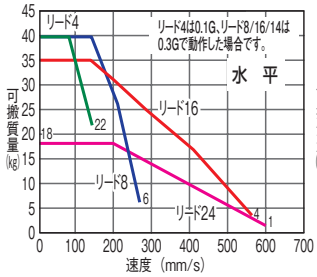


RCP4-SA7R 垂直

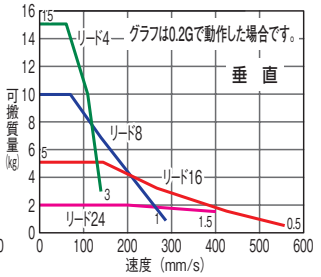


②高出力無効 PCON-CA•MSEP接続

RCP4-SA7R 水平



RCP4-SA7R 垂直



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)
RCP4-SA7R-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50〜800 (50mm毎)
		高出力無効	18	2(※)	
RCP4-SA7R-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
		高出力無効	35	5(※)	
RCP4-SA7R-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
		高出力無効	40	10(※)	
RCP4-SA7R-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
		高出力無効	40(※)	15(※)	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (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)
24	高出力有効	1000						890	790
	高出力無効	800<600>							790<600>
16	高出力有効	840<700>				750<700>	655	580	515
	高出力無効	560							515
8	高出力有効	490			430	375	325	290	255
	高出力無効	280							255
4	高出力有効	210				185	160	145	125
	高出力無効	140							125

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①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 -3 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→B-194	—
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→B-202	—
モータ右折返し仕様	MR	→B-202	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

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20.7N·m Mb方向29.6N·m Mc方向56.7N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
(※1)【 】内はリード24の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

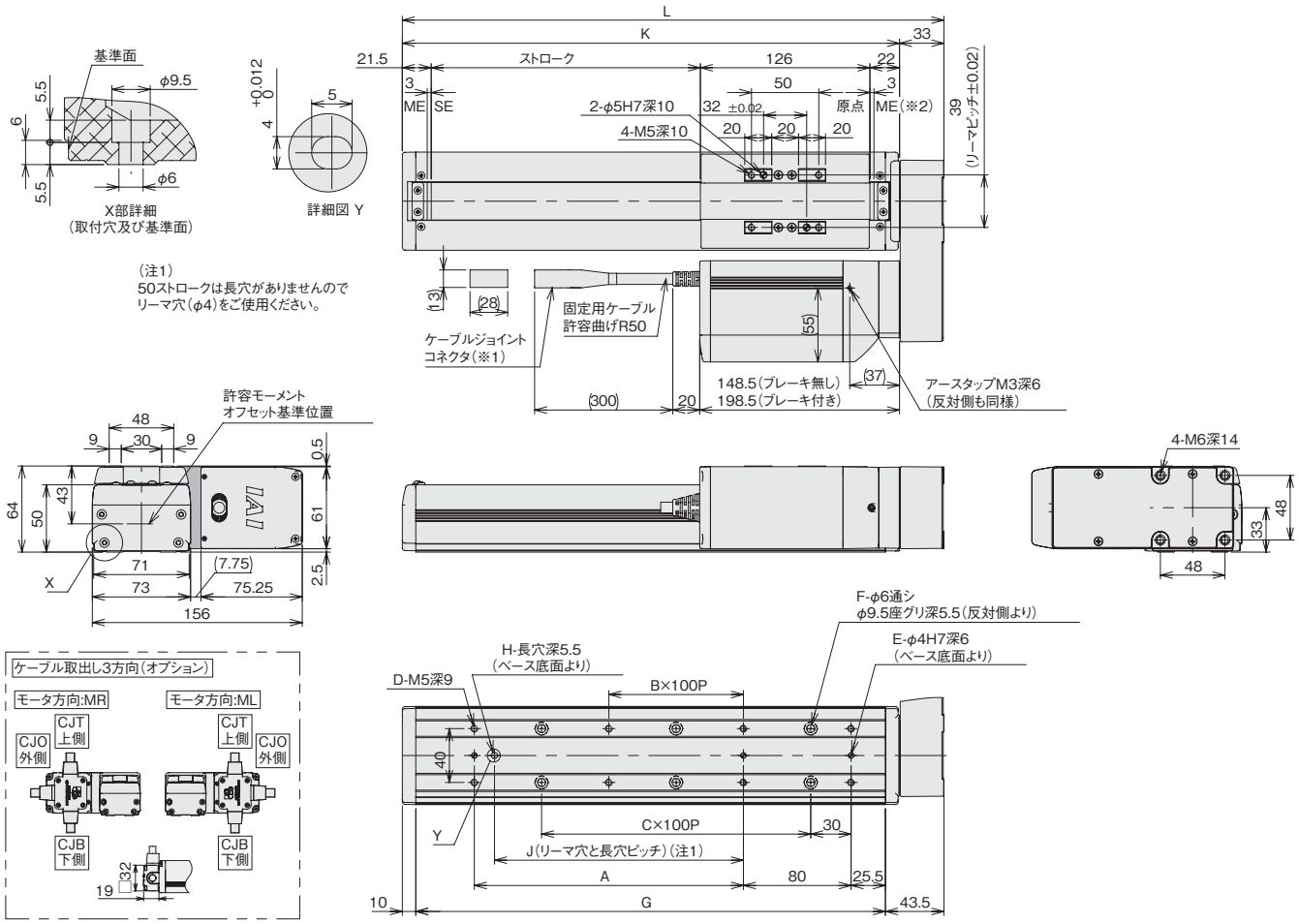
寸法図

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-67

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-3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		252.5	302.5	352.5	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
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	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2	7.5	7.7	8.0

ご注意
スライダ取付物がモータユニット上面に張り出す場合は、モータユニットとの干渉にご注意ください。

適応コントローラ

RCP4 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512 点	DC24V	–	→ M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⅲ-0-0		768 点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⓘ-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3 点		–	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256 点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000 点	単相 AC 100V～230V	–	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⅲ-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類 (NP／PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓟ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号　※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP3-SA2AC

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅22mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — SA2AC — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □ — □

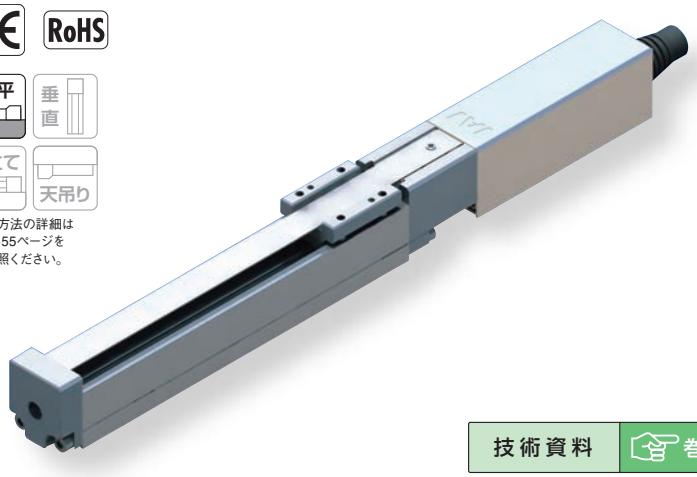
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm毎)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE/PSEL P3:PCON-CA/PMEC/PSEP/MSEP/MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



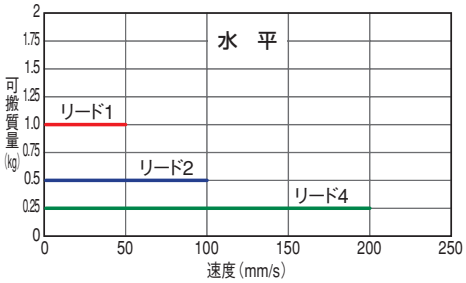
技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
(4) 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 前-70ページ参照)
(5) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	—	± 0.05	25〜100 (25mm毎)
RCP3-SA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	—		
RCP3-SA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	—		

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50〜100 (mm)
すべりネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

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　※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(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
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3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
原点逆仕様	NM	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	1000万回(往復回数)

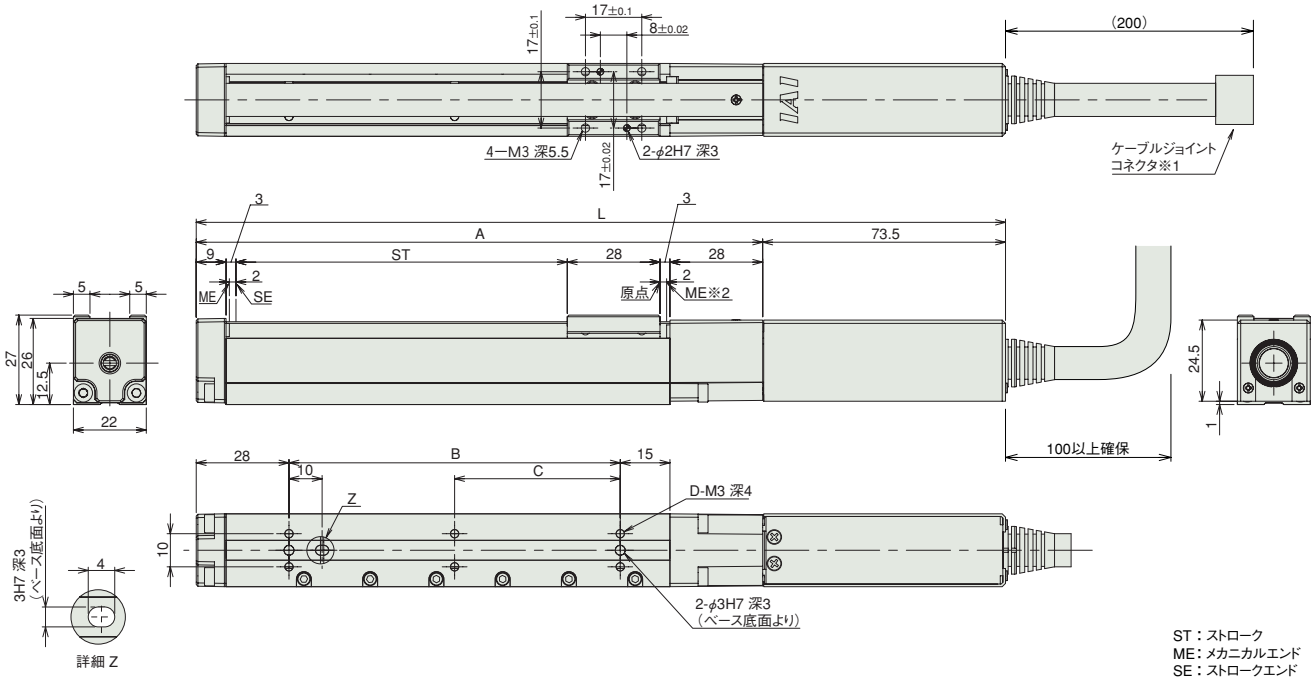
寸法図

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-67

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-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量(kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PLⓂ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA2BC ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅28mm パルスモータ すべりネジ仕様

■型式項目 RCP3 — SA2BC — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

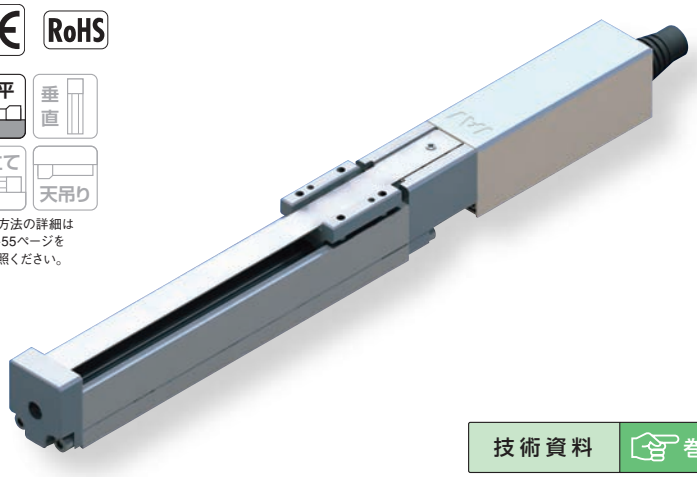
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm毎)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



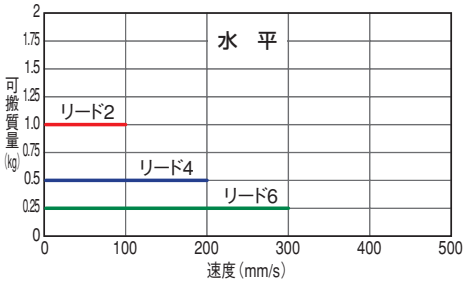
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
(4) 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 前-70ページ参照)
(5) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	—	± 0.05	25〜150 (25mm毎)
RCP3-SA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	—		
RCP3-SA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	—		

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 (mm)	75〜150 (mm)
すべりネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(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
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3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
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	1000万回(往復回数)

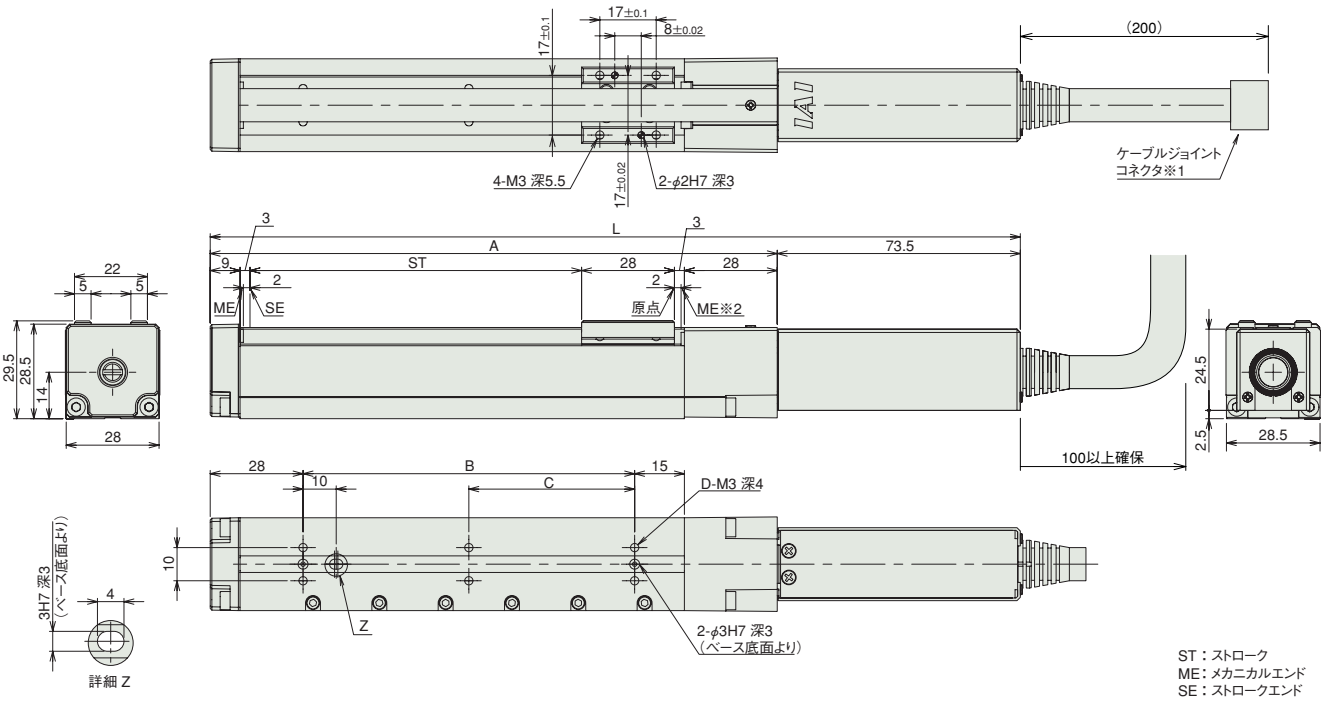
寸法図

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-67

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-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	0.42

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA3C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅32mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 ― SA3C ― I ― 28P ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

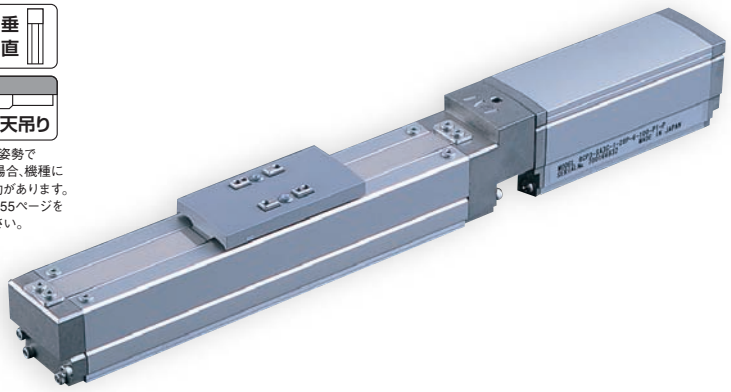
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP3	SA3C	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



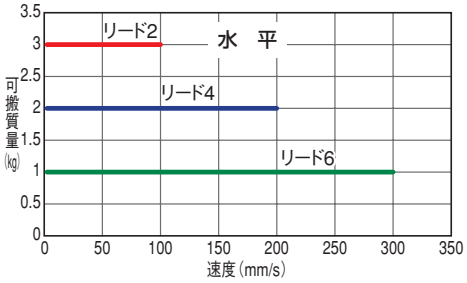
技術資料 巻末-39

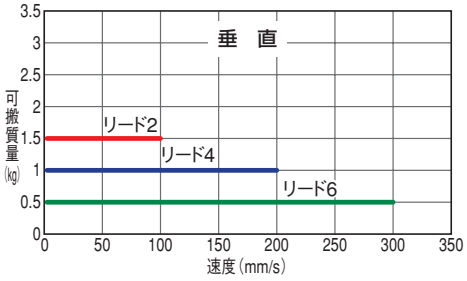
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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。右記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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用は 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) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA3C-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50〜300 (50mm毎)
RCP3-SA3C-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3C-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 〜 300 (50mm 毎)
6	300
4	200
2	100

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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
ブレーキ付き	**B**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.00N·m Mb:7.10N·m Mc:7.90N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N·m Mb:3.82N·m Mc:4.27N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

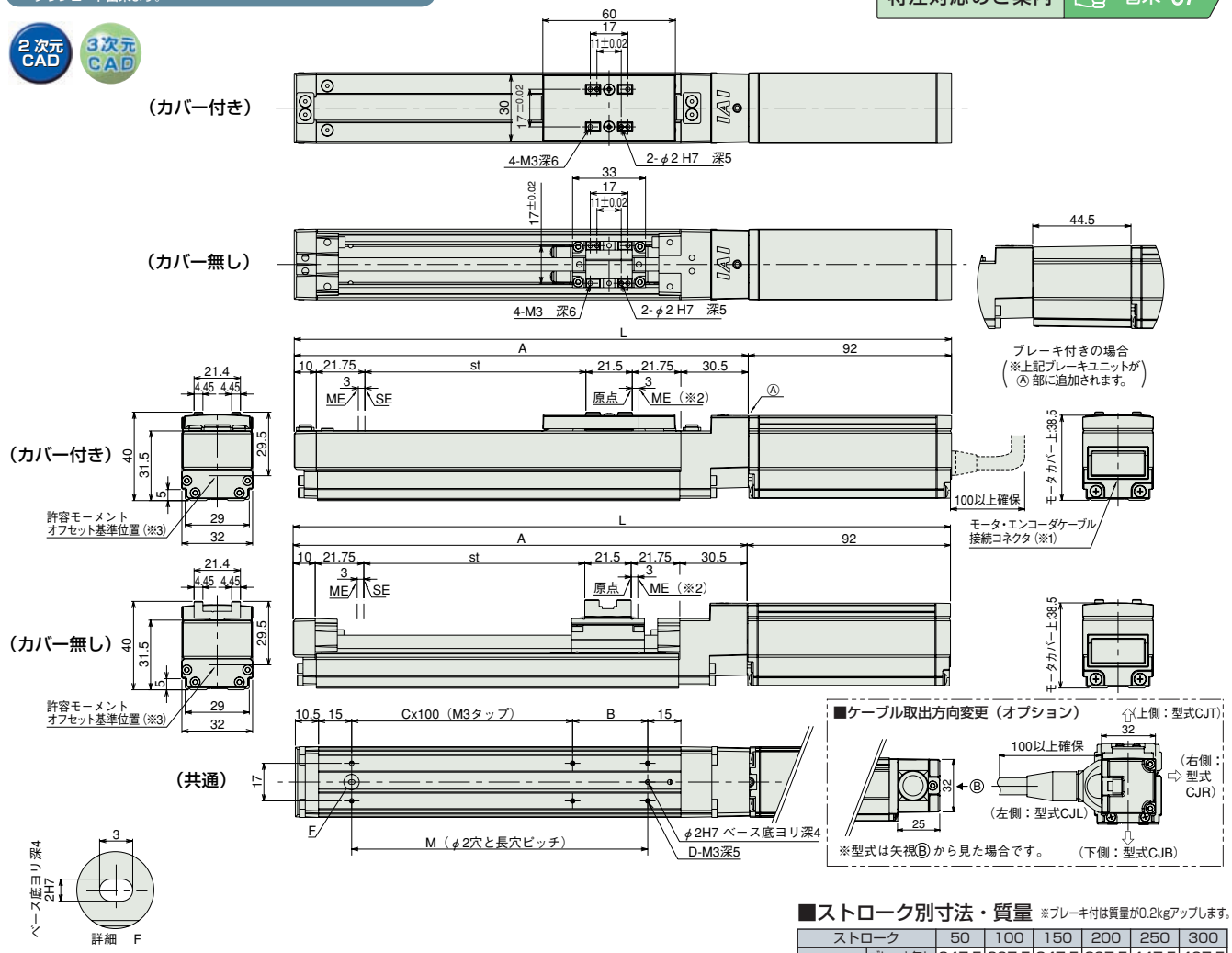
·張出し負荷長の目安／100mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A		155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
B		84	34	84	34	84	34
C		0	1	1	2	2	3
D		4	6	6	8	8	10
M		84	134	184	234	284	334
質量（kg）	カバー付き	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1
	カバー無し	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが 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。

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP（→M-25）、PMEC（→M-15）、PCON-CY/PL/PO/SE（→M-107）						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA4C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 — SA4C — I — 35P — □ — □ — □ — □ — □ — □

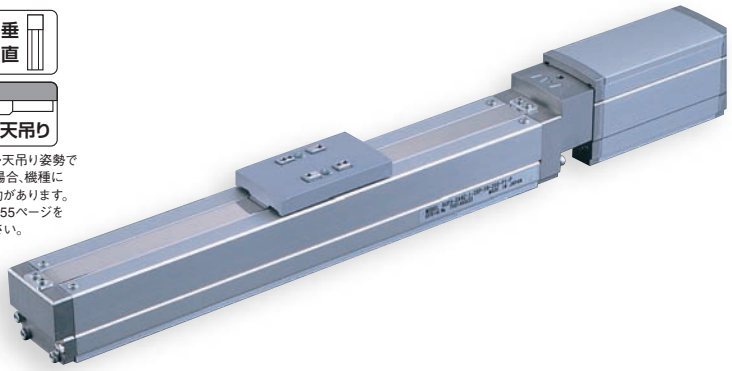
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP3	SA4C	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



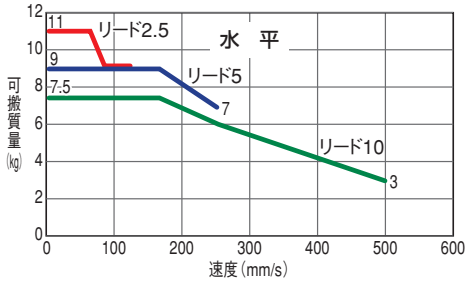
技術資料 巻末-39

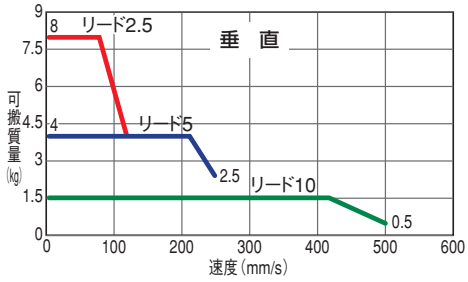
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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。右記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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G(垂直は 0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 -123 ページの加速度別可搬質量表をご覧下さい。
(3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA4C-I-35P-10-①-②-③-④	10	～7.5	～1.5	50～500 (50mm毎)
RCP3-SA4C-I-35P-5-①-②-③-④	5	～9	～4	
RCP3-SA4C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	～11	～8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～500 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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
ブレーキ付き	**B**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.80N·m Mb:9.70N·m Mc:13.3 N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N·m Mb:4.98N·m Mc:6.78N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／120mm以下

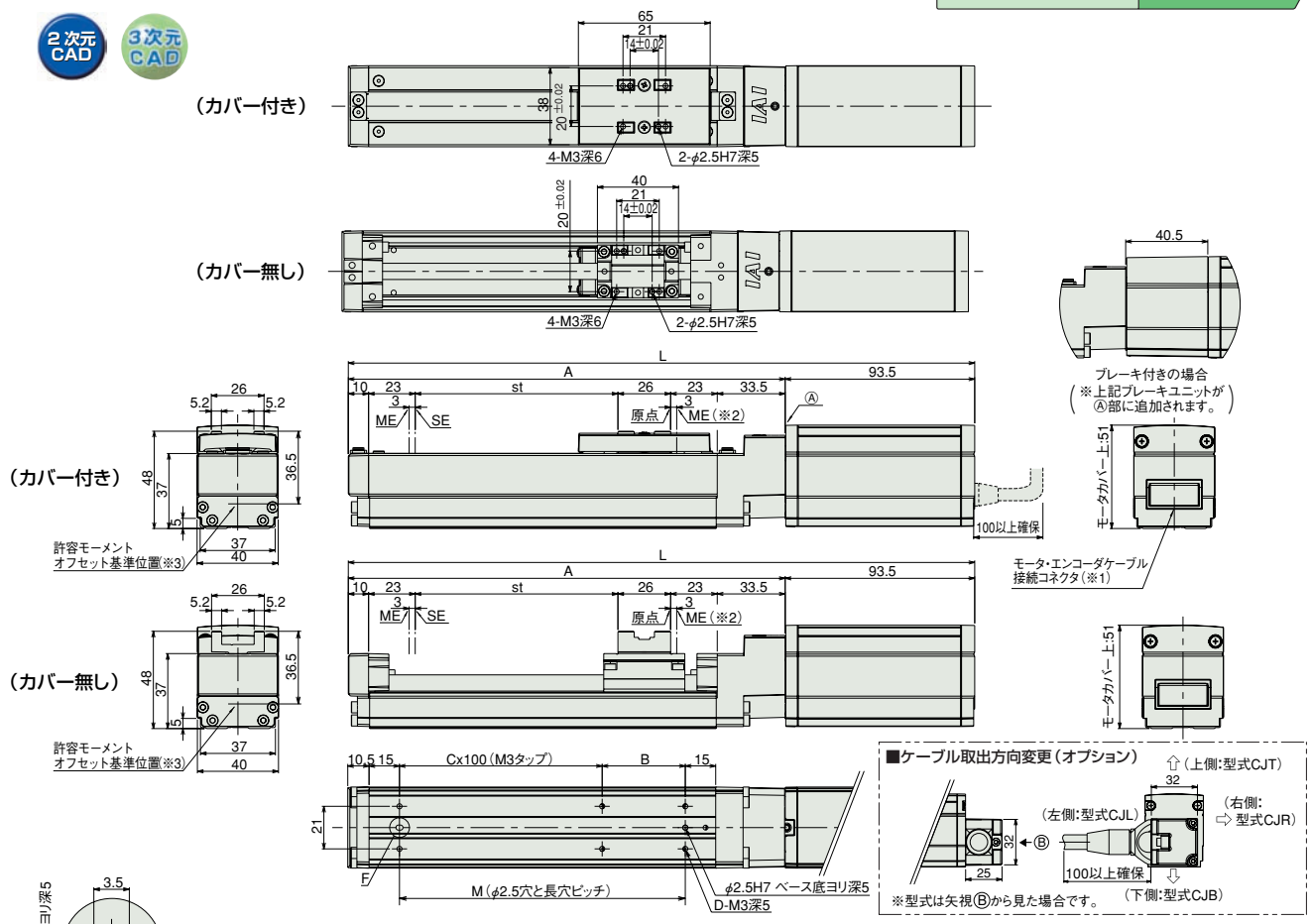
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD



■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	ブレーキ無し	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709
	ブレーキ付き	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5
A		165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B		91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M		91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
質量（kg）	カバー付き	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	カバー無し	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5

（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。
（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが 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。

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-35PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA5C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 — SA5C — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □

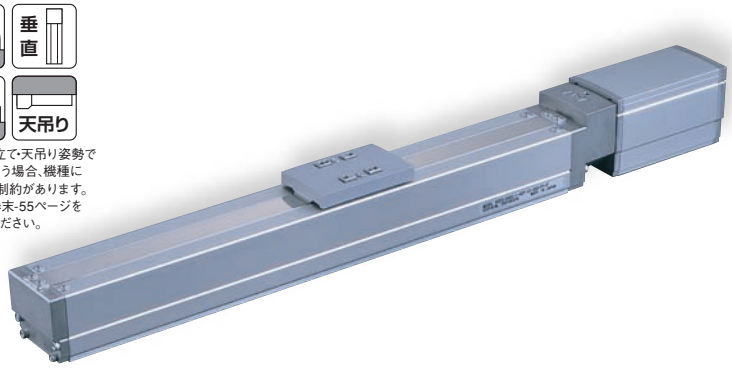
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP3	SA5C	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



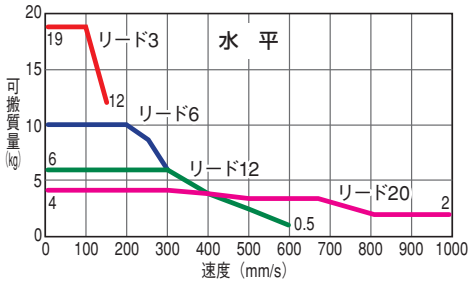
技術資料 巻末-39

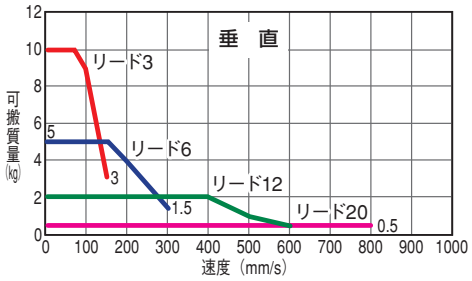
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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。右記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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G(垂直は 0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 -123 ページの加速度別可搬質量表をご覧下さい。
(3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	～4	～0.5	50～800 (50mm毎)
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～2	
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～10	～5	
RCP3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～19	～10	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000		910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付 (標準)	標準価格 カバー無し (オプション)	①ストローク (mm)	標準価格 カバー付 (標準)	標準価格 カバー無し (オプション)
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
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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
ブレーキ付き	B	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→B-194	—
カバー無し	NCO	→B-203	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.29N·m Mb:7.56N·m Mc:11.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／130mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

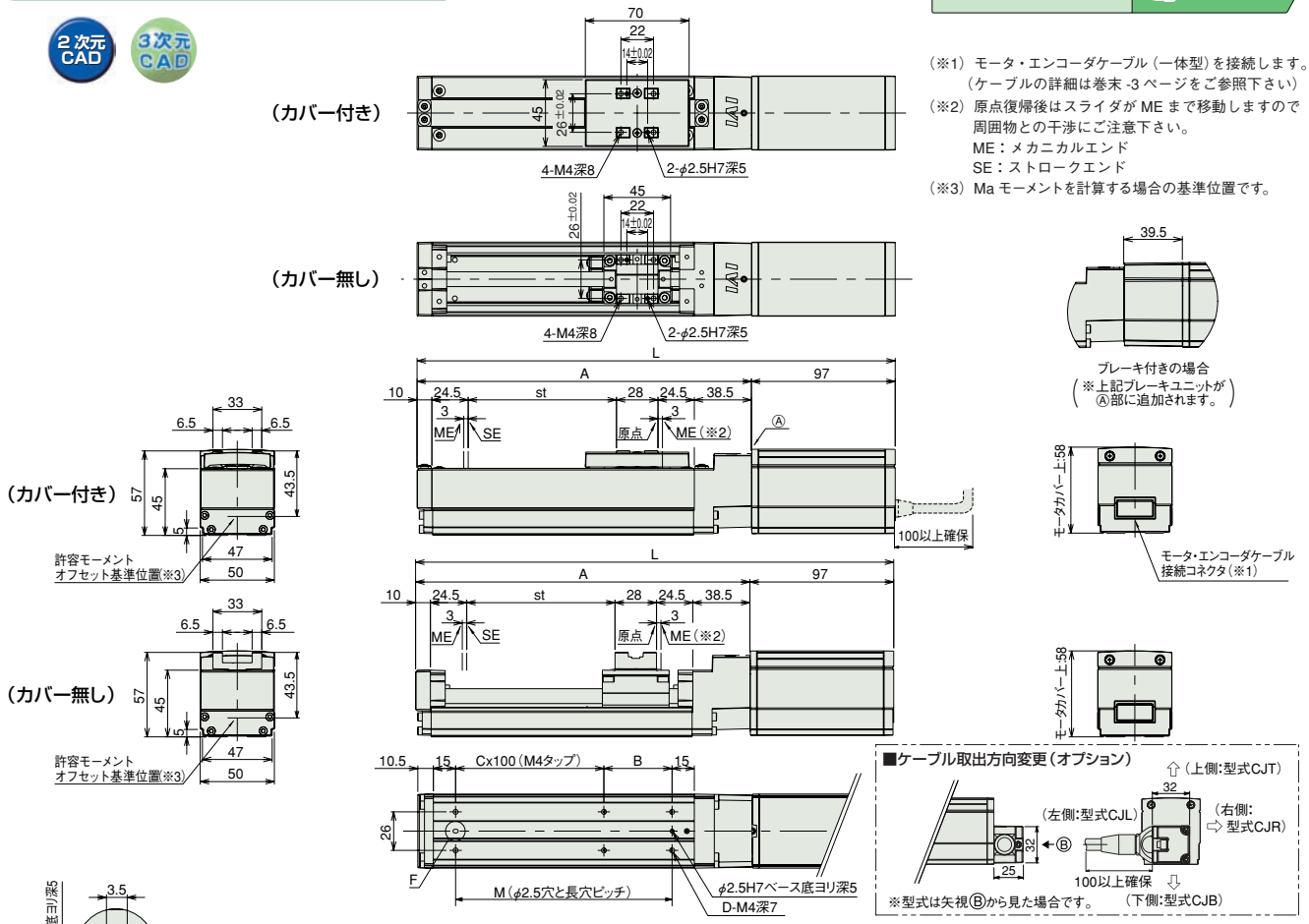
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。
（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが 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。



■ケーブル取出方向変更（オプション）

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

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	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
A		175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M		96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量（kg）	カバー付き	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4
	カバー無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP（→M-25）、PMEC（→M-15）、PCON-CY/PL/PO/SE（→M-107）						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA6C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP3 — SA6C — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □

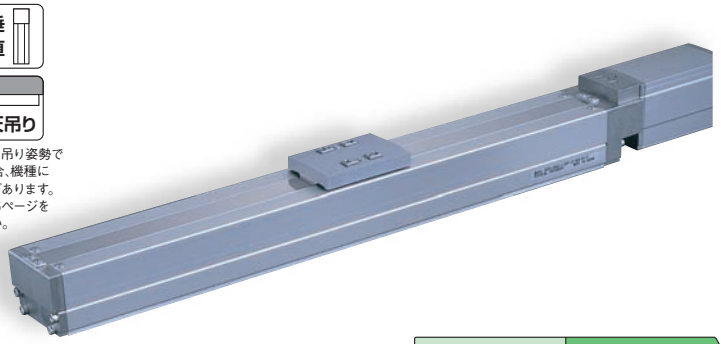
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP3	SA6C	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



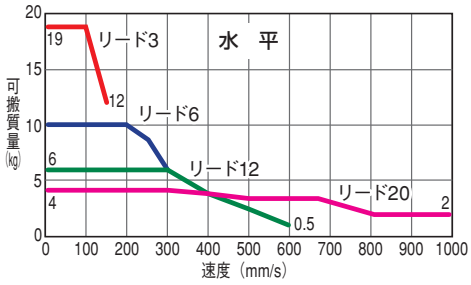
技術資料 巻末-39

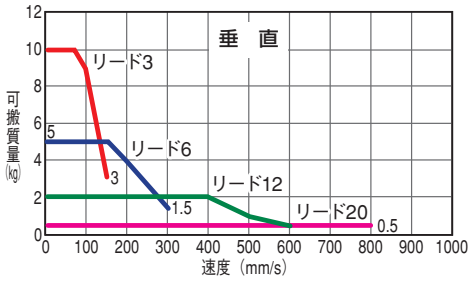
POINT 選定上の注意

(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) RCP3 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。右記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下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G(垂直は 0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 -123 ページの加速度別可搬質量表をご覧下さい。
(4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA6C-I-42P-20-①-②-③-④	20	～4	～0.5	50～800 (50mm毎)
RCP3-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～2	
RCP3-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～10	～5	
RCP3-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～19	～10	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000		910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付 (標準)	標準価格 カバー無し (オプション)	①ストローク (mm)	標準価格 カバー付 (標準)	標準価格 カバー無し (オプション)
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
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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
ブレーキ付き	B	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→B-194	—
カバー無し	NCO	→B-203	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma：17.6N・m Mb：25.2N・m Mc：44.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma：5.96N・m Mb：8.54N・m Mc：15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／150mm 以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

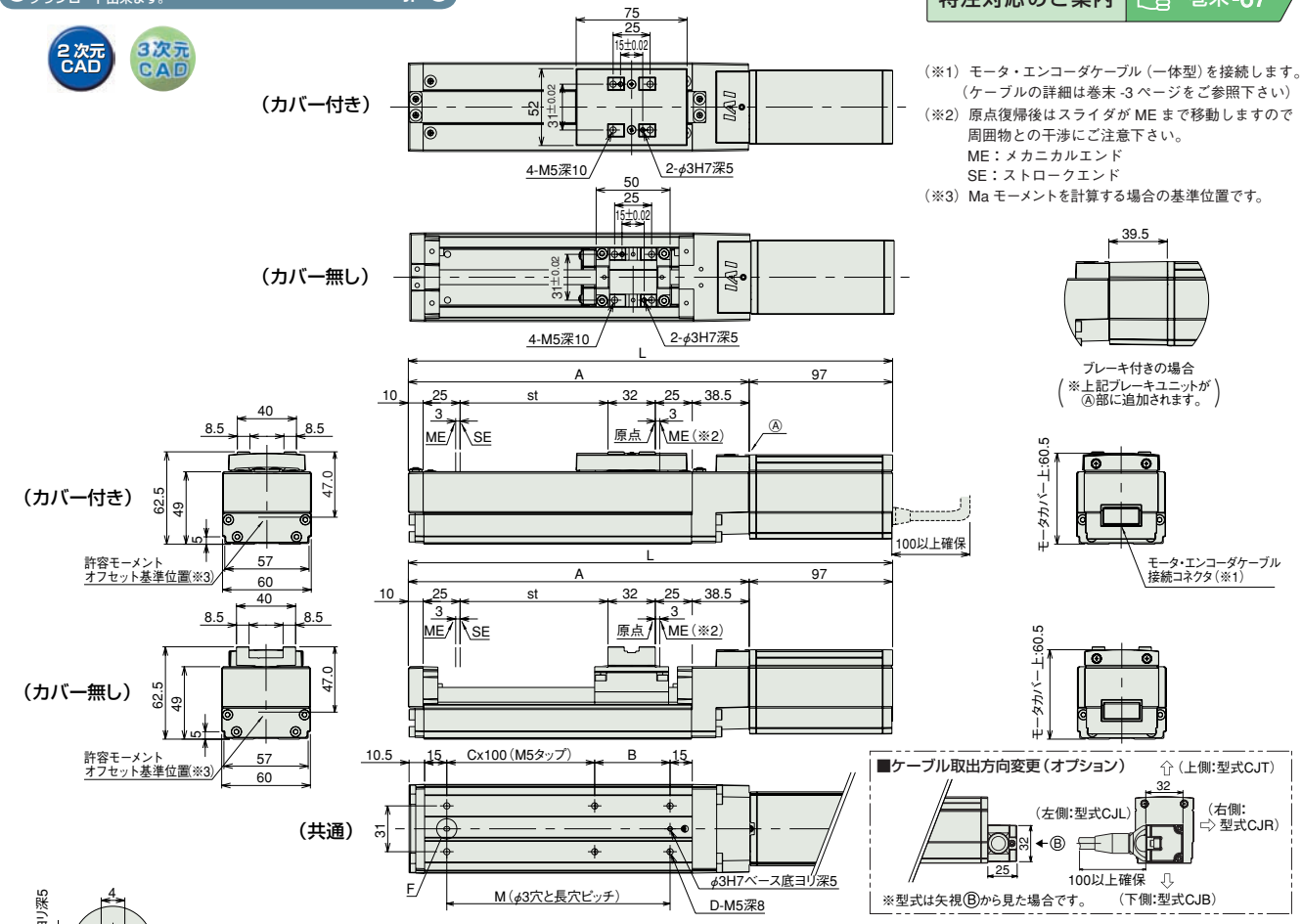
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。
（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（※3）Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

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	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5
	ブレーキ付き	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067
A		180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
B		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M		101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
質量（kg）	カバー付き	1.6	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2
	カバー無し	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA2AR

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 22mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — SA2AR — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

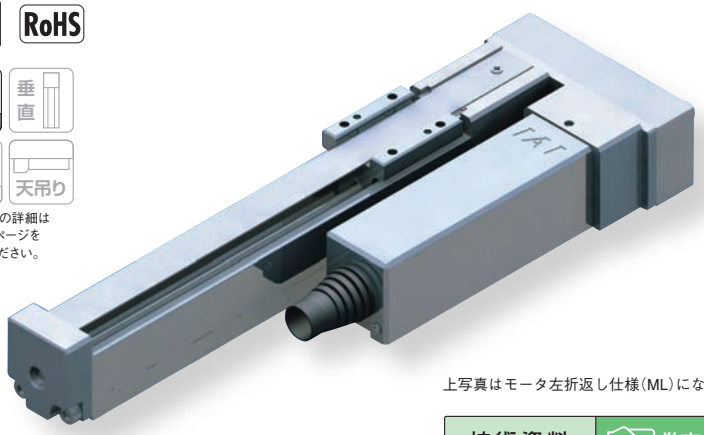
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm毎)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

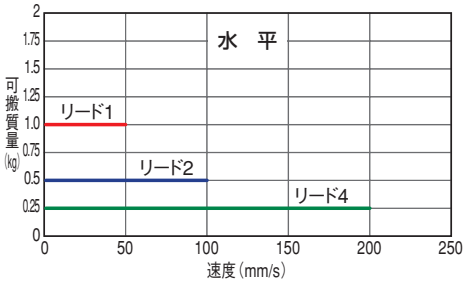
技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です 。
　加速度は上記値が上限となります 。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
(4) 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 前 -70 ページ参照)
(5) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.25	—	± 0.05	25〜100 (25mm毎)
RCP3-SA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	—		
RCP3-SA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	—		

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 〜 100 (mm)
すべりネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

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　※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(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
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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
モータ左折返し仕様 (標準)	**ML**	→ B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→ B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

寸法図

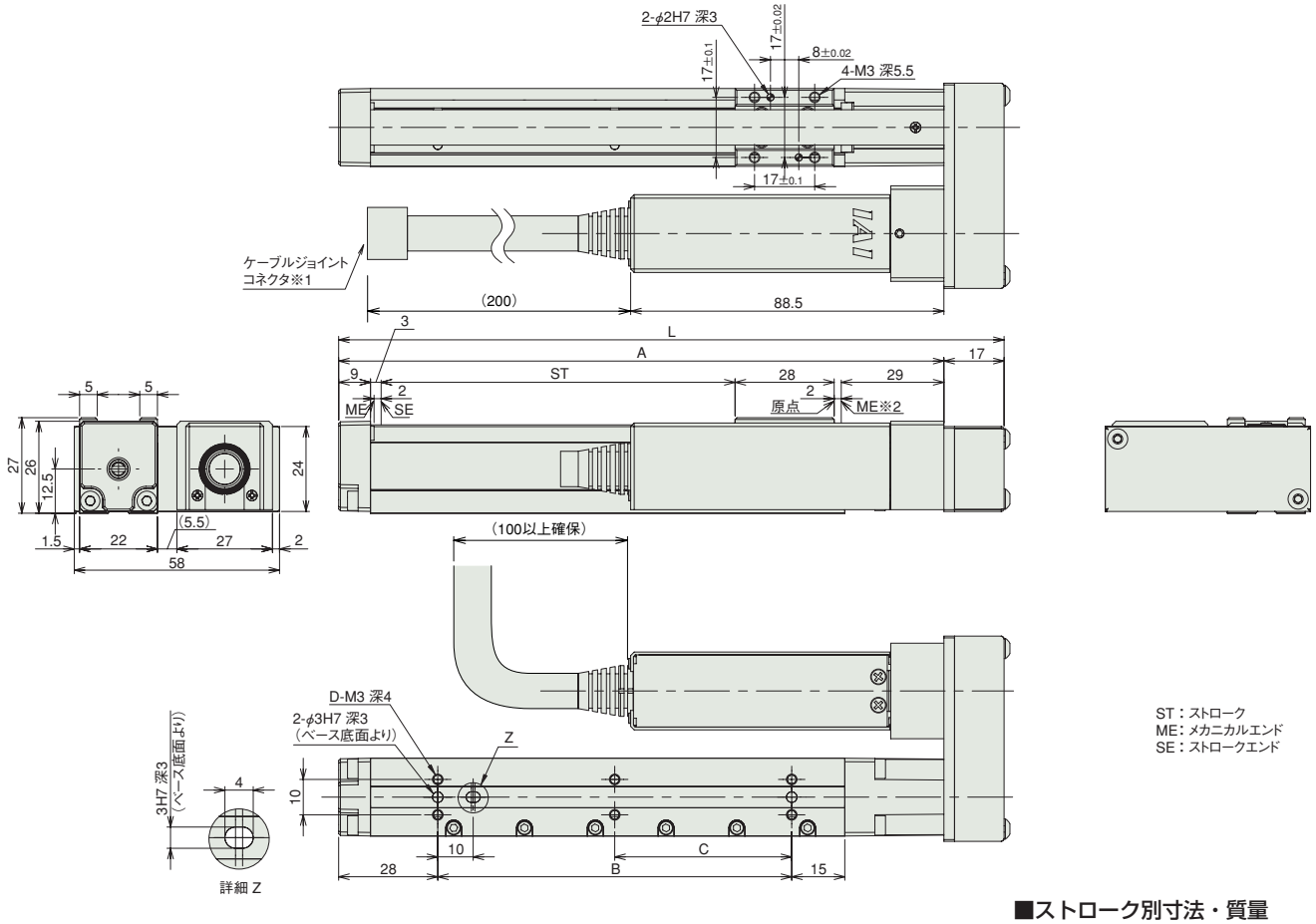
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

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 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



ST：ストローク
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	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA2BR

ロボシリンダ　細小型スライダタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅 28mm　パルスモータ　すべりネジ仕様

■型式項目　RCP3 — SA2BR — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □ — □

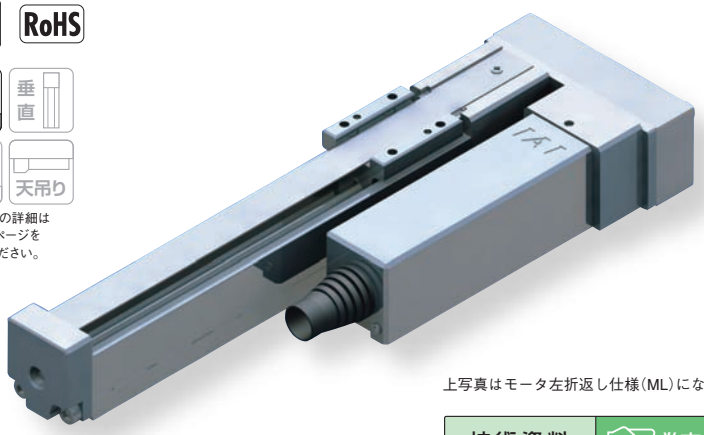
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm毎)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

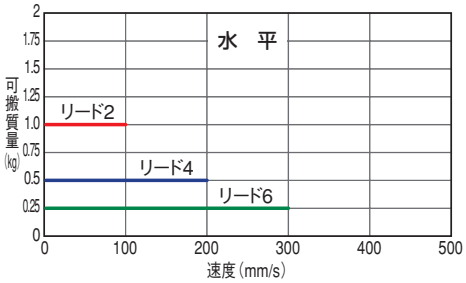
技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
(3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
(4) 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用下さい。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 前 -70 ページ参照)
(5) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-SA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	—	± 0.05	25〜150 (25mm毎)
RCP3-SA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	—		
RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	—		

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 (mm)	75〜150 (mm)
すべりネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

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　※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(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
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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
モータ左折返し仕様 (標準)	**ML**	→ B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→ B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

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

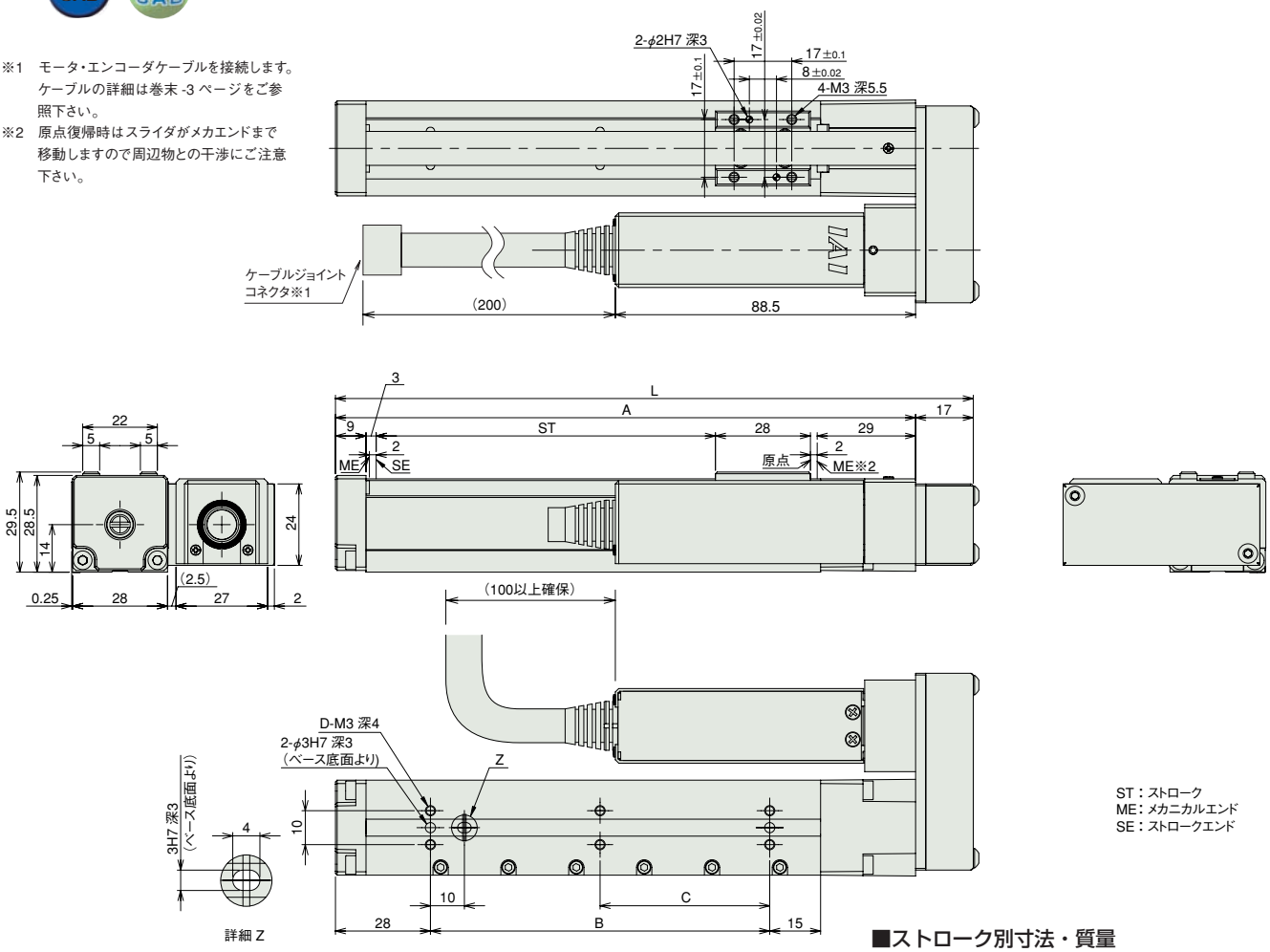
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

※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 -3 ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。



ST：ストローク
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	25	50	75	100	125	150
L	113	138	163	188	213	238
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.46

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA3R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3 — SA3R — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □ — □

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
RCP3	SA3R	I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

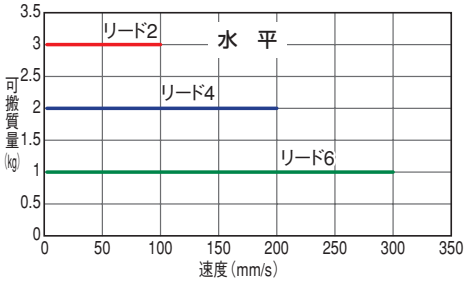
技術資料 巻末-39

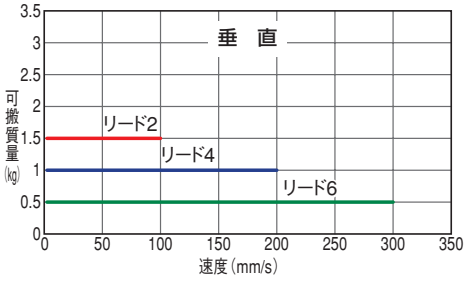
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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。右記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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用は 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) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA3R-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50〜300 (50mm毎)
RCP3-SA3R-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3R-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 〜 300 (50mm 毎)
6	300
4	200
2	100

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付 (標準)	標準価格 カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（外側）	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→B-194	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.00N·m Mb:7.10N·m Mc:7.90N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N·m Mb:3.82N·m Mc:4.27N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

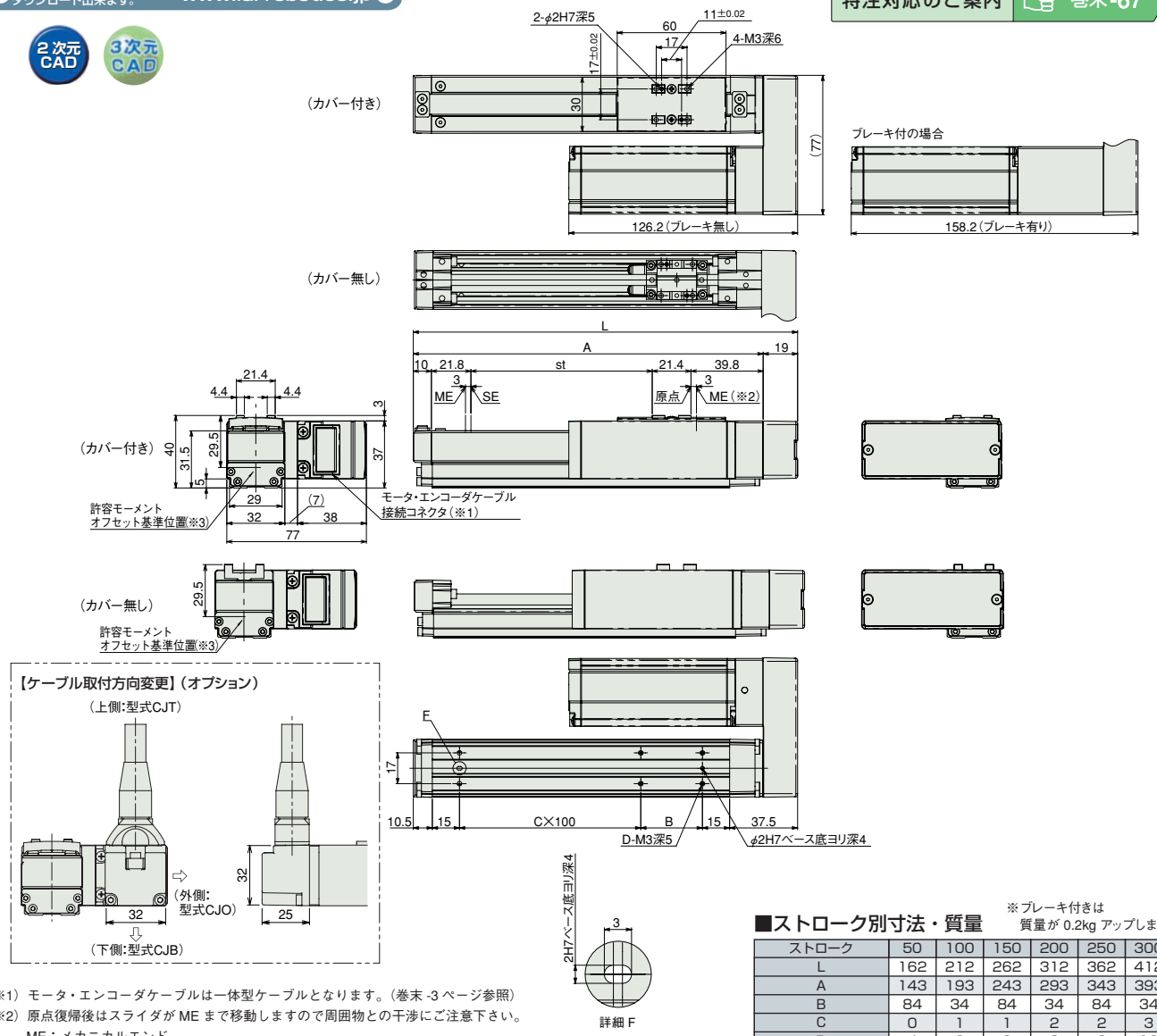
·張出し負荷長の目安／100mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67



（※1）モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。（巻末 -3 ページ参照）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（※3）Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.2kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		162	212	262	312	362	412
A		143	193	243	293	343	393
B		84	34	84	34	84	34
C		0	1	1	2	2	3
D		4	6	6	8	8	10
質量（kg）	カバー付き	0.8	0.8	0.9	1.0	1.0	1.1
	カバー無し	0.7	0.8	0.8	0.9	0.9	1.0

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP3-SA4R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3 — SA4R — I — 35P — □ — □ — □ — □ — □ — □

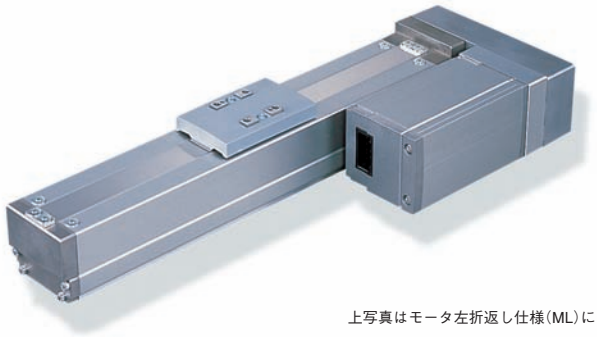
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

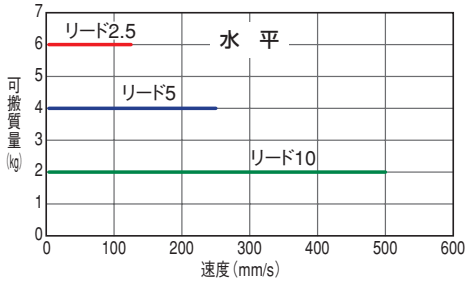
技術資料 巻末-39

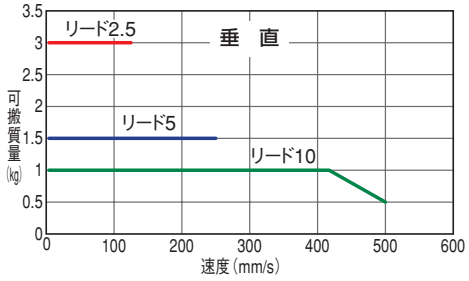
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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。右記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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 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) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA4R-I-35P-10-①-②-③-④	10	2	〜1	50〜500 (50mm毎)
RCP3-SA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	4	1.5	
RCP3-SA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	6	3	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜500 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付 (標準)	標準価格 カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	**CJB**	→B-194	—
モータ左折返し仕様 (標準)	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.80N·m Mb:9.70N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N·m Mb:4.98N·m Mc:6.78N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

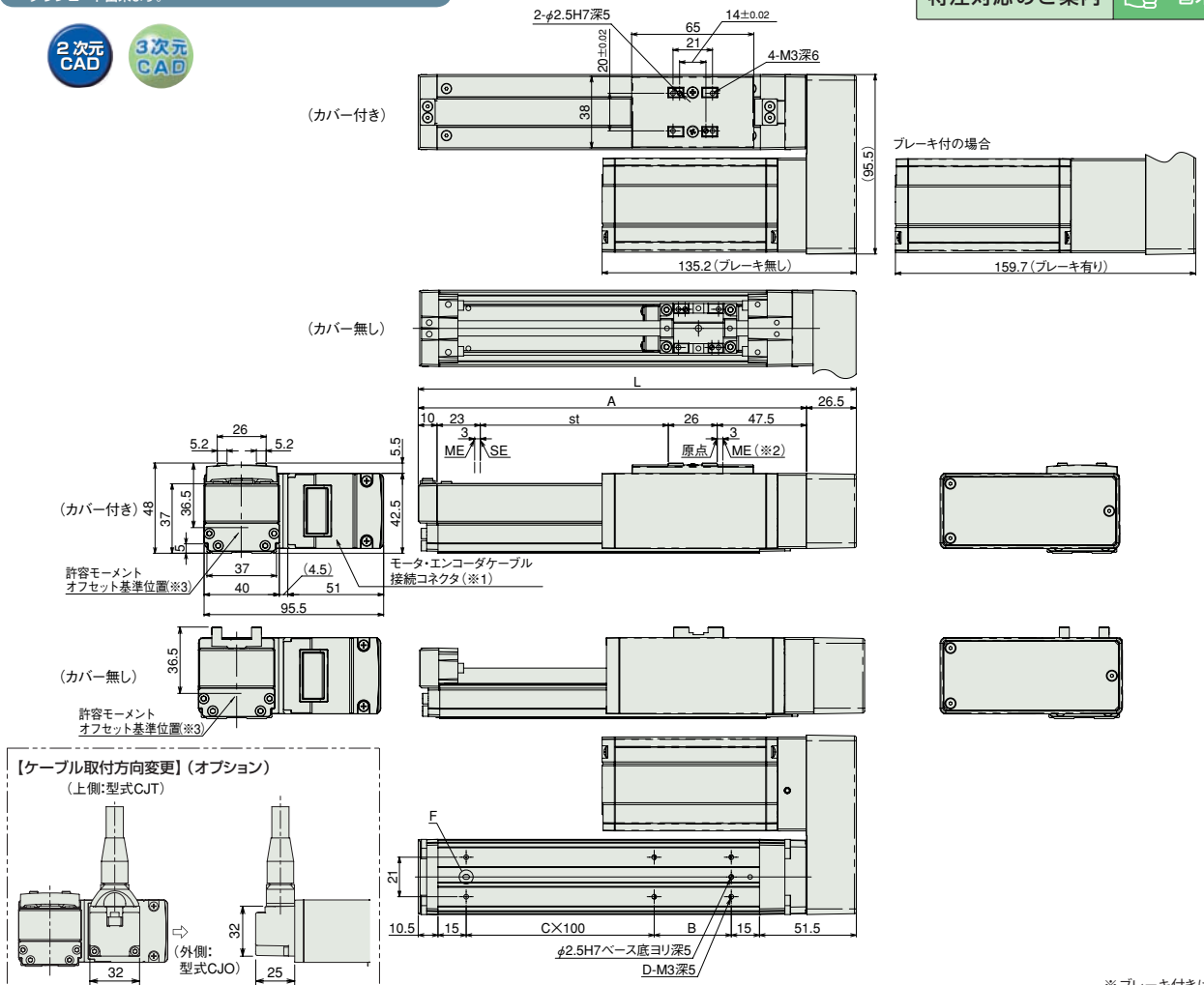
·張出し負荷長の目安／120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)
(※2) 原点復帰後はスライダが 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

※プレーキ付きは質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
B		91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	カバー付き	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	カバー無し	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-35PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類 (NP/PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓥ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

RCP3-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3 － SA5R － I － 42P － □ － □ － □ － □ － □

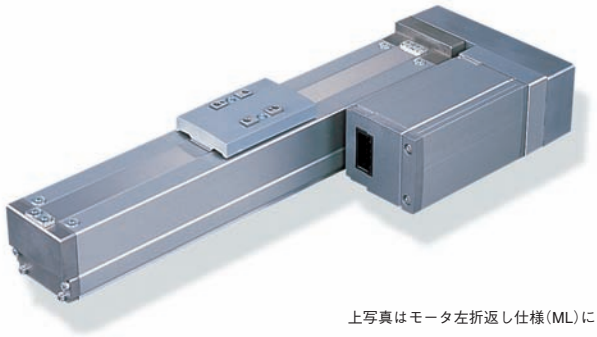
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

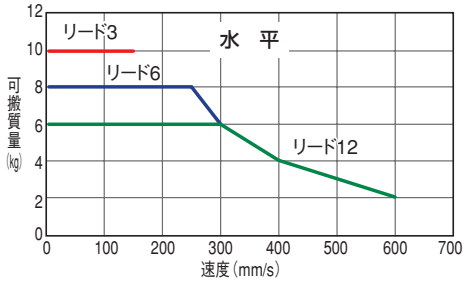
技術資料 巻末-39

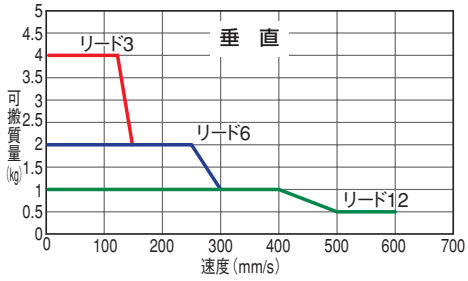
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 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。右記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下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 と垂直使用は 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) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA5R-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～1	50～800 (50mm毎)
RCP3-SA5R-I-42P-6-①-②-③-④	6	～8	～2	
RCP3-SA5R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	～4	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
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
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)	—

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（外側）	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→B-194	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:5.29N·m Mb:7.56N·m Mc:11.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

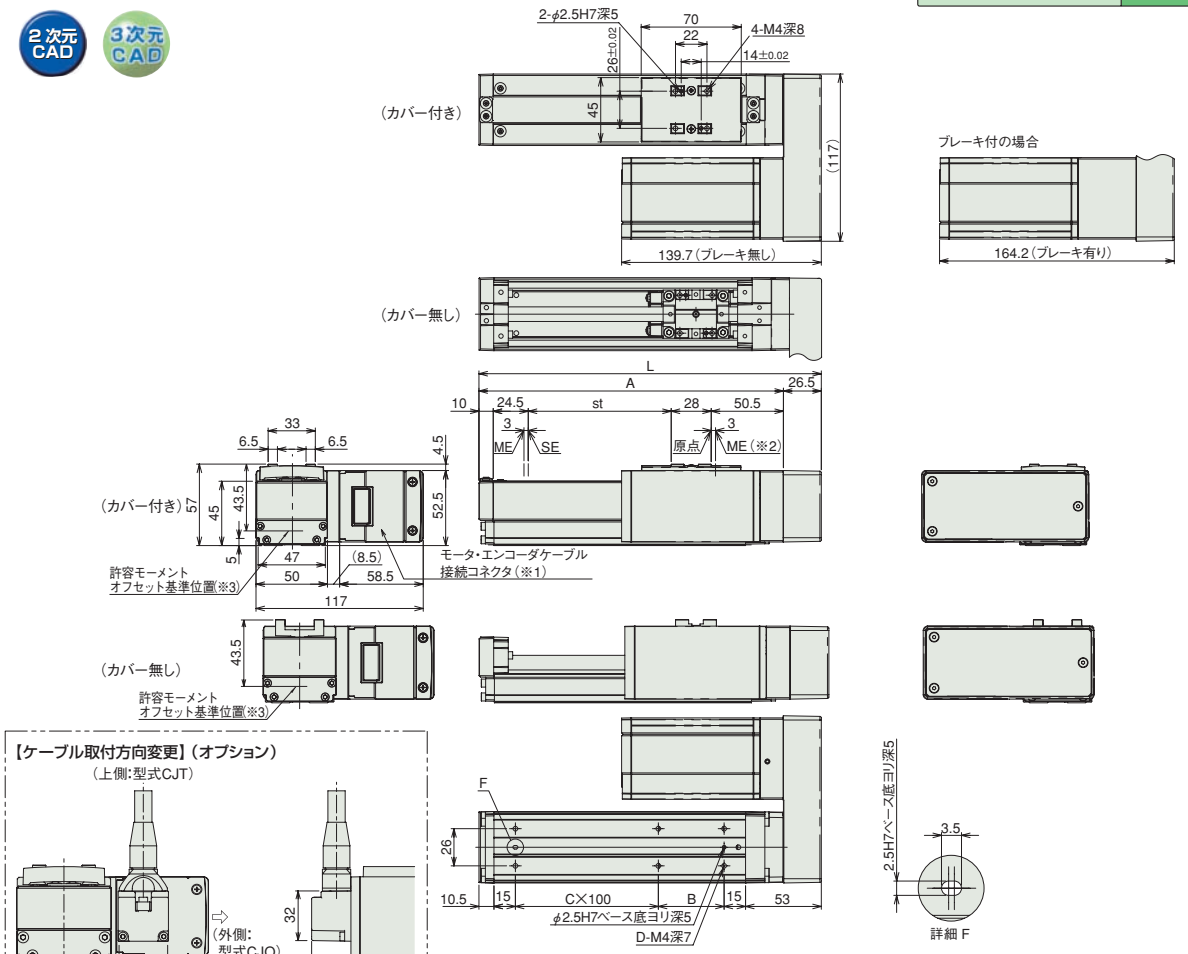
·張出し負荷長の目安／130mm以下
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。
(巻末 -3 ページ参照)
(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
(※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		189.5	239.5	289.5	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
A		163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	カバー付き	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7
	カバー無し	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類 (NP/PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓥ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

RCP3-SA6R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCP3 － SA6R － I － 42P － □ － □ － □ － □ － □ － □

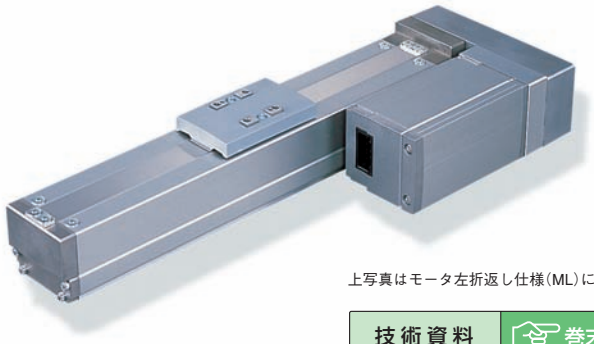
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

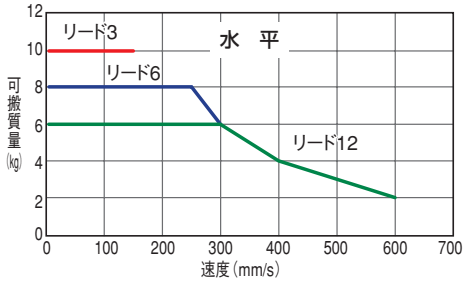


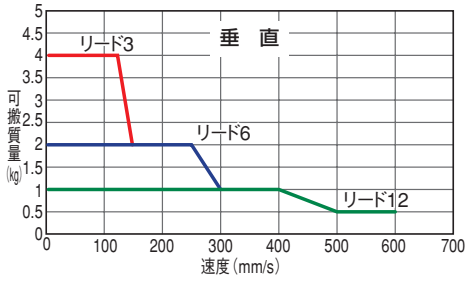
上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

■速度と可搬質量の相関図

RCP3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。





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) RCP3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。右記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下さい。
(3) 可搬質量は加速度0.3G（リード3と垂直使用は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) 押付け動作については巻末-87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	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP3-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～1	50～800 (50mm毎)
RCP3-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	～8	～2	
RCP3-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	～4	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付(標準)	標準価格 カバー無し(オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
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
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)	—

※ RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
モータ左折返し仕様(標準)	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m Mb:25.2N·m Mc:44.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.96N·m Mb:8.54N·m Mc:15.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

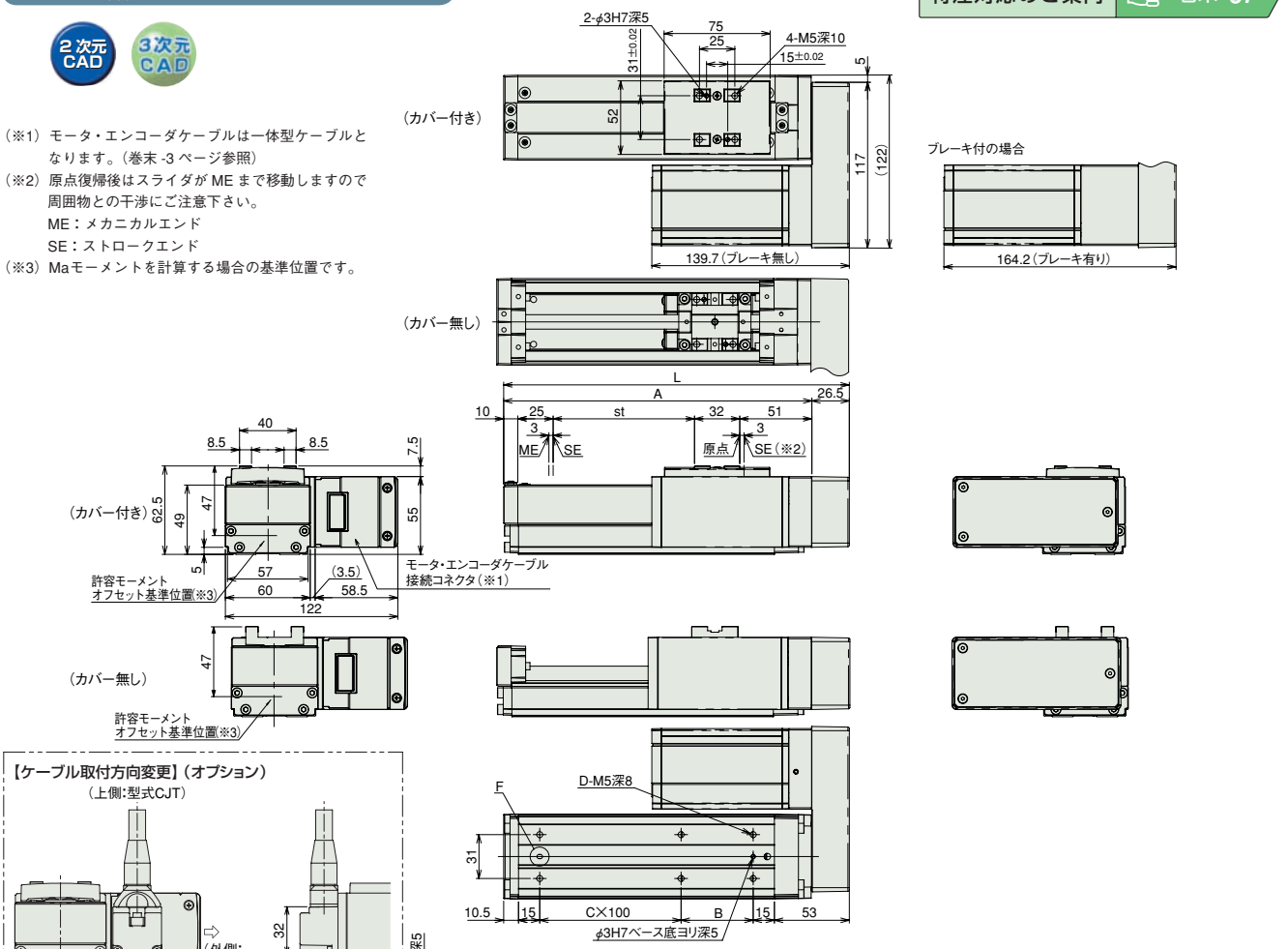
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

（※1）モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。（巻末 -3 ページ参照）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（※3）Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量（kg）	カバー付き	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5
	カバー無し	1.8	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0

②適応コントローラ

RCP3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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP（→M-25）、PMEC（→M-15）、PCON-CY/PL/PO/SE（→M-107）						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓟ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-SA5C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 — SA5C — 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
RCP2	SA5C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様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 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「**RCP4-SA5C**」のご使用(切替)を推奨いたします。**RCP4-SA5C**の詳細はA-19ページをご確認ください。

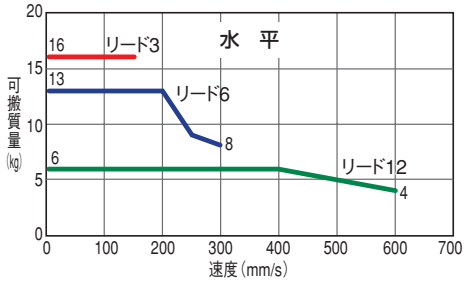
技術資料 巻末-39

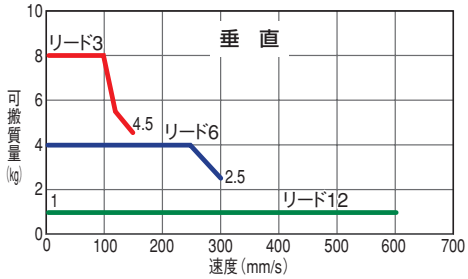
POINT 選定上の注意

(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。右記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。最大加速度は 0.7G(垂直は 0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 -124 ページの加速度別可搬質量表をご覧下さい。

■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)
RCP2-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	1	50～800 (50mm 毎)
RCP2-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～13	～4	
RCP2-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	16	～8	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50～550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	540	460	400	360	300
6	300	270	230	200	180	150
3	150	135	115	100	90	75

(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	—

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-3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(配線エンド側取り出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	**BR**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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 専用アルマイト処理
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:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

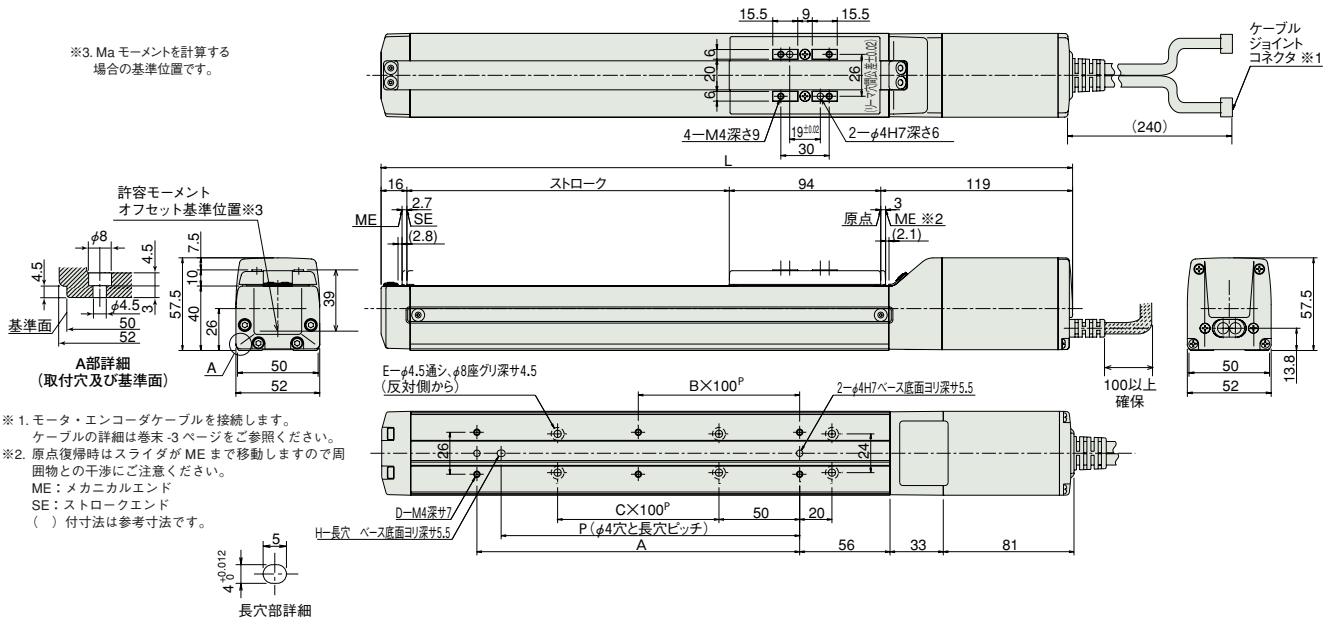
寸法図

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-67

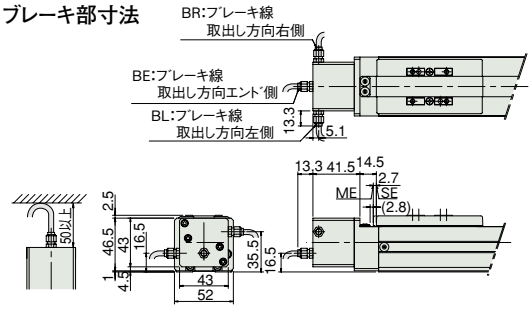
2次元CAD 3次元CAD

※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・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 -3 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。

ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付は全長が 40mm（配線エンド側取出は 53.3mm）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	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
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
E	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)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-SA6C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 — SA6C — 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
RCP2	SA6C	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様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 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「**RCP4-SA6C**」のご使用(切替)を推奨いたします。**RCP4-SA6C**の詳細はA-21ページをご確認ください。

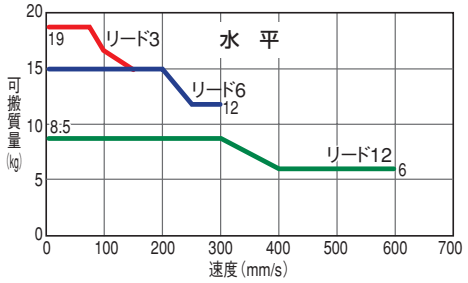
技術資料 巻末-39

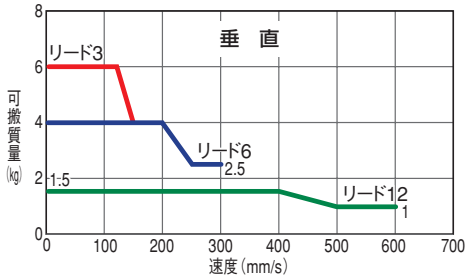
POINT 選定上の注意

(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。右記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。最大加速度は 0.7G(垂直は 0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 -124 ページの加速度別可搬質量表をご覧下さい。

■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)
RCP2-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～8.5	～1.5	50～800 (50mm 毎)
RCP2-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～15	～4	
RCP2-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～19	～6	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	540	460	400	360	300
6	300	270	230	200	180	150
3	150	135	115	100	90	75

(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	—

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-3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(配線エンド側取り出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	**BR**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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 専用アルマイト処理
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:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

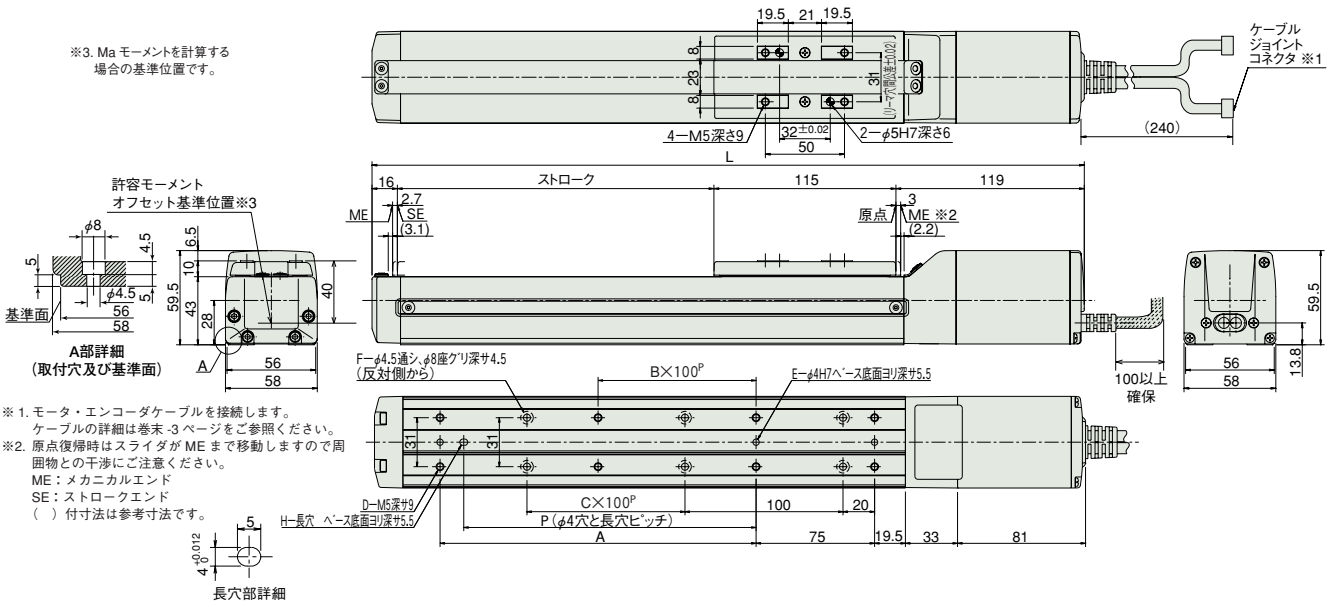
寸法図

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-67

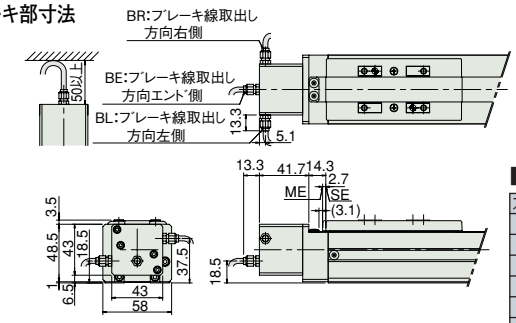
2次元CAD　3次元CAD

※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・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 -3 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。

ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付は全長が 40mm（配線エンド側取出は 53.3mm）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	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
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)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.6	3.8	3.9

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-SA7C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 73mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 RCP2 — SA7C — 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	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEL	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

※ 簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「**RCP4-SA7C**」のご使用(切替)を推奨いたします。**RCP4-SA7C**の詳細は A-23 ページをご確認ください。

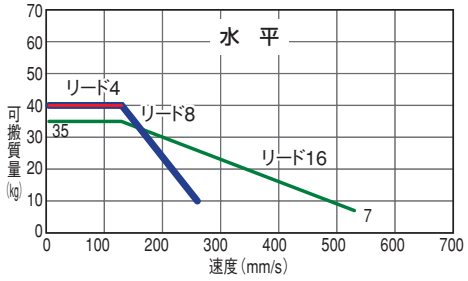
技術資料 巻末-39

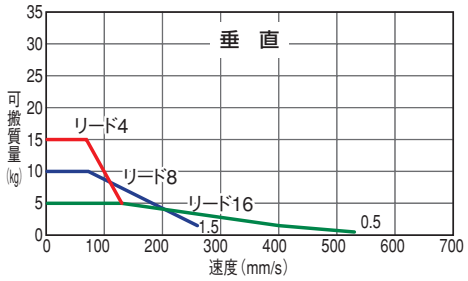
POINT 選定上の注意

(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。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■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)
RCP2-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	〜35	〜5	50〜800 (50mm 毎)
RCP2-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	〜40	〜10	
RCP2-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	40	〜15	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜700 (50mm 毎)	〜800 (mm)
16	533	480
8	266	240
4	133	120

(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	—

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-3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(配線エンド側取り出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	**BR**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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 専用アルマイト処理
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:20.7N·m Mb:29.6N·m Mc:56.7N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

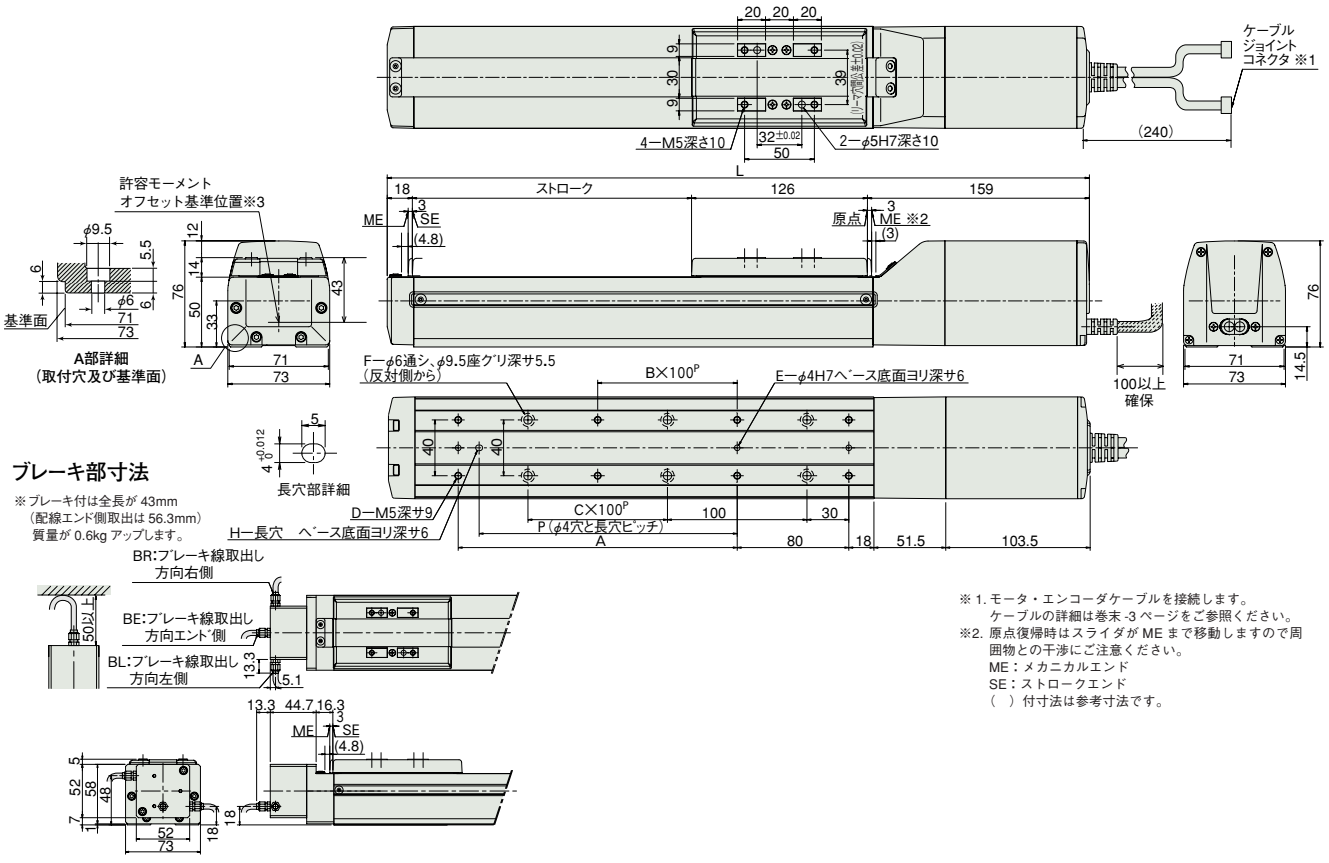
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

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。

※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

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

※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-3 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。

■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	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103
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）	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⓘⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⓘⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類（NP／PN）　※Ⓘⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-SS7C

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

■型式項目　RCP2 — 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 ※簡易アブソ仕様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-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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 SR:スライダ部ローラ仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

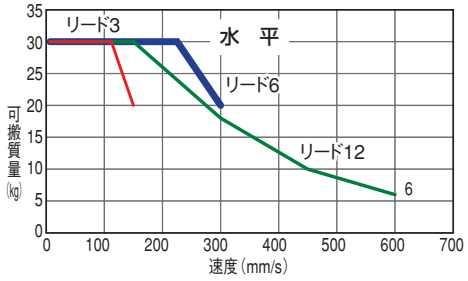
技術資料　巻末-39

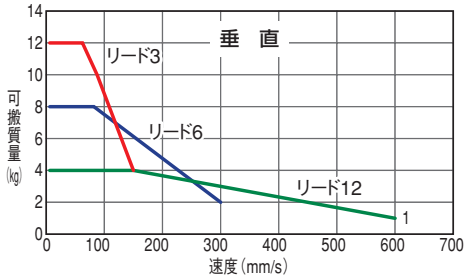
POINT 選定上の注意

(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。右記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) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～30	～4	50～600 (50mm 毎)
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～30	～8	
RCP2-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～30	～12	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～500 (50mm 毎)	～600 (mm)
12	600	470
6	300	230
3	150	115

(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　※押付け動作については巻末-87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-3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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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:17.9N·m　Mb:17.9N·m　Mc:39.0N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向300mm以下　Mb·Mc方向300mm以下

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

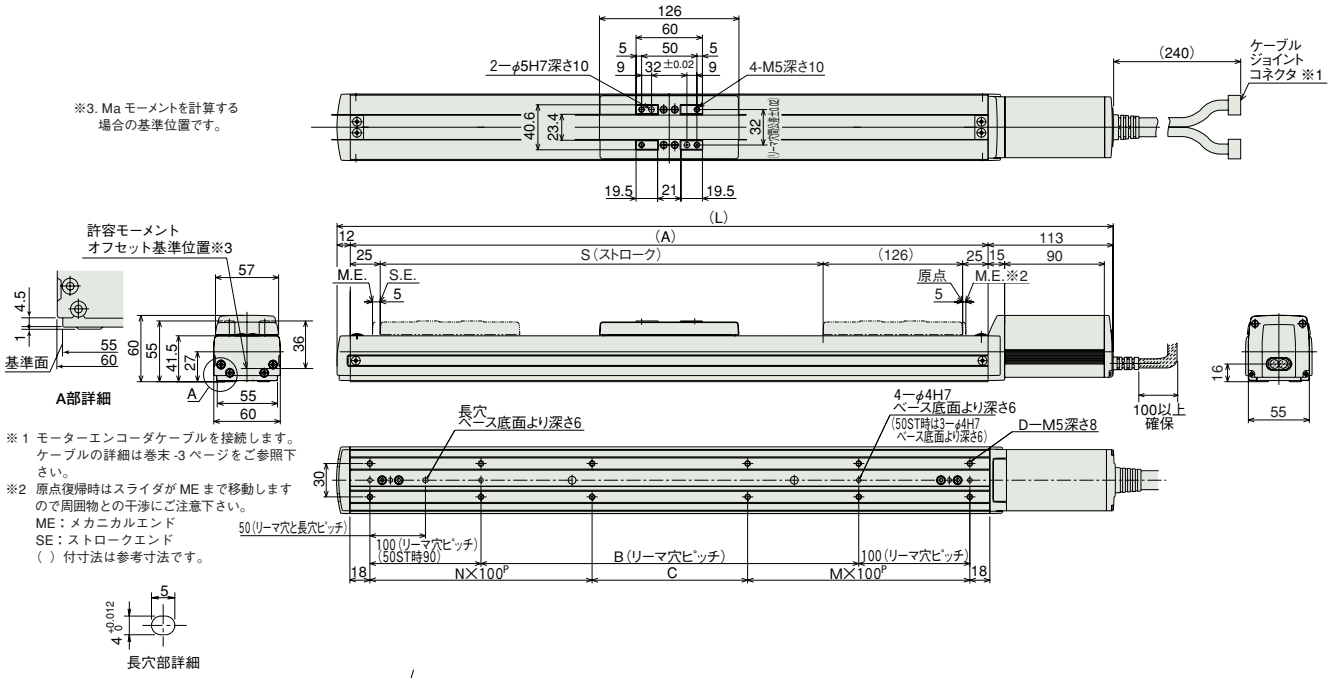
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD

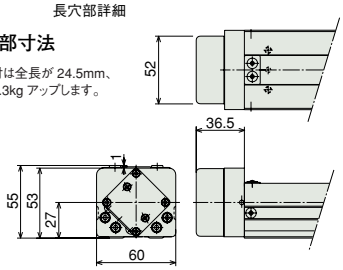


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。

※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。

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 24.5mm、質量が 0.3kg アップします。



※ ブレーキ配線は本体内部を通って モータケーブルに配線されます。

■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)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類 (NP／PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓥ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

RCP2-SS8C

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

■型式項目　RCP2 — 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	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-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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 SR:スライダ部ローラ仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※ 簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

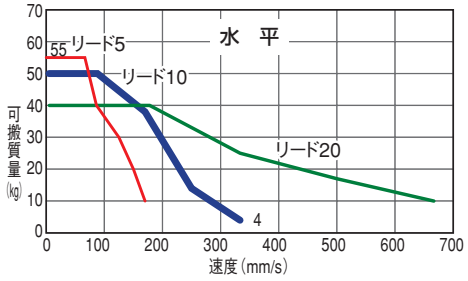
技術資料　巻末-39

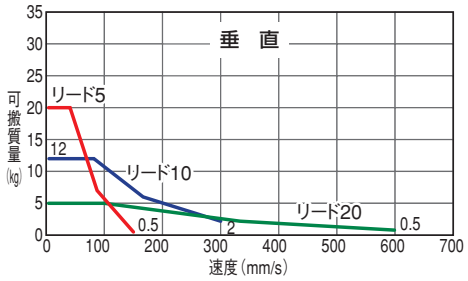
POINT 選定上の注意

(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。右記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) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	～40	～5	50～1000 (50mm 毎)
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	～50	～12	
RCP2-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　※押付け動作については巻末-87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)
20	666 〈600〉	625 〈600〉	515
10	333 〈300〉	310 〈300〉	255
5	165 〈150〉	155 〈150〉	125

※〈 〉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-3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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m　Mb:198.9N·m　Mc:416.7N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:43.4N·m　Mb:43.4N·m　Mc:90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb·Mc方向450mm以下

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

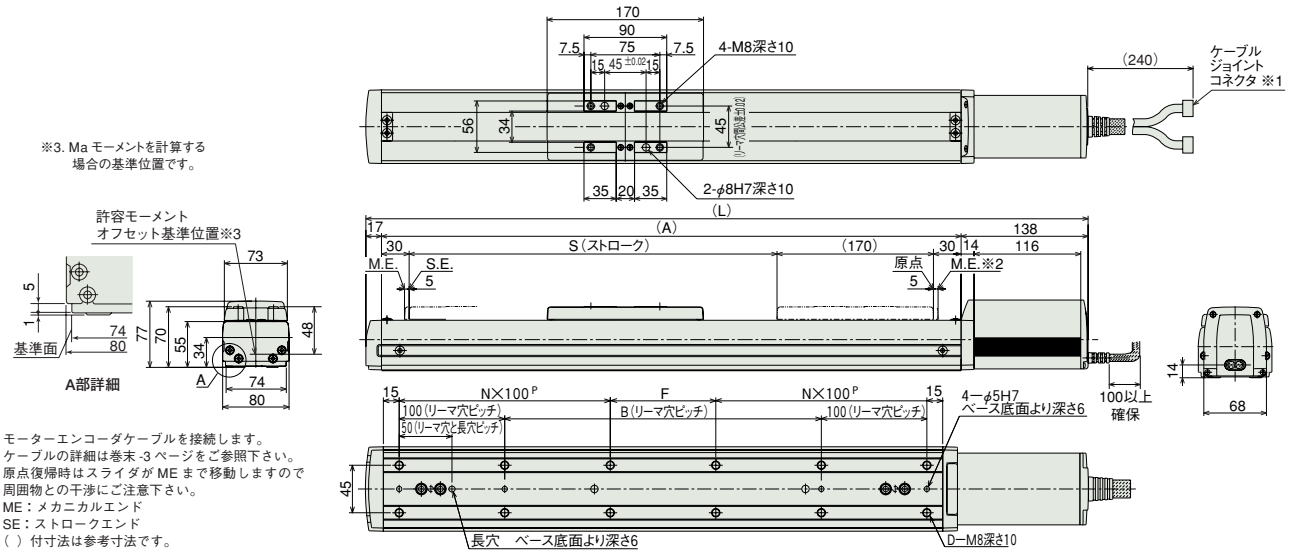
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

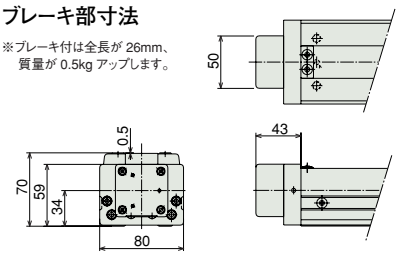
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 26mm、質量が 0.5kg アップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■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)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-HS8C

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

■型式項目　RCP2 — HS8C — I — 86P — 30 — □ — P4 — □ — □

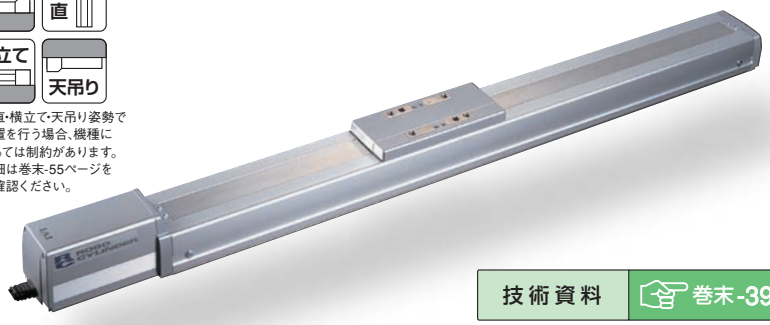
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	HS8C	I：インクリメンタル仕様	86P：パルスモータ 56□高出力	30：30mm	50：50mm ～ 1000：1000mm（50mmピッチ毎設定）	P4：PCON-CFA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	B：ブレーキ NM：原点逆仕様 SR：スライダ部ローラ仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



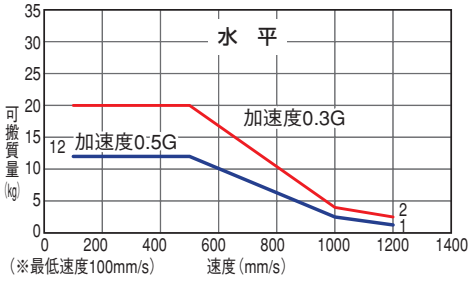
技術資料　巻末-39

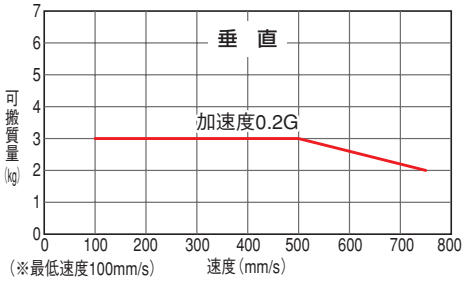
POINT 選定上の注意

(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。右記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 0.2G が上限となります。
(5) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCP2-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　※押付け動作については巻末-87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)
30	1200 〈750〉	1000 〈750〉	800 〈750〉

※〈 〉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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—

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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m　Mb:198.9N·m　Mc:416.7N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:43.4N·m　Mb:43.4N·m　Mc:90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

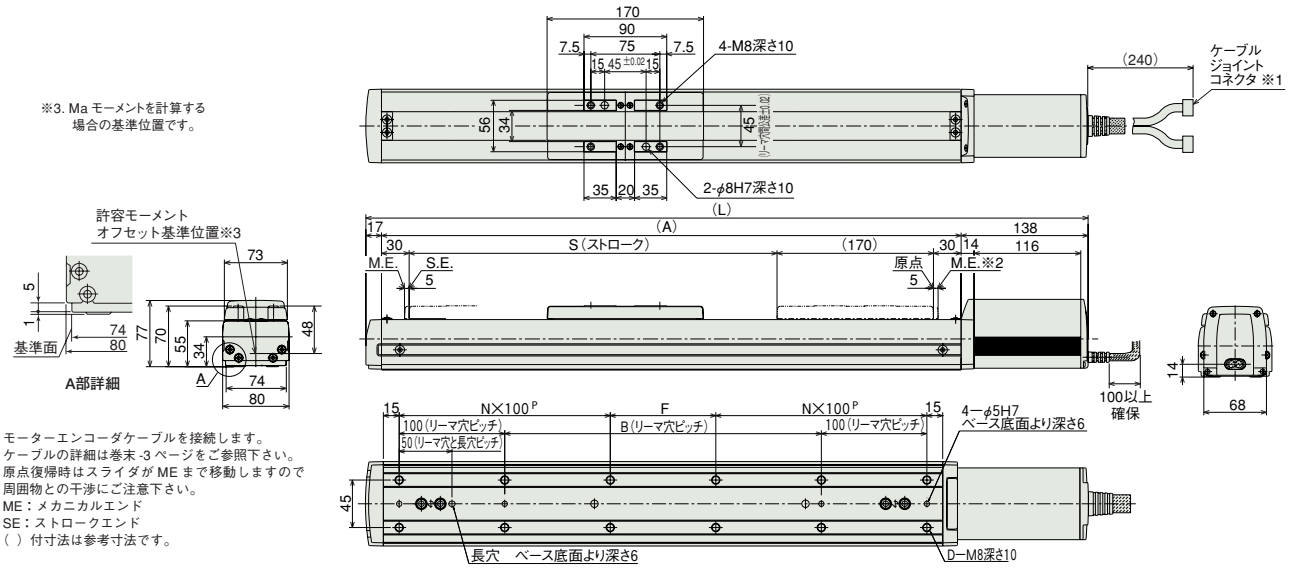
・張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb·Mc方向450mm以下
（※）基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

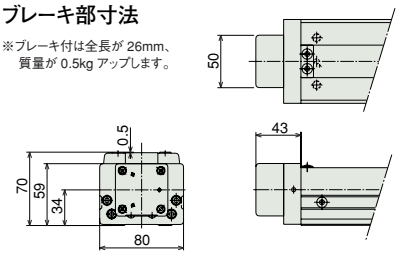
2次元CAD 3次元CAD



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 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。

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 26mm、質量が 0.5kg アップします。



長穴部詳細

※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■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)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

適応コントローラ

RCP2-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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-Ⅱ-0	512点（ネットワーク仕様は768点）	DC24V	–	→M-91

※①I/O種類もしくは、フィールドネットワーク記号 ※Ⅱケーブル長

ご注意 ・モータエンコーダケーブルはCFAタイプ専用（巻末-3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。

RCP2-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ モータ折り返し形状

■型式項目 RCP2 — SA5R — 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
RCP2	SA5R	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様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 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「**RCP4-SA5R**」のご使用(切替)を推奨いたします。**RCP4-SA5R**の詳細はA-25ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

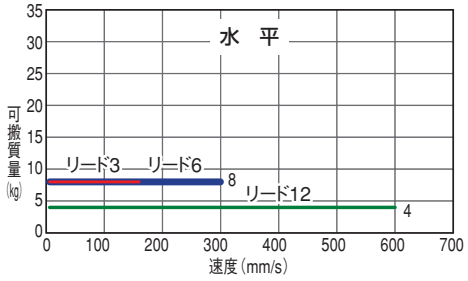
技術資料 巻末-39

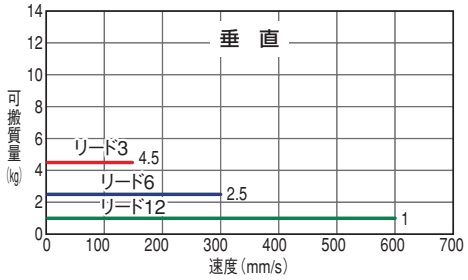
POINT 選定上の注意

(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。右記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。

■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)
RCP2-SA5R-I-42P-12-①-②-③-④	12	4	1	50〜800 (50mm毎)
RCP2-SA5R-I-42P-6-①-②-③-④	6	8	2.5	
RCP2-SA5R-I-42P-3-①-②-③-④	3	8	4.5	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	540	460	400	360	300
6	300	270	230	200	180	150
3	150	135	115	100	90	75

(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	—

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-3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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様(標準)	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

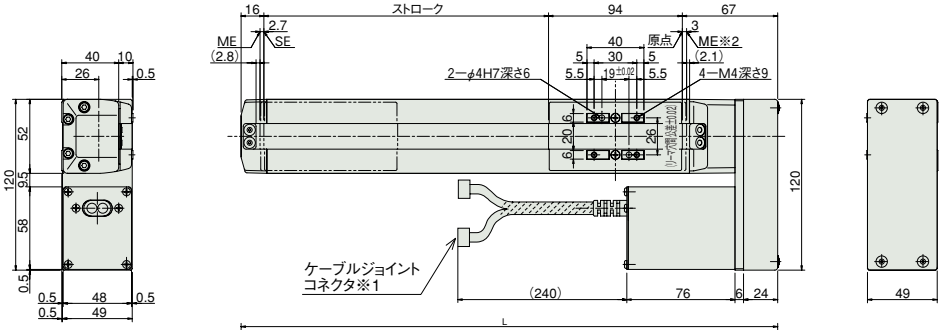
特注対応のご案内 巻末-67

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。

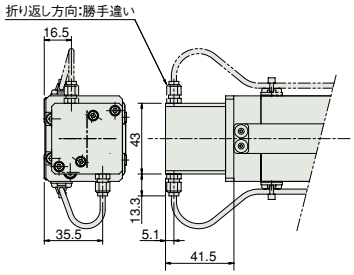
※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

※Ma モーメントのオフセット基準位置は SA5C タイプと同様です。（A-56 ページ参照）

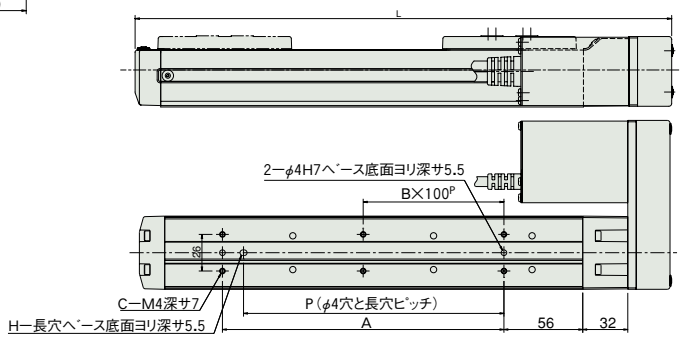


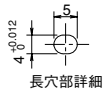
ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 40mm、質量が 0.4kg アップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る





ご注意　ベース底面の貫通穴を利用しての本体取付は、本体サイドカバーがモータカバーの干渉によりはずせない為出来ません。本体取付はベース底面のタップ穴をご使用下さい。

■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	227	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977
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	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	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）	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5	3.6	3.7

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓟ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-SA6R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ モータ折り返し形状

■型式項目 RCP2 — SA6R — 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 ※簡易アブソ仕様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 ～ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「**RCP4-SA6R**」のご使用(切替)を推奨いたします。**RCP4-SA6R**の詳細はA-27ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

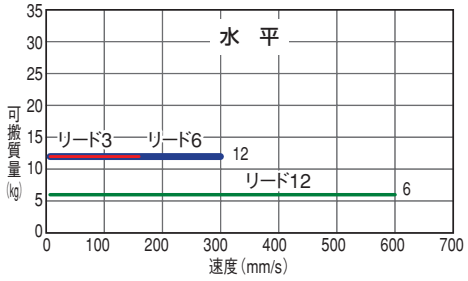
技術資料 巻末-39

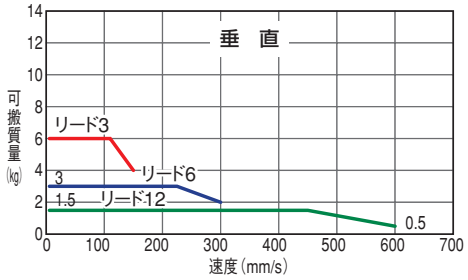
POINT 選定上の注意

(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。右記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。

■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)
RCP2-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	6	～1.5	50～800 (50mm 毎)
RCP2-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	12	～3	
RCP2-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	12	～6	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50～550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	540	460	400	360	300
6	300	270	230	200	180	150
3	150	135	115	100	90	75

(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	—

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-3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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

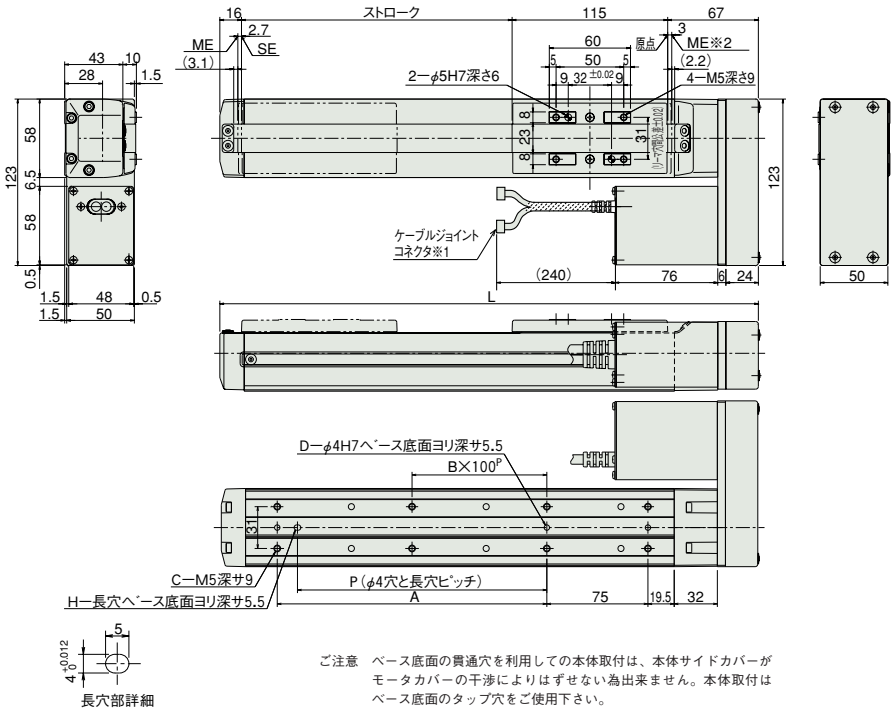
特注対応のご案内 巻末-67

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。

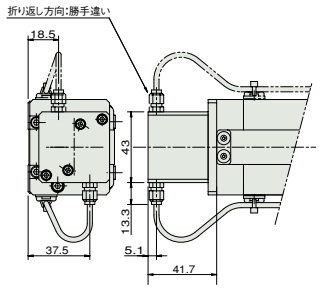
※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

※Ma モーメントのオフセット基準位置は SA6C タイプと同様です。（A-58 ページ参照）



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 40mm質量が 0.4kg アップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

ご注意　ベース底面の貫通穴を利用しての本体取付は、本体サイドカバーがモータカバーの干渉によりはずせない為出来ません。本体取付はベース底面のタップ穴をご使用下さい。

■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	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998
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	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
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)	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.1	4.3	4.4

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512 点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500 点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000 点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-SA7R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ モータ折り返し形状

■型式項目 RCP2 — SA7R — 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	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ～ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「**RCP4-SA7R**」のご使用(切替)を推奨いたします。**RCP4-SA7R**の詳細はA-29ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

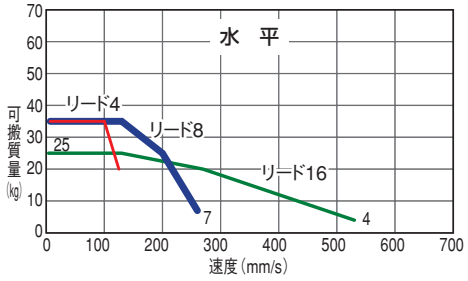
技術資料 巻末-39

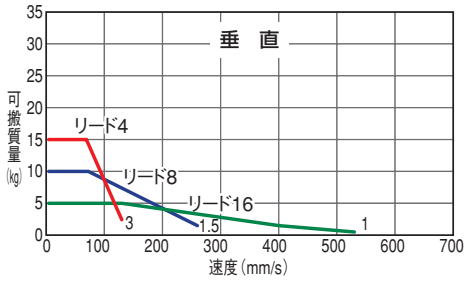
POINT 選定上の注意

(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。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■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)
RCP2-SA7R-I-56P-16-①-②-③-④	16	～25	～5	50～800 (50mm毎)
RCP2-SA7R-I-56P-8-①-②-③-④	8	～35	～10	
RCP2-SA7R-I-56P-4-①-②-③-④	4	～35	～15	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～700 (50mm毎)	～800 (mm)
16	533〈400〉	480〈400〉
8	266	240
4	133	120

※〈 〉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	—

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-3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	→B-194	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→B-202	—
モータ右折返し仕様	MR	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

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:20.7N·m Mb:29.6N·m Mc:56.7N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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

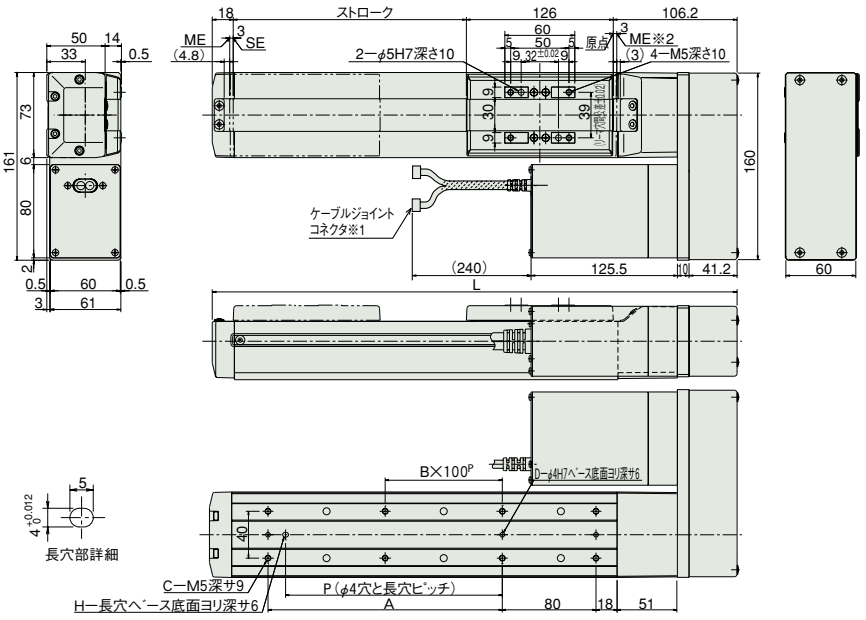
特注対応のご案内 巻末-67

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。

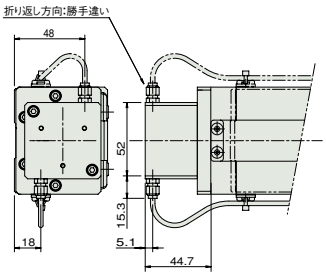
※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

※Ma モーメントのオフセット基準位置は SA7C タイプと同様です。（A-60 ページ参照）



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 43mm、質量が 0.6kg アップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

ご注意　ベース底面の貫通穴を利用しての本体取付は、本体サイドカバーがモータカバーの干渉によりはずせない為出来ません。本体取付はベース底面のタップ穴をご使用下さい。

■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	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
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	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
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)	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	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Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512 点	DC24V	–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⓘ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-Ⓘ-2-0	2	1500 点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000 点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⓘ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⓘ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※Ⓘ I/O種類（NP／PN）　※Ⓘ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-SS7R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2 — SS7R — 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 ※簡易アブソ仕様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-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

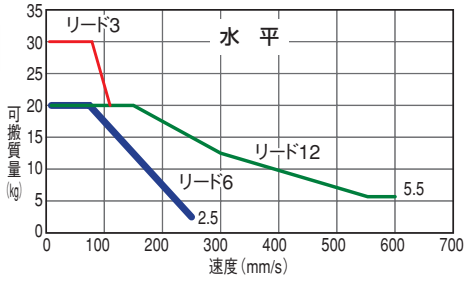
技術資料 巻末-39

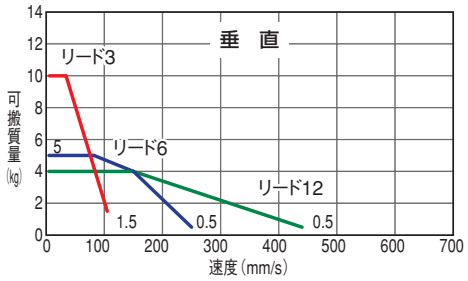
POINT 選定上の注意

(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。右記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) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	～20	～4	50～600 (50mm 毎)
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	～20	～5	
RCP2-SS7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	～30	～10	

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 ※押付け動作については巻末-87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	50～500 (50mm 毎)	～600 (mm)
12	600〈440〉	470〈440〉
6	250	230
3	105	105

※〈 〉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	—

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-3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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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:17.9N·m　Mb:17.9N·m　Mc:39.0N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向300mm以下　Mb·Mc方向300mm以下

（※）基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

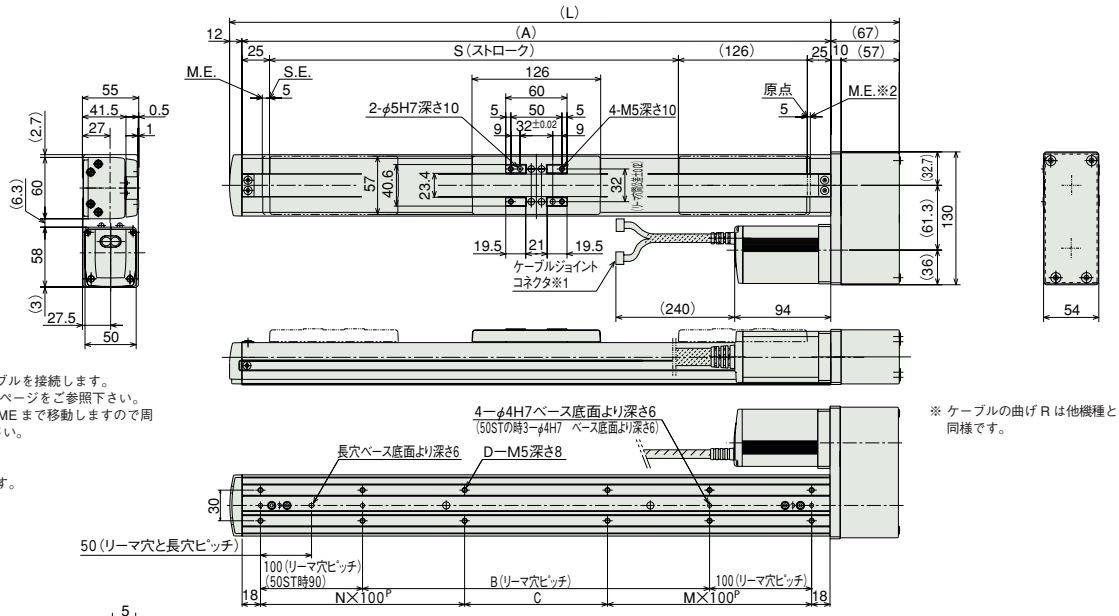
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※ 基準面は SS7C タイプと同様です。(A-62 ページ参照)

※Ma モーメントのオフセット基準位置は SS7C タイプと同様です。(A-62 ページ参照)



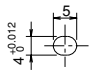
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。

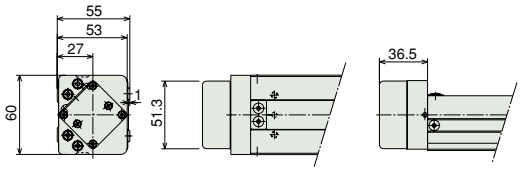
※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
( ) 付寸法は参考寸法です。

※ ケーブルの曲げ R は他機種と同様です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が 24.5mm、質量が 0.3kg アップします。





※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■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	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
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)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類 (NP／PN)　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓥ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

RCP2-SS8R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2 — SS8R — 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
RCP2	SS8R	I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様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-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

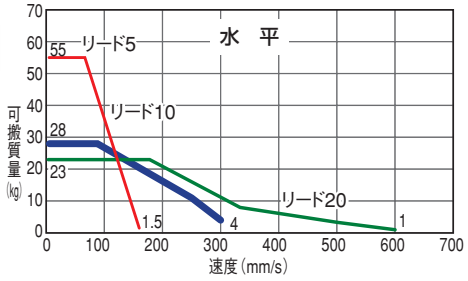
技術資料 巻末-39

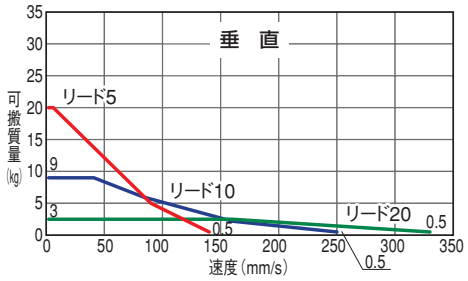
POINT 選定上の注意

(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。右記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) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-②-③-④	20	～23	～3	50～1000 (50mm 毎)
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-②-③-④	10	～28	～9	
RCP2-SS8R-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 ※押付け動作については巻末-87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)
20	600 〈333〉	600 〈333〉	515 〈333〉
10	300 〈250〉	300 〈250〉	255 〈250〉
5	160 〈140〉	155 〈140〉	125 〈140〉

※〈 〉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-3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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m　Mb:198.9N·m　Mc:416.7N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:43.4N·m　Mb:43.4N·m　Mc:90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb·Mc方向450mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

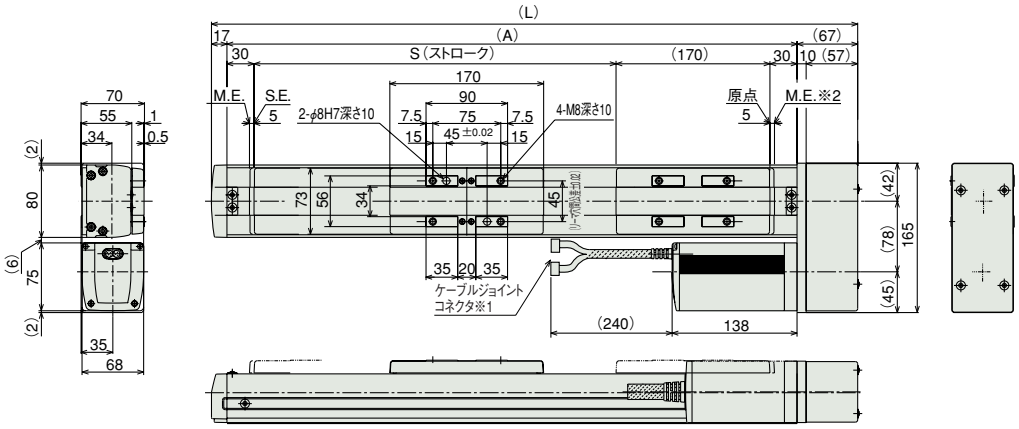
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

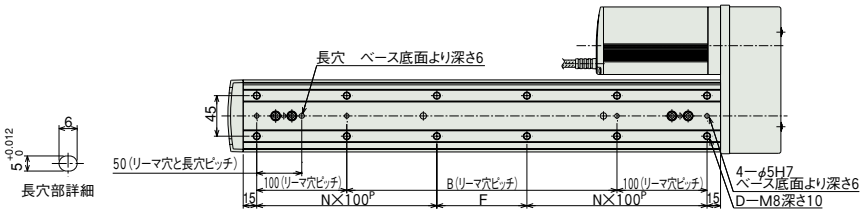
2次元CAD 3次元CAD

※ 基準面はSS8Cタイプと同様です。(A-64 ページ参照)

※Ma モーメントのオフセット基準位置は SS8C タイプと同様です。(A-64 ページ参照)

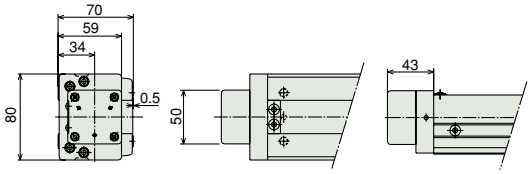


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
( ) 付寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が 26mm 質量が 0.5kg アップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■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	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
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)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～-Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP／PN) ※Ⅱ軸数 ※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⅴ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※ⅤC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⅵ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

RCP2-HS8R ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCP2 — HS8R — 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
RCP2	HS8R	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	下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

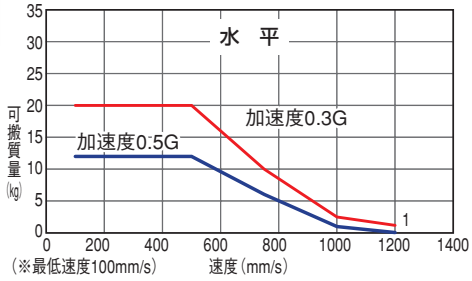
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

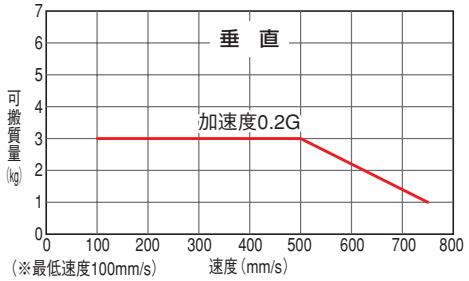
(1) 高速タイプはボールネジのリードが大きいため低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用下さい。
(2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(3) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(4) 可搬質量は、加速度 0.3G（垂直動作は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は水平 0.5G、垂直 0.2G が上限となります。
(5) 押付け動作については巻末 -87 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。



(※最低速度100mm/s)



(※最低速度100mm/s)

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)
RCP2-HS8R-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 ※押付け動作については巻末-87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)
30	1200 〈750〉	1000 〈750〉	800 〈750〉

※〈 〉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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→B-202	—
モータ右折返し仕様	MR	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—

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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N·m Mb:198.9N·m Mc:416.7N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:43.4N·m Mb:43.4N·m Mc:90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

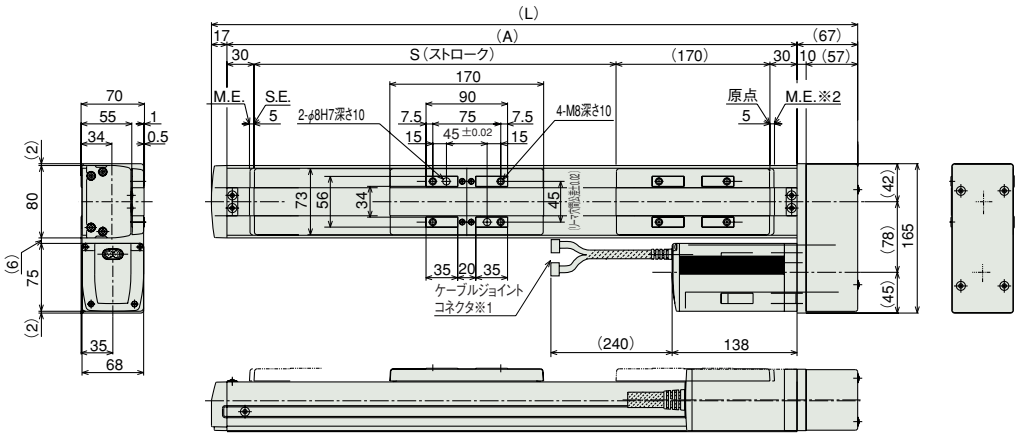
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

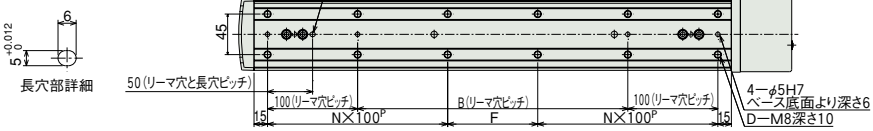
2次元CAD 3次元CAD

※ 基準面は HS8C タイプと同様です。(A-66 ページ参照)

※Ma モーメントのオフセット基準位置は HS8C タイプと同様です。(A-66 ページ参照)

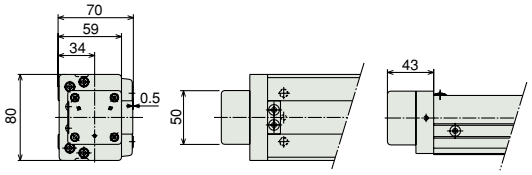


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
( ) 付寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が 26mm 質量が 0.5kg アップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■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	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
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)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

適応コントローラ

RCP2-HS8R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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-Ⅱ-0	512点 (ネットワーク仕様は768点)	DC24V	–	→M-91

※①I/O種類もしくは、フィールドネットワーク記号 ※Ⅱケーブル長

ご注意 ・モータエンコーダケーブルはCFAタイプ専用(巻末-3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。

RCP2-BA6/BA6U ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅58mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

■型式項目 RCP2 — □ — I — 42P — 54 — □ — □ — □ — □ — □

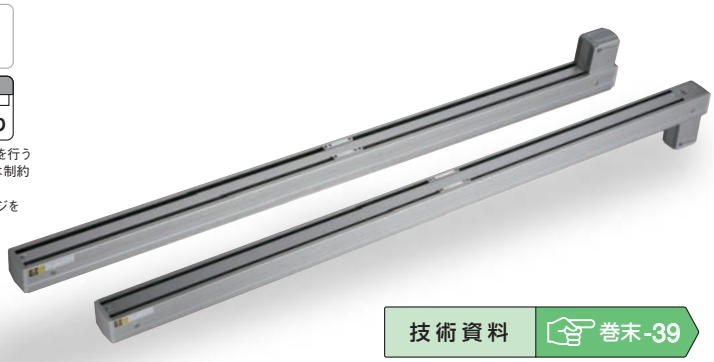
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	BA6:ベルトタイプ モータ上付き BA6U:ベルトタイプ モータ下付き	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	54:54mm相当	500:500mm 〜 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	NM:原点逆仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で 設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-55ページをご確認ください。



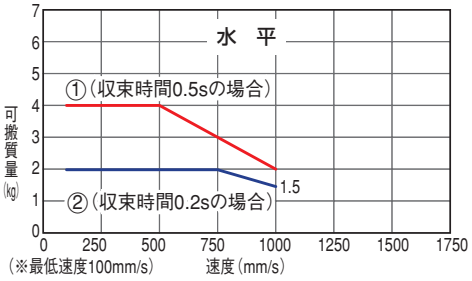
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ベルトタイプは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) 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。右記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 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
(4) BA6/BA6U は水平平置き、水平天吊り以外の設置は対応していません。詳細は巻末 -55 ページをご参照下さい。
(5) 押付け動作については巻末 -87 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。



ご注意

①のグラフは標準仕様の設定で、位置決め時間を計算する場合の収束時間は 0.5s になります。
②のグラフはコントローラの設定を変更した場合で、可搬質量は低下しますが収束時間は 0.2s に短縮されます。
②のグラフ以下の可搬質量の時で、位置決め時間を短縮したい場合はコントローラの設定を変更して下さい。(詳細は取扱い説明書参照)

(垂直設置、横立て設置での動作はできません)

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	モータ取付方向	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)
RCP2-BA6-I-42P-54-①-②-③-④	上付き	54 相当	～4	不可	500～1000 (50mm 毎)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-②-③-④	下付き				

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 ※押付け動作については巻末-87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	500～1000 (50mm 毎)
54 相当	1000

(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
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-3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
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

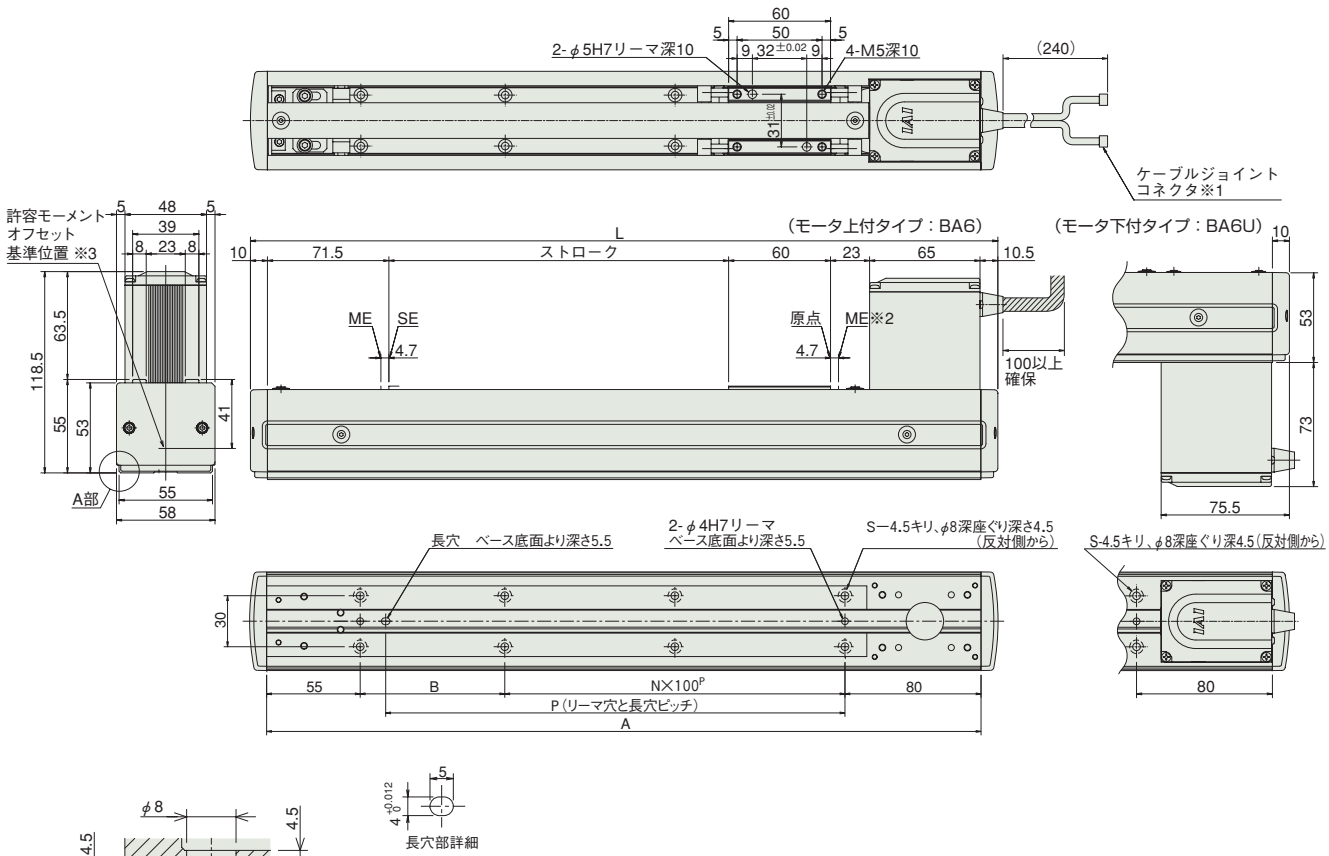
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

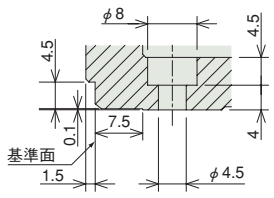
特注対応のご案内 巻末-67

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 -3 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為の基準位置です。





A部詳細（取付穴及び基準面）

長穴部詳細

■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
P	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量 (kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCP2-BA7/BA7U ロボシリンダ ベルトタイプ 本体幅68mm パルスモータ モータ上付き/モータ下付き

■型式項目 RCP2 — □ — I — 42P — 54 — □ — □ — □ — □

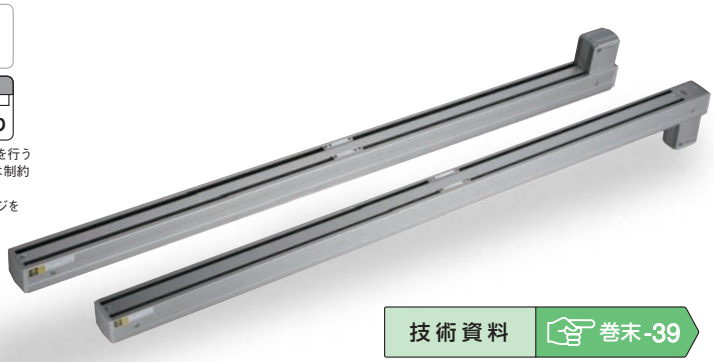
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	BA7：ベルトタイプ モータ上付き BA7U：ベルトタイプ モータ下付き	I：インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	42P：パルスモータ 42□サイズ	54：54mm	600：600mm 〜 1200：1200mm (50mmピッチ毎設定)	P1：PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3：PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	NM：原点逆仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で 設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-55ページをご確認ください。



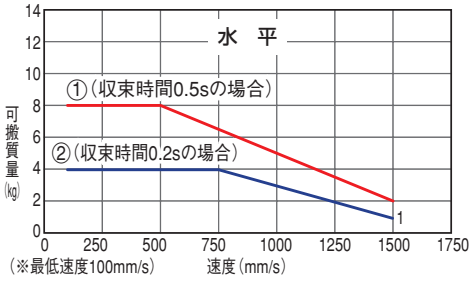
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ベルトタイプは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) 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。右記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 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
(4) BA7/BA7U は水平平置き、水平天吊り以外の設置は対応していません。詳細は巻末 7 ページをご参照下さい。
(5) 押付け動作については巻末 -87 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。



(※最低速度100mm/s)

ご注意

①のグラフは標準仕様の設定で、位置決め時間を計算する場合の収束時間は 0.5s になります。
②のグラフはコントローラの設定を変更した場合で、可搬質量は低下しますが収束時間は 0.2s に短縮されます。
②のグラフ以下の可搬質量の時で、位置決め時間を短縮したい場合はコントローラの設定を変更して下さい。(詳細は取扱い説明書参照)

(垂直設置、横立て設置での動作はできません)

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	モータ取付方向	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)
RCP2-BA7-I-42P-54-①-②-③-④	上付き	54 相当	～8	不可	600～1200 (50mm 毎)
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-②-③-④	下付き				

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 ※押付け動作については巻末-87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	600～1200 (50mm 毎)
54 相当	1500

(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
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—
850	—
900	—
950	—
1000	—
1050	—
1100	—
1150	—
1200	—

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-3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
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ロストモーション	0.1mm以下
動的許容モーメント (※)	Ma:17.7N·m Mb:25.2N·m Mc:37.2N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

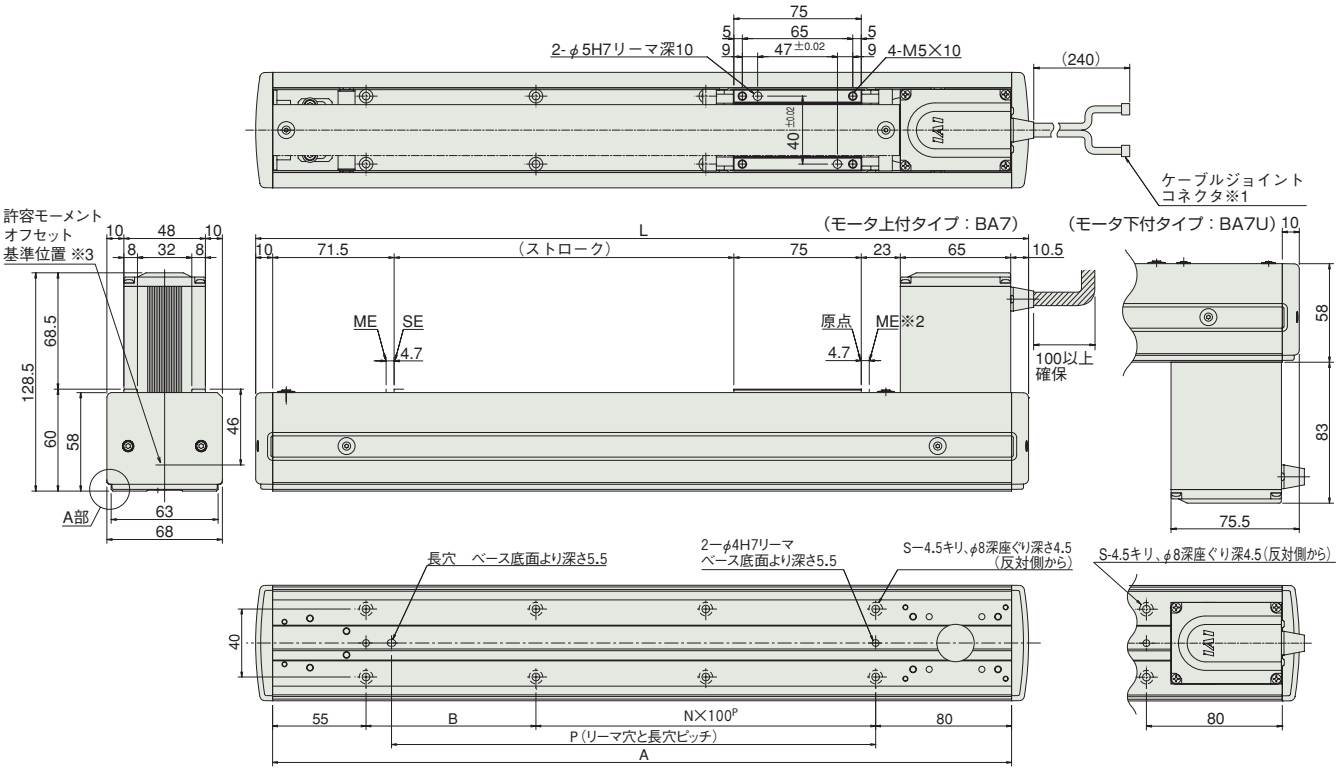
寸法図

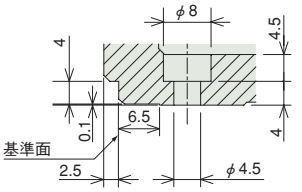
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

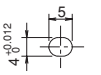
2次元CAD 3次元CAD

※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 -3 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為の基準位置です。





A部詳細（取付穴及び基準面）



長穴部詳細

■ストローク別寸法・質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
P	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285
S	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
質量(kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅰ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅰ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-Ⅰ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V～230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅰ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42PⓋ-Ⅲ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合　※① I/O種類（NP／PN）　※Ⅱ軸数　※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。　※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

ERC3-SA5C

コントローラー一体型　スライダタイプ　本体幅 50mm　パルスモータ　ストレート形状

■型式項目 ERC3 — SA5C — 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	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

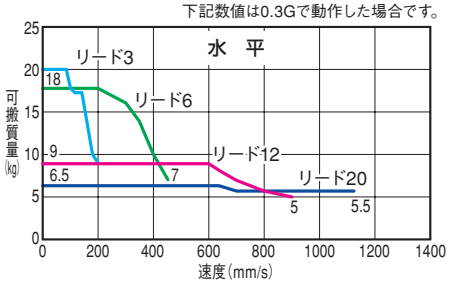
POINT 選定上の注意

(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-105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-109ページをご参照下さい。

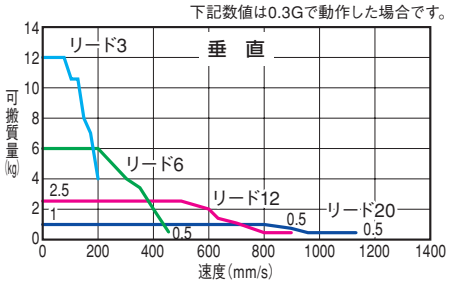
■速度と可搬質量の相関図

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)
ERC3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	50〜800 (50mm毎)
ERC3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	
ERC3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	
ERC3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

■ストロークと最高速度

※リード3は加速度0.1Gの場合

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1120		1115	935	795	680	585	510
12	900	805	665	560	475	405	350	300
6	450	400	330	280	235	200	175	150
3	225	200	165	140	115	100	85	75

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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

（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	①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M-70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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
簡易アブソ仕様	**ABU**	→B-193	—（※）

（※）簡易アブソ仕様で使用される場合、本体型式のI/OタイプはSE(SIOタイプ)をご使用下さい。
またオプションのPIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリ付)が必要となります。

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
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m　Mb:42.0N·m　Mc:60.5N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma:8.52N·m　Mb:12.2N·m　Mc:17.5N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

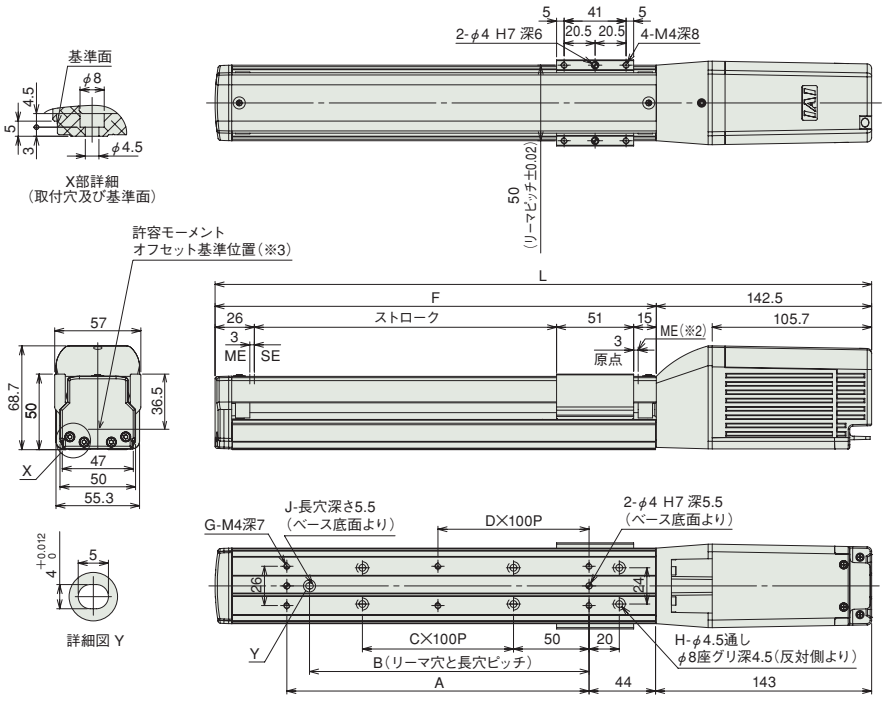
·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下　Mb·Mc方向150mm以下
(※1)【　】内はリード20mmの仕様となります。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

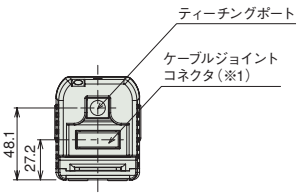
2次元CAD 3次元CAD



※1 電源・I/Oケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はM-70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

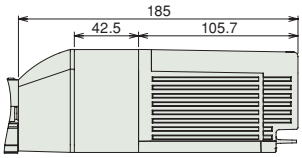
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲との干渉にご注意下さい。

※3 Ma、Mcモーメントを計算する場合の基準位置です。



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	284.5	334.5	384.5	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
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1

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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
PIO タイプ（NPN 仕様）		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-NP-□-□	16 点	DC24V	–	→ M-61
PIO タイプ（PNP 仕様）		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-PN-□-□	16 点			
SIO タイプ ※		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-SE-□-□	768 点（PIO 変換器使用時 512 点）			
パルス列 タイプ（NPN 仕様）		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-PLN-□-□	–			
パルス列 タイプ（PNP 仕様）		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-PLP-□-□	–			

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談下さい。

ERC3-SA7C コントローラー一体型 スライダタイプ 本体幅74mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 ERC3 — SA7C — 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	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

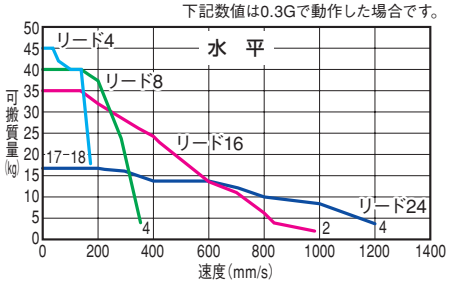
POINT 選定上の注意

(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-105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-109ページをご参照下さい。

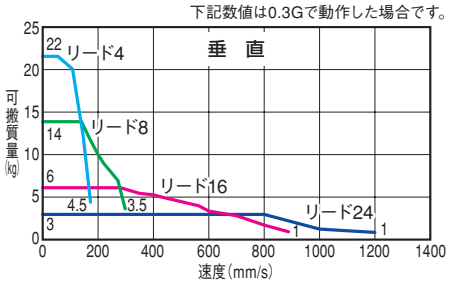
■速度と可搬質量の相関図

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)
ERC3-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50〜800 (50mm毎)
ERC3-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

■ストロークと最高速度

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合

リード＼ストローク	50〜550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1200		1130	975	850	745
16	980 〈840〉	880 〈840〉	750	645	565	495
8	490	440	375	320	280	245
4	210		185	160	140	120

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 ※押付け動作については巻末-87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ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格	①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M-70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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
簡易アブソ仕様	**ABU**	→B-193	—(※)

(※)簡易アブソ仕様で使用される場合、本体型式のI/OタイプはSE(SIOタイプ)をご使用下さい。
またオプションのPIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリ付)が必要となります。

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
静的許容モーメント	Ma:70.0N·m Mb:100.0N·m Mc:159.5N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma:17.7N·m Mb:25.2N·m Mc:40.3N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

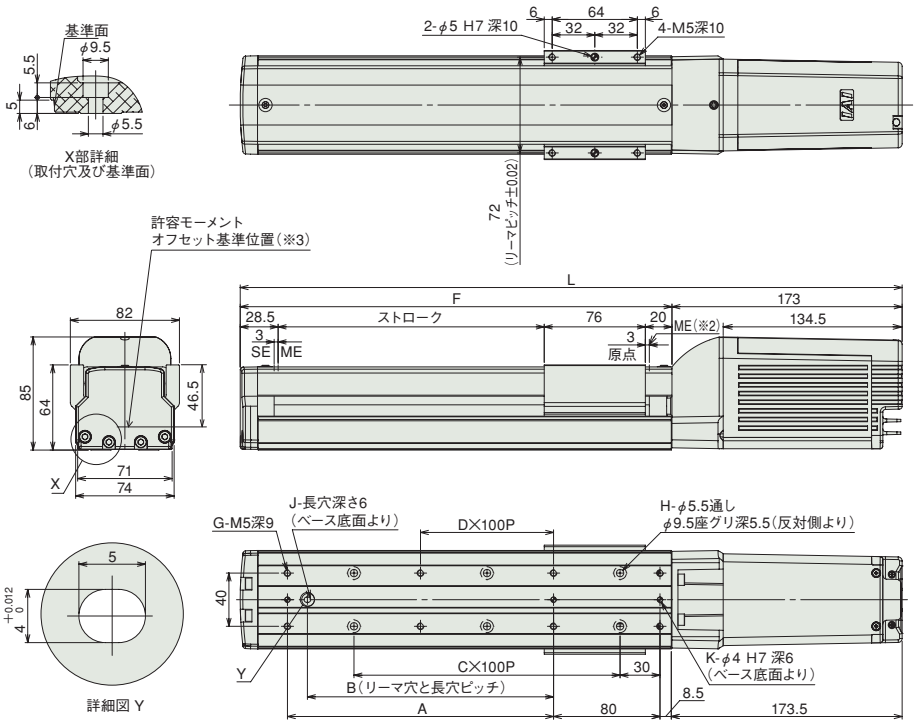
·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
(※1)【 】内はリード24mmの仕様となります。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

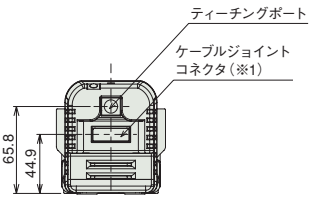
2次元CAD 3次元CAD



※1 電源・I/Oケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はM-70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

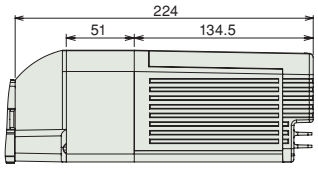
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲との干渉にご注意下さい。

※3 Ma、Mcモーメントを計算する場合の基準位置です。



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	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5	1097.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
G	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
K	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
質量(kg)	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5

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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
PIO タイプ（NPN 仕様）		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-NP-□-□	16 点	DC24V	–	→ M-61
PIO タイプ（PNP 仕様）		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-PN-□-□	16 点			
SIO タイプ ※		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-SE-□-□	768 点（PIO 変換器使用時 512 点）			
パルス列 タイプ（NPN 仕様）		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-PLN-□-□	–			
パルス列 タイプ（PNP 仕様）		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-PLP-□-□	–			

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談下さい。

ERC3D-SA5C コントローラー体型 簡易防塵スライダタイプ 本体幅50mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC3D — SA5C — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □**

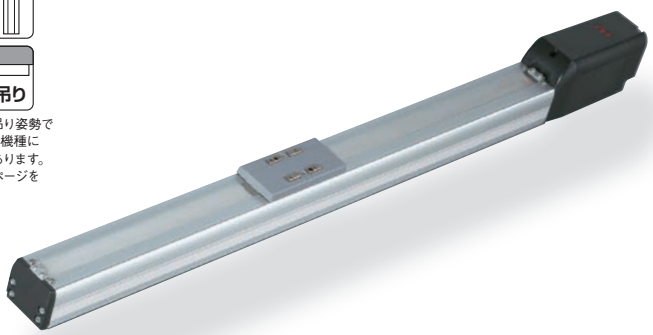
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
		I:インクリメンタル仕様	42□パルスモータ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :パルス列(NPN)タイプ PLP :パルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定	CN :CONモード MC :MECモード	B :ブレーキ NM :原点逆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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

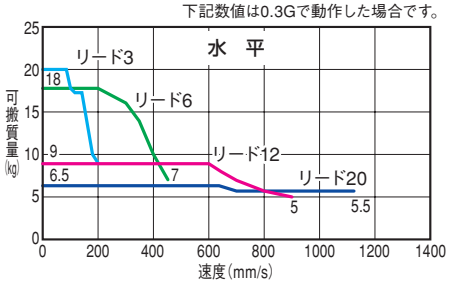
POINT 選定上の注意

(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-105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-109ページをご参照下さい。

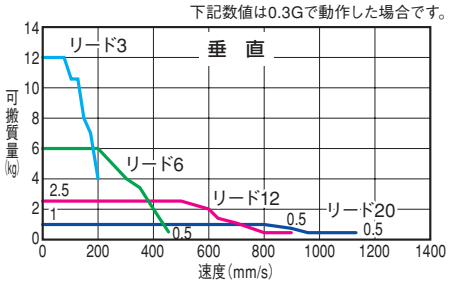
■速度と可搬質量の相関図

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)
ERC3D-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	50〜800 (50mm毎)
ERC3D-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	
ERC3D-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	
ERC3D-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

■ストロークと最高速度

※リード3は加速度0.1Gの場合

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

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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(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	①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M-70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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
簡易アブソ仕様	**ABU**	→B-193	—(※)

(※)簡易アブソ仕様で使用される場合、本体型式のI/OタイプはSE(SIOタイプ)をご使用下さい。
またオプションのPIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリ付)が必要となります。

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:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

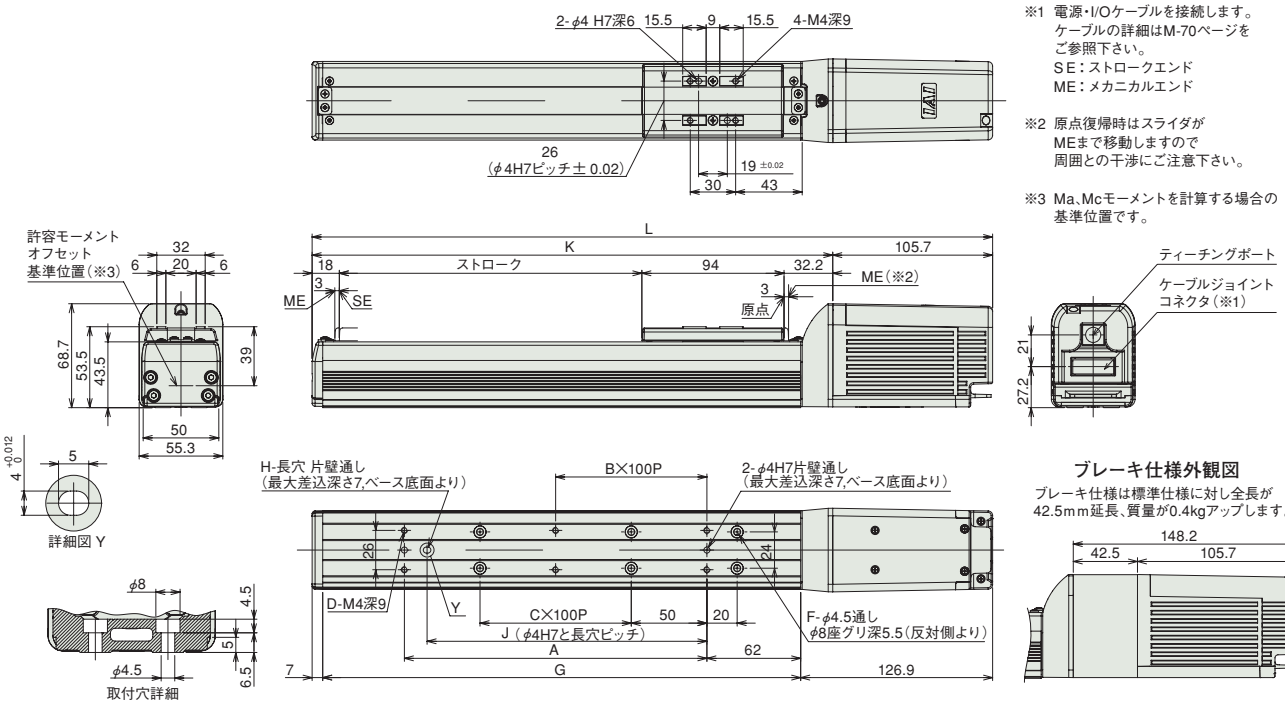
·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD



■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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-NP-□-□	16 点	DC24V	–	→ M-61
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-PN-□-□	16 点			
SIO タイプ ※		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-SE-□-□	768 点 (PIO 変換器使用時 512 点)			
パルス列 タイプ (NPN 仕様)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-PLN-□-□	–			
パルス列 タイプ (PNP 仕様)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-PLP-□-□	–			

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談下さい。

ERC3D-SA7C コントローラー体型 簡易防塵スライダタイプ 本体幅73mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 ERC3D — SA7C — I — 56P — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

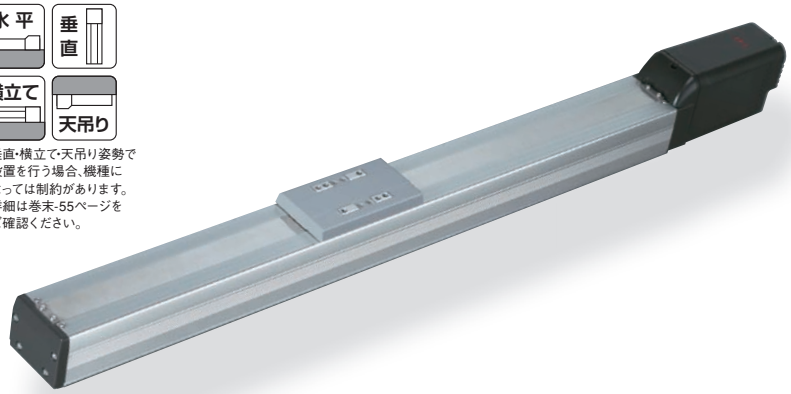
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	コントローラタイプ	オプション
		I:インクリメンタル仕様	56□パルスモータ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	NP :PIO(NPN)タイプ PN :PIO(PNP)タイプ SE :SIOタイプ PLN :パルス列(NPN)タイプ PLP :パルス列(PNP)タイプ	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定	CN :CONモード MC :MECモード	B :ブレーキ NM :原点逆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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

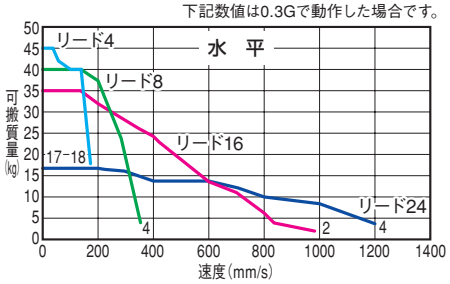
POINT 選定上の注意

(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-105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-109ページをご参照下さい。

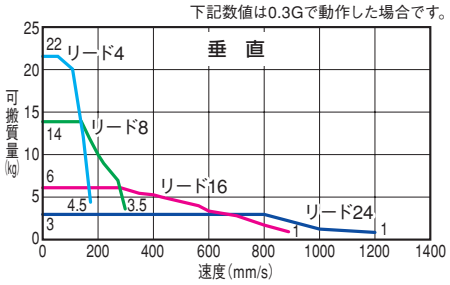
■速度と可搬質量の相関図

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)
ERC3D-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50〜800 (50mm毎)
ERC3D-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3D-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3D-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

■ストロークと最高速度

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合

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

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 ※押付け動作については巻末-87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ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格	①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M-70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**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
簡易アブソ仕様	**ABU**	→B-193	—(※)

(※)簡易アブソ仕様で使用される場合、本体型式のI/OタイプはSE(SIOタイプ)をご使用下さい。
またオプションのPIO変換器簡易アブソ仕様(バッテリ付)が必要となります。

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(※2)	Ma:20.7N·m Mb:29.6N·m Mc:56.7N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

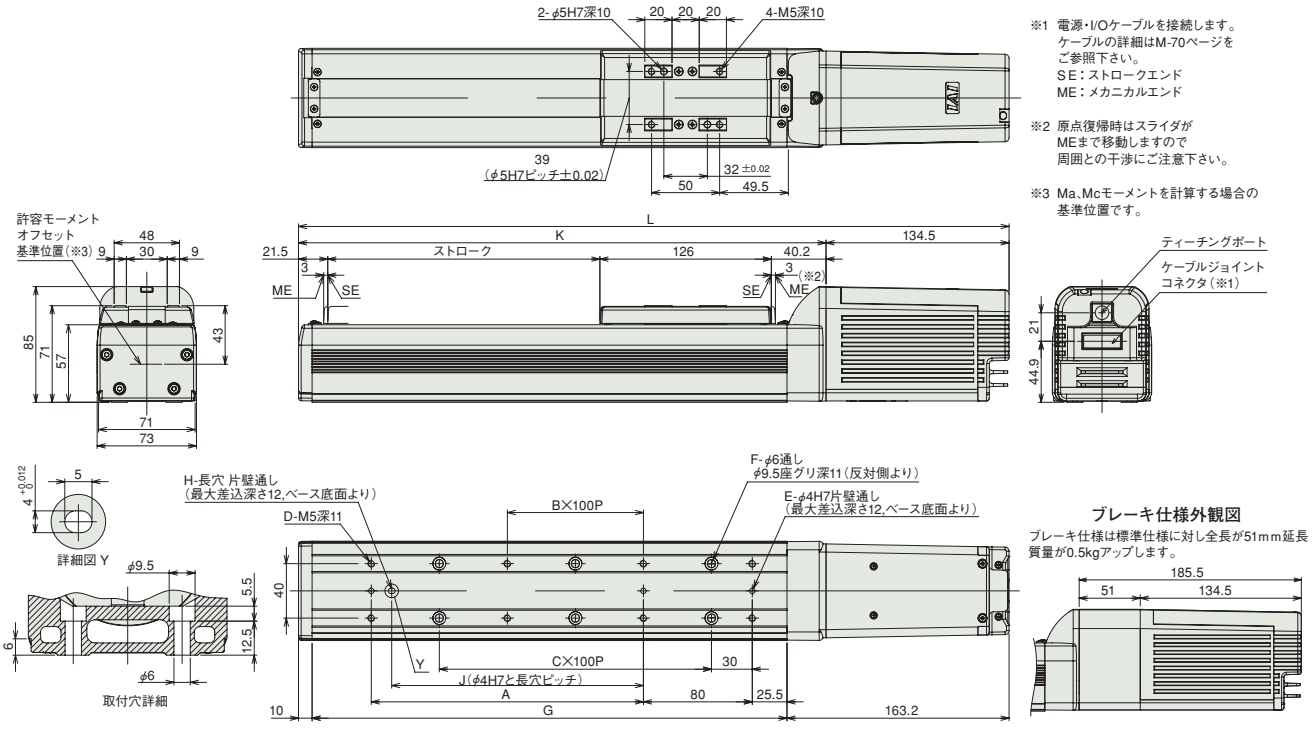
·張出し負荷長の目安／Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下
(※1)【 】内はリード24mmの仕様となります。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC3D-SA7C-I-56P-□-□-NP-□-□	16 点	DC24V	–	→ M-61
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC3D-SA7C-I-56P-□-□-PN-□-□	16 点			
SIO タイプ ※		ERC3D-SA7C-I-56P-□-□-SE-□-□	768 点 (PIO 変換器使用時 512 点)			
パルス列 タイプ (NPN 仕様)		ERC3D-SA7C-I-56P-□-□-PLN-□-□	–			
パルス列 タイプ (PNP 仕様)		ERC3D-SA7C-I-56P-□-□-PLP-□-□	–			

※シリアル通信制御で使用される場合は、別途ケーブルの手配が必要です。ご相談下さい。

ERC2-SA6C コントローラー一体型 スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2** — **SA6C** — **I** — **PM** — □ — □ — □ — □ — □ — □

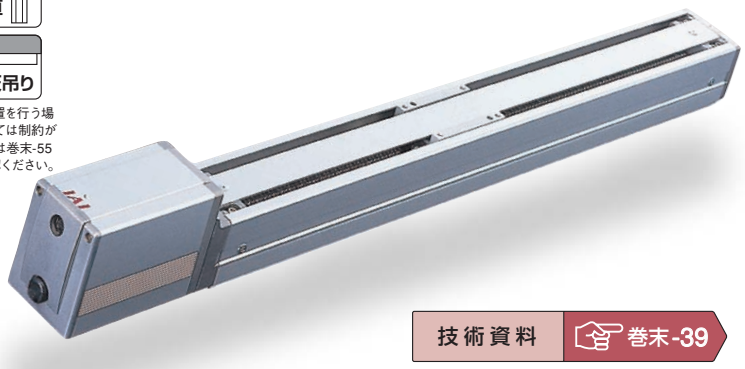
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	I/O タイプ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mm ピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN) タイプ PN:PIO (PNP) タイプ SE:SIO タイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



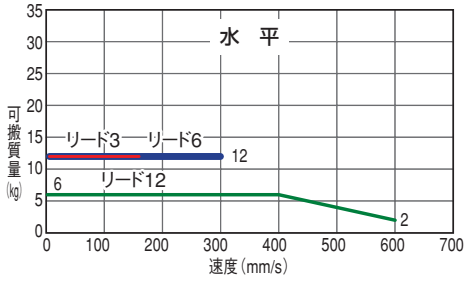
技術資料 巻末-39

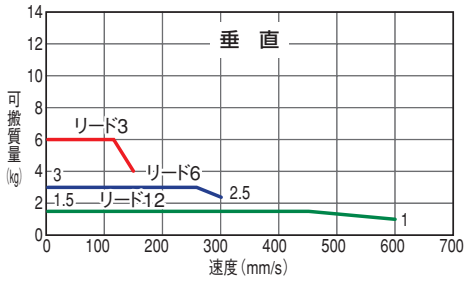
POINT 選定上の注意

(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) ERC2 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。右記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下さい。
(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) 押付け動作については巻末 -87 ページご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 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)
ERC2-SA6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	～6	～1.5	50～600 (50mm 毎)
ERC2-SA6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	12	～3	
ERC2-SA6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	12	～6	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50～550 (50mm 毎)	600 (mm)
12	600	515
6	300	255
3	150	125

(単位は mm/s)

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 ※押付け動作については巻末-87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)	—
両端コネクタ	**W01** (1m) ～ **W03** (3m)	—
	W04 (4m) ～ **W05** (5m)	—
	W06 (6m) ～ **W10** (10m)	—
ロボットケーブル	**R01** (1m) ～ **R03** (3m)	—
	R04 (4m) ～ **R05** (5m)	—
	R06 (6m) ～ **R10** (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	**RW01** (1m) ～ **RW03** (3m)	—
	RW04 (4m) ～ **RW05** (5m)	—
	RW06 (6m) ～ **RW10** (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※ 保守用のケーブルは M-90 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**	→ B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—

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
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

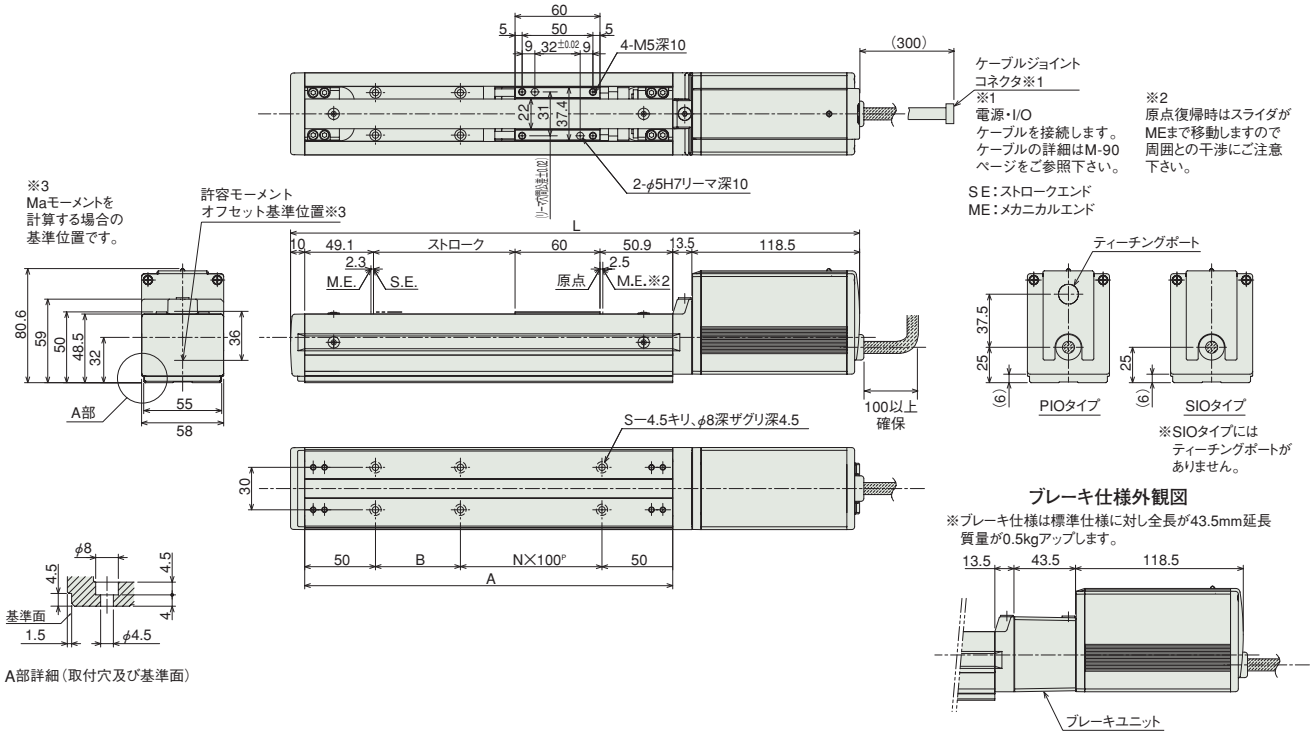
寸法図

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-67

2次元CAD 3次元CAD

※ 原点逆仕様（NM）の場合は、反モータ側の ME から約 2.5mm 戻った位置が原点となります。



A部詳細（取付穴及び基準面）

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43.5mm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
L	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
B	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量（kg）	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 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 3 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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
PIO タイプ（NPN 仕様）		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-NP-□-□	16 点	DC24V	–	→M-81
PIO タイプ（PNP 仕様）		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-PN-□-□	16 点			
SIO タイプ		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-SE-□-□	64 点			

ERC2-SA7C コントローラー一体型 スライダタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 ERC2 — SA7C — I — PM — □ — □ — □ — □ — □ — □

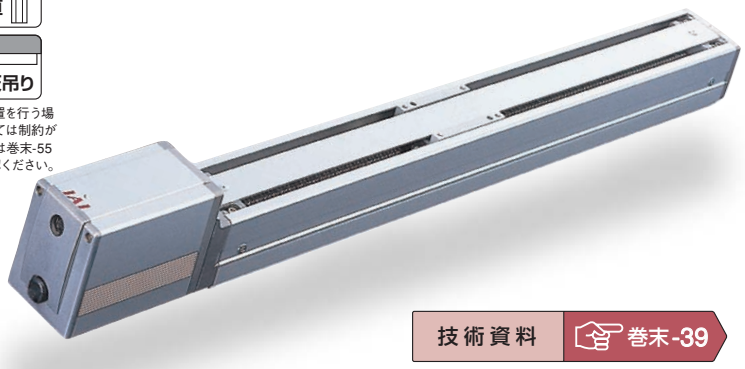
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	PM:パルスモータ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO(NPN)タイプ PN:PIO(PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル	B:ブレーキ NM:原点逆仕様

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



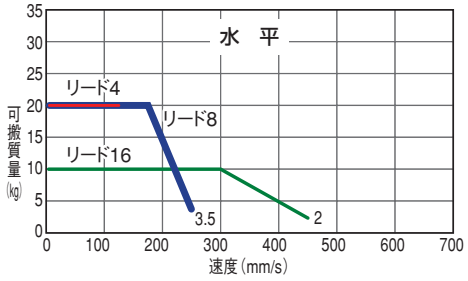
技術資料 巻末-39

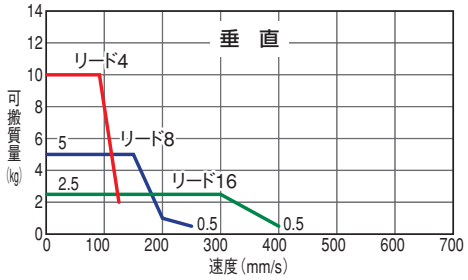
POINT 選定上の注意

(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) ERC2 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。右記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下さい。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 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)
ERC2-SA7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	～10	～2.5	50～600 (50mm 毎)
ERC2-SA7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	～20	～5	
ERC2-SA7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	20	～10	

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 ※押付け動作については巻末-87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	50～600 (50mm 毎)
16	450〈400〉
8	250
4	125

※〈 〉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	—

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)	—
両端コネクタ	W01 (1m) ～ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ～ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ～ W10 (10m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ～ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ～ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ～ RW10 (10m)	—

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※ 保守用のケーブルは M-90 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	→B-194	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—

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:63.0N·m Mb:90.0N·m Mc:132.5N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:17.7N·m Mb:25.2N·m Mc:37.2N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

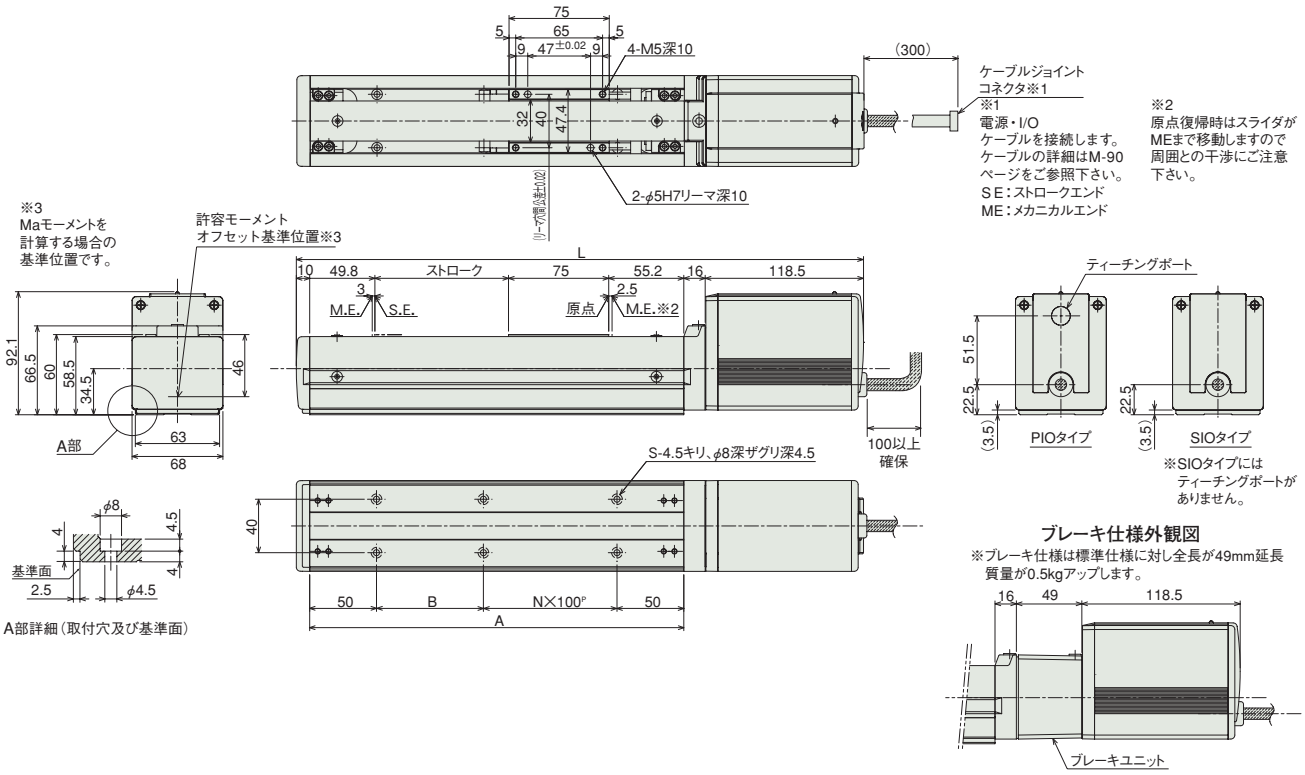
寸法図

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-67

2次元CAD 3次元CAD

※ 原点逆仕様（NM）の場合は、反モータ側の ME から約 2.5mm 戻った位置が原点となります。



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49mm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
L	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
B	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量 (kg)	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8

I/O タイプ（コントローラ本体内蔵）

② I/O タイプ

ERC2 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 3 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	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN 仕様)		ERC2-SA7C-I-PM-□-□-NP-□-□	16 点	DC24V	–	→M-81
PIO タイプ (PNP 仕様)		ERC2-SA7C-I-PM-□-□-PN-□-□	16 点			
SIO タイプ		ERC2-SA7C-I-PM-□-□-SE-□-□	64 点			

RCA2-SA2AC

ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅20mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SA2AC — I — 5 — □ — □ — □ — □ — □ - □

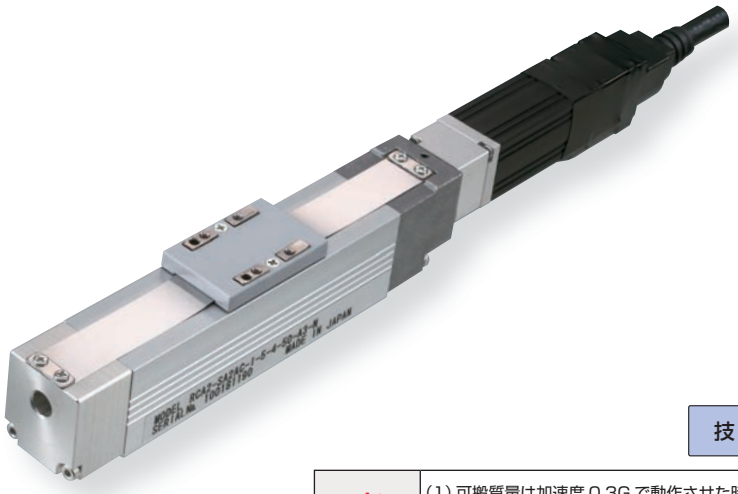
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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。
(2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 押付け動作については巻末 -87 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)	送りネジ	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)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SA2AC-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25〜100 (25mm毎)
RCA2-SA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87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		25 (mm)	50 〜 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(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
25	—
50	—
75	—
100	—

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)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 転造C10
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 (※)	Ma:0.22N·m Mb:0.31N·m Mc:0.28N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc方向40mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

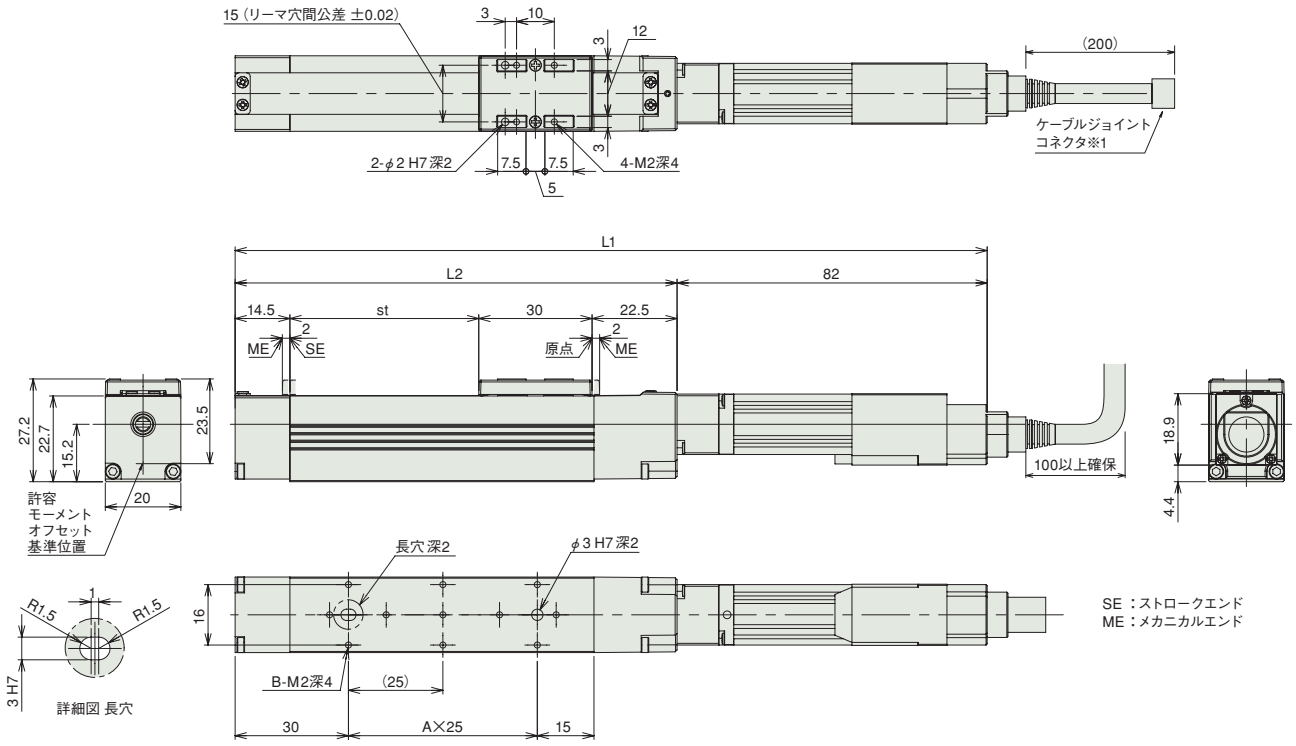
寸法図

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-67

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 -3 ページをご参照下さい)
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	174	199	224	249
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.2	0.22	0.23	0.25

適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-①-2-0	1	3点	DC24V	–	→M-25
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⅴ-Ⅱ-~①-2-0	C:8 LC:6	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⅴ-Ⅱ-~Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-5SI-①-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-5SI-PLⅤ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-5SI-Ⅲ-0-0		768点		–	

※① I/O種類 (NP/PN)
※Ⅱ軸数
※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⅴ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⅴ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号

RCA2-SA3C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 32mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 — SA3C — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □

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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

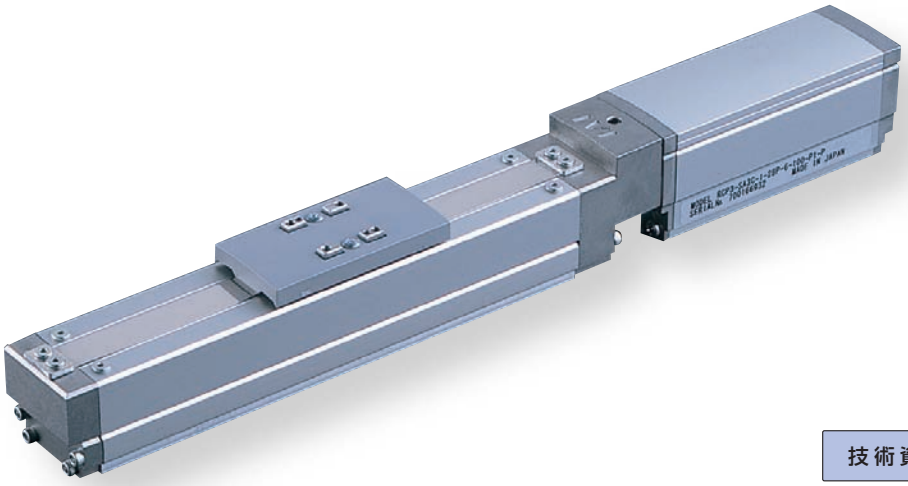
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ☞ 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用は 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。
(2) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50～300 (50mm毎)
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～300 (50mm毎)
6	300
4	200
2	100

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N·m Mb:7.1N·m Mc:7.9N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N·m Mb:3.82N·m Mc:4.27N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

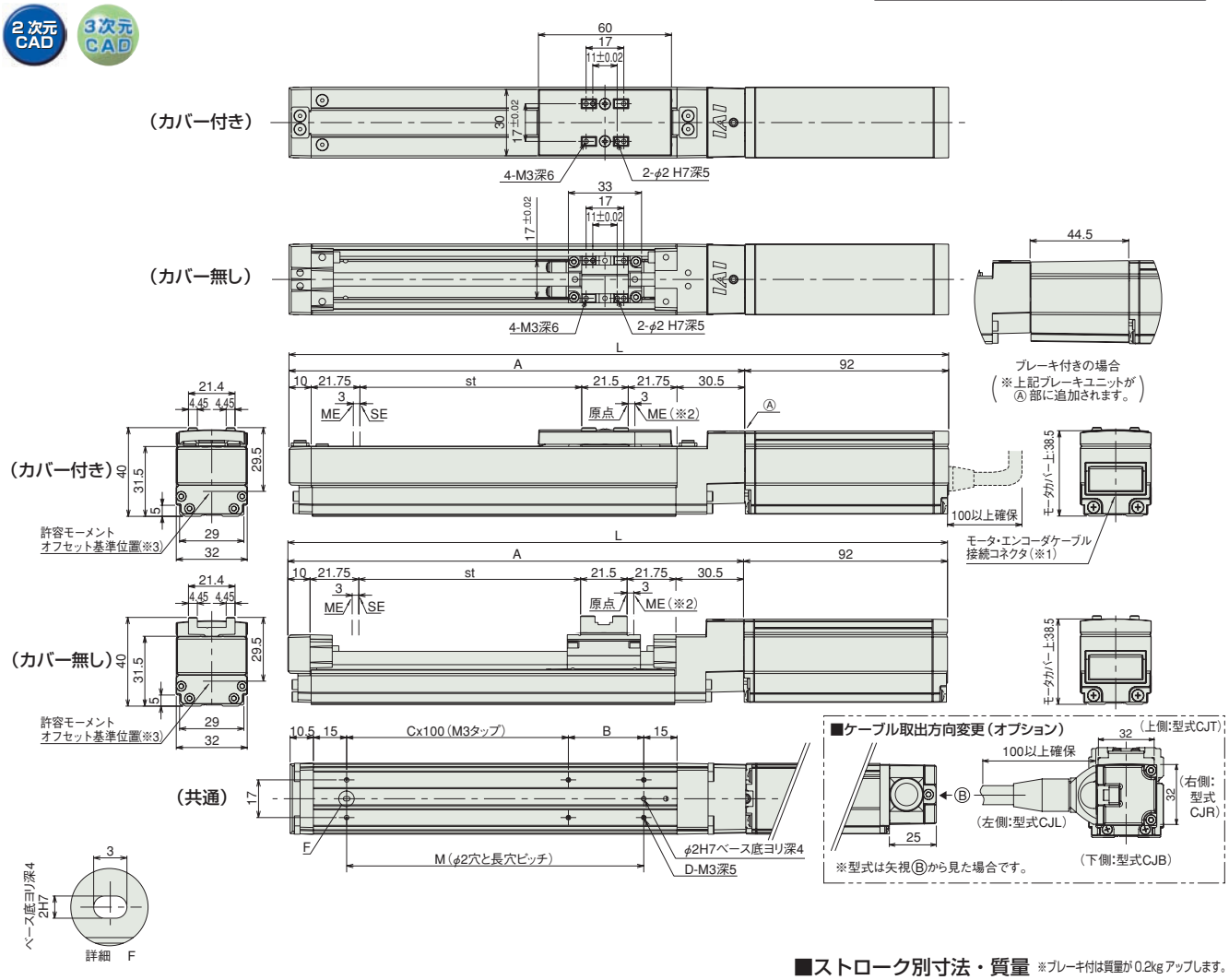
·張出し負荷長の目安／100mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ付き	292	342	392	442	492	542
A		155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
B		84	34	84	34	84	34
C		0	1	1	2	2	3
D		4	6	6	8	8	10
M		84	134	184	234	284	334
質量（kg）	カバー付き	0.6	0.6	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し	0.5	0.6	0.6	0.7	0.7	0.8

（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが 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。

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓝ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-10Ⓘ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10Ⓘ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10Ⓘ-Ⓝ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10Ⓘ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※Ⓝフィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA2-SA4C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 — SA4C — I — 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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

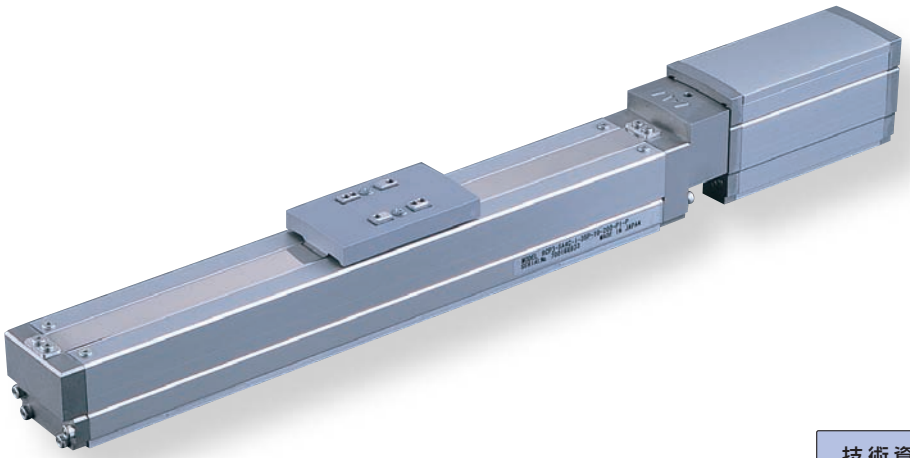
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 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。
(2) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50～500 (50mm毎)
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～500 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N·m Mb:4.98N·m Mc:6.78N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

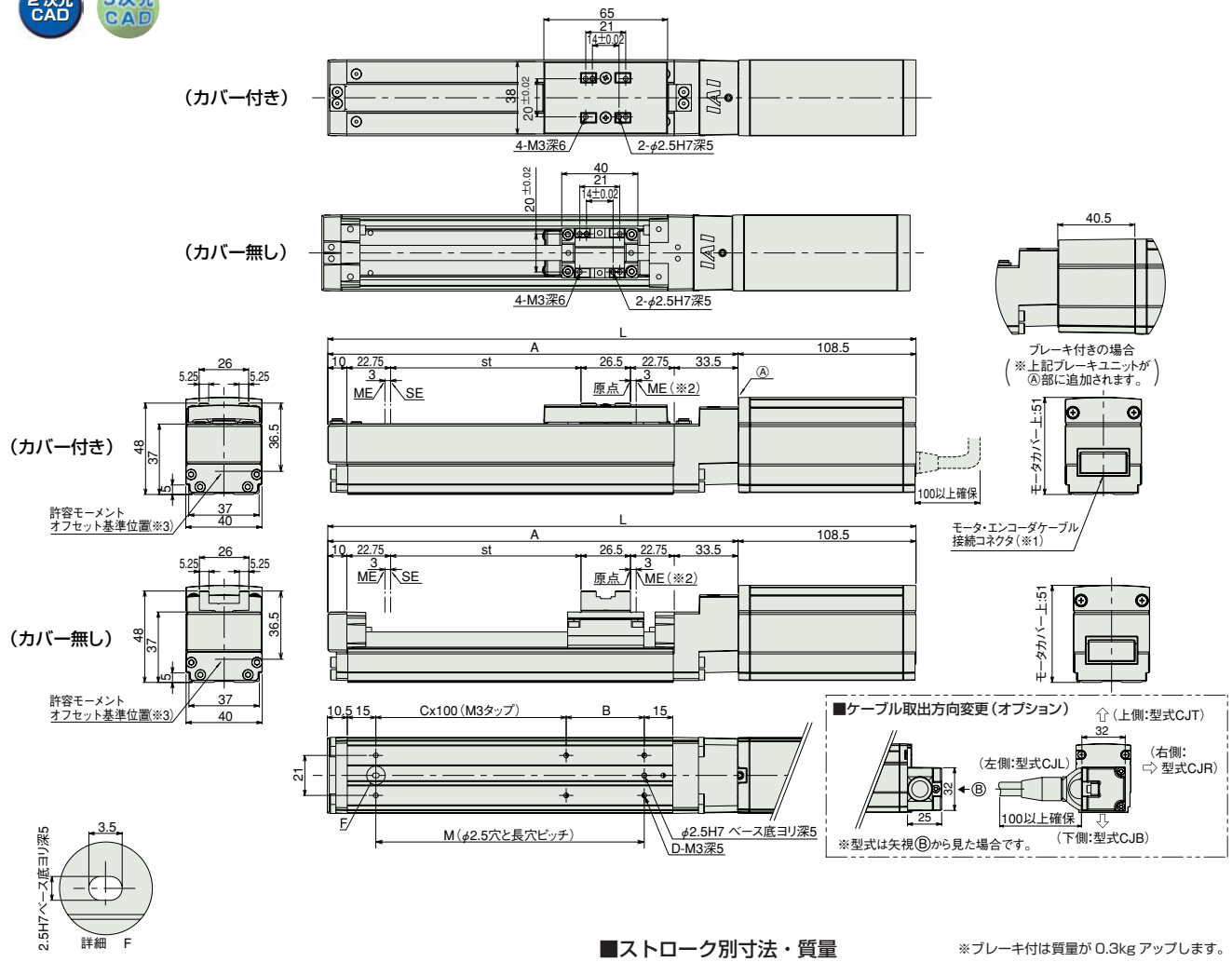
·張出し負荷長の目安／120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD



（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。
（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（※3）Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724
	ブレーキ付き	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
A		165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B		91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M		91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
質量（kg）	カバー付き	0.9	1	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6
	カバー無し	0.8	0.9	1	1	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20SIⒾ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20SIⒾ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20SIⒾ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SIⒾ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※Ⓘ省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA2-SA5C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 — SA5C — I — 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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

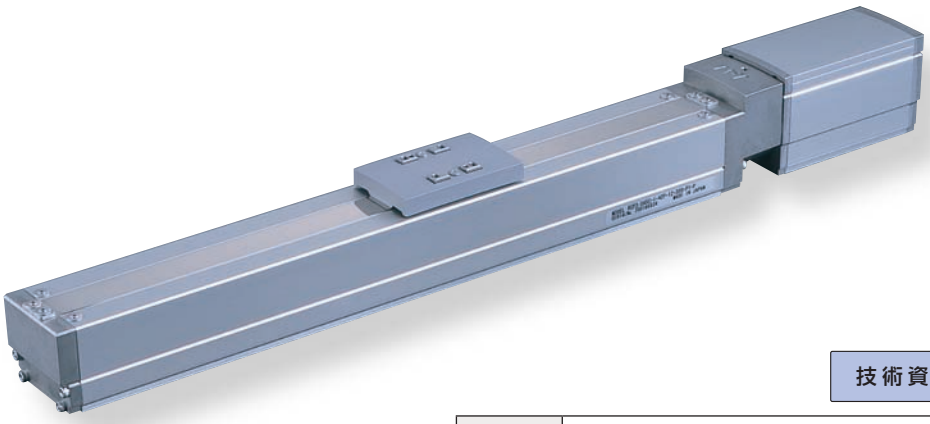
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G（リード3と垂直使用は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。
(2) 押付け動作については巻末-87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)
RCA2-SA5C-I-20-20-①-②-③-④	20	20	2	0.5	10.1	50〜800 (50mm毎)
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④		12	3	1	17	
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5C-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜550 (50mm毎)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
20	1000 <800>		910 <800>	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

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 ※押付け動作については巻末-87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ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格 カバー付(標準)	標準価格 カバー無し(オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
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
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)	—

※ RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma:5.29N·m Mb:7.56N·m Mc:11.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／130mm以下
(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

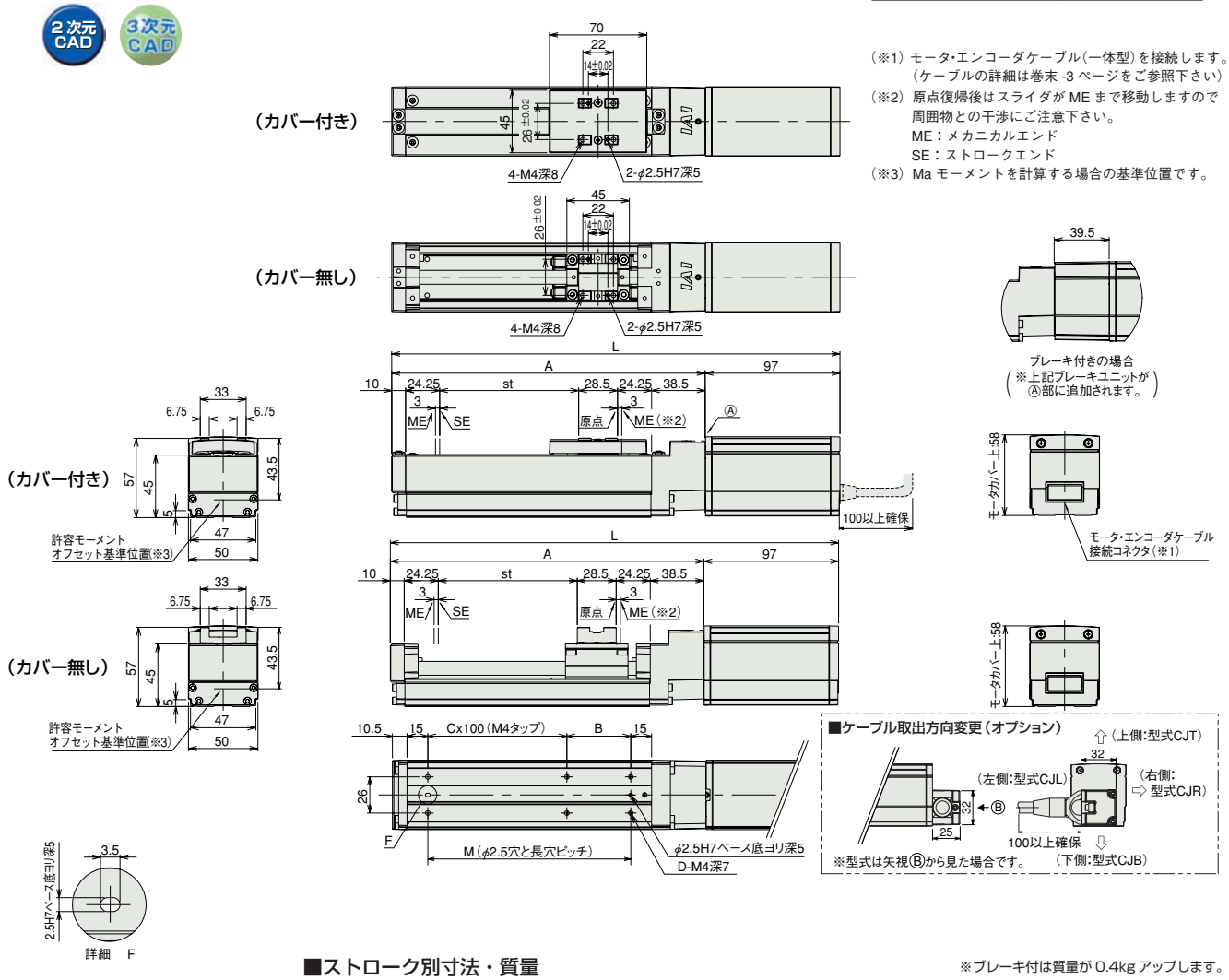
寸法図

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-67

2次元CAD 3次元CAD

（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。
（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（※3）Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

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	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
A		175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M		96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量（kg）	カバー付き	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.2
	カバー無し	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20Ⓘ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓘ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC（→M-15）、ASEP（→M-25）、ACON-CY/PL/PO/SE（→M-127）						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA2-SA6C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 60mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 — SA6C — I — 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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

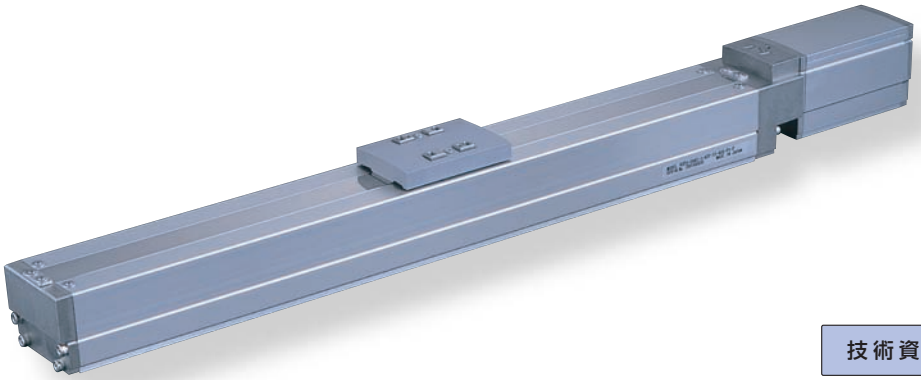
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 巻末-39

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 と垂直使用は 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) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCA2-SA6C-I-30-20-①-②-③-④	30	20	3	0.5	16	50〜800 (50mm毎)
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1.5	26	
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6C-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000 〈800〉		910 〈800〉	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

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 ※押付け動作については巻末-87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ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 カバー付 (標準)	標準価格 カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
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
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)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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**	→ B-194	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→ B-194	—
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	→ B-194	—
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	→ B-194	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→ B-194	—
省電力対応	**LA**	→ B-202	—
カバー無し	**NCO**	→ B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m Mb:25.2N·m Mc:44.5N·m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.96N·m Mb:8.54N·m Mc:15.1N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／150mm以下
(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

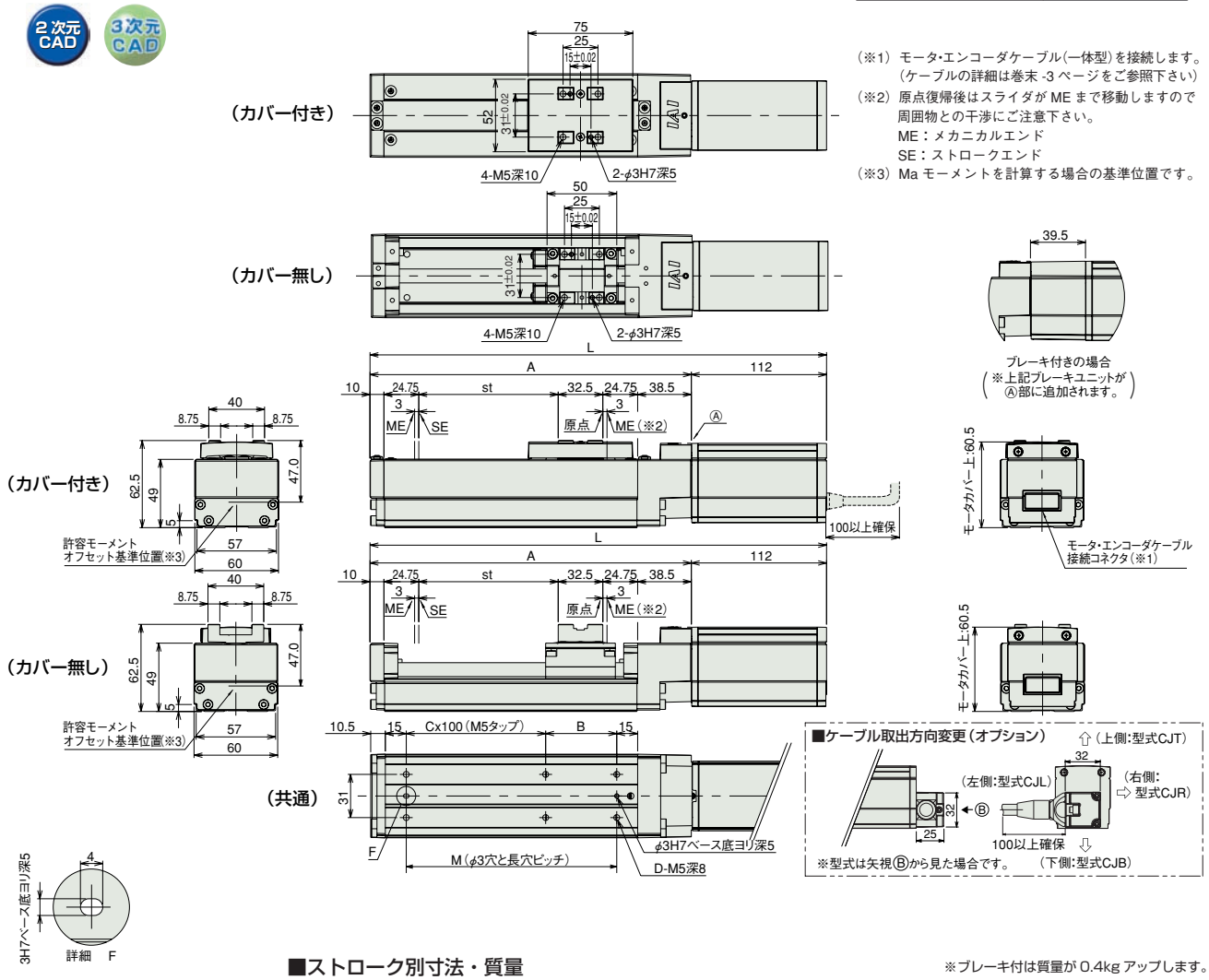
寸法図

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-67

2次元CAD 3次元CAD

（※1）モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。
（ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい）
（※2）原点復帰後はスライダが 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。



■ストロークと質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

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	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5
	ブレーキ有り	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082
A		180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
B		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M		101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
質量（kg）	カバー付き	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1
	カバー無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30Ⓘ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30Ⓘ-Ⓘ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC（→M-15）、ASEP（→M-25）、ACON-CY/PL/PO/SE（→M-127）						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA2-SA2AR ロボシリンダ 細小型スライダタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅20mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SA2AR — I — 5 — □ — □ — □ — □ — □

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。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm毎)	A3:ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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。
(2) ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 押付け動作については巻末 -87 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)	送りネジ	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)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-SA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25〜100 (25mm毎)
RCA2-SA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87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		25 (mm)	50 〜 100 (mm)
ボールネジ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(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
25	—
50	—
75	—
100	—

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)	—

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 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	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→B-204	—
モータ右側折返し	MR	→B-202	—
モータ左側折返し	ML	→B-202	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 転造C10
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(※)	Ma:0.22N·m Mb:0.31N·m Mc:0.28N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc方向40mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

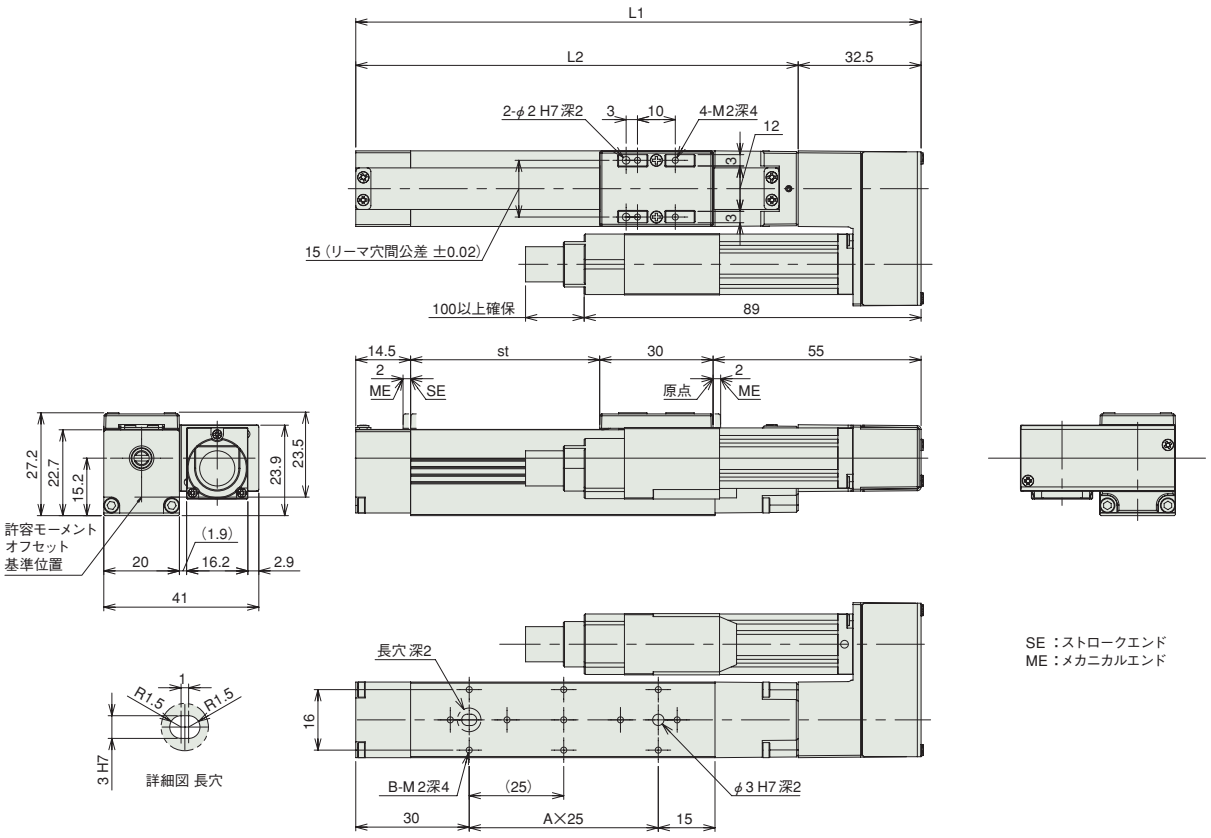
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

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 -3 ページをご参照下さい)
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

※下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。



SE :ストロークエンド
ME :メカニカルエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	124.5	149.5	174.5	199.5
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量 (kg)	0.23	0.25	0.26	0.28

適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		ASEP-C-5SI-①-2-0	1	3点	DC24V	–	→M-25
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～①-2-0	C:8 LC:6	3点		–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-5SI-①-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-5SI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-5SI-Ⓘ-0-0		768点		–	

※① I/O種類 (NP/PN)
※Ⓘ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
※Ⓘ軸数
※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA2-SA3R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅32mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 — SA3R — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6：6mm 4：4mm 2：2mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G（リード2と垂直使用は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。
(2) 押付け動作については巻末-87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)
RCA2-SA3R-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50〜300 (50mm毎)
RCA2-SA3R-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 〜 300 (50mm毎)
6	300
4	200
2	100

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ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-3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	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（上側）	CJT	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（外側）	CJO	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（下側）	CJB	→B-194	—
省電力対応	LA	→B-202	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→B-202	—
モータ右折返し仕様	MR	→B-202	—
カバー無し	NCO	→B-203	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N·m Mb:7.1N·m Mc:7.9N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:2.67N·m Mb:3.82N·m Mc:4.27N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

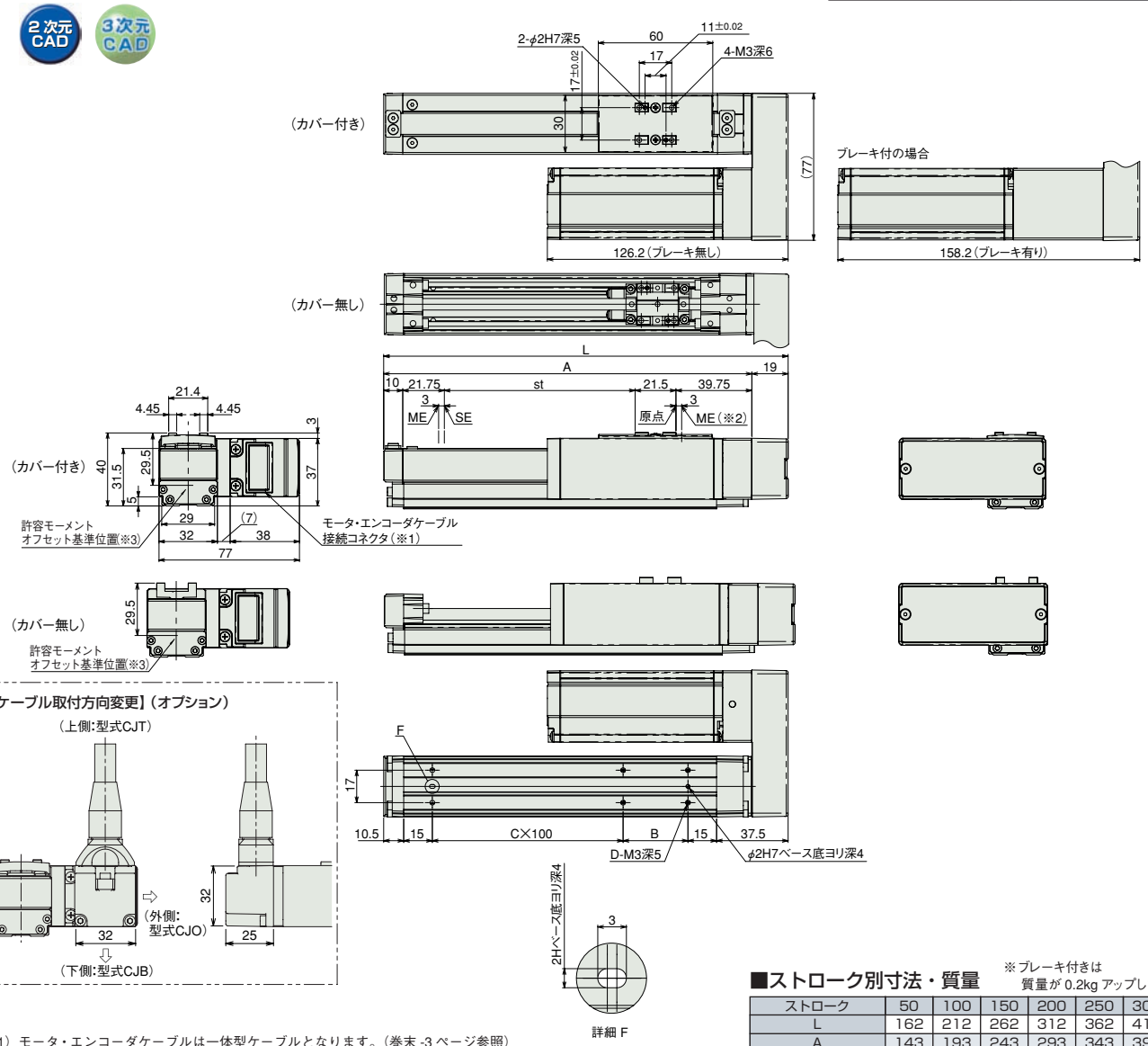
·張出し負荷長の目安／100mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)
(※2) 原点復帰後はスライダが 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

※ブレーキ付きは質量が 0.2kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		162	212	262	312	362	412
A		143	193	243	293	343	393
B		84	34	84	34	84	34
C		0	1	1	2	2	3
D		4	6	6	8	8	10
質量(kg)	カバー付き	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1.0
	カバー無し	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⅱ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⓝ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-10Ⅰ-Ⅱ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10Ⅰ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10Ⅰ-Ⓝ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10Ⅰ-Ⅱ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅲ軸数
※Ⓥ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※Ⅰ省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※Ⓝ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類 (NP/PN)
※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA2-SA4R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 — SA4R — I — 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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

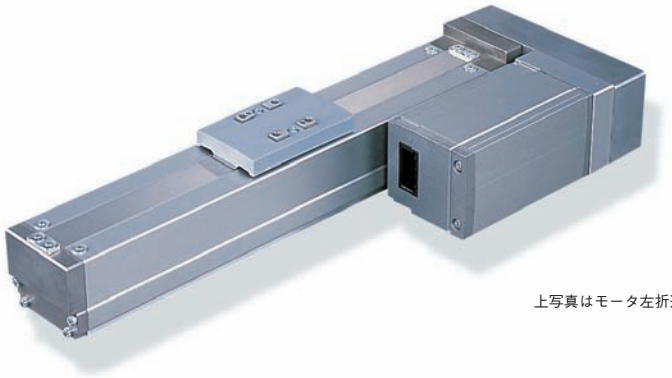
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G（リード2.5と垂直使用は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。
(2) 押付け動作については巻末-87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)
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50〜500 (50mm毎)
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
RCA2-SA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 〜 500 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ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-3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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（外側）	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N·m Mb:9.7N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:3.49N·m Mb:4.98N·m Mc:6.78N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

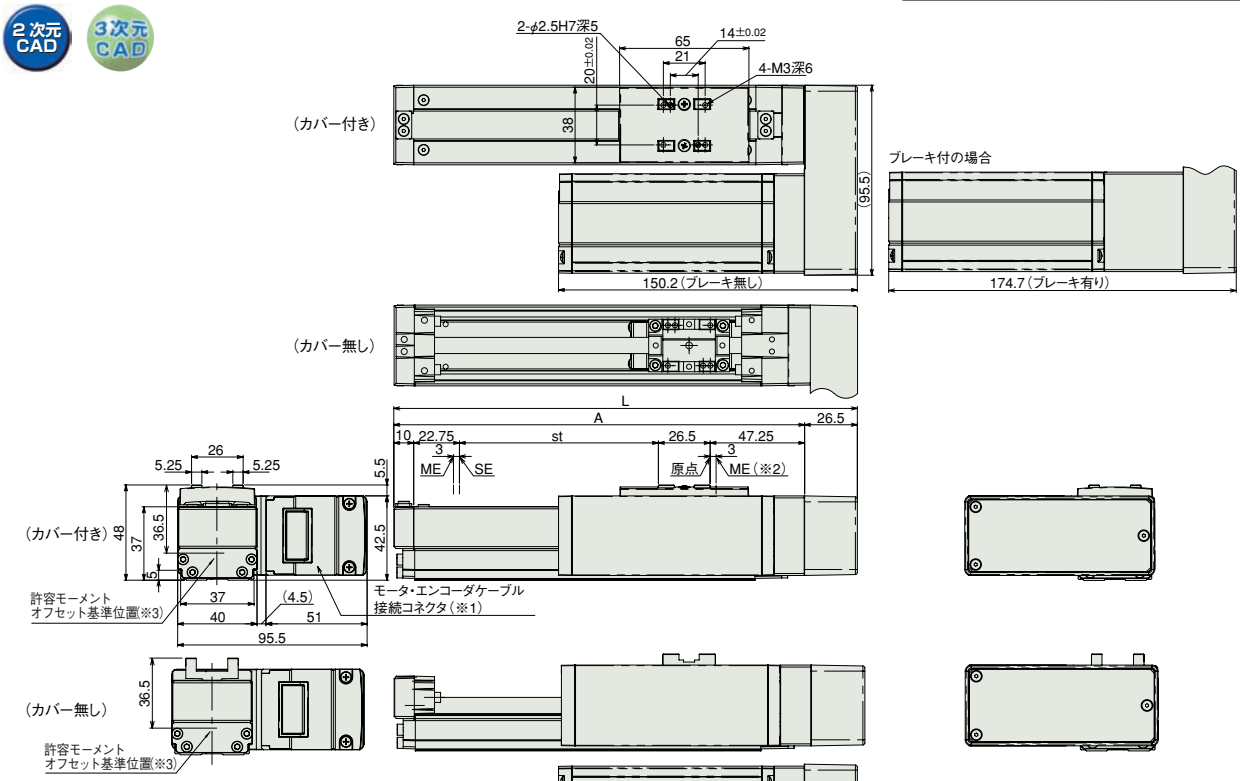
·張出し負荷長の目安／120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

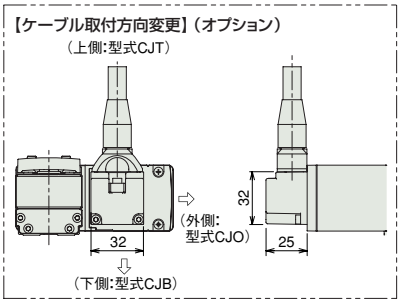
寸法図

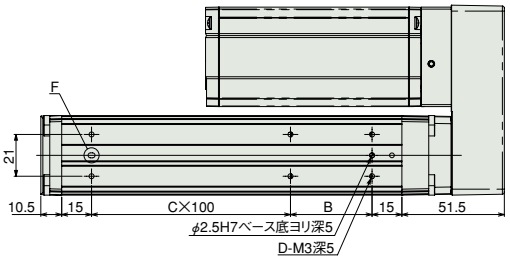
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

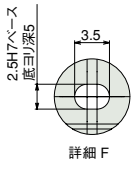
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD









(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)
(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
(※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.3kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
B		91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	カバー付き	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	カバー無し	1.0	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⓝ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20SIⒾ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20SIⒾ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20SIⒾ-Ⓝ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SIⒾ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※Ⓝ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※Ⓘ省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※Ⓝフィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類 (NP/PN)
※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA2-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 — SA5R — I — 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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

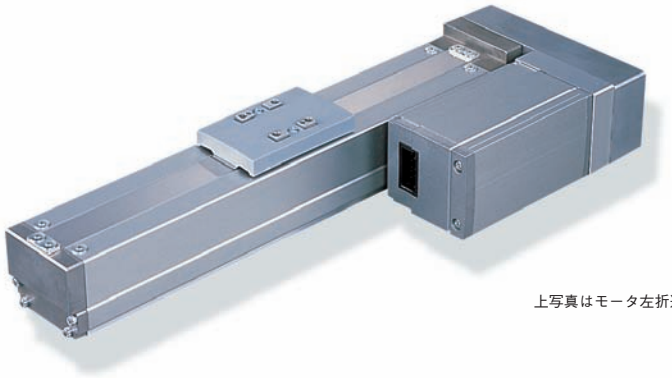
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G（リード3と垂直使用は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。
(2) 押付け動作については巻末-87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)
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50〜800 (50mm毎)
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5R-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

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 ※押付け動作については巻末-87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	50〜550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
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
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-3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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（外側）	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N·m Mb:14.6N·m Mc:22.4N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:5.29N·m Mb:7.56N·m Mc:11.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

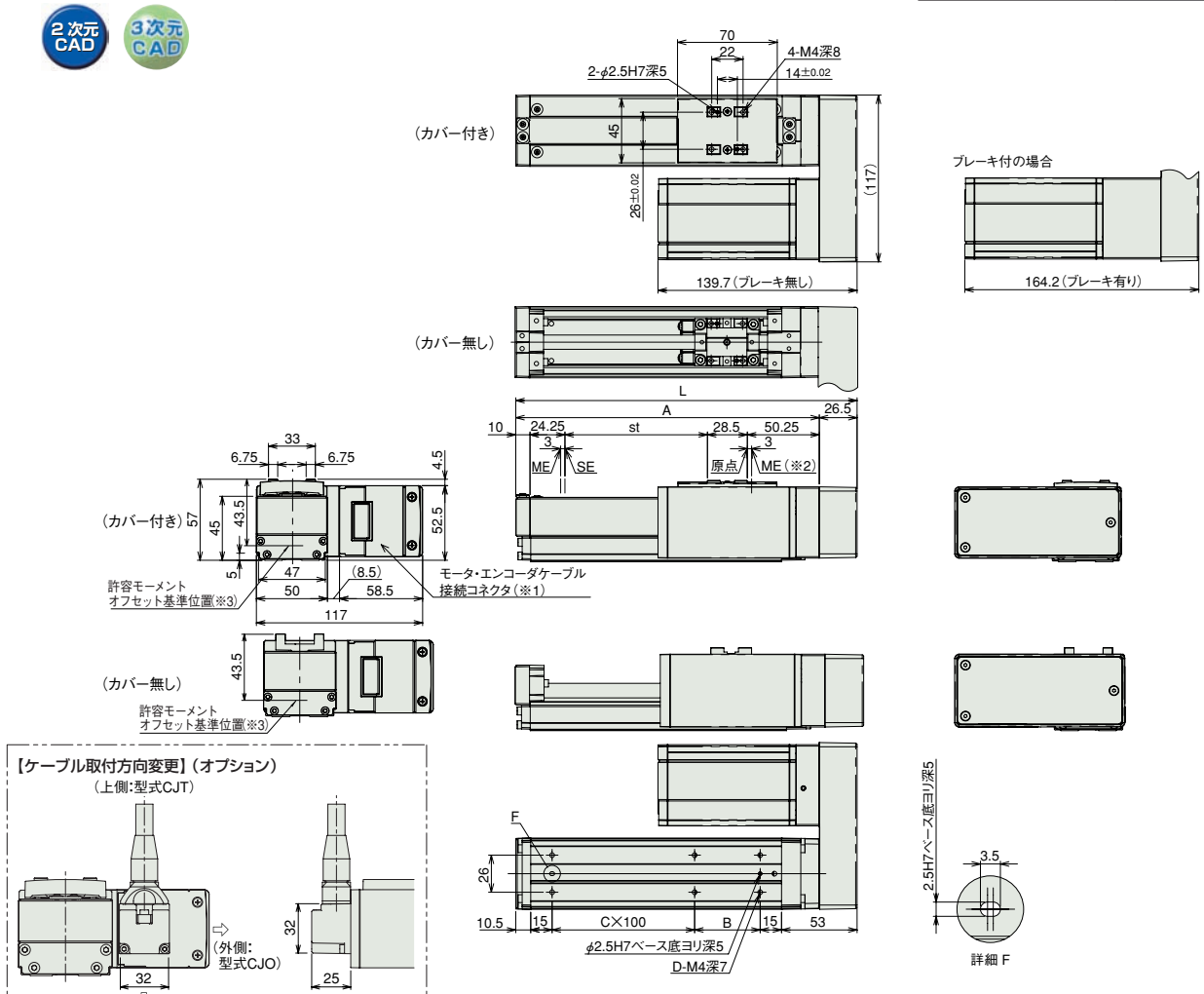
·張出し負荷長の目安／130mm以下
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD 3次元CAD



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。
(巻末 -3 ページ参照)
(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
(※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		189.5	239.5	289.5	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
A		163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	カバー付き	1.5	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5
	カバー無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20Ⅰ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅴ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅲ軸数
※Ⓝ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※Ⅴ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類 (NP/PN)
※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA2-SA6R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 — SA6R — I — 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 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm 〜 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

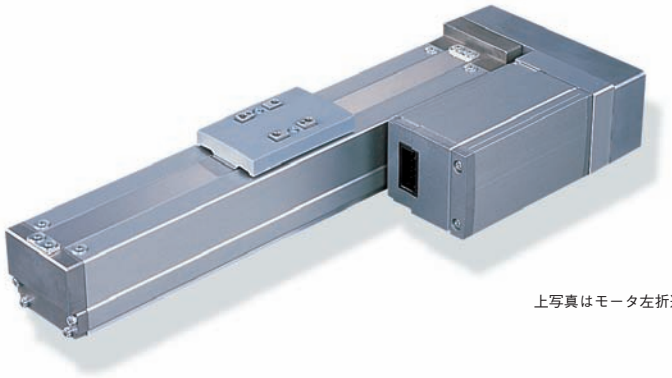
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 巻末-39

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と垂直使用は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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA2-SA6R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1.5	26	50〜800 (50mm毎)
RCA2-SA6R-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6R-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(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 ※押付け動作については巻末-87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 カバー付（標準）	標準価格 カバー無し（オプション）
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
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
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-3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**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（外側）	**CJO**	→B-194	—
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
カバー無し	**NCO**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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　専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N·m　Mb:25.2N·m　Mc:44.5N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:5.96N·m　Mb:8.54N·m　Mc:15.1N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

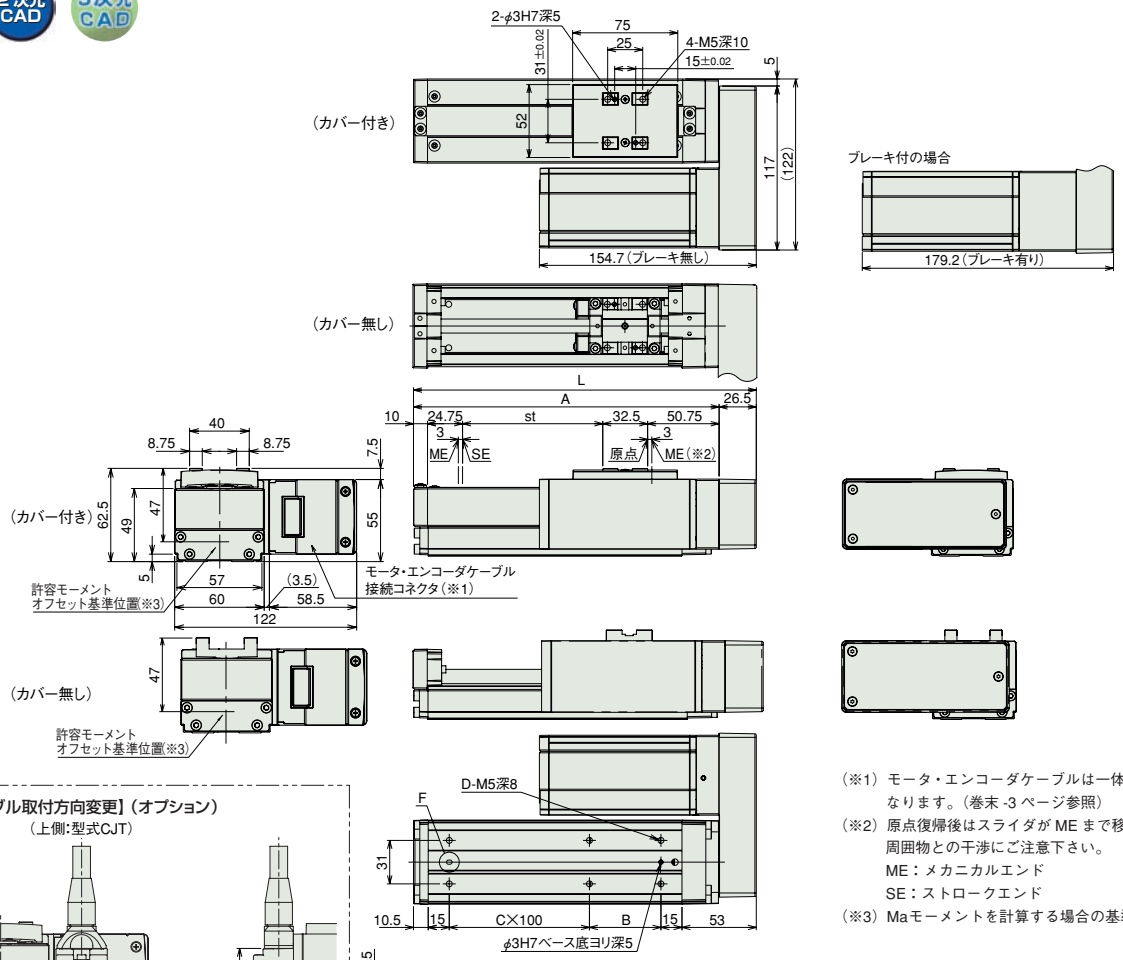
·張出し負荷長の目安／150mm以下
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

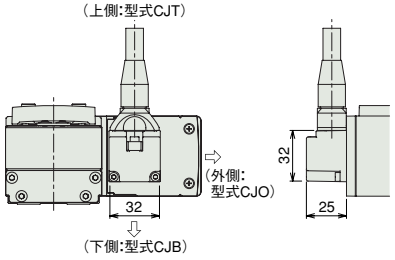
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



【ケーブル取付方向変更】(オプション)



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)
(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
(※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	カバー付き	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.5
	カバー無し	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	3.8	3.9

②適応コントローラ

RCA2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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30Ⓘ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30Ⓘ-Ⓘ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※Ⓥ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類 (NP/PN)
※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA-SA4C

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅 40mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA — 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)	A1: ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3: AMEC ASEP MSEP A5: ACON-CA	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

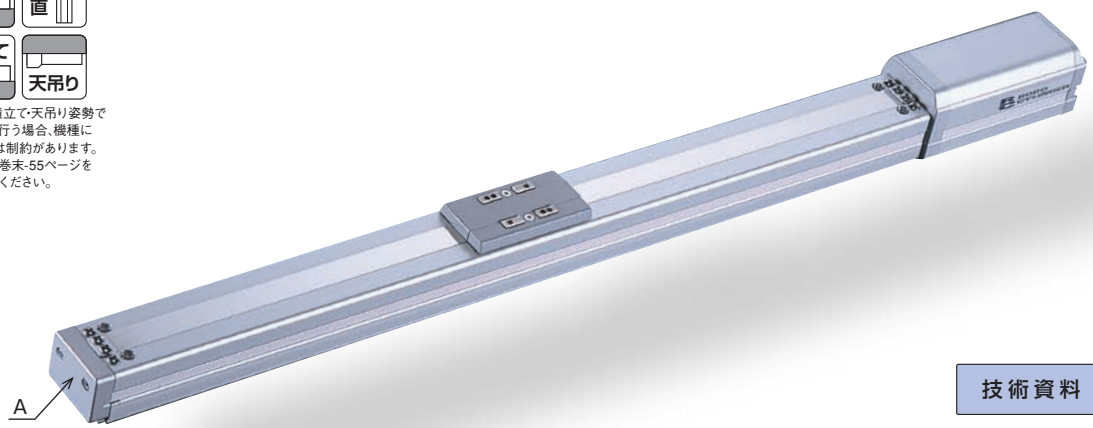
※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

高加減速対応　**省電力対応**
（リード 2.5 は除く）



※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-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、高加減速対応が 1G（リード 2.5 は除く）で動作させた時の値です。
（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
(2) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCA-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50〜400 (50mm 毎)
RCA-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCA-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

リード ＼ ストローク	50〜400 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

（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　※押付け動作については巻末-87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 -3 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
高加減速対応	**HA**	→ B-200	—
原点確認センサ	**HS**	→ B-200	—
省電力対応	**LA**	→ B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ B-205	—
スライダスペーサ	**SS**	→ B-205	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※ リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
※ 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

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:3.29N·m　Mb:4.71N·m　Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向120mm以下　Mb·Mc方向120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

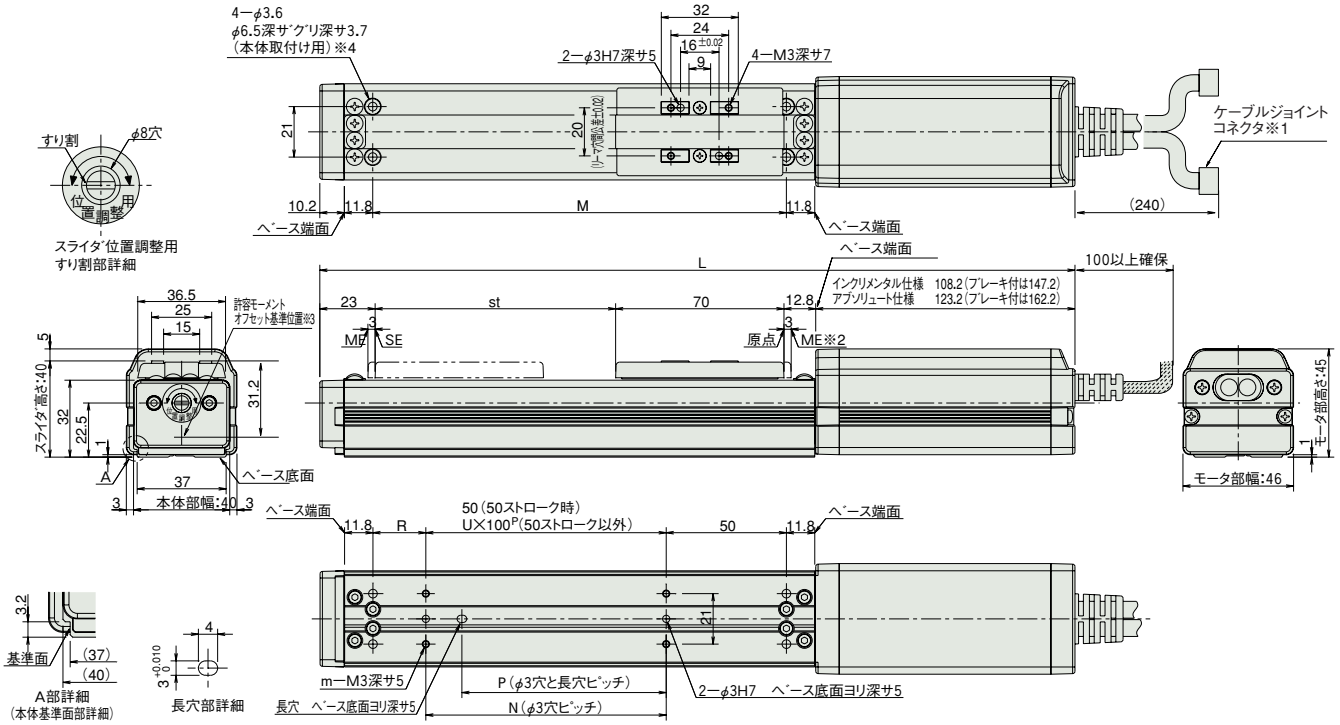
寸法図

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-67

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 -3 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
		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
		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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PL-Ⓘ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC（→M-15）、ASEP（→M-25）、ACON-CY/PL/PO/SE（→M-127）						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/LA）
※①エンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ）
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※Ⓥ C（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓘ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

RCA-SA5C

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅 52mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA — 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)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CA、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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

高加減速対応　**省電力対応**
（リード３は除く）

※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-39

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) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G（リード３は 0.2G）、高加減速対応が 0.8G（リード３は除く）で動作させた時の値です。
（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
(3) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCA-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50〜500 (50mm毎)
RCA-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCA-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCA-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)
20	1300 〈800〉	1300 〈800〉
12	800	760
6	400	380
3	200	190

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 ※押付け動作については巻末-87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 -3 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
フート金具	**FT**	→B-198	—
高加減速対応	**HA**	→B-200	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※ リード３は高加減速対応で使用出来ません。
※ 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

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:5.81N·m　Mb:8.30N·m　Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下　Mb·Mc方向150mm以下
(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

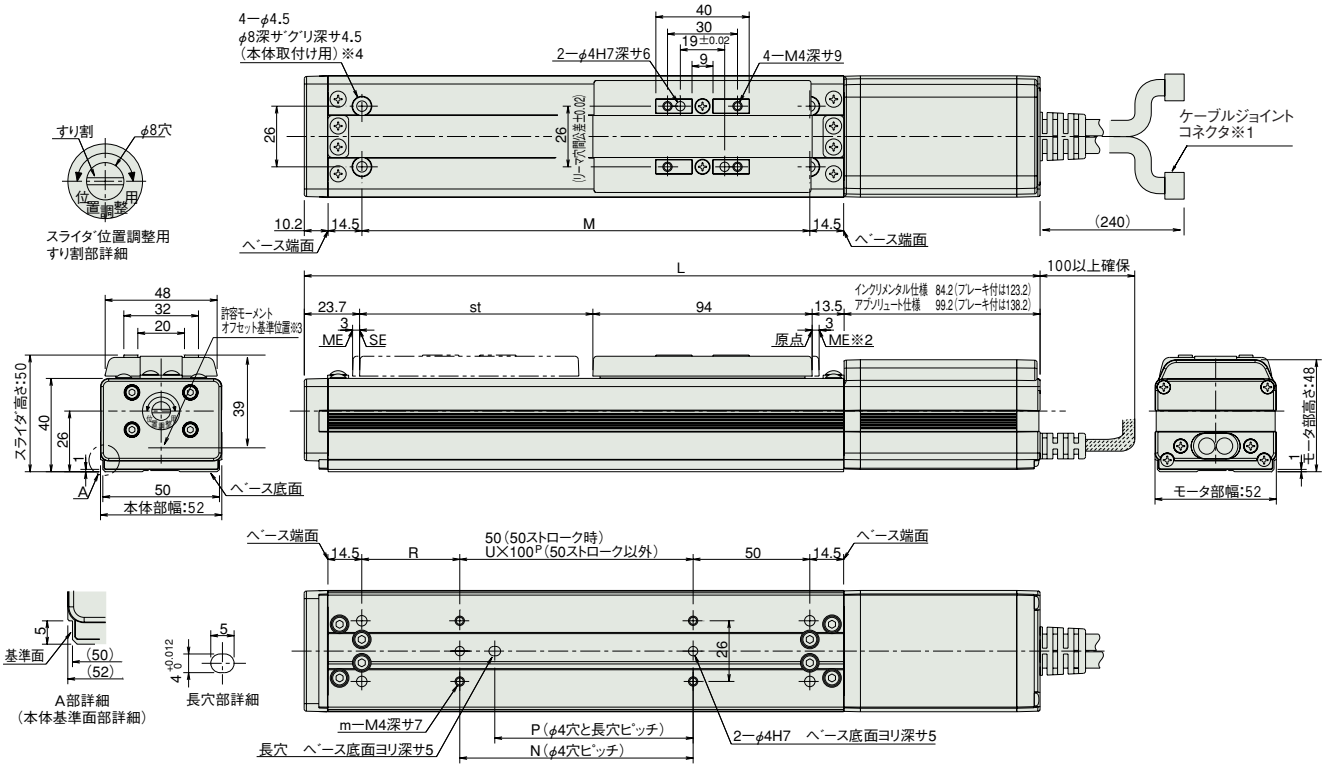
寸法図

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-67

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 -3 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 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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号(HA/LA)
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類(NP/PN)
※Ⓒ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓝ N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

RCA-SA6C

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅 58mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA — 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)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CA、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。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

高加減速対応　**省電力対応**
（リード３は除く）

※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-39

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) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G（リード３は 0.2G）、高加減速対応が 1G（リード３は除く）で動作させた時の値です。
（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
(3) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCA-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50〜600 (50mm毎)
RCA-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCA-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCA-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

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

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 ※押付け動作については巻末-87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 -3 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
フート金具	**FT**	→B-198	—
高加減速対応	**HA**	→B-200	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ 仕様の併用は出来ません。
※ リード３は高加減速対応で使用出来ません。
※ 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

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:11.6N·m　Mb:16.6N·m　Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下　Mb·Mc方向220mm以下
(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

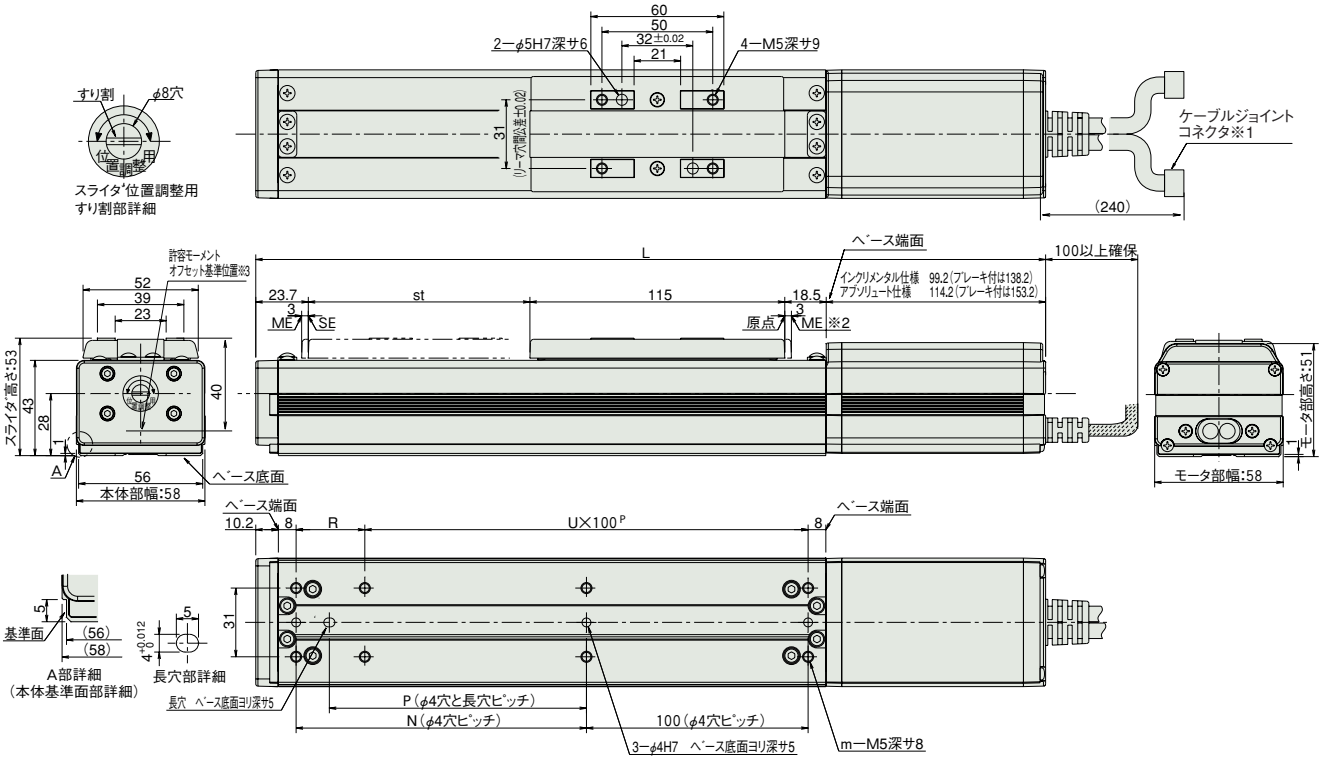
寸法図

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-67

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 -3 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

※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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-30Ⓘ Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30Ⓘ Ⓥ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30Ⓘ Ⓥ-Ⓘ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号(HA/LA)
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ I/O種類(NP/PN)
※Ⓥ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⓘ N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

RCA-SA4D ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCA — SA4D — □ — 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 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

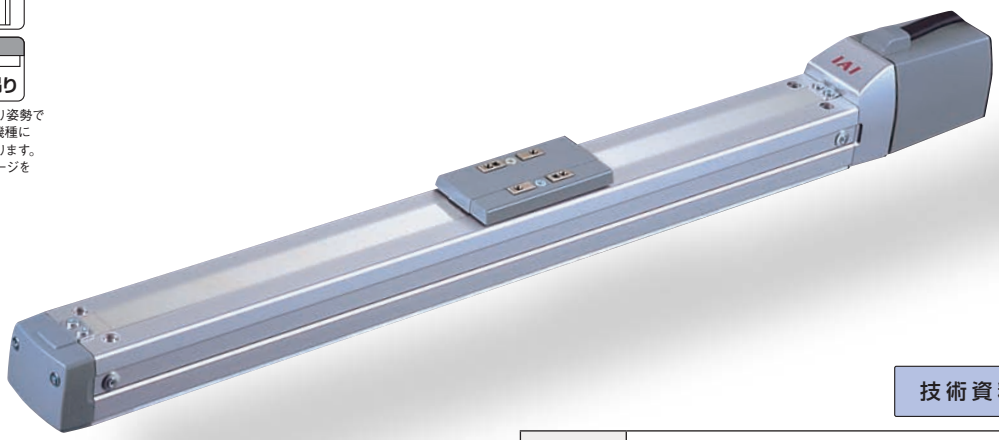
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様はACON-CA、ASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

省電力対応

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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。
(2) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50〜300 (50mm毎)
RCA-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4D-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

リード＼ストローク	50〜300 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(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 ※押付け動作については巻末-87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	—	—

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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	BE	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→B-194	—
フート金具	FT	→B-198	—
省電力対応	LA	→B-202	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—

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:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

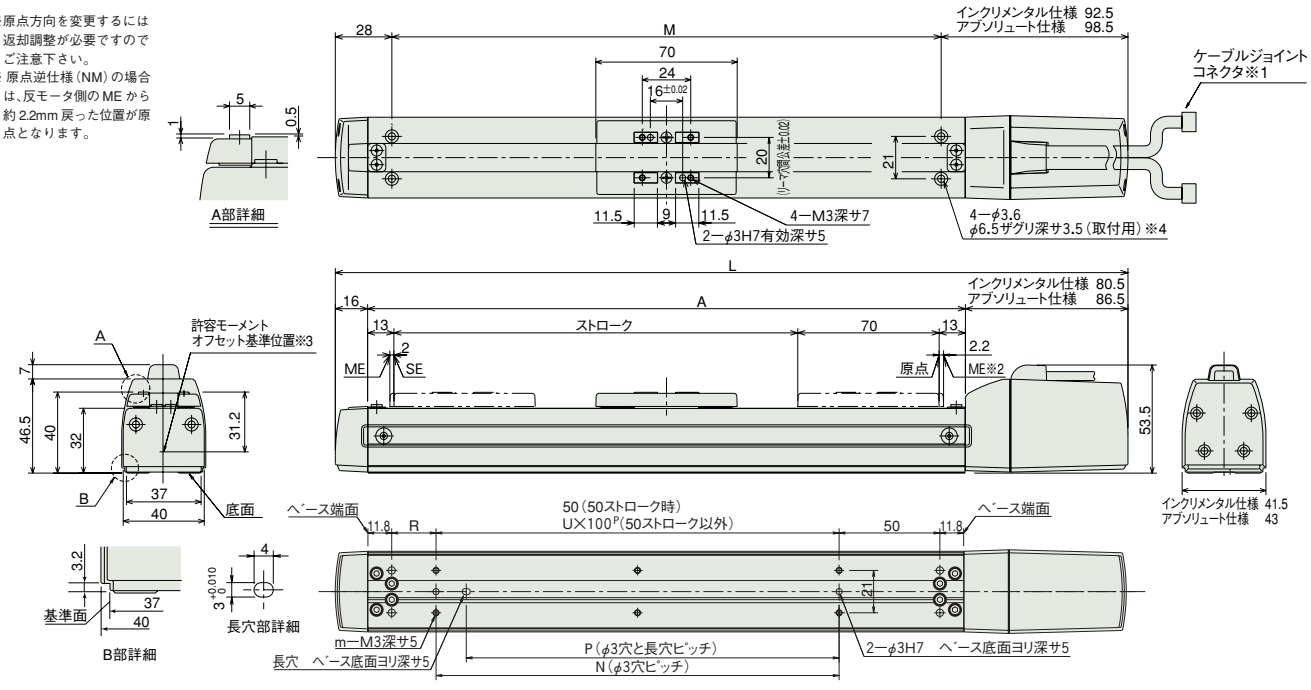
寸法図

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

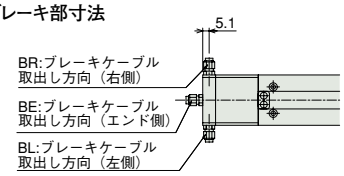
特注対応のご案内 巻末-67

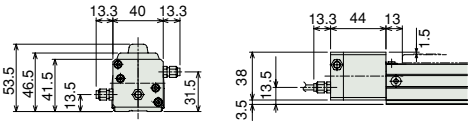
2次元CAD

※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 2.2mm 戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法





※プレーキ付は全長（L）が28mm（配線エンド側取出は41.3mm）、質量が0.2kgアップします。

※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 -3 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

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	インクリメンタル	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
	アブソリュート	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A		146	196	246	296	346	396
M		122	172	222	272	322	372
N		50	100	100	200	200	300
P		35	85	85	185	185	285
R		22	22	72	22	72	22
U		–	1	1	2	2	3
m		4	4	4	6	6	8
質量（kg）		0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC（→M-15）、ASEP（→M-25）、ACON-CY/PL/PO/SE（→M-127）						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※①エンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ）
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※Ⓥ C（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA-SA5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCA — 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)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

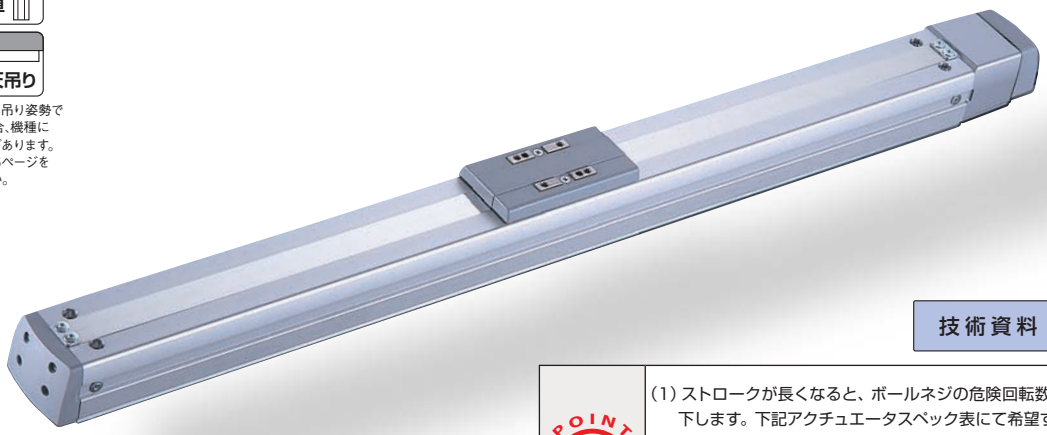
※アブソリュート仕様はACON-CA、ASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

省電力対応

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50〜500 (50mm毎)
RCA-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCA-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(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 ※押付け動作については巻末-87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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→B-194	—
フート金具	**FT**	→B-198	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

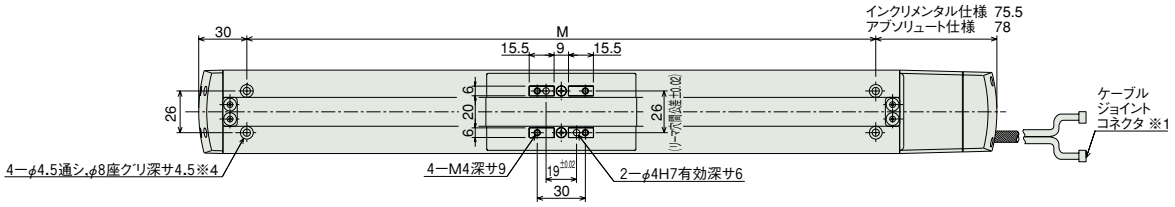
寸法図

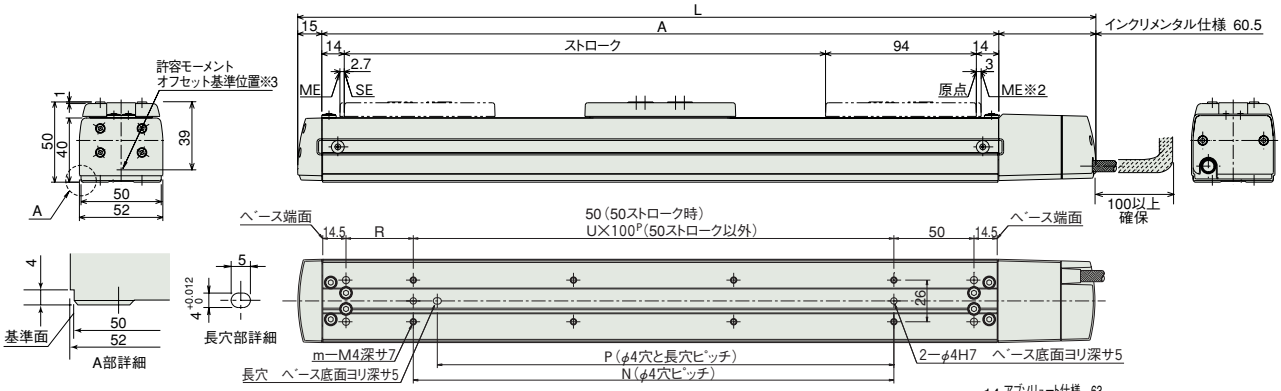
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

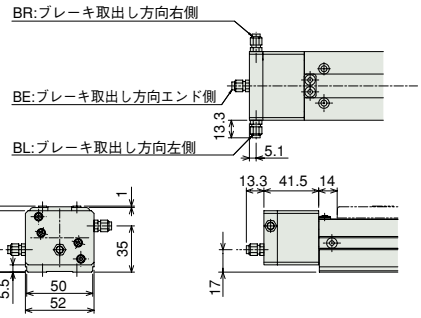
2次元CAD

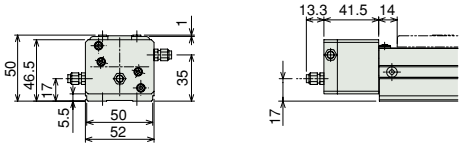
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm 以下でご使用下さい。





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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PL-Ⓘ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC（→M-15）、ASEP（→M-25）、ACON-CY/PL/PO/SE（→M-127）						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※①エンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ）
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※Ⓥ C（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA-SA6D

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

■型式項目 RCA — 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)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

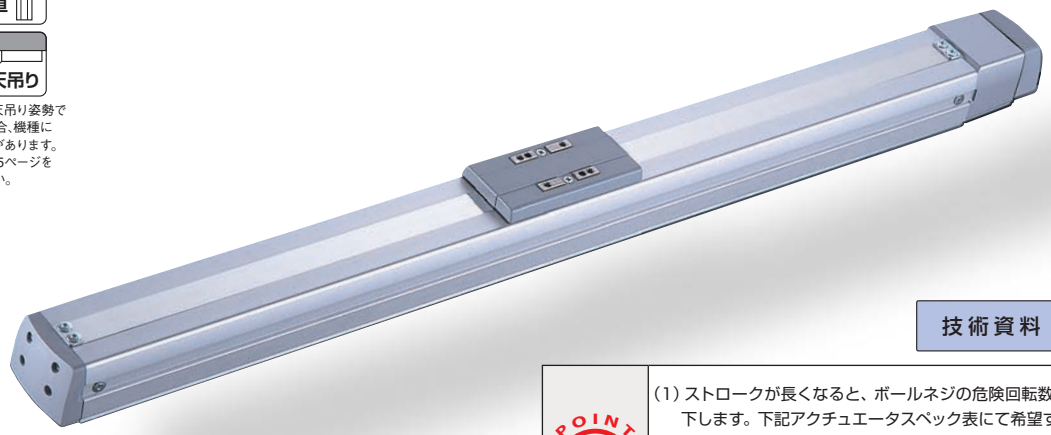
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様はACON-CA、ASELのみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50〜600 (50mm毎)
RCA-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCA-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(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 ※押付け動作については巻末-87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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→B-194	—
フート金具	**FT**	→B-198	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

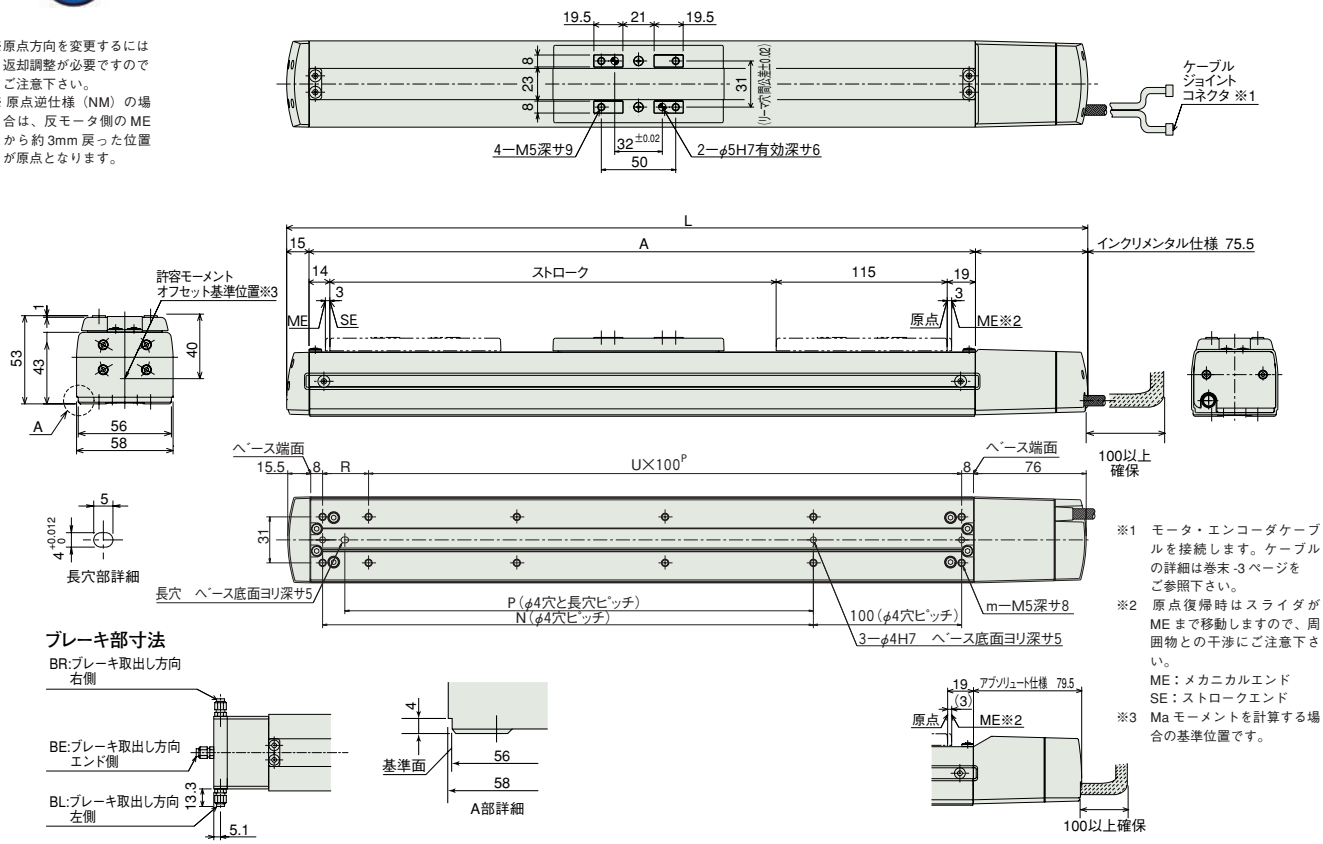
寸法図

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

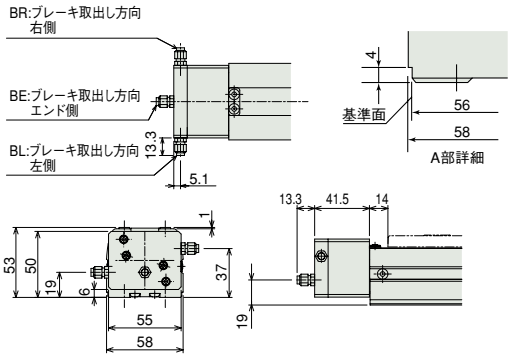
特注対応のご案内 巻末-67

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



※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。

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

■ストローク別寸法・質量

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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※①エンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ）
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓝ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※Ⓒ C（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA-SS4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24V サーボモータ モータピルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCA — SS4D — I — 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
RCA	SS4D	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	20: サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応

技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SS4D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	50〜300 (50mm毎)
RCA-SS4D-I-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SS4D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜300 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(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 ※押付け動作については巻末-87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	—

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-3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(配線エンド側出し)	BE	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	BL	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	BR	→B-194	—
省電力対応	LA	→B-202	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—

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:6.9N·m Mb:9.9N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

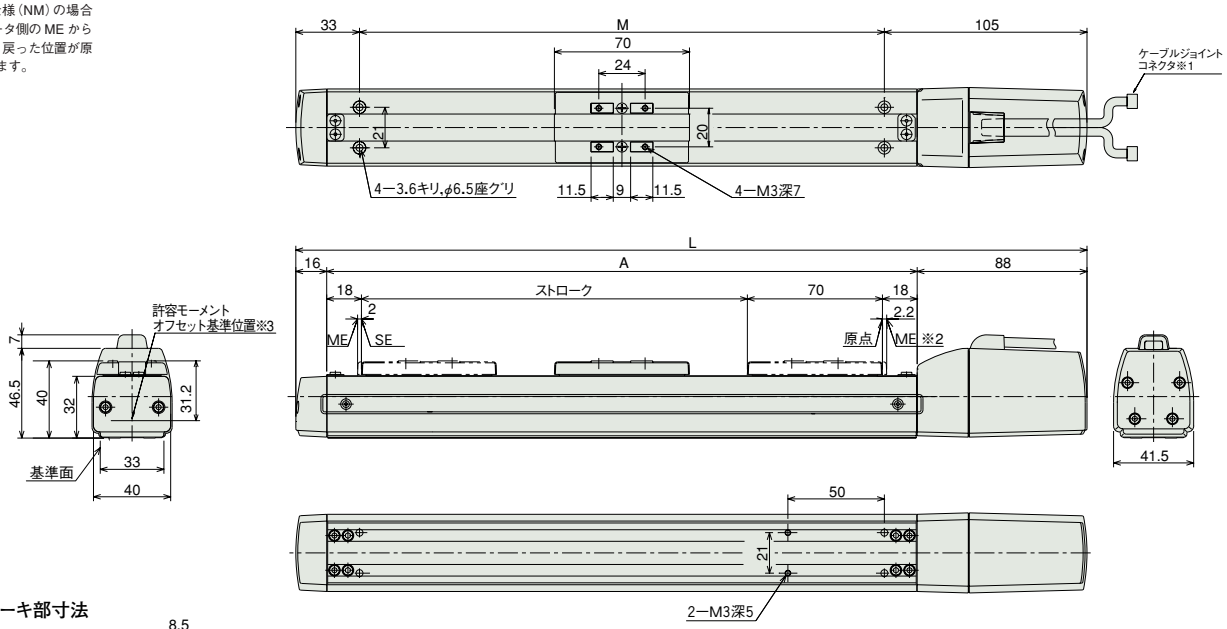
寸法図

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-67

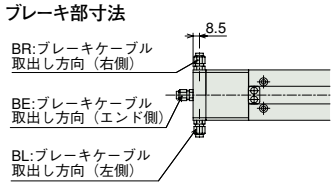
2次元CAD

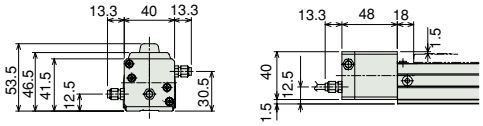
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※ 原点逆仕様（NM）の場合は、反モータ側の ME から約 2.2mm 戻った位置が原点となります。



※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 -3 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





※ブレーキ付は全長（L）が32mm（配線エンド側取出は45.3mm）、質量が0.2kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
A	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
質量（kg）	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20Ⅰ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅴ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC（→M-15）、ASEP（→M-25）、ACON-CY/PL/PO/SE（→M-127）						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※ⓋN（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号（LA）
※Ⅴフィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類（NP／PN）
※ⓋC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

RCA-SS5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24V サーボモータ モータピルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCA — SS5D — I — 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
RCA	SS5D	I: インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	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-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

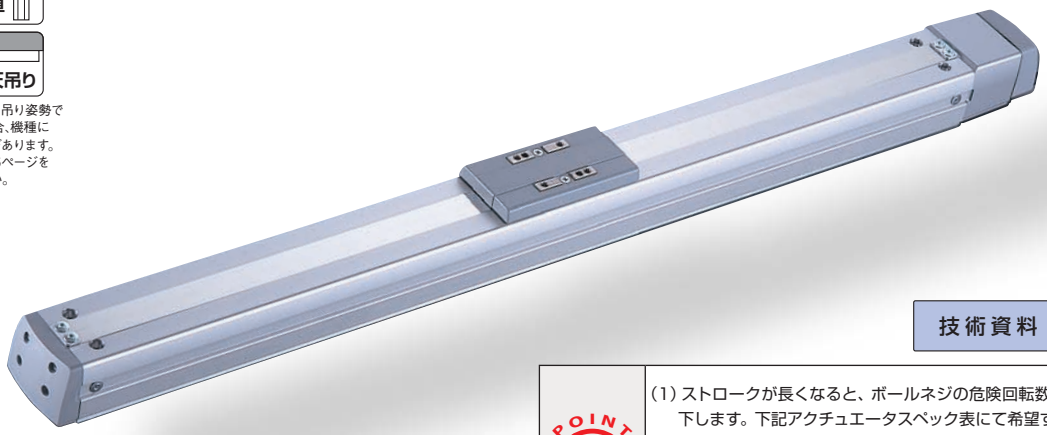
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SS5D-I-20-12-①-②-③-④	20	12	4	1	16.7	50〜500 (50mm毎)
RCA-SS5D-I-20-6-①-②-③-④		6	8	2	33.3	
RCA-SS5D-I-20-3-①-②-③-④		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(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 ※押付け動作については巻末-87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	—

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-3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(配線エンド側出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

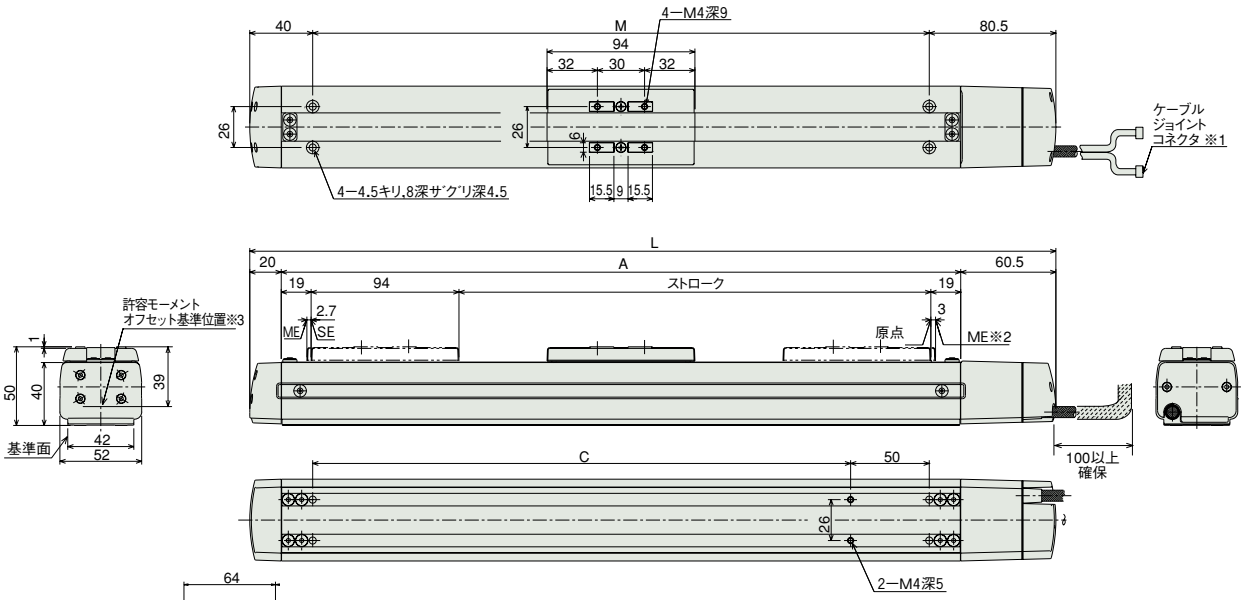
·張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

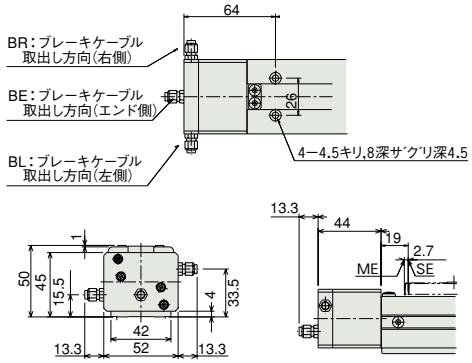
寸法図

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-67

2次元CAD





※ブレーキ付は全長(L)が24mm
(配線エンド側取出は37.3mm)
質量は0.3kgアップします。

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
質量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-～Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20Ⅰ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅴ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⅰ-Ⅱ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅰ軸数
※ⓋN(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※Ⅴフィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類(NP/PN)
※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA-SS6D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCA — SS6D — I — 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
RCA	SS6D	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。	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-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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

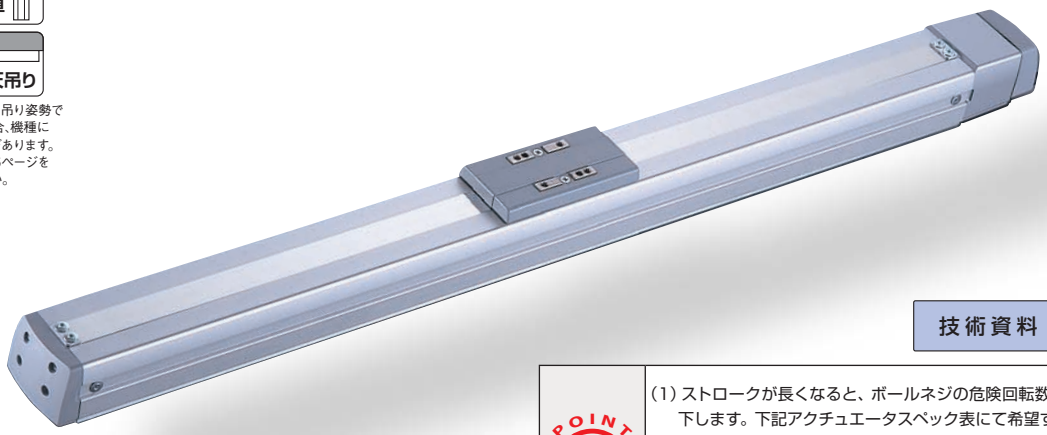
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SS6D-I-30-12-①-②-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50～600 (50mm毎)
RCA-SS6D-I-30-6-①-②-③-④		6	12	3	48.4	
RCA-SS6D-I-30-3-①-②-③-④		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～450 (50mm毎)	500(mm)	550(mm)	600(mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(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 ※押付け動作については巻末-87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-3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(配線エンド側出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→B-194	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

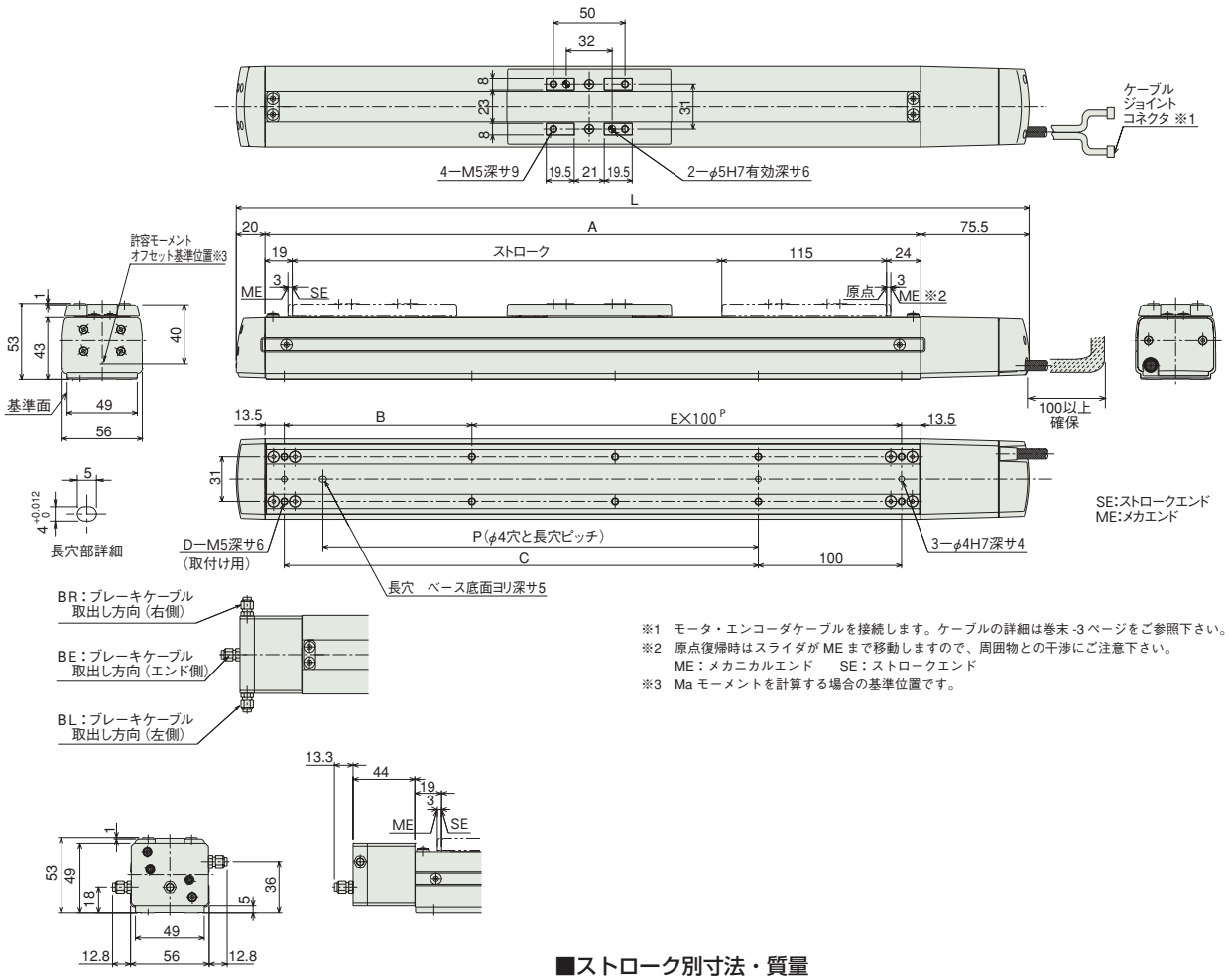
·張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

2次元CAD



※ブレーキ付は全長(L)が24mm
(配線エンド側取出は37.3mm)
質量は0.3kg アップします。

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5
A	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758
B	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
質量(kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30Ⅰ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30Ⅰ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅰ軸数
※ⓋN(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※①省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類(NP/PN)
※ⓋC(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA-SA4R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA — SA4R — □ — 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ACON-CA、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-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

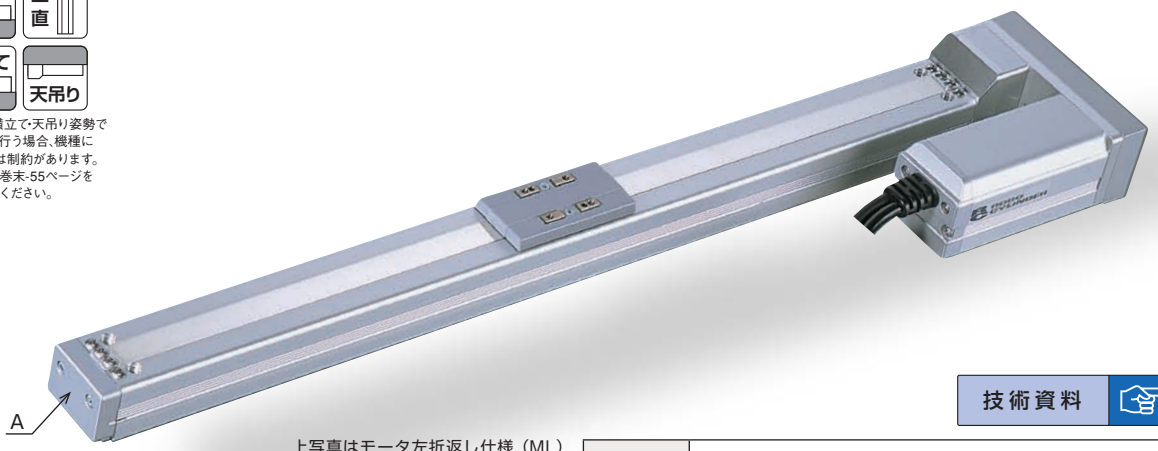
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）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-39

POINT 選定上の注意

(1) 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。
(2) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50〜400 (50mm毎)
RCA-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4R-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

リード＼ストローク	50〜400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(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 ※押付け動作については巻末-87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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
スライダスペーサ	**SS**	→B-205	—

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:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

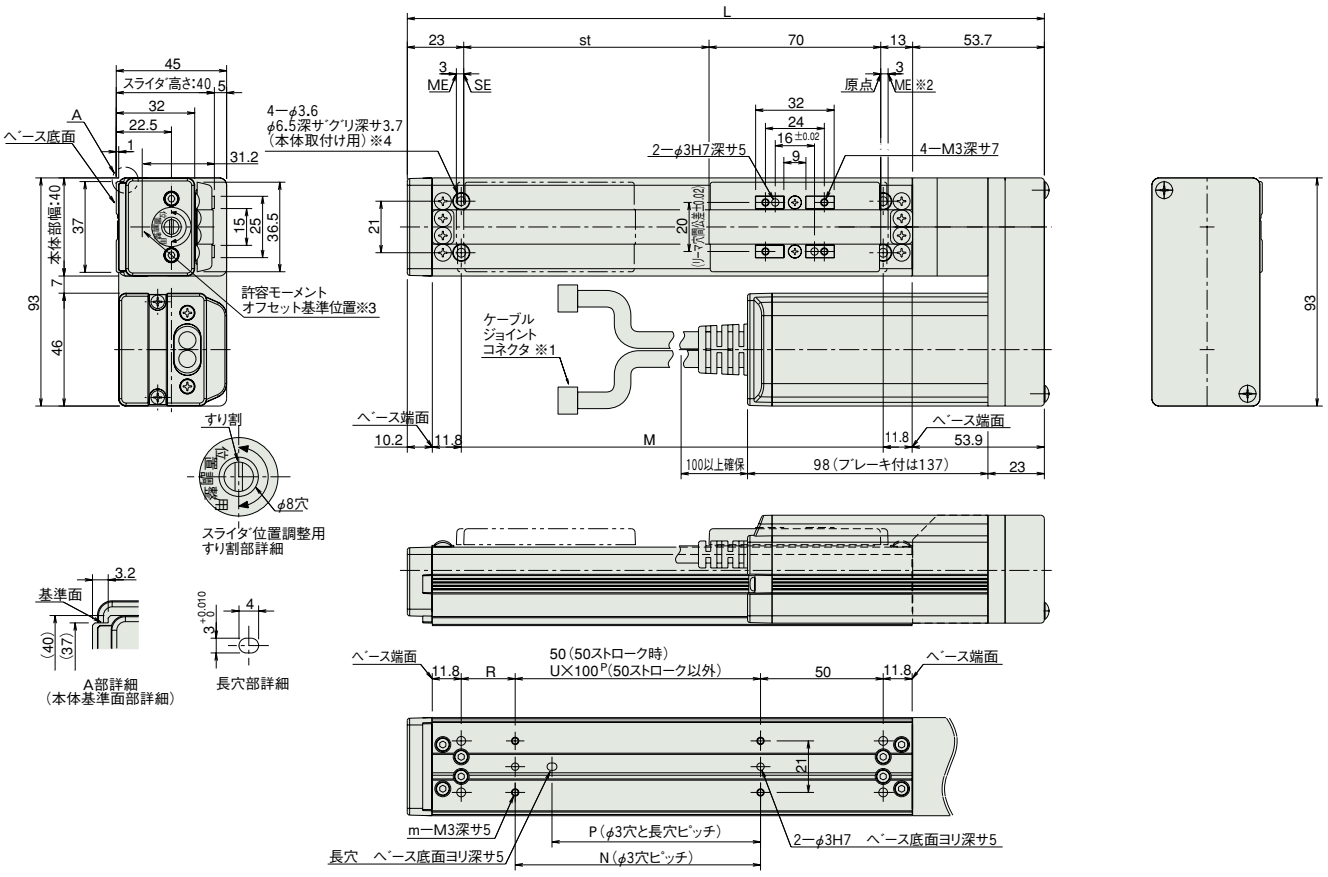
·張出し負荷長の目安／Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

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 -3 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	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
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)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⅱ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-Ⅱ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PL-Ⅱ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⅰ-Ⓥ-Ⅱ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※Ⅰ エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓟ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※Ⅱ I/O種類 (NP/PN)
※Ⓥ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA — SA5R — □ — 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ACON-CA、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-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

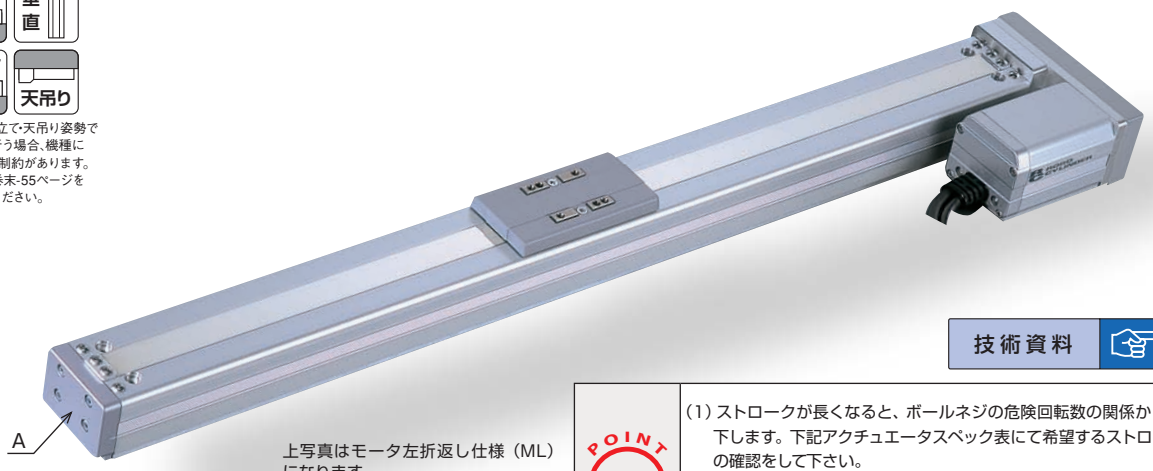
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

省電力対応

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）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-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50〜500 (50mm毎)
RCA-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCA-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(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 ※押付け動作については巻末-87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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

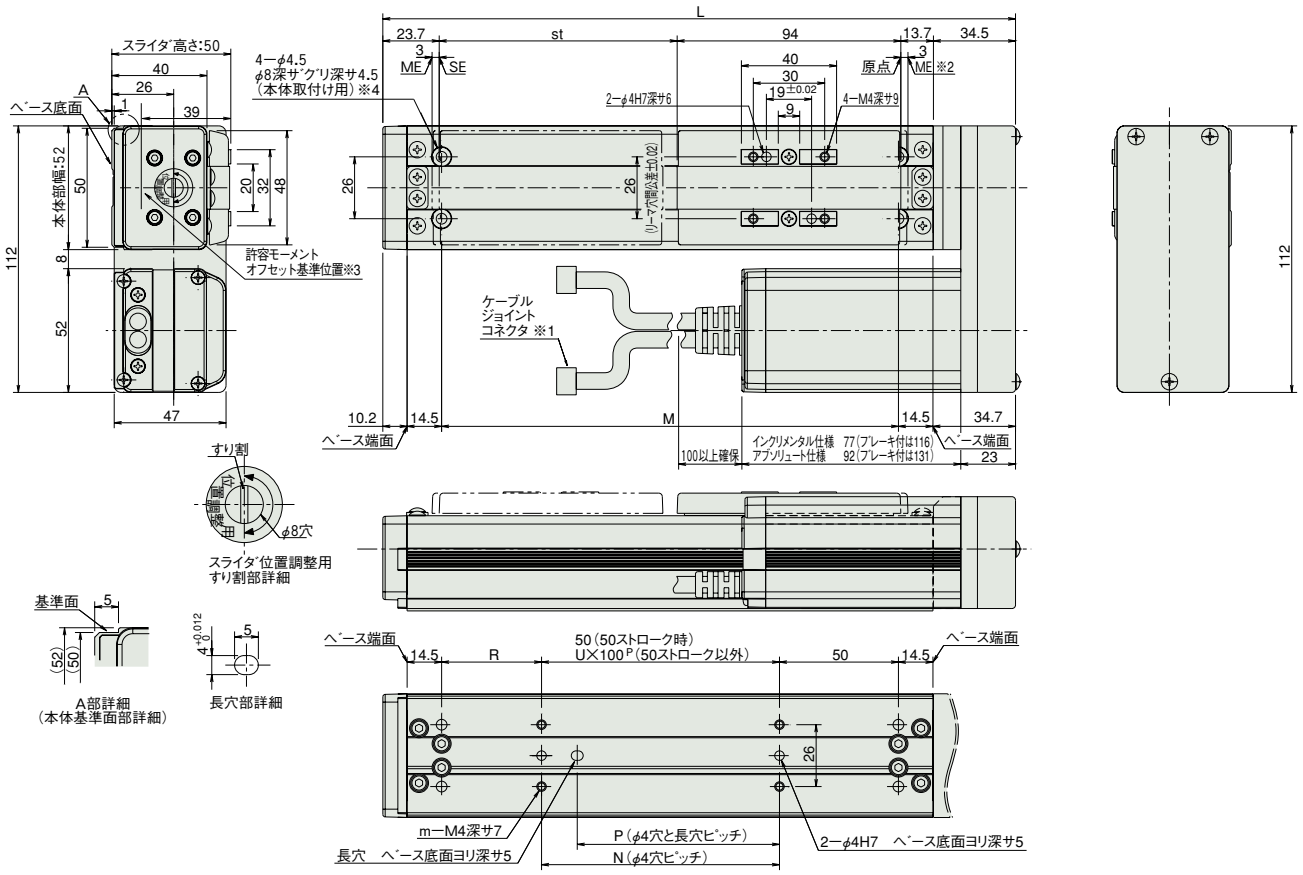
·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

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 -3 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 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	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
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	2.4

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-Ⓘ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓘ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※Ⓘ I/O種類 (NP/PN)
※Ⓥ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCA-SA6R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 24V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCA — SA6R — □ — 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ACON-CA、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-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

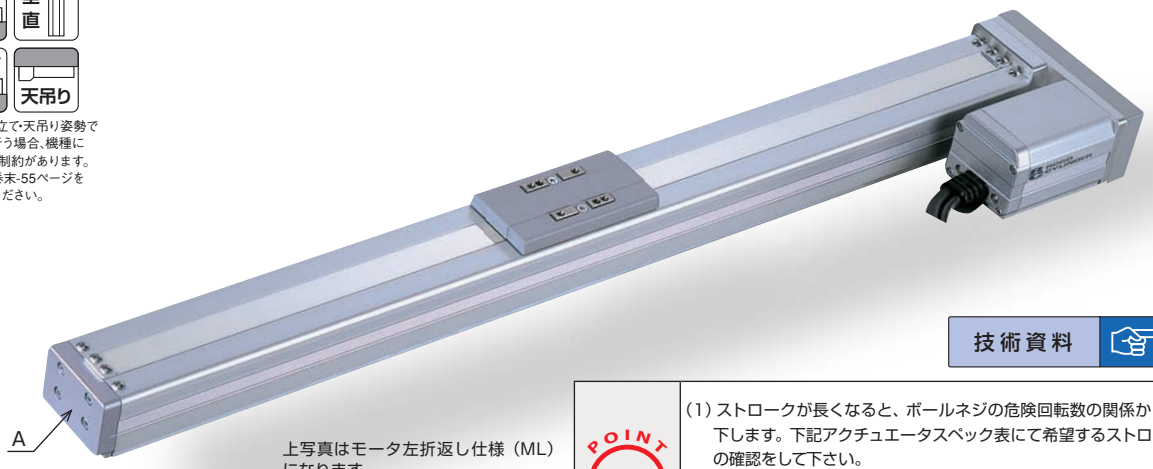
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

省電力対応



上写真はモータ左折返し仕様（ML）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-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCA-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50〜600 (50mm毎)
RCA-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCA-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(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 ※押付け動作については巻末-87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-3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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
省電力対応	**LA**	→B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

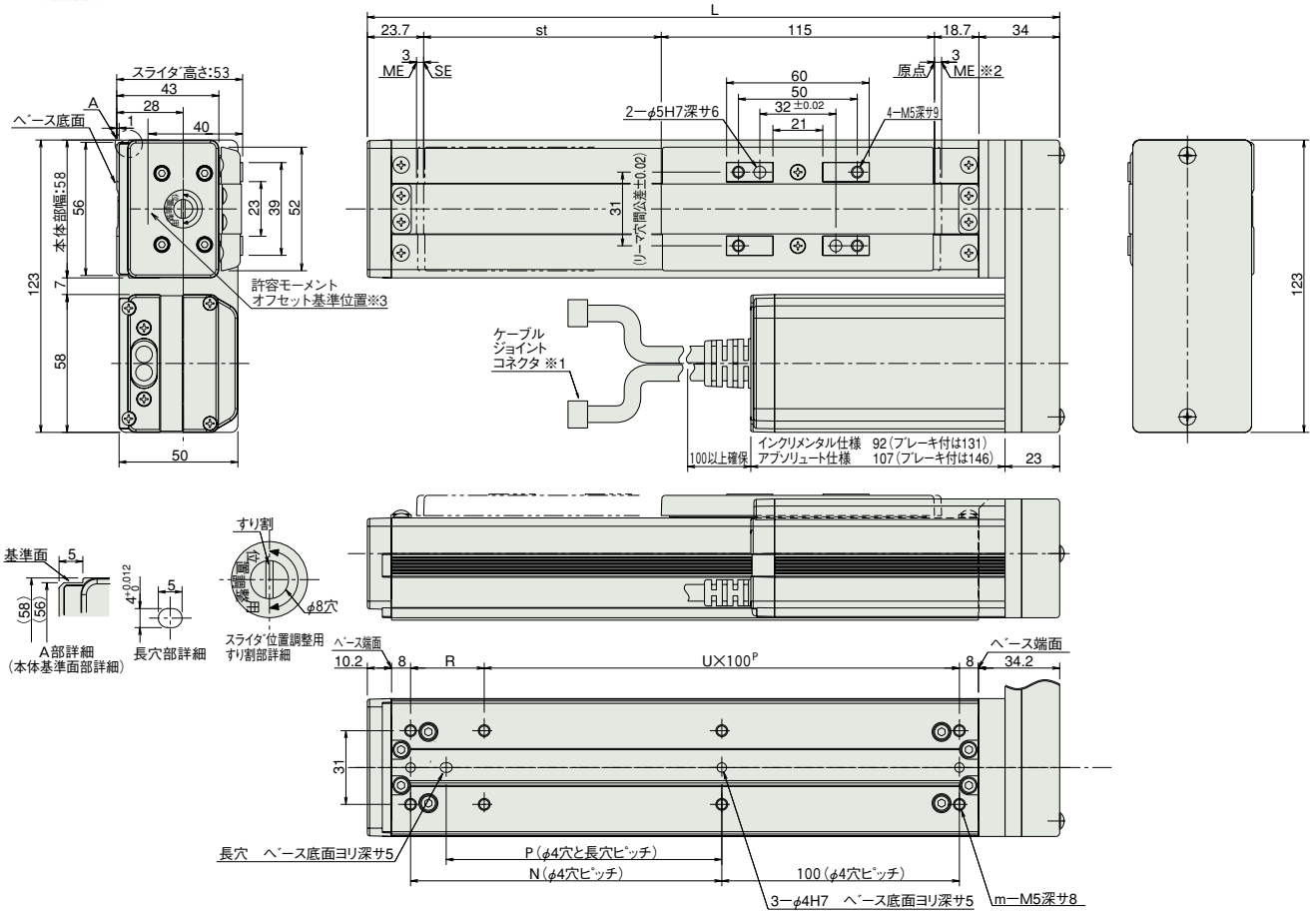
·張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

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

■ストローク別寸法・質量 ※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	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
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)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⅱ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~-Ⓥ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓥ-Ⅱ-2-0	1	512 点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I-PL-Ⅱ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30Ⓘ-Ⓥ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30Ⓘ-Ⓥ-Ⅱ-2-0	2	1500 点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ 省電力対応を指定した場合に記号(LA)
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓝ N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※Ⅱ I/O種類(NP/PN)
※Ⓒ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

RCS3-SA8C
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

RCS3P-SA8C
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

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
RCS3 :標準仕様 RCS3P:高精度仕様	SA8C	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。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

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-124ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4) 押付け動作については巻末-87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)
RCS3【RCS3P】-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8	2	56.6	50〜1100 (50mm毎)
RCS3【RCS3P】-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	4	84.9	
RCS3【RCS3P】-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169.8	
RCS3【RCS3P】-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	
RCS3【RCS3P】-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12	3	85.1	
RCS3【RCS3P】-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30	6	127.6	
RCS3【RCS3P】-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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■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
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

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 RCS3-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	RCS3P-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-5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	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様 【 】内はRCS3P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:26.9N·m Mb:38.4N·m Mc:63.1N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向390mm以下 Mb·Mc方向390mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

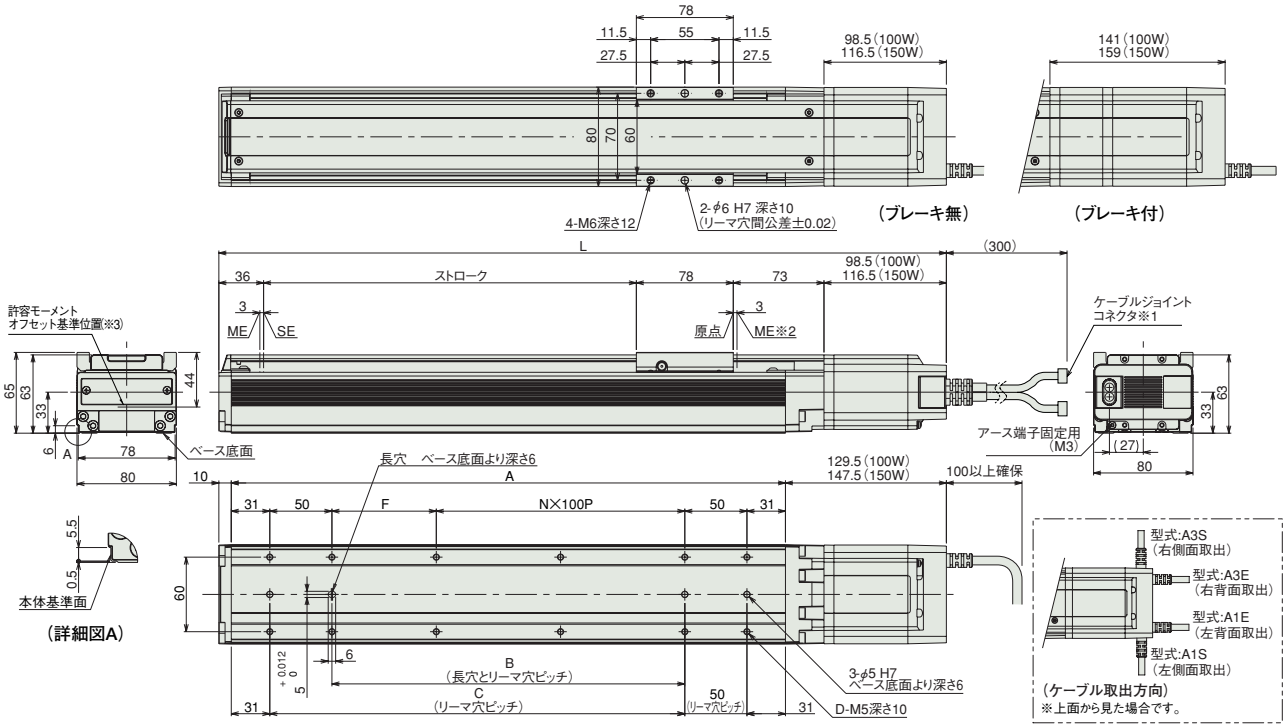
寸法図

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-67

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-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

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	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5
		ブレーキ付	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428
	150W	ブレーキ無	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5	1253.5	1303.5	1353.5	1403.5
		ブレーキ付	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446
A			196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
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	2.9	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	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6
	150W	ブレーキ無	3.0	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3
		ブレーキ付	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	9.8

③適応コントローラ

RCS3 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-□①-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-□I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相AC200V(XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-□①-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-□①-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□モータ種類(100／150)
※ⅢXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※ⓂIO種類(NP/PN)
※①エンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⓜ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)

RCS3-SS8C
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

RCS3P-SS8C
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
RCS3：標準仕様 RCS3P：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。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平　垂直　横立て　天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

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-124ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4) 押付け動作については巻末-87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)
RCS3【RCS3P】-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8	2	56.6	50〜1000（50mm毎）
RCS3【RCS3P】-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	4	84.9	
RCS3【RCS3P】-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169.8	
RCS3【RCS3P】-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	
RCS3【RCS3P】-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12	3	85.1	
RCS3【RCS3P】-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30	6	127.6	
RCS3【RCS3P】-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　※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■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
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

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 RCS3-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	RCS3P-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-5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	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

アクチュエータ仕様　【　】内はRCS3P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:43.4N·m　Mb:43.4N·m　Mc:90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb·Mc方向450mm以下
（※）基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

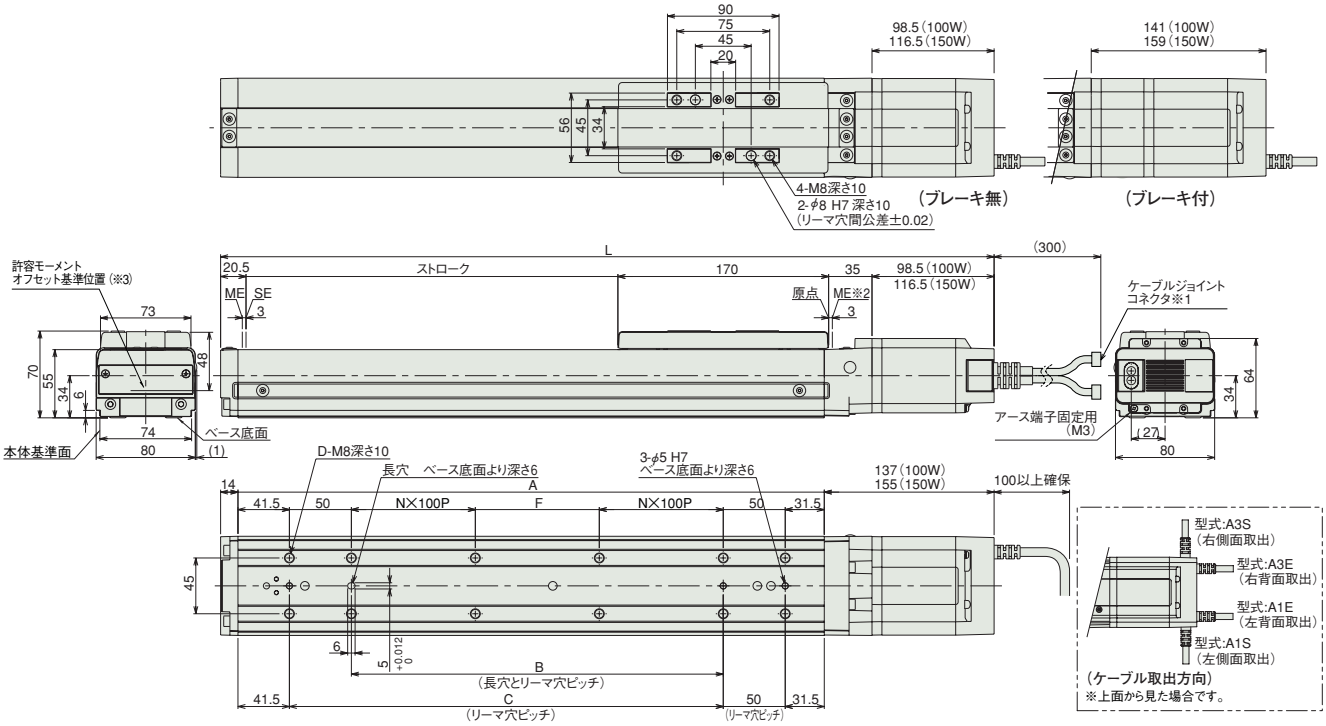
寸法図

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-67

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 -5 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	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7.8	8.4	8.9	9.5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12.8	13.3	13.9	14.4	15.0	15.5
		ブレーキ付	5.5	6.0	6.6	7.1	7.7	8.2	8.8	9.3	9.9	10.4	11.0	11.5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14.8	15.4	15.9
	150W	ブレーキ無	5.1	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
		ブレーキ付	5.6	6.1	6.7	7.2	7.8	8.3	8.9	9.4	10.0	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.5	16.0

③適応コントローラ

RCS3 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-□①-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-□I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-□①-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-□①-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅱ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□モータ種類（100／150）
※ⅢXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※ⓋIO種類（NP/PN）
※①エンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ）
※Ⓥ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）

RCS3-SA8R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ アルミベースモータ折り返し仕様

RCS3P-SA8R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 200Vサーボモータ アルミベースモータ折り返し 高精度仕様

■型式項目

□ — SA8R — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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
RCS3：標準仕様 RCS3P：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 ※モータ折返方向、ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

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-124ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4) 押付け動作については巻末-87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)
RCS3【RCS3P】-SA8R-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8	2	56.6	50〜1100（50mm毎）
RCS3【RCS3P】-SA8R-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	4	84.9	
RCS3【RCS3P】-SA8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169.8	
RCS3【RCS3P】-SA8R-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	
RCS3【RCS3P】-SA8R-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12	3	85.1	
RCS3【RCS3P】-SA8R-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30	6	127.6	
RCS3【RCS3P】-SA8R-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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■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
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

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 RCS3-SA8R 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	RCS3P-SA8R 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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
モータ左折返しケーブル背面取出し	**MLE**	→B-203	—
モータ左折返しケーブル側面取出し	**MLS**	→B-203	—
モータ右折返しケーブル背面取出し	**MRE**	→B-203	—
モータ右折返しケーブル側面取出し	**MRS**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様 【 】内はRCS3P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:26.9N·m Mb:38.4N·m Mc:63.1N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向390mm以下 Mb·Mc方向390mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

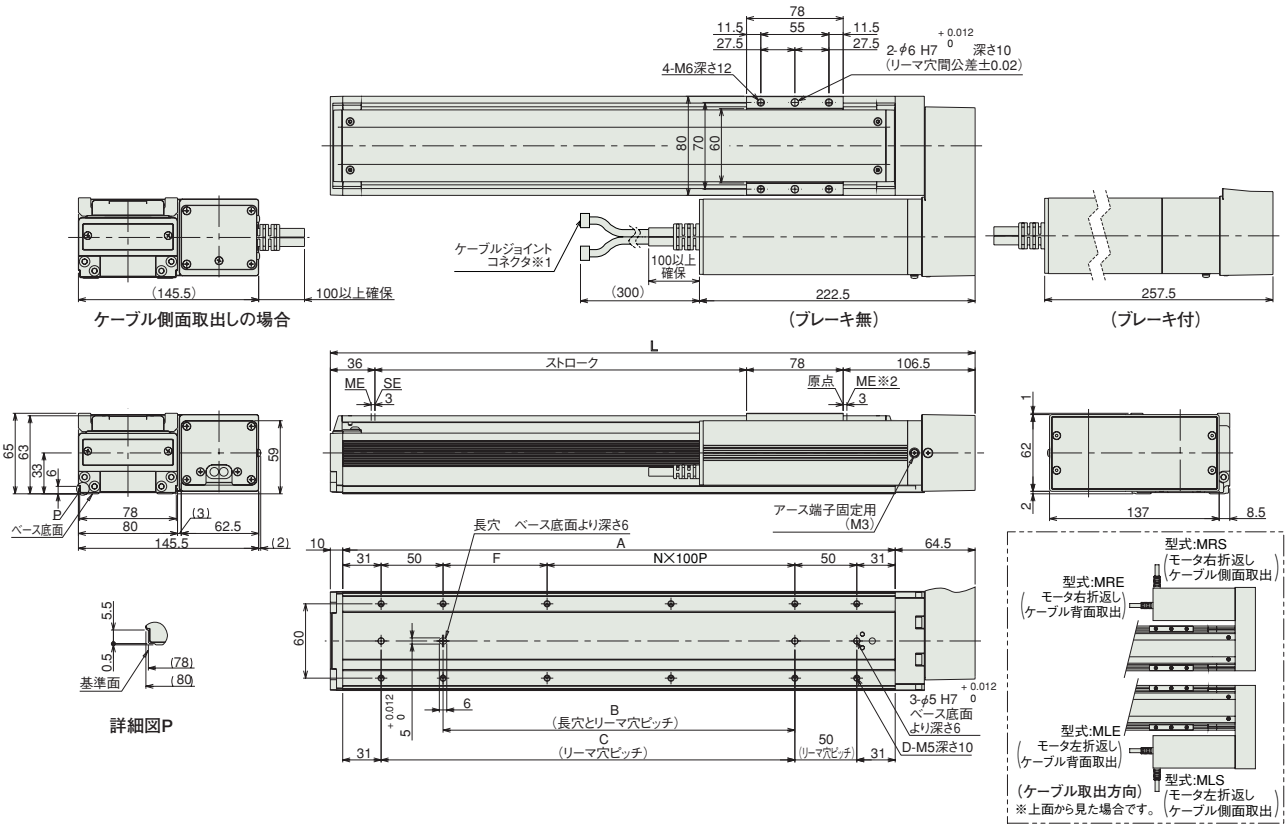
寸法図

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-67

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 -5 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
※ 許容モーメントのオフセット基準位置は、
SA8Cタイプと同様です。(A-140ページ参照)



■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	1050	1100
L			270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5
A			196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
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	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9
		ブレーキ付	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	10.0	10.3
	150W	ブレーキ無	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	9.8	10.1
		ブレーキ付	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	9.8	10.1	10.4

③適応コントローラ

RCS3 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-□①-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-□Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-□①-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-□①-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□モータ種類(100／150)
※①エンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※ⓋIO種類(NP/PN)

RCS3-SS8R
ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅80mm　200Vサーボモータ　鉄ベースモータ折り返し仕様

RCS3P-SS8R
ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅80mm　200Vサーボモータ　鉄ベースモータ折り返し
高精度仕様

■型式項目

□ — SS8R — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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
RCS3 ：標準仕様 RCS3P：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 ※モータ折返方向、ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平　垂直
横立て　天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

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-124ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4) 押付け動作については巻末-87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)
RCS3【RCS3P】-SS8R-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8	2	56.6	50〜1000 (50mm毎)
RCS3【RCS3P】-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	4	84.9	
RCS3【RCS3P】-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169.8	
RCS3【RCS3P】-SS8R-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	
RCS3【RCS3P】-SS8R-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12	3	85.1	
RCS3【RCS3P】-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30	6	127.6	
RCS3【RCS3P】-SS8R-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　※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■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
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

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 RCS3-SS8R 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	RCS3P-SS8R 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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
モータ左折返しケーブル背面取出し	**MLE**	→B-203	—
モータ左折返しケーブル側面取出し	**MLS**	→B-203	—
モータ右折返しケーブル背面取出し	**MRE**	→B-203	—
モータ右折返しケーブル側面取出し	**MRS**	→B-203	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

アクチュエータ仕様　【　】内はRCS3P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:43.4N·m　Mb:43.4N·m　Mc:90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb·Mc方向450mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

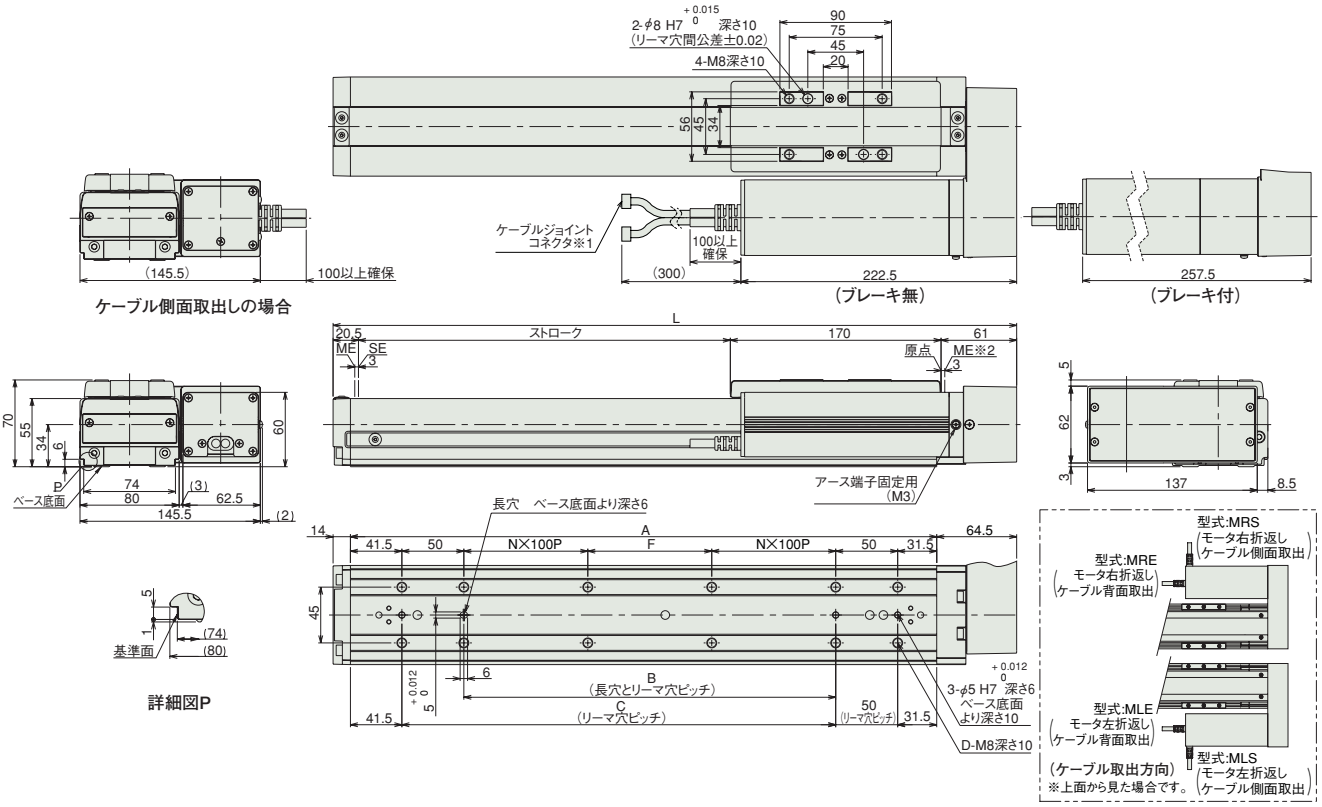
寸法図

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-67

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 -5 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
※ 許容モーメントのオフセット基準位置は、
SS8Cタイプと同様です。(A-142ページ参照)



■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			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	1001.5	1051.5	1101.5	1151.5	1201.5	1251.5
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	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4
		ブレーキ付	6.3	6.8	7.4	7.9	8.5	9.0	9.6	10.1	10.7	11.2	11.8	12.3	12.9	13.4	14.0	14.5	15.1	15.6	16.2	16.7
	150W	ブレーキ無	6.1	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	11.0	11.6	12.1	12.7	13.2	13.8	14.3	14.9	15.4	16.0	16.5
		ブレーキ付	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	16.3	16.8

③適応コントローラ

RCS3 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-□①-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-□①-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-□Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-□①-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-□①-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-□①-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-□①-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□モータ種類(100／150)
※①エンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※ⓋIO種類(NP/PN)

RCS3-CT8C

ロボシリンダ　高速スライダタイプ　本体幅 80mm　200V サーボモータ

■型式項目　RCS3 ― CT8C ― □ ― 400 ― 30 ― □ ― T2 ― □ ― □

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
RCS3	CT8C	A：アブソリュート I：インクリメンタル	400：サーボモータ 400W	30	100：100mm 〜 500：500mm （50mm ピッチ毎設定）	T2：SCON XSEL-PCT/QCT	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1)本アクチュエータは水平設置限定です。
水平横立て及び垂直設置はできませんので
ご注意ください。取付け時の注意に関しては
巻末-55ページをご参照下さい。
(2)本アクチュエータを動作させる場合は、
S字モーションによる加減速設定と制振制御を
プログラム中で指定して頂く必要があります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3-CT8C-①-400-30-②-T2-③-④	400	30	5	—	226	100～500 (50mm毎)

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～500 (50mm毎)
30	2500

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

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 アブソリュート / インクリメンタル
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—

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)	—

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
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	φ16mm転造ボールネジ
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:144N·m　Mb:206N·m　Mc:302N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:23.2N·m　Mb:33.1N·m　Mc:48.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向:445mm以下、Mb·Mc方向:445mm以下
（※）基準定格寿命20,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

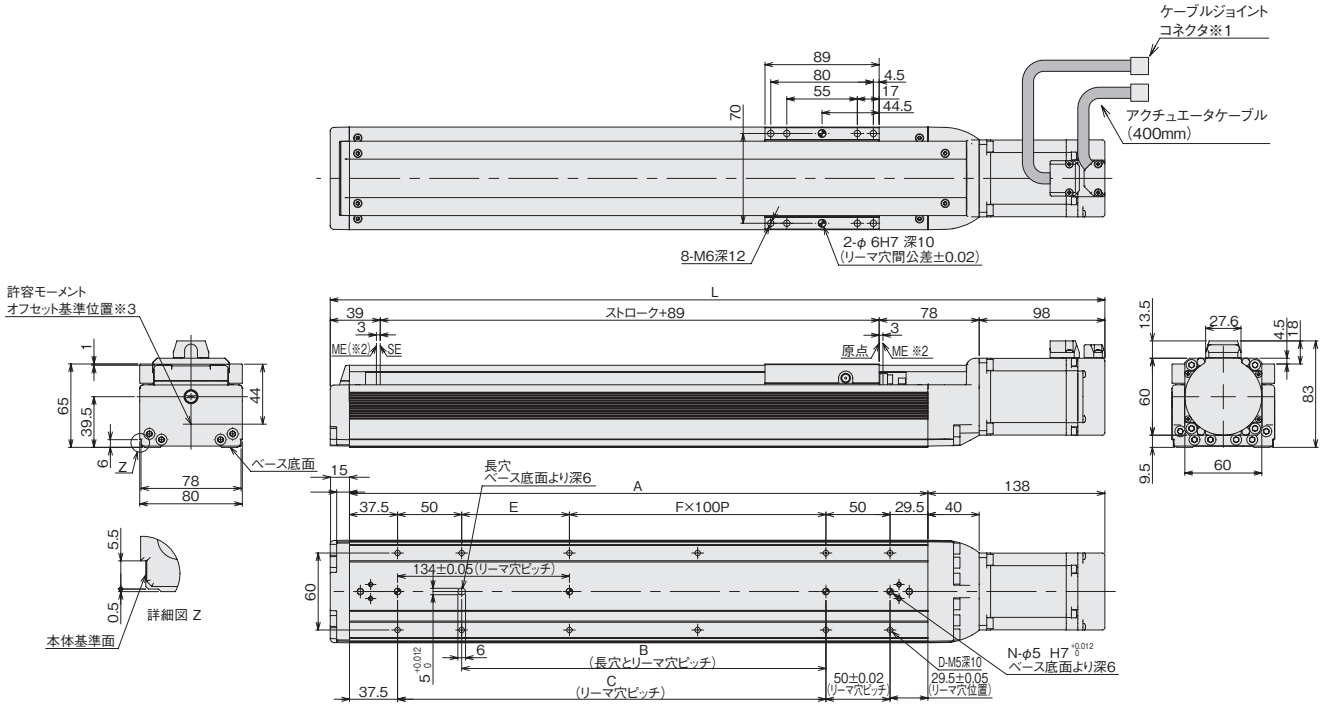
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

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・エンコーダケーブルを接続します。
※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。
※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	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	404	454	504	554	604	654	704	754	804
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	84	134	184	234	284	334	384	434	484
C	134	184	234	284	334	384	434	484	534
D	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	84	34	84	34	84	34	84	34	84
F	0	1	1	2	2	3	3	4	4
N	3	4	4	4	4	4	4	4	4
質量（kg）	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6	6.3	6.6

適応コントローラ

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-PCT-1-400Ⅰ-N1-EEE-2-3	6（注1）	20000点	三相 AC200V	–	→M-219
プログラム制御タイプ（安全カテゴリ対応タイプ）		XSEL-QCT-1-400Ⅰ-N1-EEE-2-3				–	
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⅰ-Ⅱ-2-2	1	512点	単相 AC200V	–	→M-139
電磁弁モード		SCON-CA-400Ⅰ-Ⅱ-2-2	1	7点	単相 AC 200V	–	
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⅰ-Ⅲ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-Ⅱ-2-2		（–）		–	

※型式は1軸仕様、ネットワーク未対応の型式です。 ※Ⅰエンコーダ種類（I：インクリ/A:アブソ） ※Ⅱ IO種類（NP/PN） ※Ⅲフィールドネットワーク記号
（注1）RCS3-CT8Cだけを動作する場合は、最大3軸となります。

RCS2-SA4C ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 200V サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCS2 ― 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	16:16mm 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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

高加減速対応
(リード2.5は除く)

※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-39

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) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SA4C-①-20-16-②-③-④-⑤	20	16	2.5	0.6	12.25	50〜400 (50mm毎)
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-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

リード \ ストローク	50〜400 (50mm毎)
16	1060
10	665
5	330
2.5	165

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
フート金具	**FT**	→B-198	—
高加減速対応	**HA**	→B-200	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
スライダスペーサ	**SS**	→B-205	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※ リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。

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:6.90N·m Mb:9.90N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

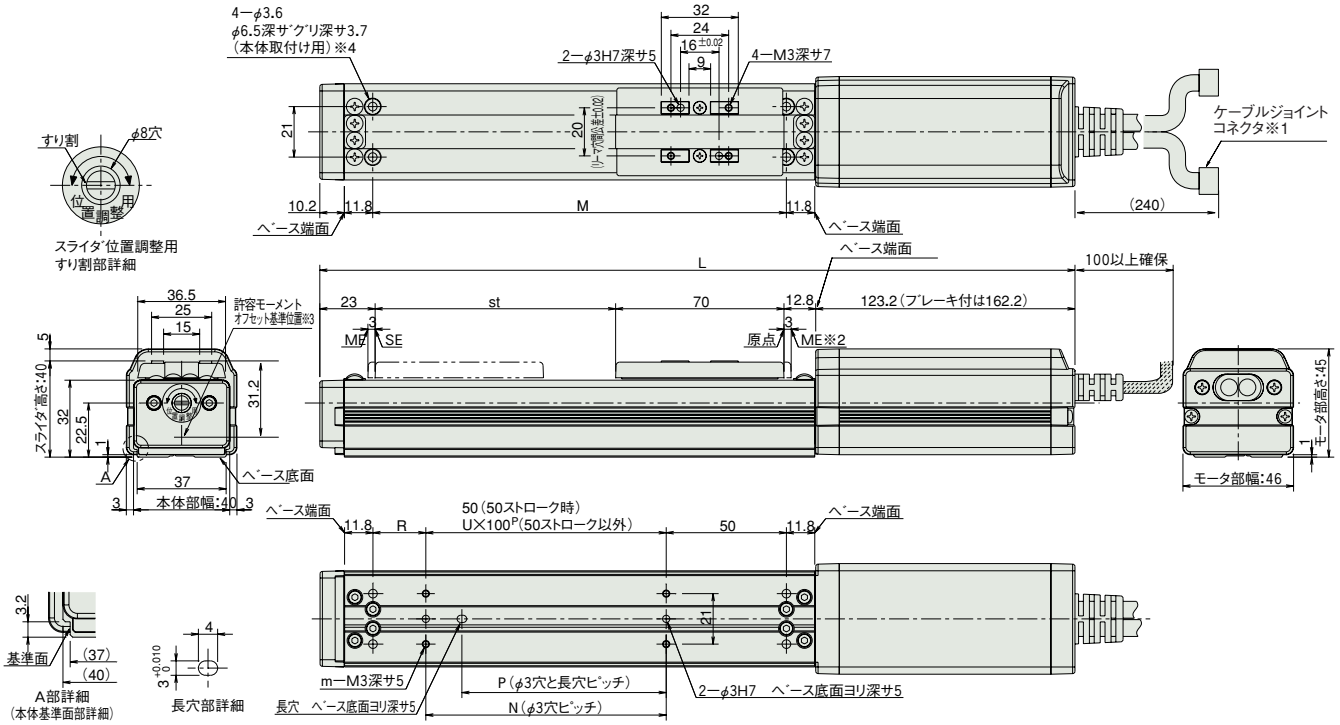
寸法図

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-67

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 -5 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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ SCON-CA-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ	1	512 点	単相 AC 100V（XSEL-P/Q/R/S 以外）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅵ-0-Ⅲ SCON-CA-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅵ-0-Ⅲ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⅶ-2-Ⅲ		(−)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⅰ-Ⅶ-2-Ⅲ		512点	三相 AC 200V（XSEL-P/Q/R/S のみ）	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅵ-0-Ⅲ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅴ-1-20Ⅰ-Ⅱ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332 点（タイプにより異なります）		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅰエンコーダ種類（I：インクリ／A:アブソ）
※Ⅱ高加減速対応を指定した場合に記号（HA）
※Ⅲ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）
※ⅤXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※Ⅴ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）
※Ⅵフィールドネットワーク記号
※ⅦIO種類（NP/PN）

RCS2-SA5C

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅 52mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 — SA5C — □ — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

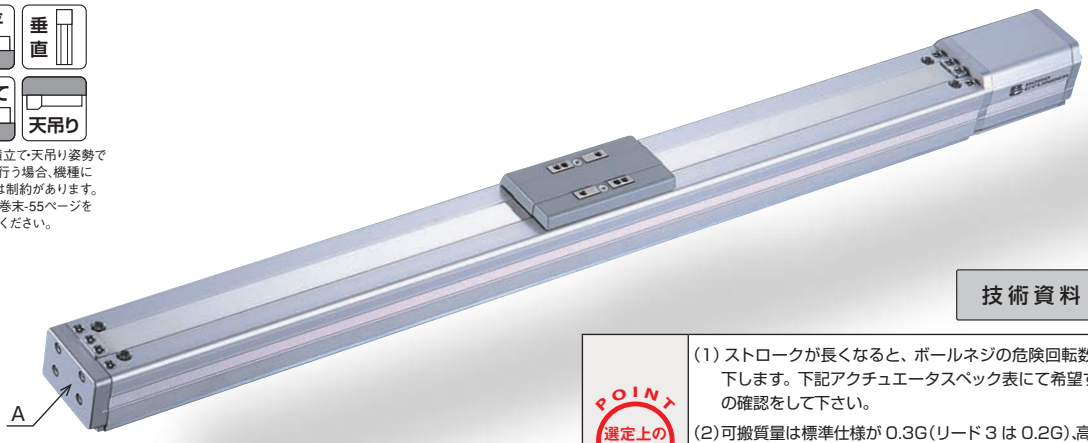
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS2	SA5C	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 500:500mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平　垂直　横立て　天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

高加減速対応
（リード３は除く）



※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-39

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) 可搬質量は標準仕様が 0.3G（リード３は 0.2G）、高加減速対応が 0.8G（リード３は除く）で動作させた時の値です。
（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
(3) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCS2-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50〜500 (50mm毎)
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)
20	1300 〈800〉	1300 〈800〉
12	800	760
6	400	380
3	200	190

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 ※押付け動作については巻末-87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 -5 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
フート金具	**FT**	→B-198	—
高加減速対応	**HA**	→B-200	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※ リード３は高加減速対応で使用出来ません。

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:5.81N·m　Mb:8.30N·m　Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下　Mb·Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

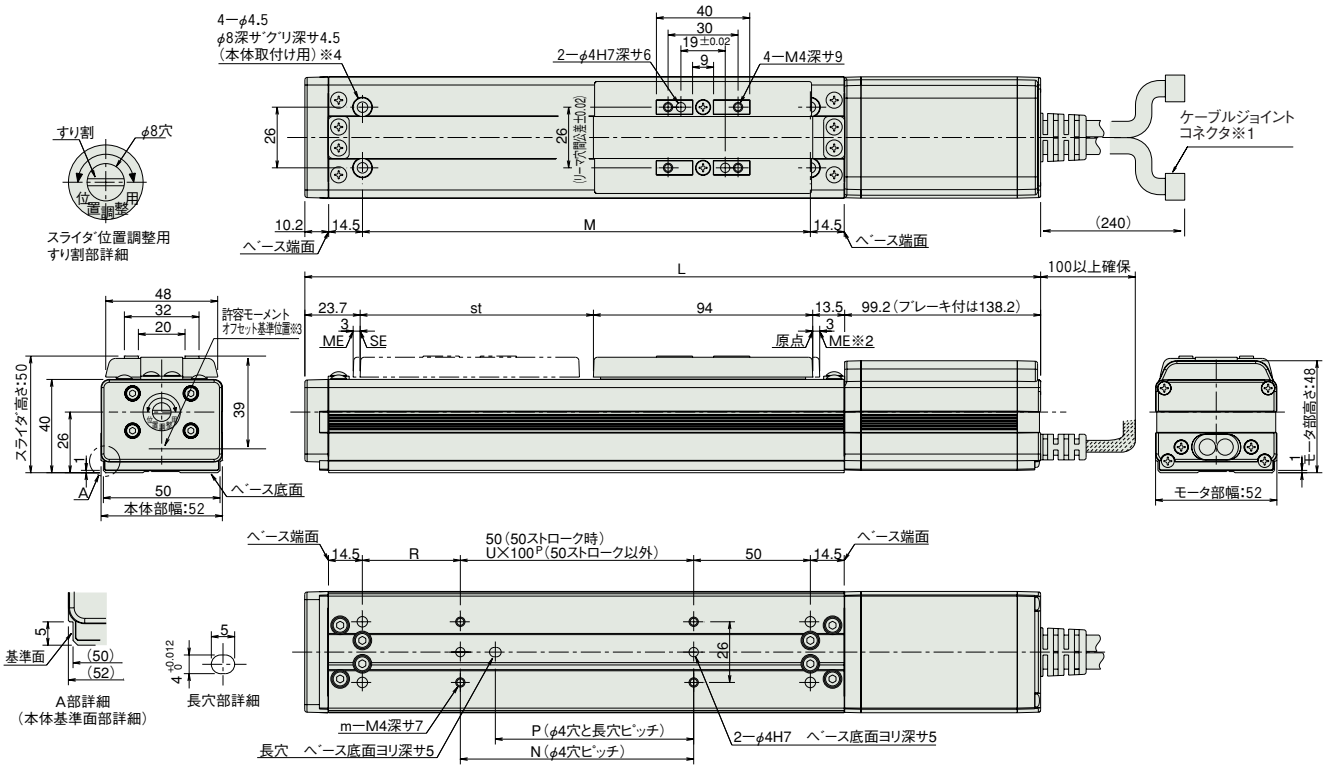
寸法図

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-67

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 -5 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 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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ SCON-CA-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	−	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-0-Ⅲ SCON-CA-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-0-Ⅲ		768 点		−	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⅶ-2-Ⅲ		(−)	単相 AC 200V	−	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⅰ-Ⅶ-2-Ⅲ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	−	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-0-Ⅲ	6	256 点		−	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ	2	20000 点		−	→M-197
		XSEL-Ⅴ-1-20Ⅰ-Ⅱ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		−	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅱ高加減速対応を指定した場合に記号(HA)
※Ⅲ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※ⅤXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)
※Ⅶフィールドネットワーク記号
※ⅦIO種類(NP/PN)

RCS2-SA6C

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅 58mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 ― SA6C ― □ ― 30 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

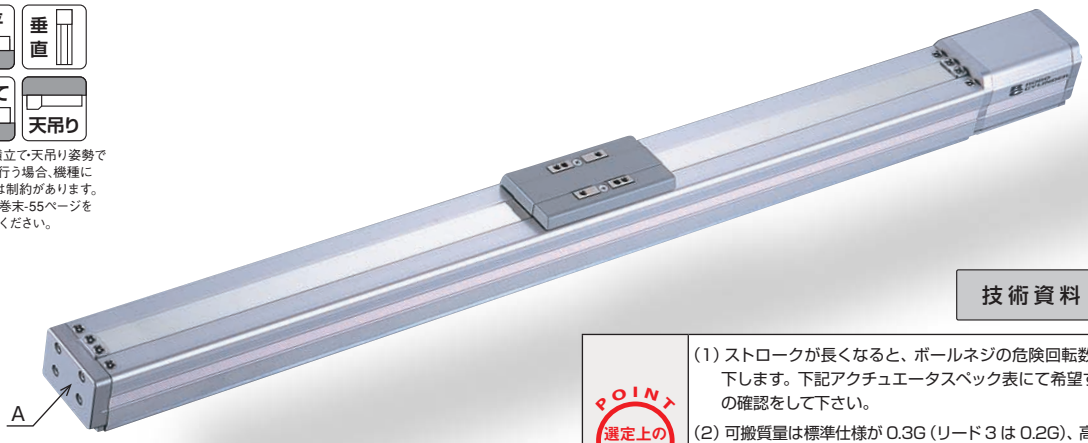
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS2	SA6C	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〻 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平　垂直　横立て　天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

高加減速対応
（リード３は除く）



※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-39

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) 可搬質量は標準仕様が 0.3G（リード３は 0.2G）、高加減速対応が 1G（リード３は除く）で動作させた時の値です。
（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
(3) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCS2-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50～600 (50mm毎)
RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

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

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 ※押付け動作については巻末-87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 -5 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ B-194	―
CE対応	**CE**	→ B-194	―
フート金具	**FT**	→ B-198	―
高加減速対応	**HA**	→ B-200	―
原点確認センサ	**HS**	→ B-200	―
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	―
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ B-205	―

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※ リード３は高加減速対応で使用出来ません。

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:11.6N·m　Mb:16.6N·m　Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下　Mb·Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

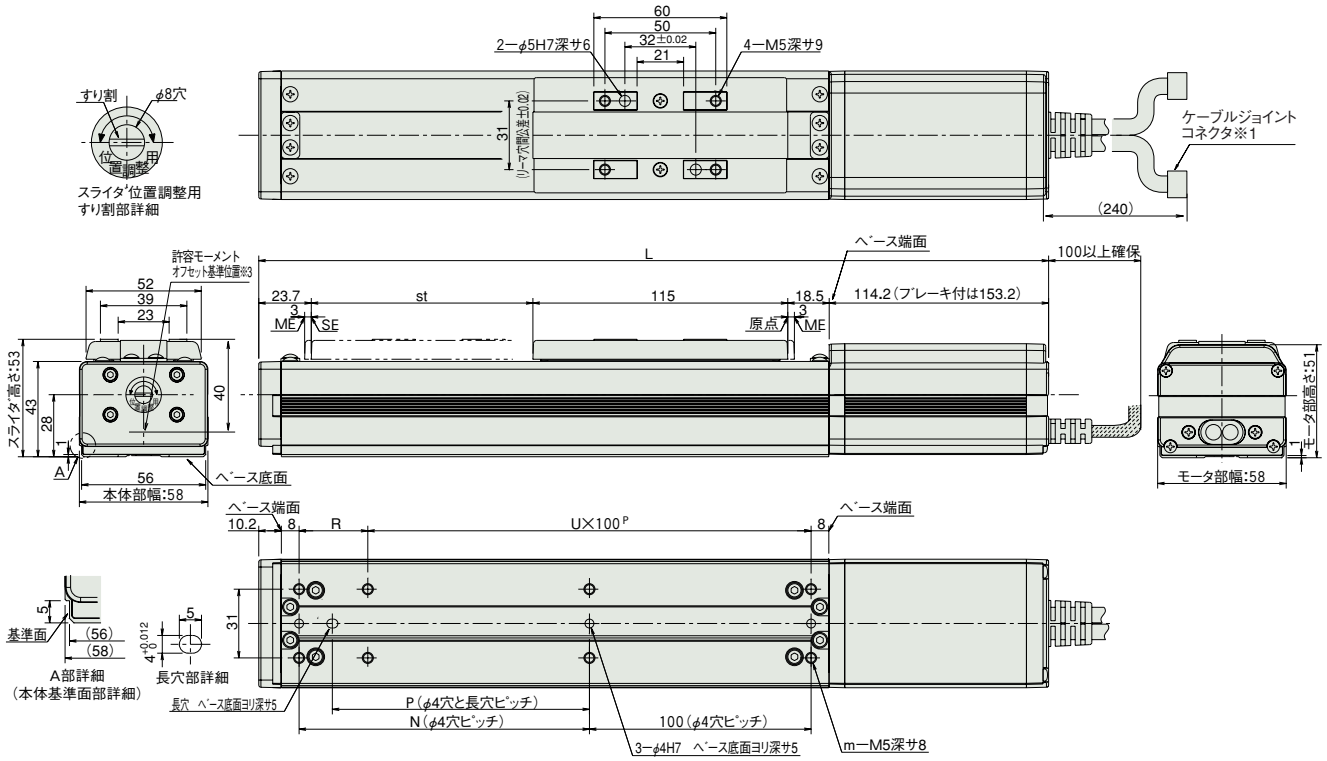
寸法図

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-67

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 -5 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-30DⅠⅡ-Ⅶ-2-Ⅲ SCON-CA-30DⅠⅡ-Ⅶ-2-Ⅲ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-30DⅠⅡ-Ⅶ-0-Ⅲ SCON-CA-30DⅠⅡ-Ⅶ-0-Ⅲ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-30DI-Ⅶ-2-Ⅲ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-30DⅠ-Ⅶ-2-Ⅲ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-30DⅠⅡ-Ⅶ-0-Ⅲ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-30DⅠⅡ-Ⅶ-2-Ⅲ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅴ-1-30DⅠⅡ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅲ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⅶフィールドネットワーク記号
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※ⅩXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※ⅩIO種類(NP/PN)
※Ⅱ高加減速対応を指定した場合に記号(HA)
※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)

RCS2-SA7C

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅 73mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 ― 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
RCS2	SA7C	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	24:24mm 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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平　垂直　横立て　天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

高加減速対応
（リード４は除く）

技術資料　巻末-39

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) 可搬質量は標準仕様が 0.3G（リード４は 0.2G）、高加減速対応が 1G（リード 24 と 8 は 0.8G、リード４は除く）で動作させた時の値です。
（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
(3) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCS2-SA7C-①-60-24-②-③-④-⑤	60	24	8	1.4	42.4	50〜800 (50mm毎)
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8	
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜600 (50mm毎)	〜700 (mm)	〜800 (mm)
24	1200	960	720
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

（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　※押付け動作については巻末-87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 -5 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	参照頁	標準価格
ブレーキ（配線エンド側出し）	**BE**	→ B-194	—
ブレーキ（配線左側出し）	**BL**	→ B-194	—
ブレーキ（配線右側出し）	**BR**	→ B-194	—
CE 対応	**CE**	→ B-194	—
高加減速対応	**HA**	→ B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ B-205	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※ リード４は高加減速対応で使用出来ません。

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:20.7N·m　Mb:29.6N·m　Mc:56.7N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向230mm以下　Mb·Mc方向230mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

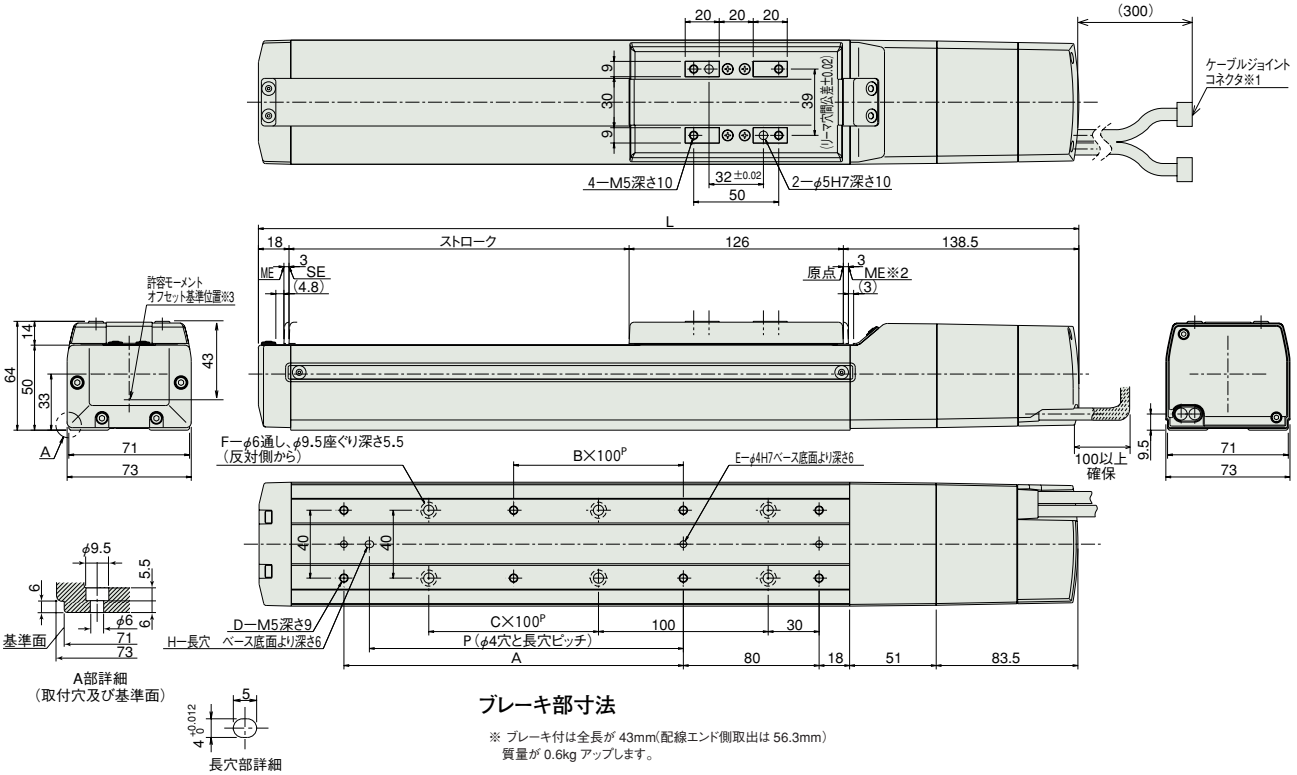
寸法図

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-67

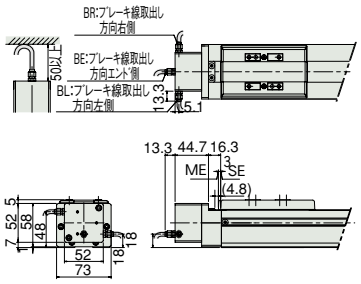
2次元CAD 3次元CAD

※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 -5 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)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ SCON-CA-60Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-0-Ⅲ SCON-CA-60Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-0-Ⅲ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⅶ-2-Ⅲ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⅰ-Ⅶ-2-Ⅲ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-0-Ⅲ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ-Ⅱ-Ⅶ-2-Ⅲ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅴ-1-60Ⅰ-Ⅱ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅱ高加減速対応を指定した場合に記号(HA)
※Ⅲ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※ⅤXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)
※Ⅶフィールドネットワーク記号
※ⅦIO種類(NP/PN)

RCS2-SS7C

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200V サーボモータ カップリング仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目 RCS2 — 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
RCS2	SS7C	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	20:20mm 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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SS7C-①-60-20-②-③-④-⑤	60	20	9	2.4	51	50〜600 (50mm毎)
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤		12	15	4	85	
RCS2-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)
20	1000		830
12	600	580	470
6	300	290	230

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	—
CE対応	CE	→B-194	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—

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:17.9N·m Mb:17.9N·m Mc:39.0N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

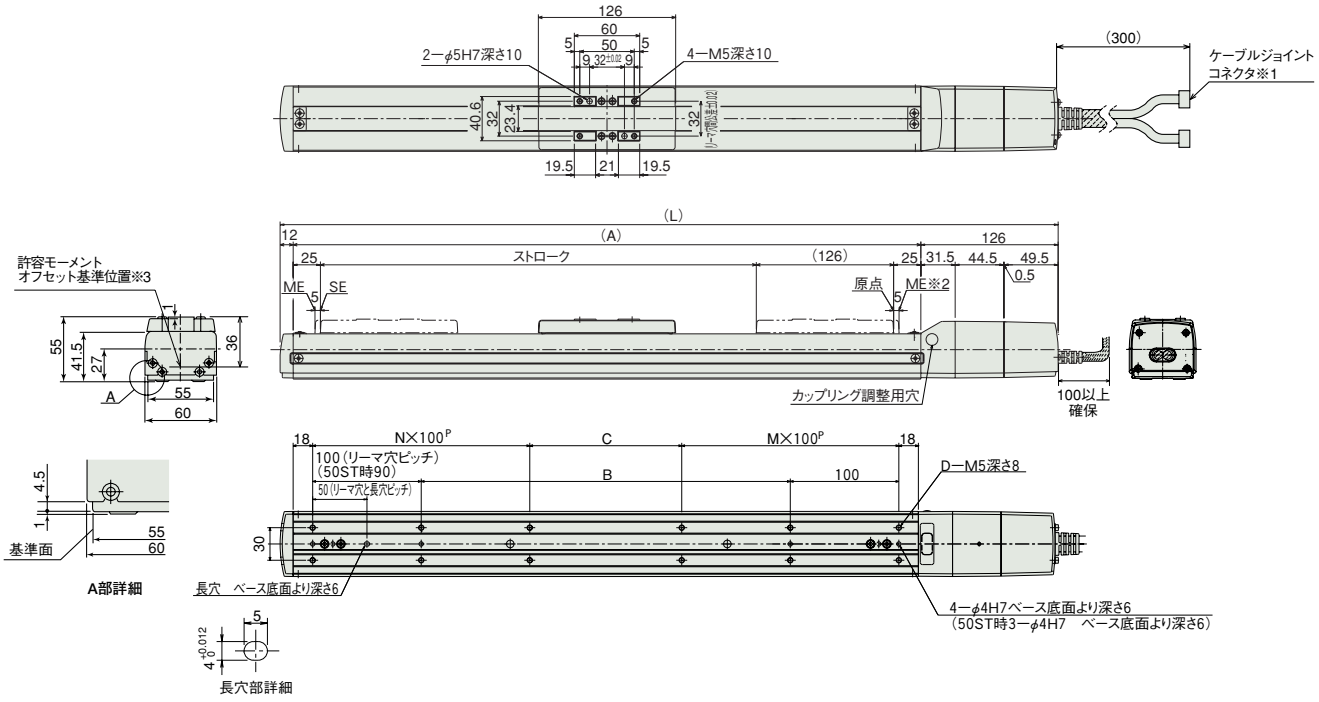
寸法図

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-67

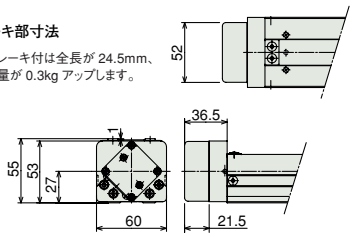
2次元CAD 3次元CAD

※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 -5 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

※ ブレーキ付は全長が 24.5mm、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	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)	2.9	3.2	3.5	3.8	4.2	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.4

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※ⓋIO種類(NP/PN)
※N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号

RCS2-SA4D ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 200V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCS2 ― SA4D ― □ ― 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 〜 300:300mm (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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCS2-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50〜300 (50mm毎)
RCS2-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4D-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

リード＼ストローク	50〜300 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(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 ※押付け動作については巻末-87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	—	—

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 -5 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	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—

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:6.90N·m Mb:9.90N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

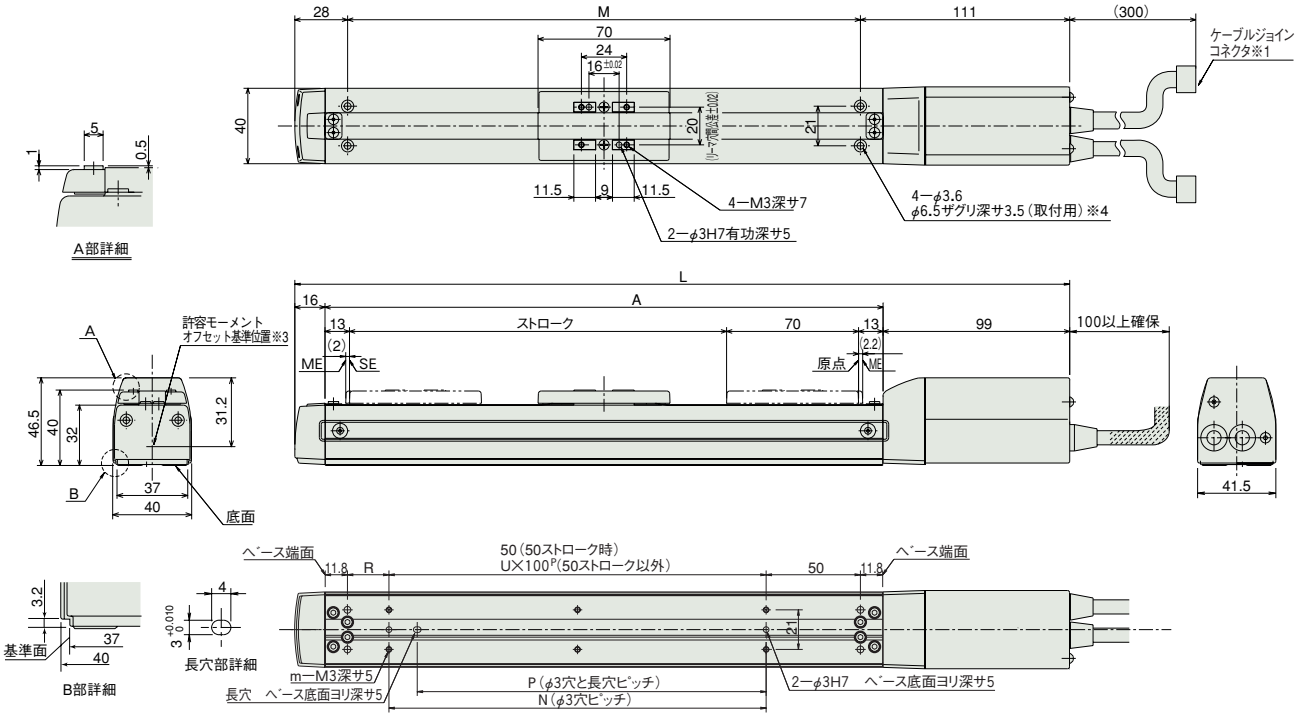
寸法図

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

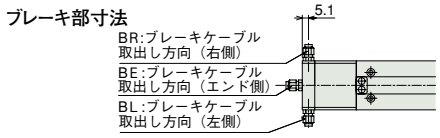
特注対応のご案内 巻末-67

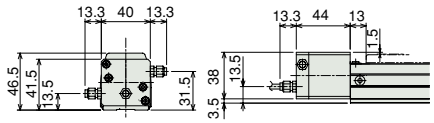
2次元CAD

※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 -5 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。



ブレーキ部寸法





※ ブレーキ付は全長（L）が28mm（配線エンド側取出は41.3mm）、質量が0.2kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	261	311	361	411	461	511
A	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
P	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	–	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
質量（kg）	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V（XSEL-P/Q/R/S 以外） 単相 AC 200V 三相 AC 200V（XSEL-P/Q/R/S のみ）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点（タイプにより異なります）		–	→M-219

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

RCS2-SA5D ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCS2 ― 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
RCS2	SA5D	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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50〜500 (50mm毎)
RCS2-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

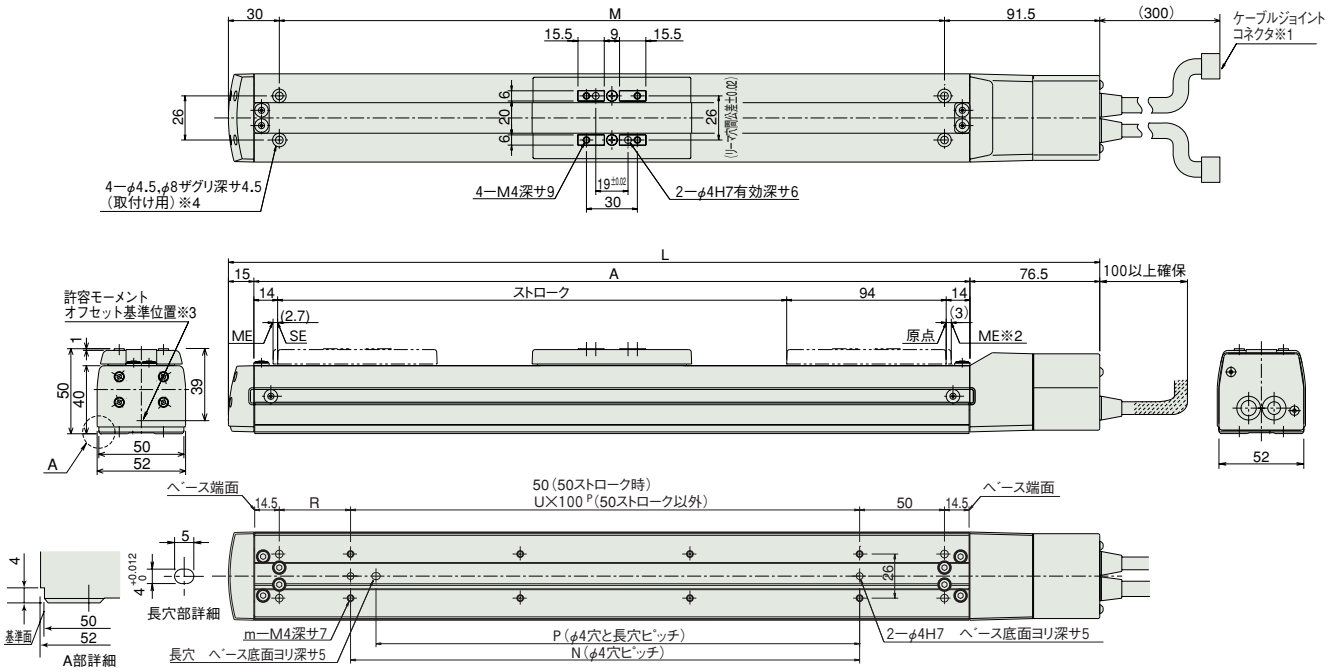
·張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

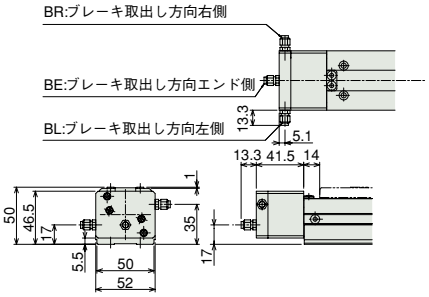
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD



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。

※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-5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 300mm 以下でご使用下さい。

■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)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

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

RCS2-SA6D ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200Vサーボモータ モータビルドイン(直結)仕様

■型式項目 RCS2 ― SA6D ― □ ― 30 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

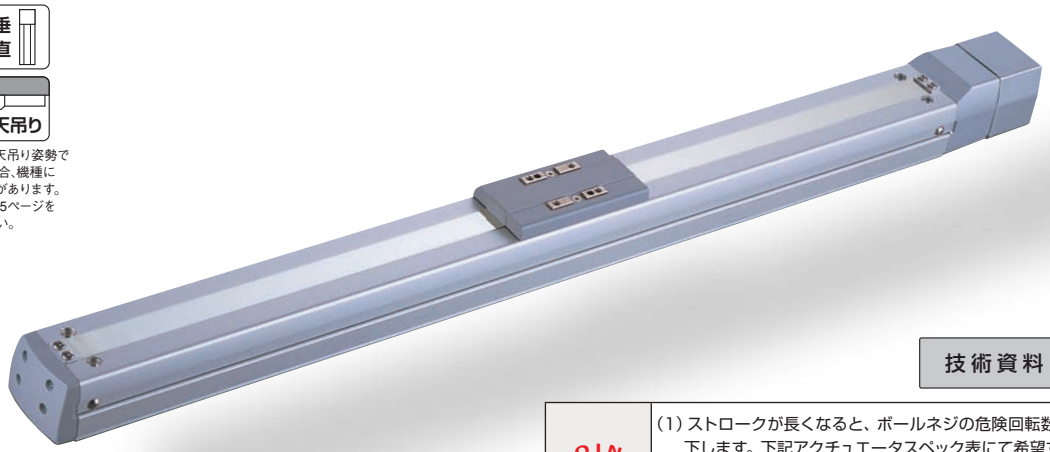
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50〜600 (50mm毎)
RCS2-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側出し)	**BE**	→B-194	—
ブレーキ(配線左側出し)	**BL**	→B-194	—
ブレーキ(配線右側出し)	**BR**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

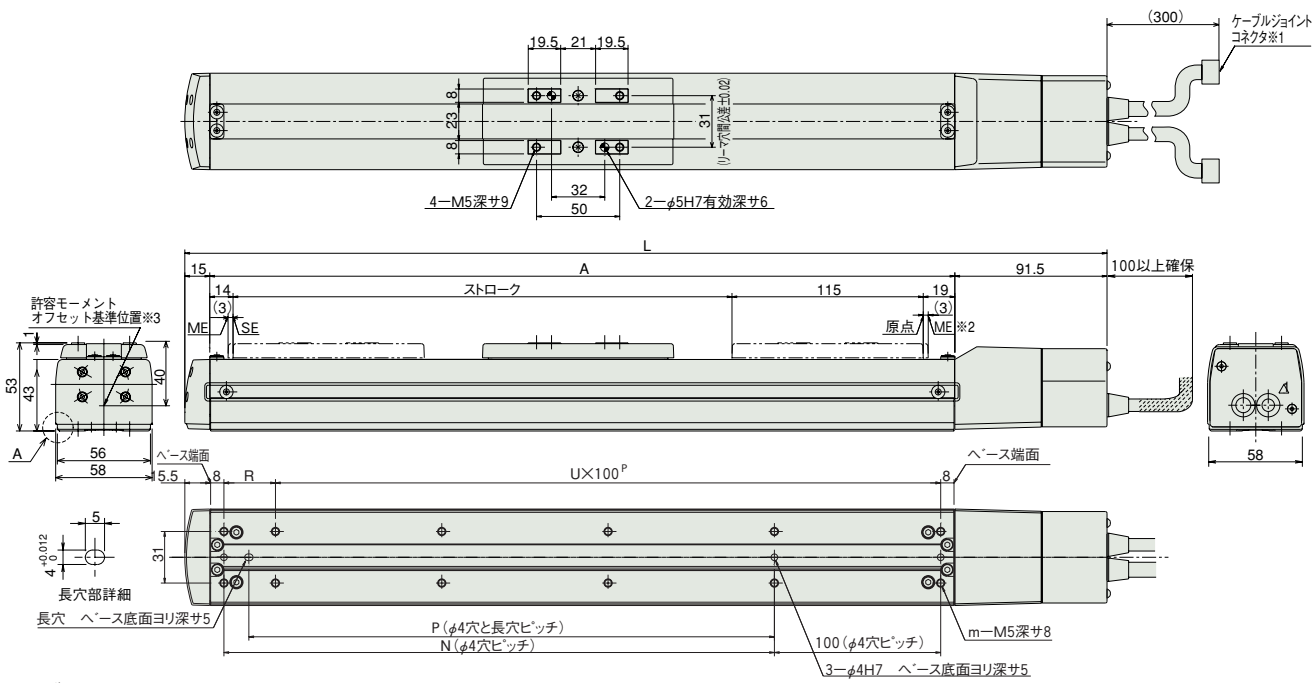
・張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

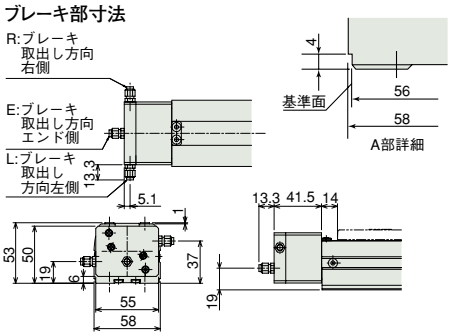
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD



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。

※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 -5 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

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)	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

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-30DⅠ-Ⅴ-2-Ⅱ SCON-CA-30DⅠ-Ⅴ-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-30DⅠ-Ⅴ-0-Ⅱ SCON-CA-30DⅠ-Ⅴ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-30DI-Ⅴ-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-30DⅠⅤ-2-Ⅱ		512点	三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30DⅠ-Ⅴ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-30DⅠ-Ⅴ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-30DⅠ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

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

RCS2-SA4R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

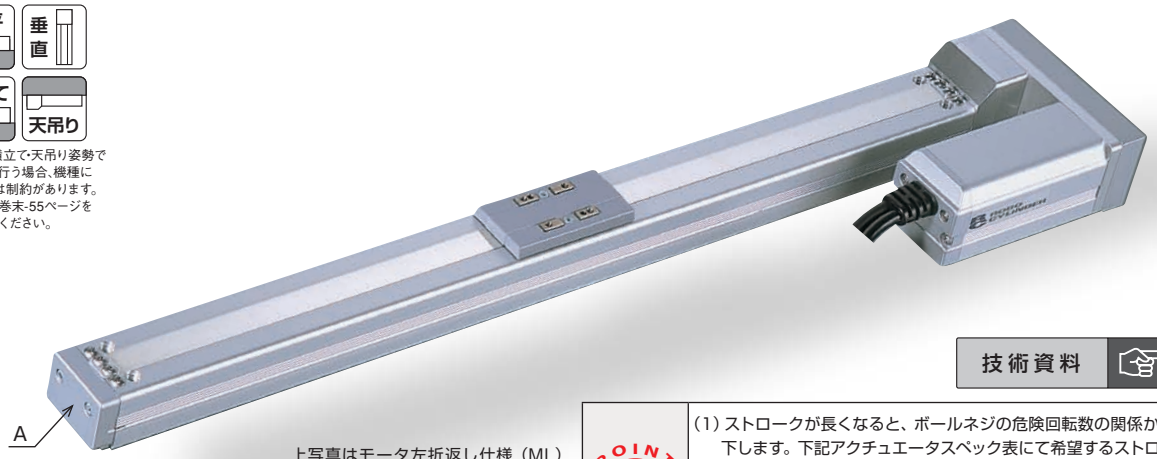
■型式項目 RCS2 ― SA4R ― □ ― 20 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）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-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50〜400 (50mm毎)
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4R-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

リード＼ストローク	50〜400 (50mm毎)
10	665
5	330
2.5	165

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—
スライダスペーサ	**SS**	→B-205	—

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:6.90N·m Mb:9.90N·m Mc:17.0N·m
動的許容モーメント（※）	Ma:3.29N·m Mb:4.71N·m Mc:8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

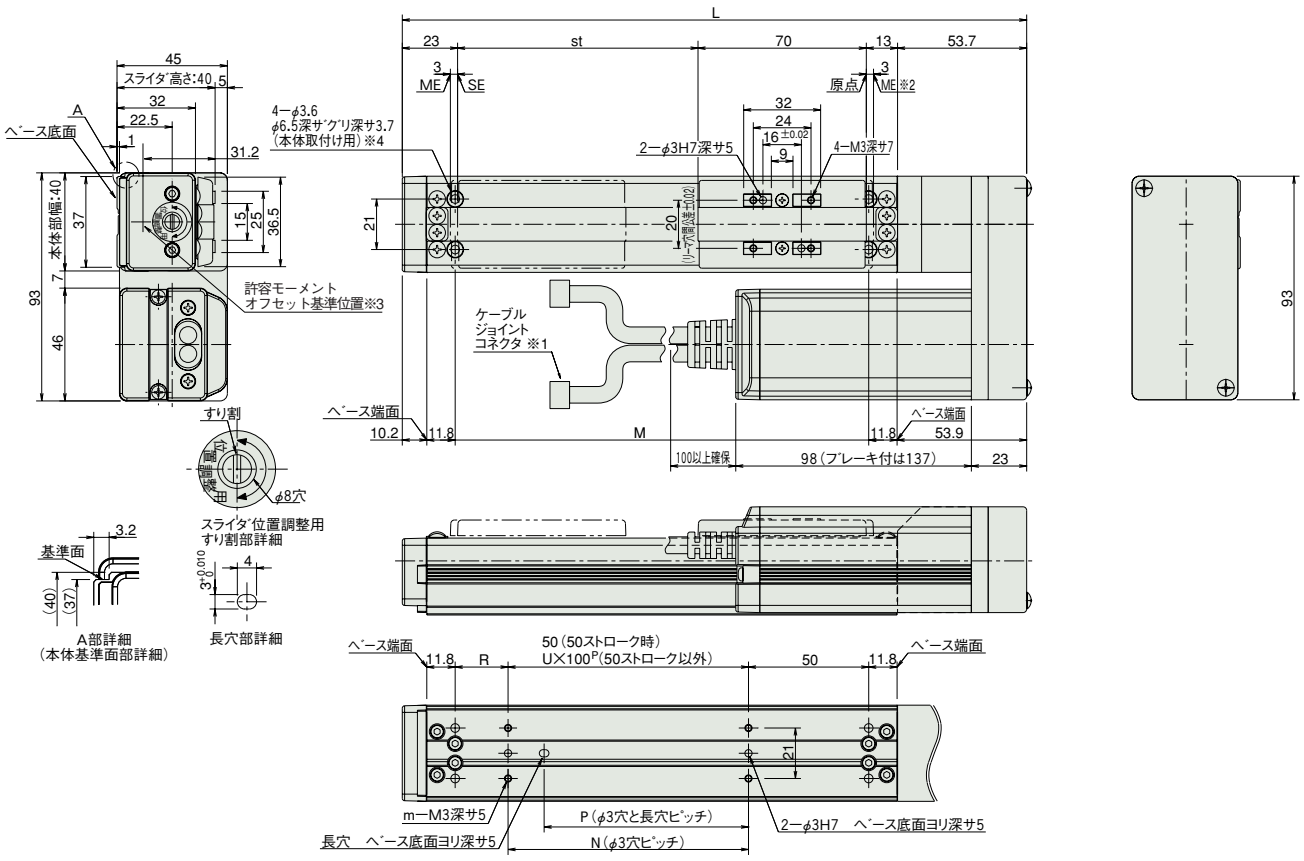
·張出し負荷長の目安／Ma方向120mm以下 Mb·Mc方向120mm以下
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

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-5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	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
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)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	−	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		−	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ		(−)	単相AC200V	−	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相AC200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	−	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		−	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		−	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20ⒾN1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		−	→M-219

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

RCS2-SA5R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様

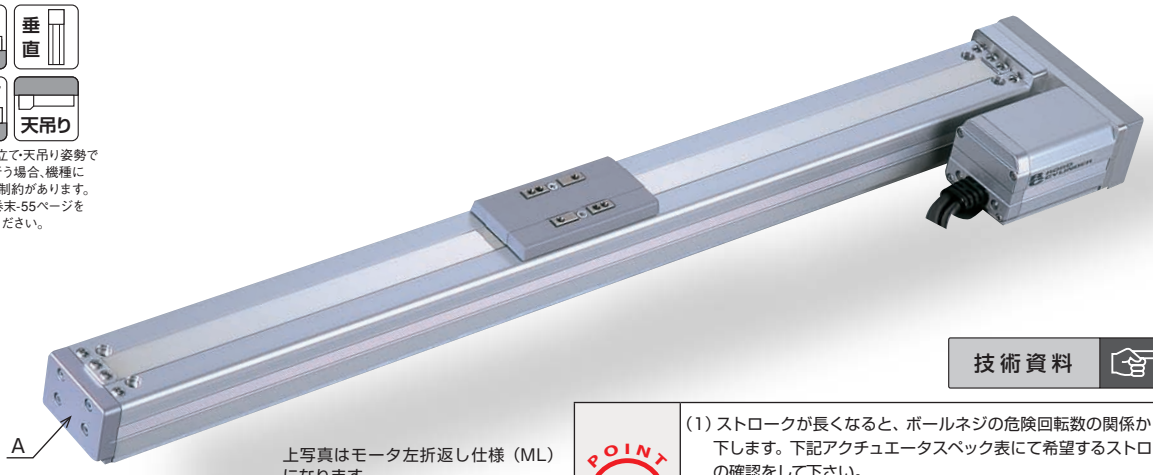
■型式項目 RCS2 ― SA5R ― □ ― 20 ― □ ― □ ― □ ― □ ― □ ― □

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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）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-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50〜500 (50mm毎)
RCS2-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

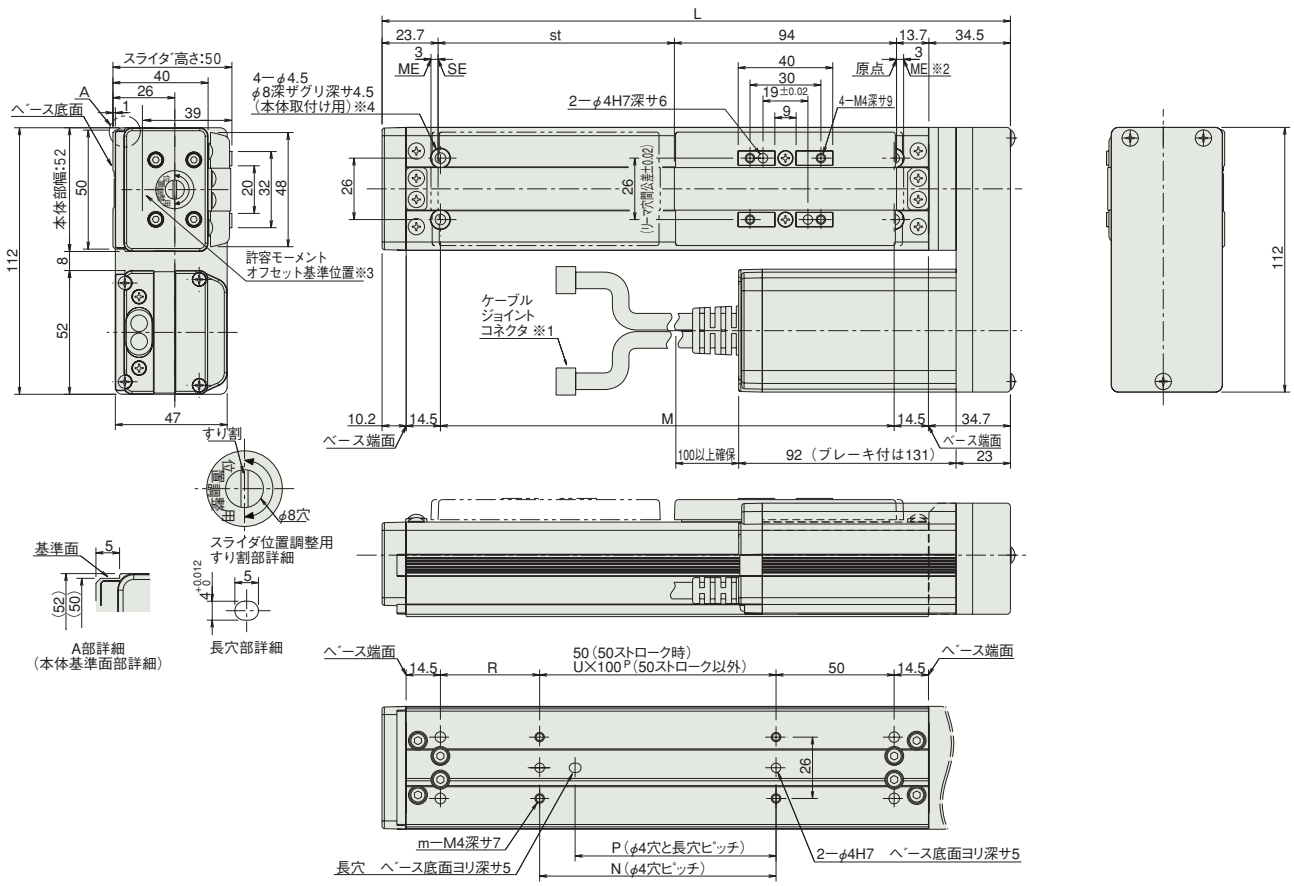
·張出し負荷長の目安／Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

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-5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 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	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
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	2.4

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	−	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		−	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ		(−)	単相 AC 200V	−	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	−	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		−	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		−	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		−	→M-219

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

RCS2-SA6R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

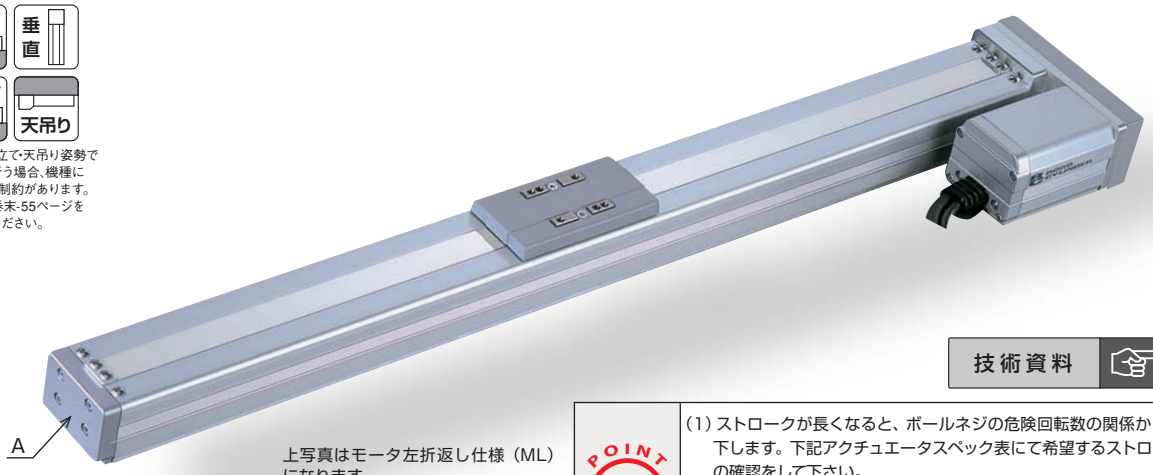
■型式項目 RCS2 — SA6R — □ — 30 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）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-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50〜600 (50mm毎)
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点確認センサ	**HS**	→B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

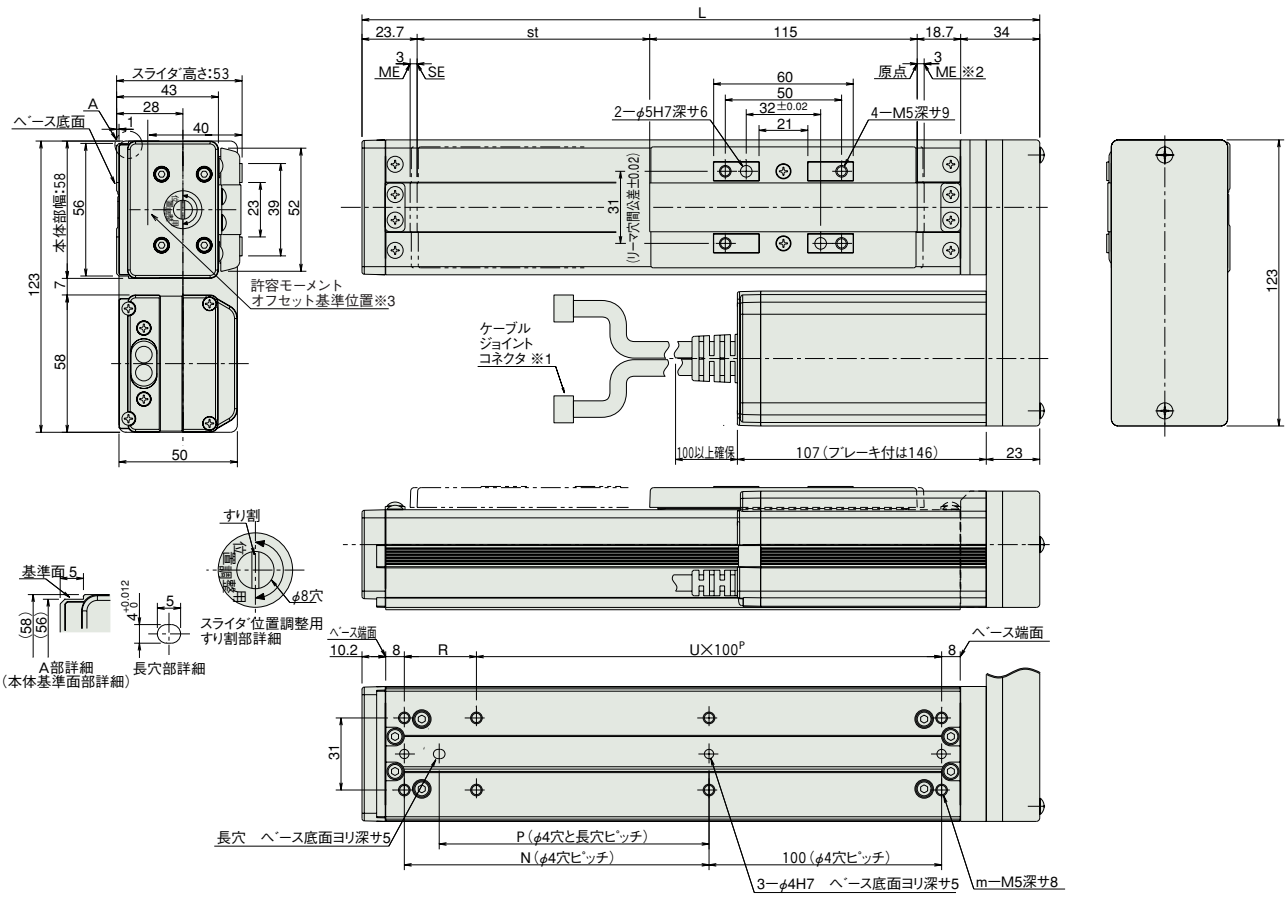
·張出し負荷長の目安／Ma方向220mm以下 Mb·Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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-67

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-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※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	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
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)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-30DⅠ-Ⅴ-2-Ⅱ SCON-CA-30DⅠ-Ⅴ-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-30DⅠ-Ⅴ-0-Ⅱ SCON-CA-30DⅠ-Ⅴ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-30DI-Ⅴ-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-30DⅠ-Ⅴ-2-Ⅱ		512点	三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-30DⅠ-Ⅴ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-30DⅠ-Ⅴ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-30DⅠ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

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

RCS2-SA7R ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 73mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 RCS2 — SA7R — □ — 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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

技術資料 ☞ 巻末-39

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) 押付け動作については巻末 -87 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)
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50〜800 (50mm毎)
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜600 (50mm毎)	〜700 (mm)	〜800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(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 ※押付け動作については巻末-87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 -5 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→B-194	—
CE対応	**CE**	→B-194	—
原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	**ML**	→B-202	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→B-205	—

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:20.7N·m Mb:29.6N·m Mc:56.7N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向230mm以下 Mb·Mc方向230mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

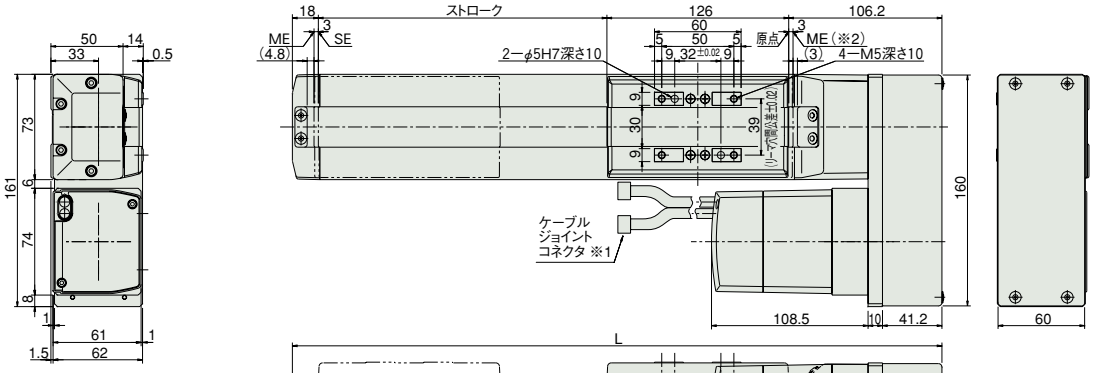
寸法図

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-67

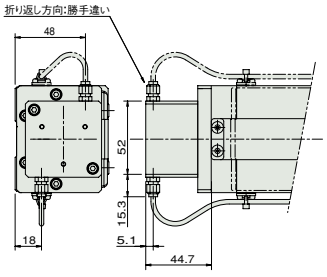
2次元CAD 3次元CAD

※基準面は SA7C タイプと同様です。(A-156 ページ参照)
※ 許容モーメントオフセット基準位置は SA7C タイプと同様です。(A-156 ページ参照)



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が 43mm質量が 0.6kg アップします。



*ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

長穴部詳細

※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 -5 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

■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	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
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	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
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)	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

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

RCS2-SS7R

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 200Vサーボモータ モータ折り返し仕様 鉄ベースタイプ

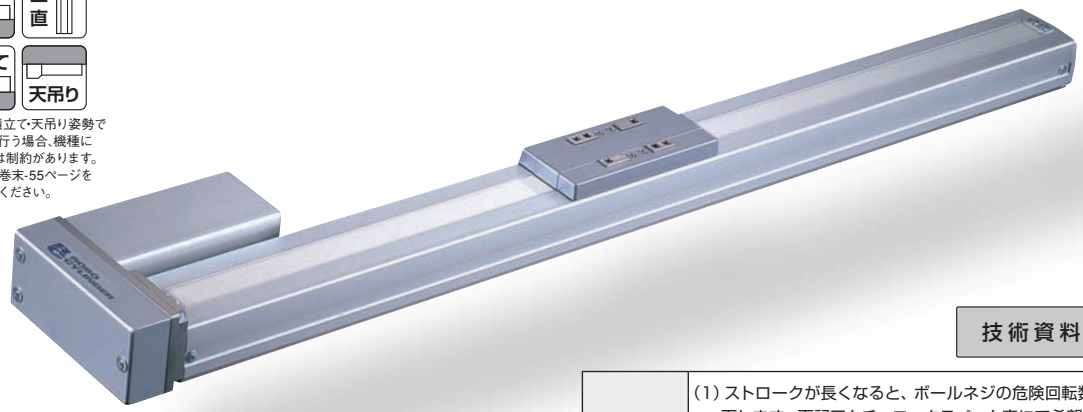
■型式項目 RCS2 — SS7R — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245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。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

技術資料 巻末-39

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) 押付け動作については巻末-87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)
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50〜600 (50mm毎)
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50〜500 (50mm毎)	550 (mm)	〜600 (mm)
12	600	580	470
6	300	290	230

(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 ※押付け動作については巻末-87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-5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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→B-194	—
CE対応	CE	→B-194	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—
モータ左折返し仕様（標準）	ML	→B-202	—
モータ右折返し仕様	MR	→B-202	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→B-205	—

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:17.9N·m Mb:17.9N·m Mc:39.0N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

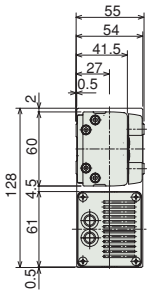
寸法図

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

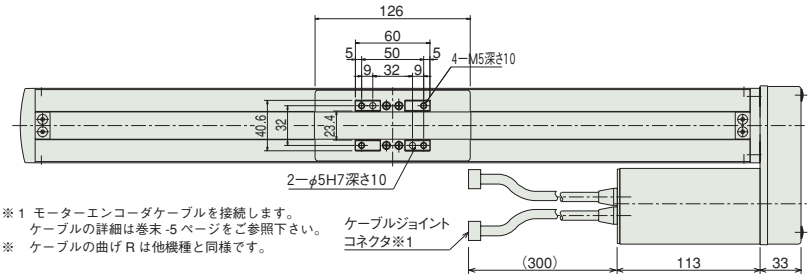
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※基準面は SS7C タイプと同様です。(A-158 ページ参照)
※ 許容モーメントオフセット基準位置は、SS7C タイプと同様です。(A-158 ページ参照)

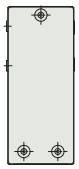


※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※ 原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(ME から原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



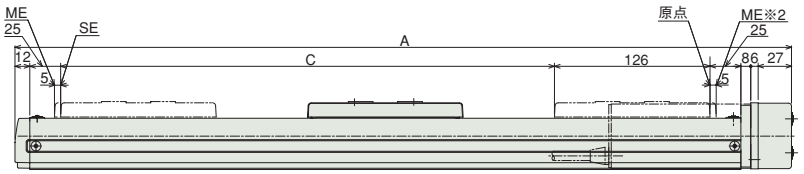
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -5 ページをご参照下さい。
※ ケーブルの曲げ R は他機種と同様です。

ケーブルジョイントコネクタ※1

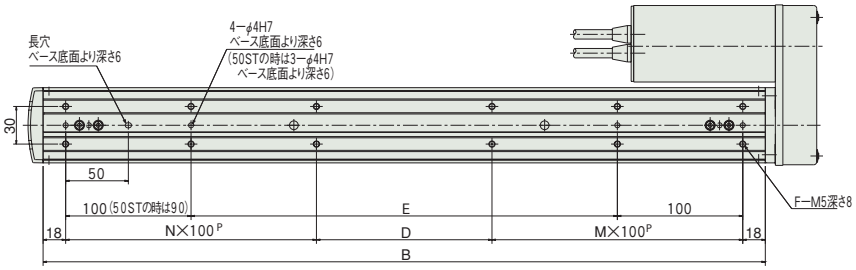


※2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

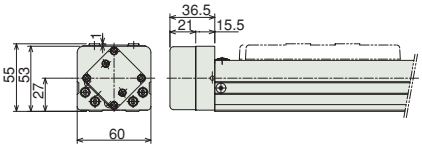
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド



※ ブレーキ付は全長が 24.5mm、質量が 0.3kg アップします。



ブレーキ部寸法



■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
A	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
E	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
F	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)	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⅱ		(−)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

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