A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCD-RA1DA

ロボシリンダ　超小型ロッドタイプ　本体幅12mm　24V DCブラシレスモータ

■型式項目　RCD － RA1DA － I － 3 － 2 － □ － D5 － □

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
		I：インクリメンタル仕様	3：DC ブラシレスモータ 2.5W	2：2mm	10:10mm ～ 30:30mm（10mm 毎）	D5:DSEP DCON MSEP	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル

※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

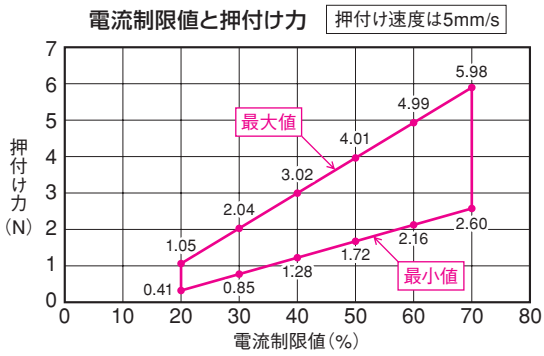
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は加速度1Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
(2)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3)押付動作は5mm/sで動作させた場合です。
(4)当機種はすべりネジを使用していますので、アクチュエータスペックは使用状況により変化する場合があります。
(5)当機種にはブレーキがありませんので、垂直で使用される場合は電源OFF時にロッドが下降しますのでご注意下さい。
(6) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

■電流制限値と押付力



※上記グラフは、すべりネジの経年変化による効率低下を考慮して幅を持たせています。最大値と最小値の範囲内でご使用下さい。

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)	ストローク (mm)
RCD-RA1DA-I-3-2-①-D5-②	2.5	すべりネジ	2	0.7	0.3	4.2	10～30（10mm毎）

■ストロークと最高速度（単位は mm/s）

リード (mm)	10～30（10mm毎）
2	300

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　※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
10	—
20	—
30	—

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。

アクチュエータ仕様

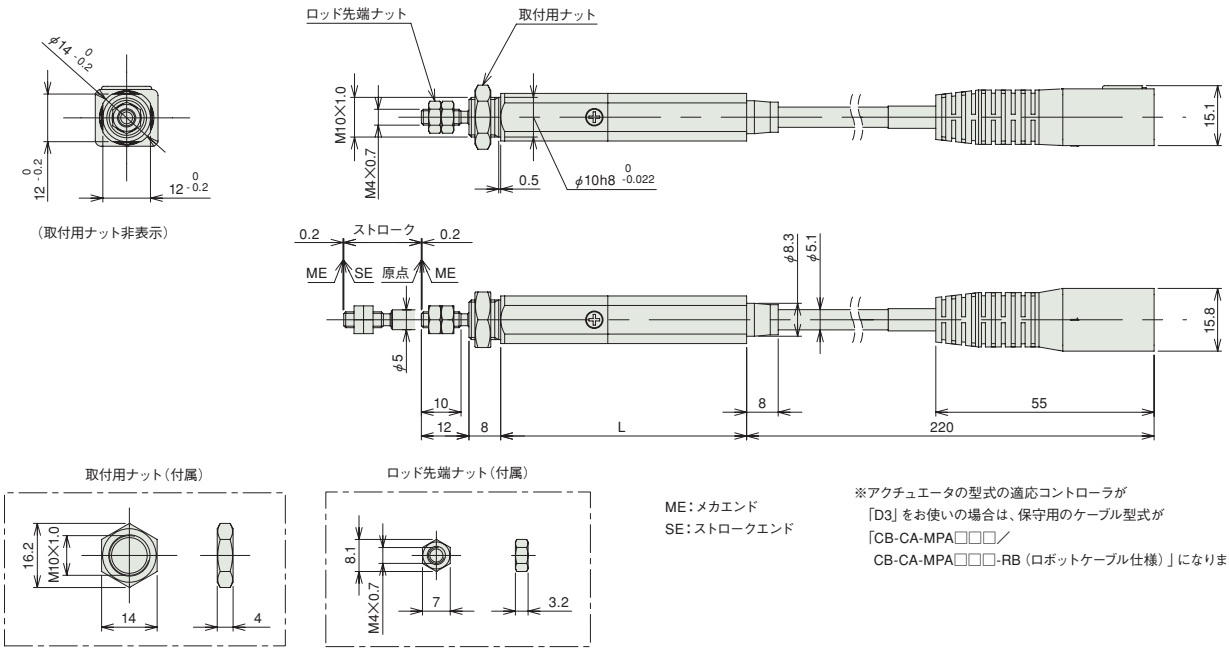
項目	内容
駆動方式	すべりネジ　φ3mm
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.2mm以下
エンコーダ分解能	480パルス
ベース	材質　アルミ　白色アルマイト処理
ロッド静的許容回転モーメント	0.02N·m
ロッド不回転精度	±3度
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	1000万往復（水平/垂直共通）

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



ME：メカエンド
SE：ストロークエンド

※アクチュエータの型式の適応コントローラが「D3」をお使いの場合は、保守用のケーブル型式が「CB-CA-MPA□□□／CB-CA-MPA□□□-RB（ロボットケーブル仕様）」になります。

ストローク	10	20	30
L	52	62	72
質量（g）	47	51	55

適応コントローラ

RCD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		DSEP-C-3I-①-2-0	1	3点	DC24V	–	→ M-25
防塵電磁弁タイプ		DSEP-CW-3I-①-2-0				–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⅲ-Ⅳ-～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-Ⅲ-Ⅳ-～Ⅱ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		DCON-CA-3I-①-2-0	1	512点		–	→ M-115
ネットワークタイプ		DCON-CA-3I-Ⅱ-0-0		768点		–	

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-RA2AC

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅18mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RA2AC — I — 5 — □ — □ — A3 — □ - □

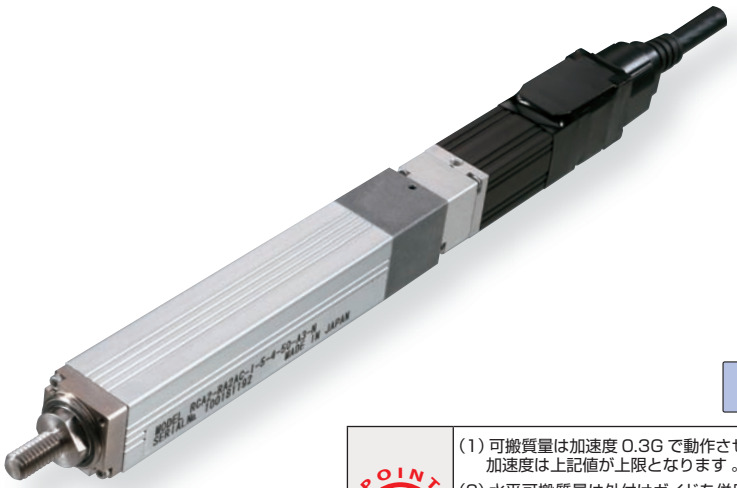
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	5: サーボモータ 5W	4 : 4mm 2 : 2mm 1 : 1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm 毎)	A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

※**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) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 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。
(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)	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-RA2AC-I-5-4-①-②-③-④	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AC-I-5-2-①-②-③-④			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AC-I-5-1-①-②-③-④			1	2	1	85.5		

■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)

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
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)	—

※ 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
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
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	5,000km

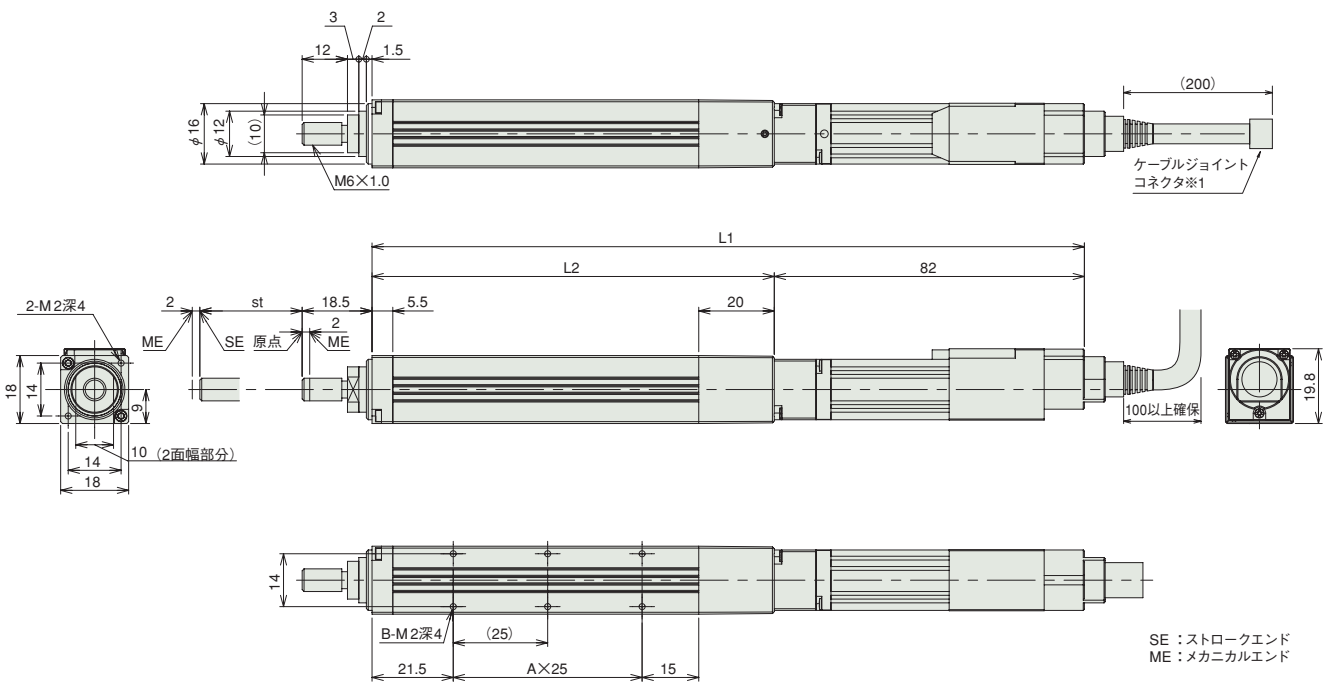
寸法図

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

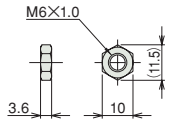
特注対応のご案内 巻末-67

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。
※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。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ロッド先端付属ナット寸法



ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	163.5	188.5	213.5	238.5
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量（kg）	0.17	0.19	0.2	0.22

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-5SI-①-2-1	1	3点	AC100V	–	→M-15
		ASEP-C-5SI-①-2-0			DC24V	–	→M-25
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⅳ-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-Ⅳ-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）
※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ 軸数
※Ⅳ 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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-RA2AR

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　モータユニット型折返しタイプ　本体幅18mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RA2AR — I — 5 — □ — □ — A3 — □ - □

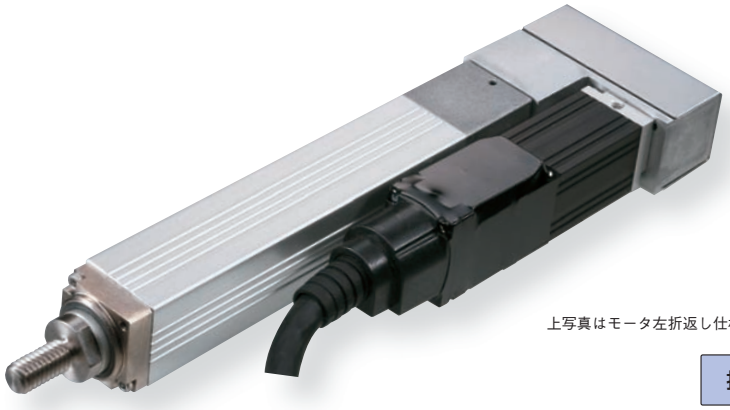
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm毎)	A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MR/MTのいずれかの記号を必ずご記入下さい。

※**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) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると回り止めが破損する場合がありますのでご注意下さい。
(3) 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。
(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)	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-RA2AR-I-5-4-①-②-③-④	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-RA2AR-I-5-2-①-②-③-④			2	1	0.5	42.3		
RCA2-RA2AR-I-5-1-①-②-③-④			1	2	1	85.5		

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　※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	—

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
モータ左側折返し	ML	→ B-202	—
モータ右側折返し	MR	→ B-202	—
モータ上側折返し	MT	→ 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　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
ロッド不回転精度	±3.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	5,000km

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

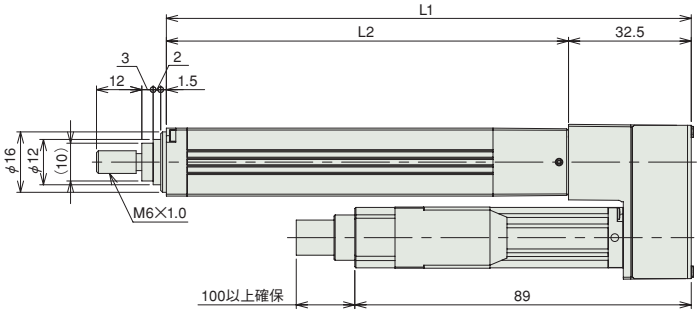
2次元CAD 3次元CAD

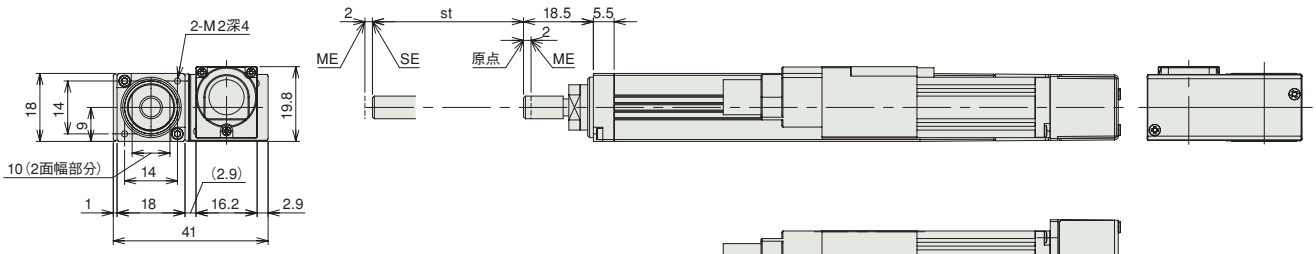
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

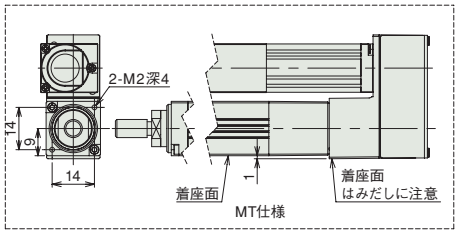
※下図はモータ左折返し仕様（ML）の図面になります。

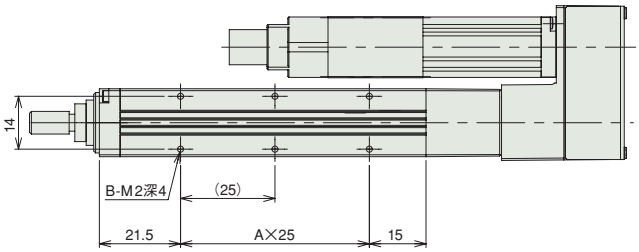
ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。





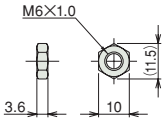




SE：ストロークエンド
ME：メカニカルエンド

ML仕様

ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L1	114	139	164	189
L2	81.5	106.5	131.5	156.5
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
質量（kg）	0.21	0.22	0.24	0.25

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
電磁弁タイプ		AMEC-C-5SI-Ⓘ-2-1	1	3点	AC100V	–	→M-15
		ASEP-C-5SI-Ⓘ-2-0			DC24V	–	→M-25
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅱ-～Ⓘ-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-Ⓥ-Ⅱ-～Ⅲ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-5SI-Ⓘ-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-Ⅲ-0-0		768点		–	

※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※Ⅲ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ 軸数
※Ⓥ 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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-RN3NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅28mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RN3NA — 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	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	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

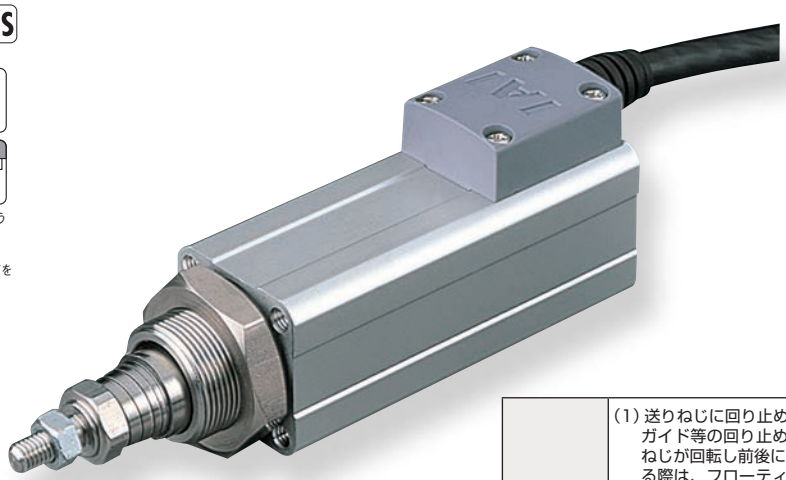
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末-63ページをご確認下さい。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(6) 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-RN3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RN3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RN3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

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 ※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 30 (mm)	ストローク 50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

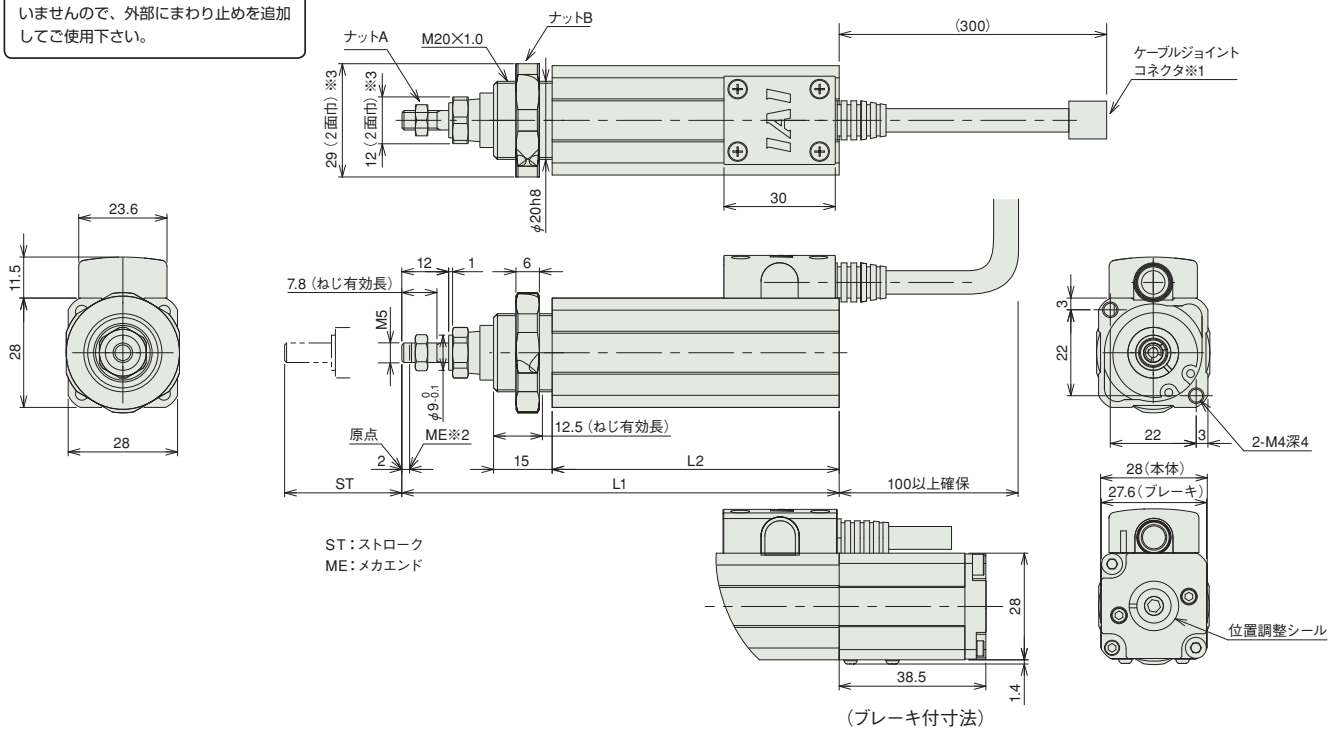
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

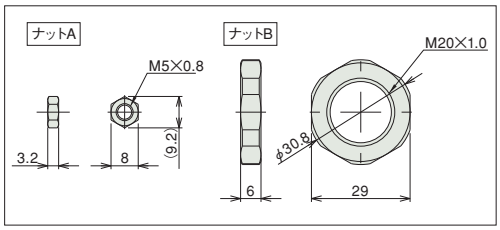
2次元CAD 3次元CAD

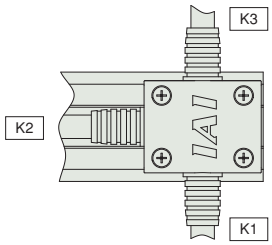
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。



(ブレーキ付寸法)





ケーブル取出し方向オプション

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	112	132
L2	73.5	93.5
質量(kg)	0.25	0.27

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
※Ⓘ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)

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-RN4NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RN4NA — 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	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	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

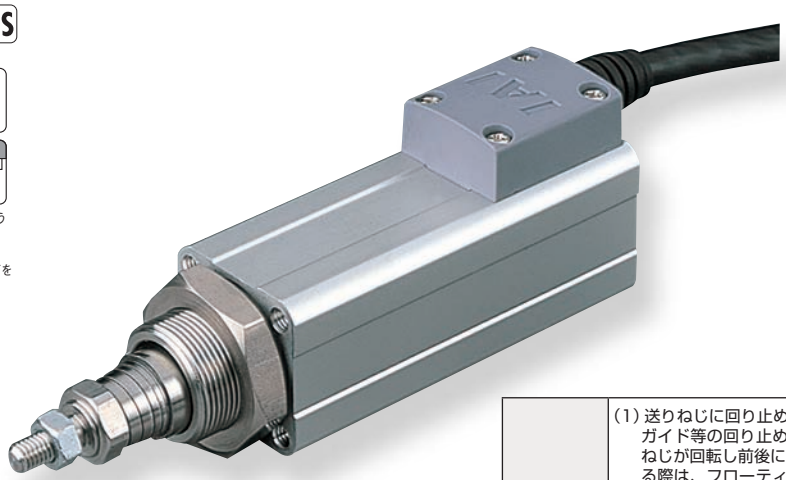
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末-63ページをご確認下さい。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(6) 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-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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 30 (mm)	ストローク 50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

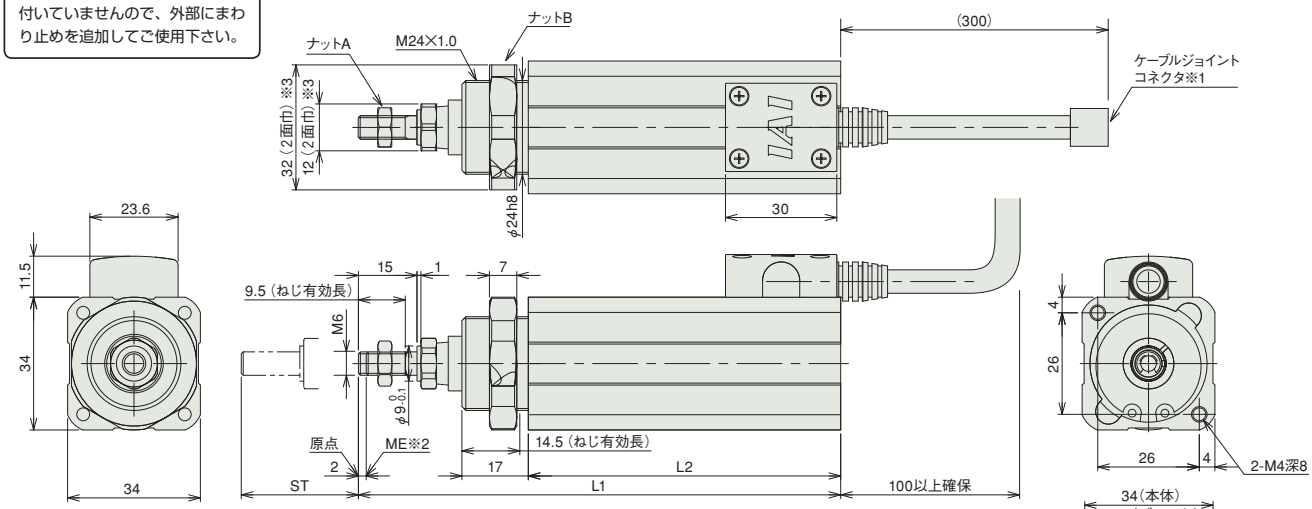
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

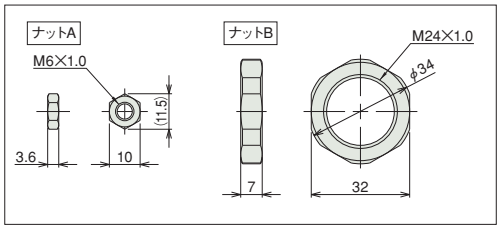
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

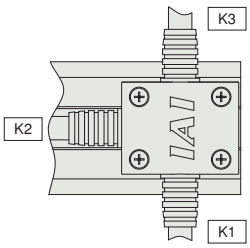
ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。



ST：ストローク
ME：メカエンド

（ブレーキ付寸法）





ケーブル取出し方向オプション

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	123.5	143.5
L2	80	100
質量（kg）	0.4	0.44

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
※Ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-RP3NA

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型タップ穴取付タイプ　本体幅 28mm　24V サーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — RP3NA — 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	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	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

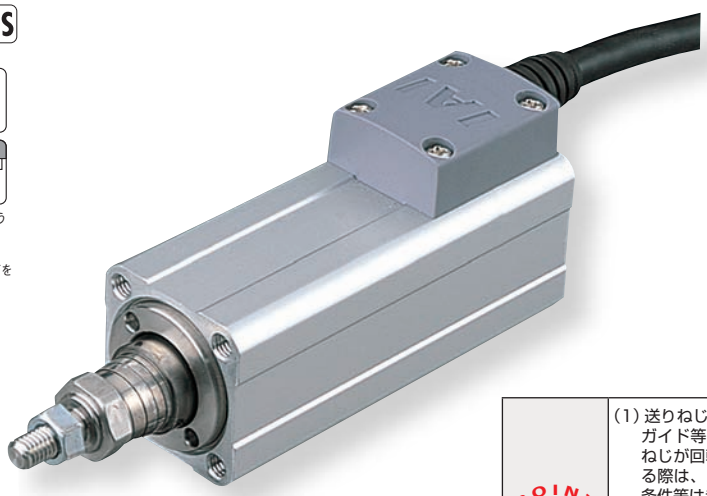
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末-63ページをご確認下さい。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(6) 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-RP3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RP3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

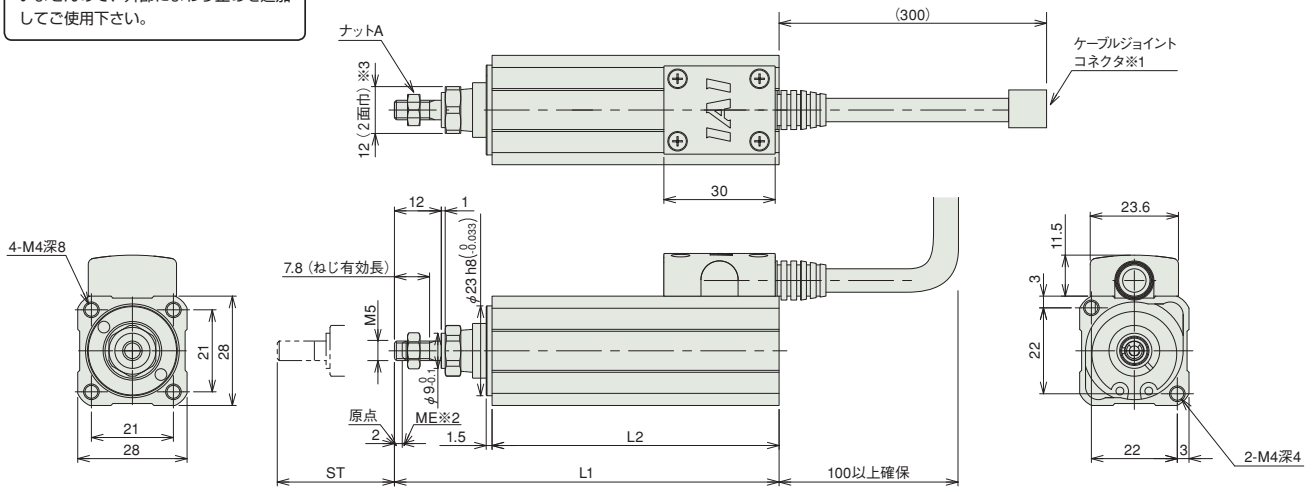
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

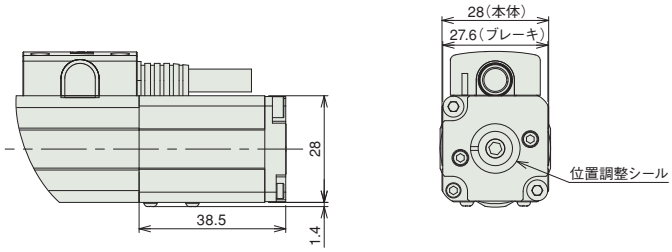
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

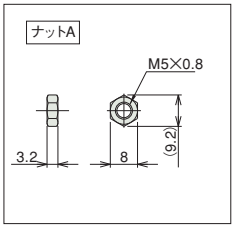
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

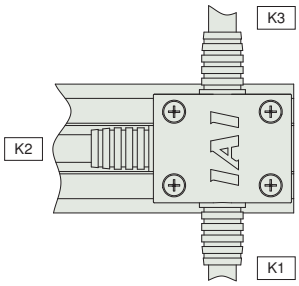
ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。





（ブレーキ付寸法）





ケーブル取出し方向オプション

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98.5	118.5
L2	73.5	93.5
質量（kg）	0.2	0.22

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
※Ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-RP4NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RP4NA — 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	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	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

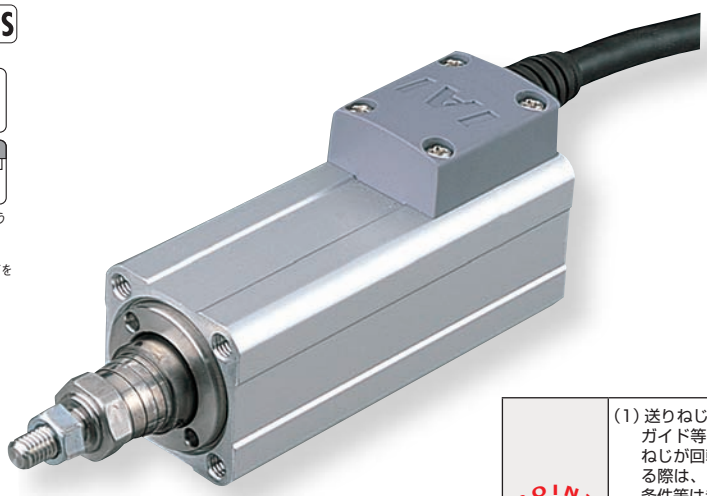
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は巻末-63ページをご確認下さい。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(6) 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-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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 30 (mm)	ストローク 50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

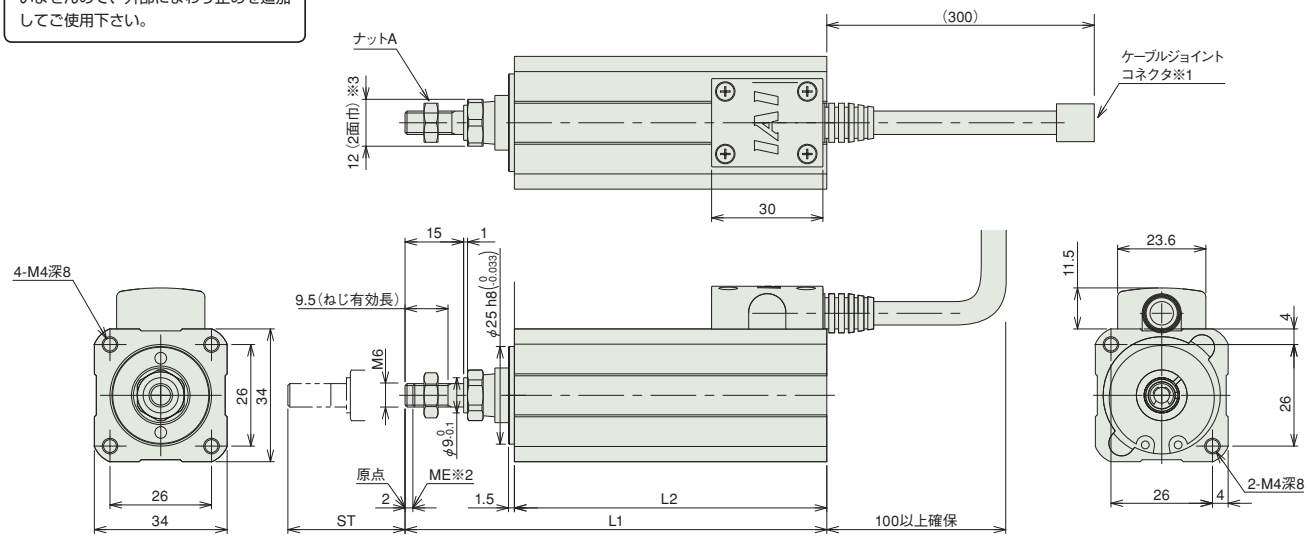
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

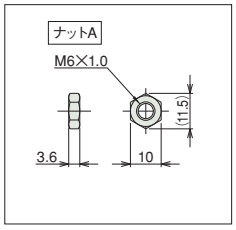
2次元CAD 3次元CAD

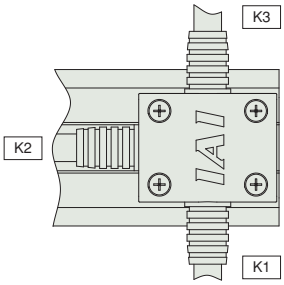
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。
※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。

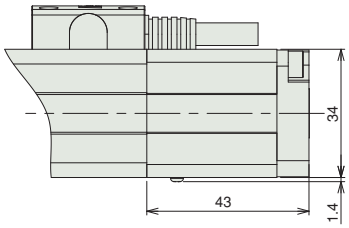


ST：ストローク
ME：メカエンド

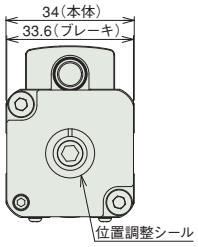




ケーブル取出し方向オプション



（ブレーキ付寸法）



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	108	128
L2	80	100
質量（kg）	0.32	0.36

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
※Ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-GS3NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付タイプ 本体幅28mm 24Vサーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GS3NA — 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	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	30:30mm 50:50mm	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

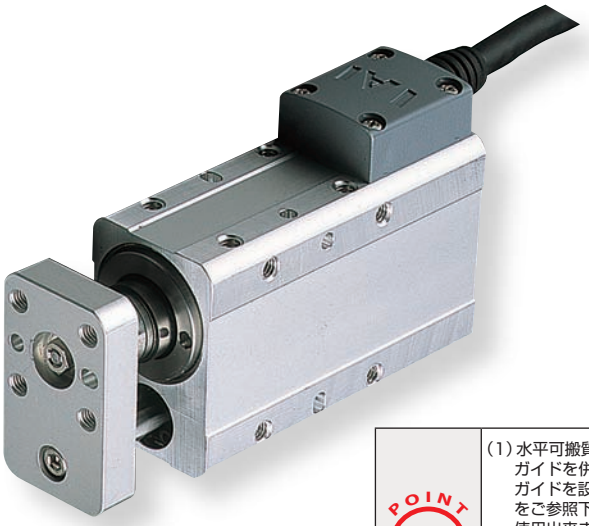
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-130ページ）をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G（リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は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) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(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)	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-GS3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GS3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30(mm)	50(mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→B-201	—
省電力対応	LA	→B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

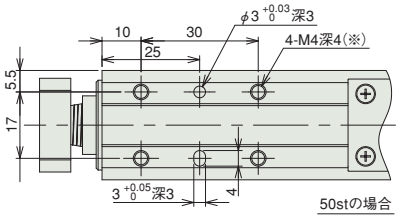
寸法図

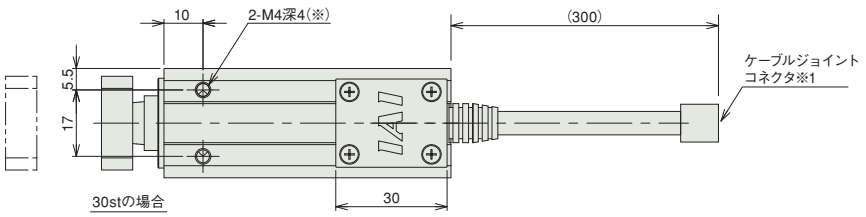
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

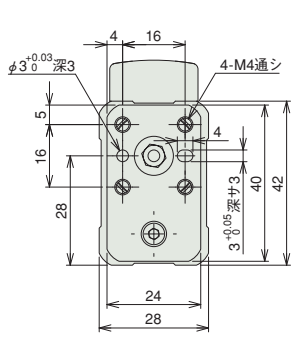
特注対応のご案内 巻末-67

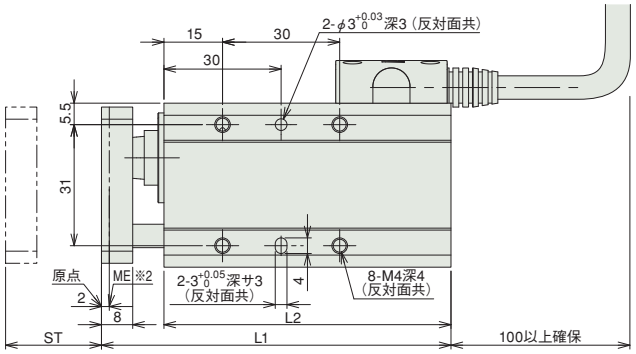
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※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。
※　ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

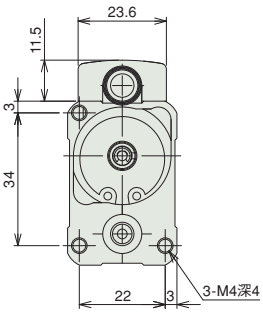


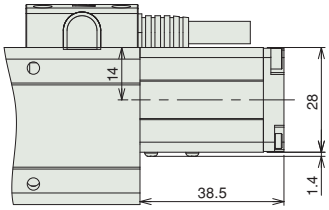




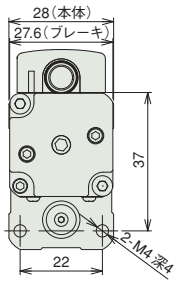


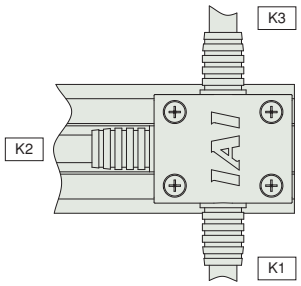
ST：ストローク
ME：メカエンド



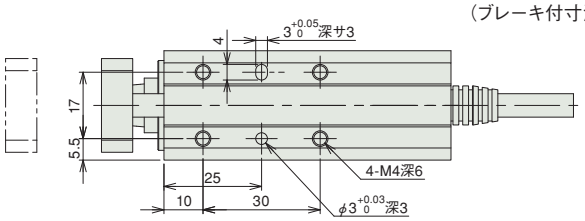


(ブレーキ付寸法)





ケーブル取出し方向オプション



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量(kg)	0.32	0.36

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
※Ⓘ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)

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-GS4NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型シングルガイド付タイプ 本体幅 34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GS4NA — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ - □

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。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	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

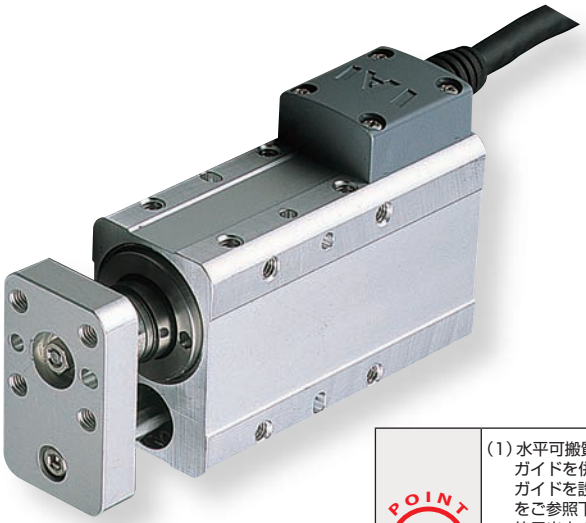
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-130 ページ）をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 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) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(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)	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-GS4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

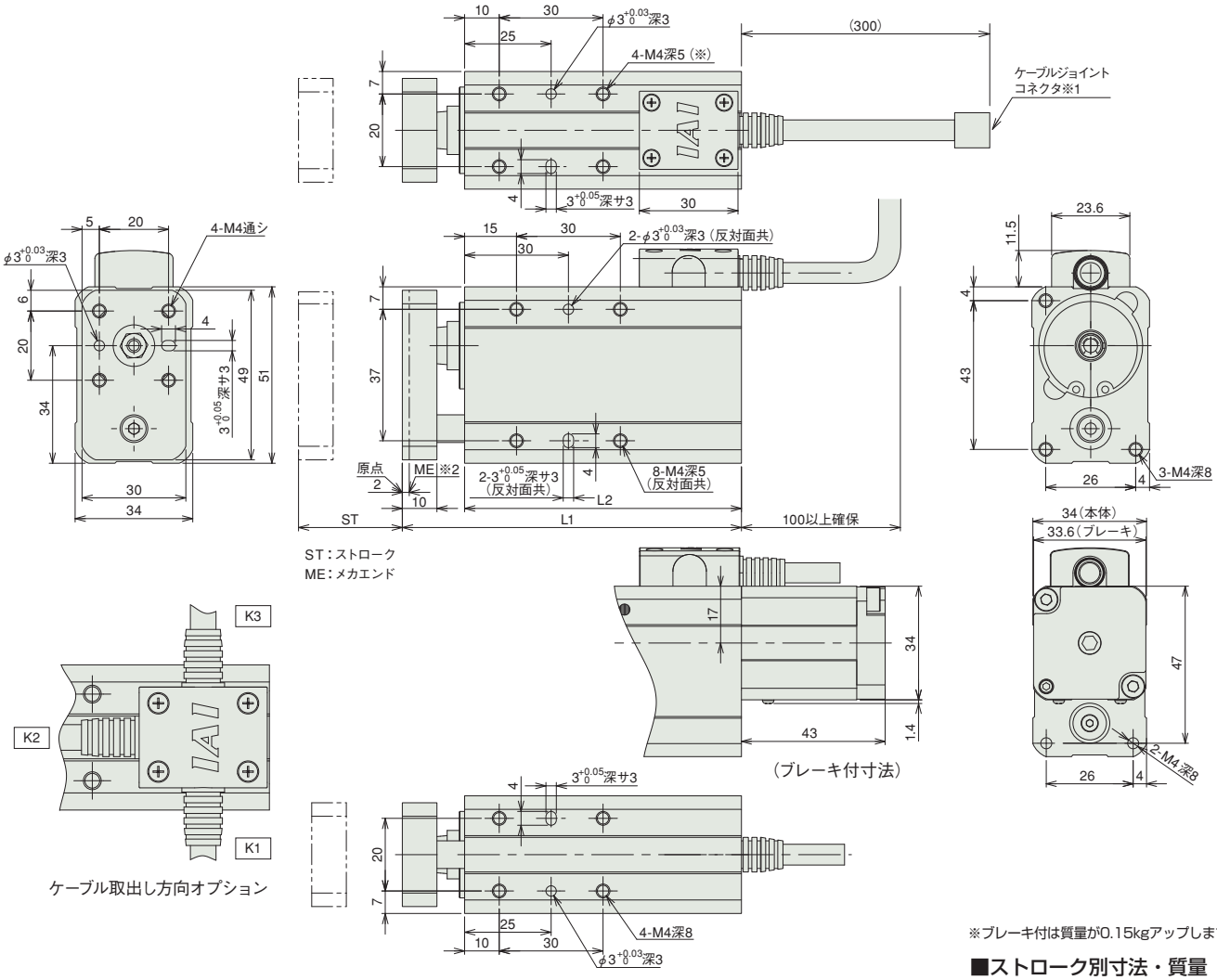
寸法図

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を接続します。
※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。
※　ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量（kg）	0.55	0.63

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-Ⓥ-Ⅲ-～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-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅳ-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-PLⅥ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅳ-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
※Ⅵ 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）
※Ⅳ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類（NP／PN）
※ⅤC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-GD3NA

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型ダブルガイド付タイプ　本体幅28mm　24Vサーボモータ　ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目　RCA2 — GD3NA — 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	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	30:30mm 50:50mm	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

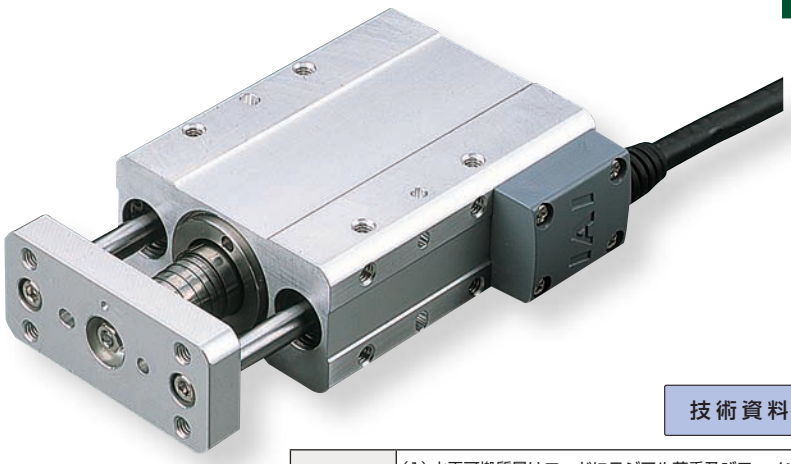
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-131ページ）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は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) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(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)	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-GD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	30(mm)	50(mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→B-201	—
省電力対応	LA	→B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

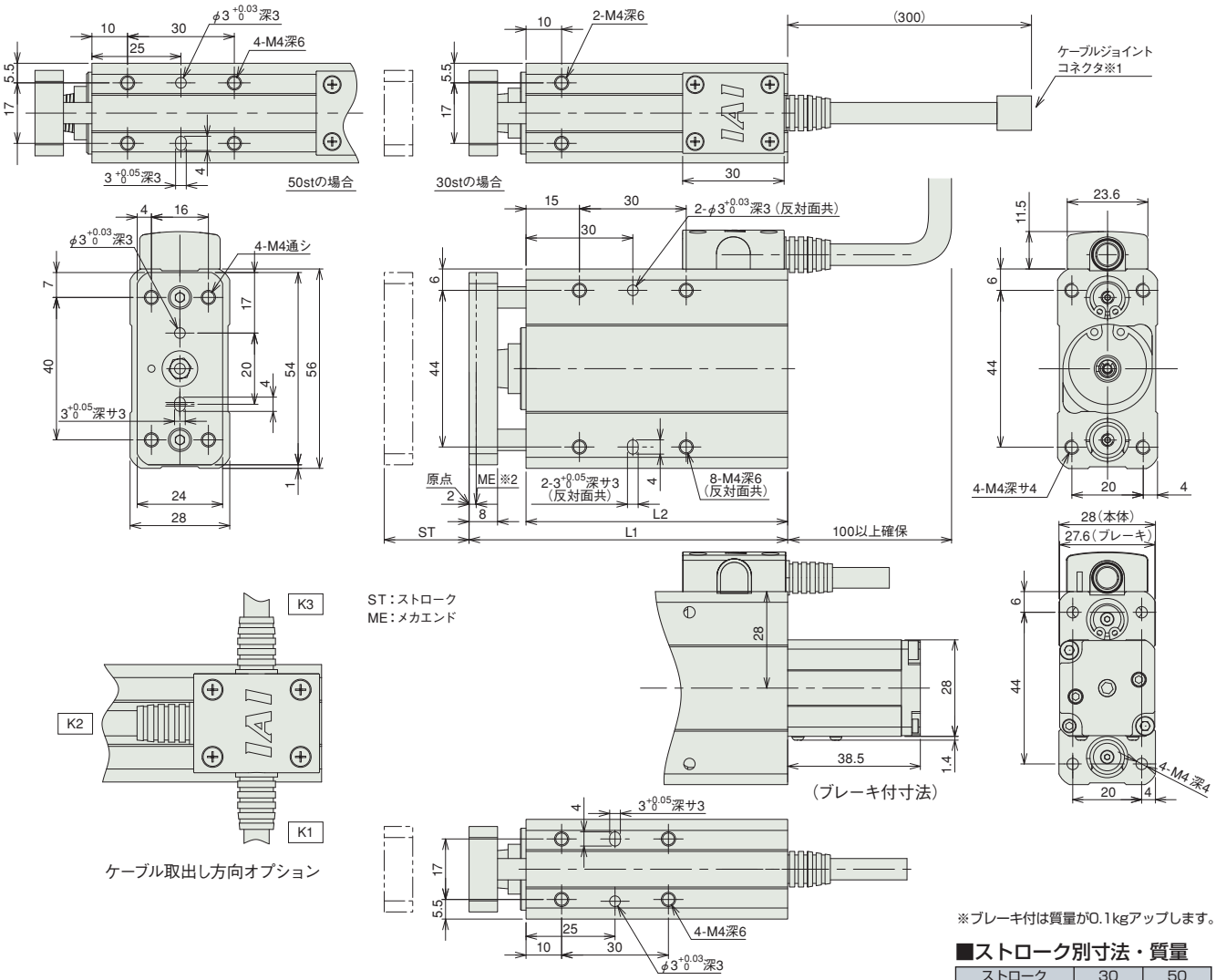
寸法図

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。
※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。



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量(kg)	0.41	0.48

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
※Ⓘ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)

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-GD4NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付タイプ 本体幅34mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GD4NA — 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	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	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

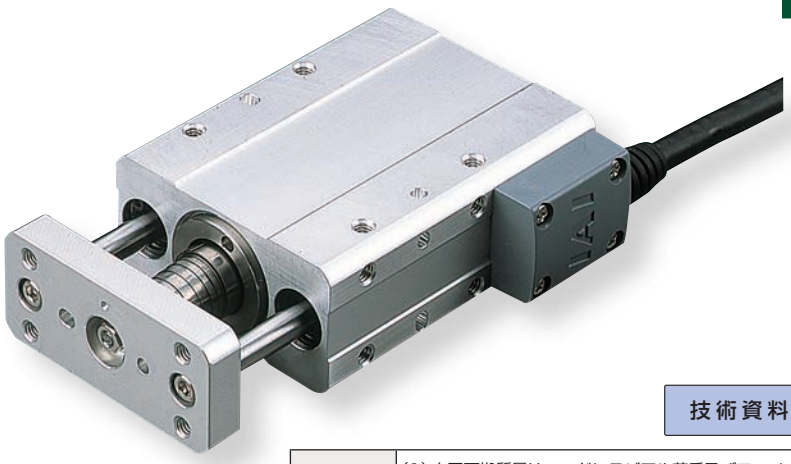
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-131 ページ）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 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) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(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)	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-GD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270〈220〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
30	—	—
50	—	—

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	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		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	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

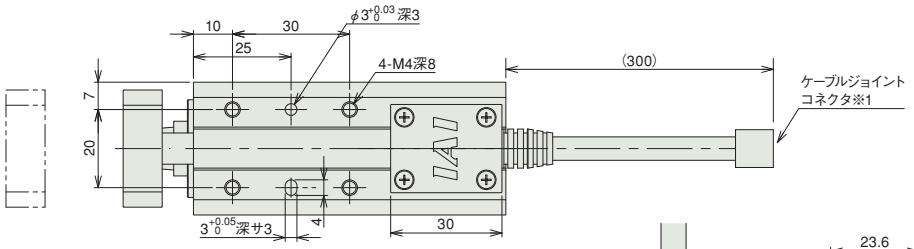
寸法図

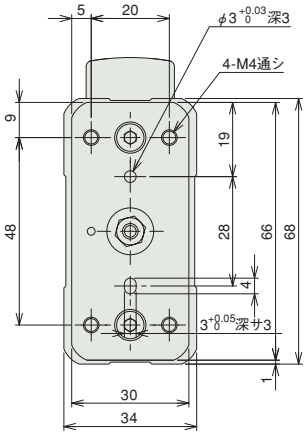
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

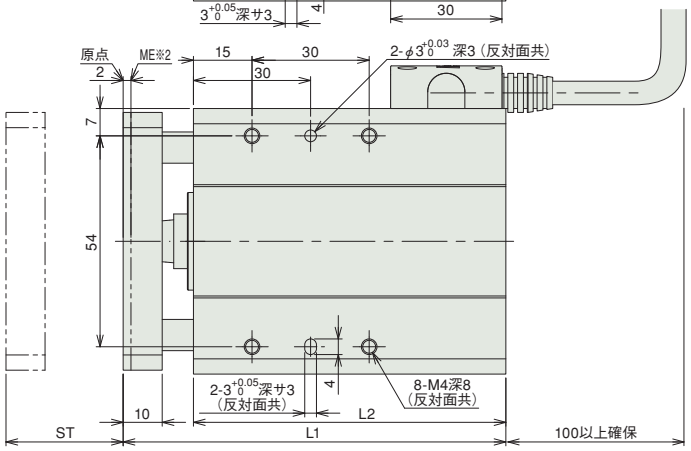
特注対応のご案内 巻末-67

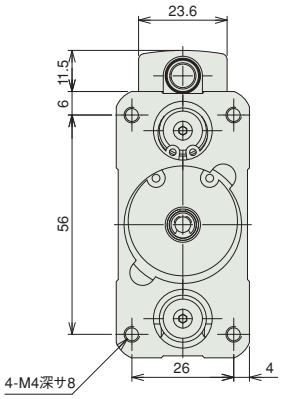
2次元CAD 3次元CAD

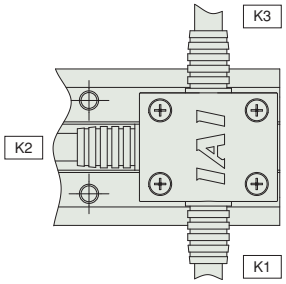
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。





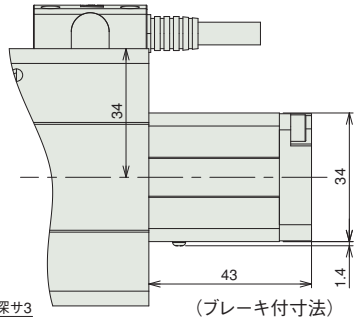




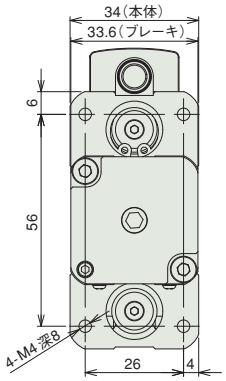


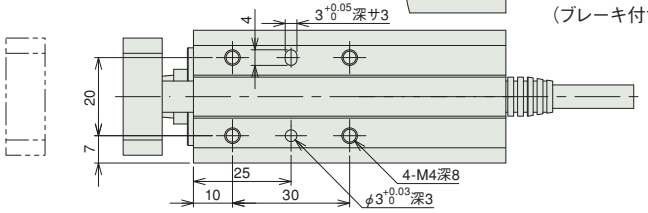
ケーブル取出し方向オプション

ST：メカエンド
ME：メカエンド



（ブレーキ付寸法）





※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量（kg）	0.64	0.76

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
※Ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-SD3NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅60mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SD3NA — 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	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	25:25mm 50:50mm	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

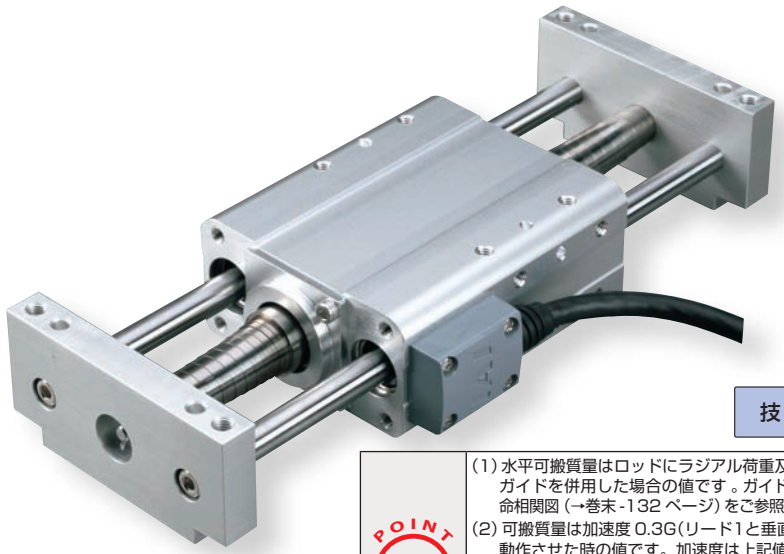
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-132 ページ）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(5) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リード と可搬質量

（※1）本体側固定の場合

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-SD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25 (※1)	42.7	± 0.02	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5 (※1)	85.5		
RCA2-SD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1 (※1)	170.9		
RCA2-SD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125 (※1)	25.1	± 0.05	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25 (※1)	50.3		
RCA2-SD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (※1)	100.5		

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	25 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—
50	—	—

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
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

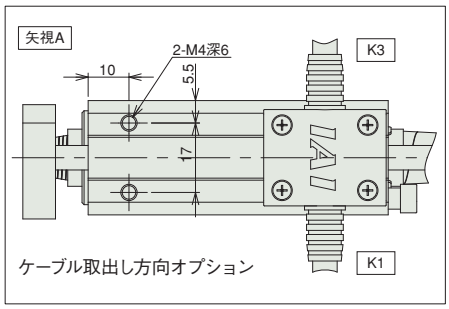
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

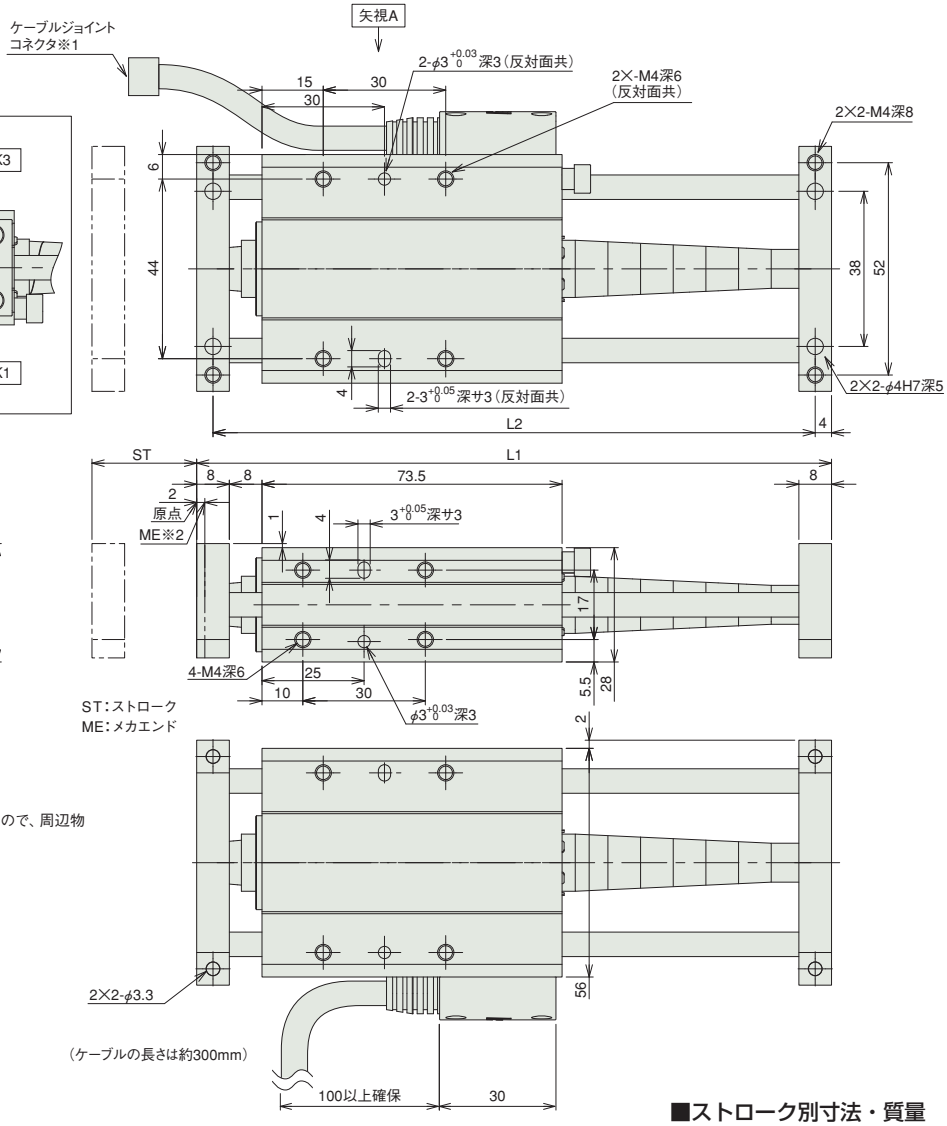
寸法図

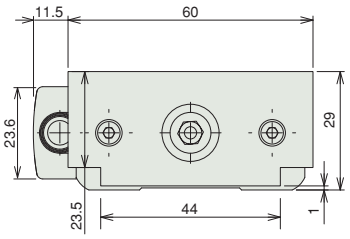
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

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。
※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
L1	131	156
L2	123	148
質量（kg）	0.48	0.5

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-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
※Ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA2-SD4NA

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅72mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様／すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 SD4NA — 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	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	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

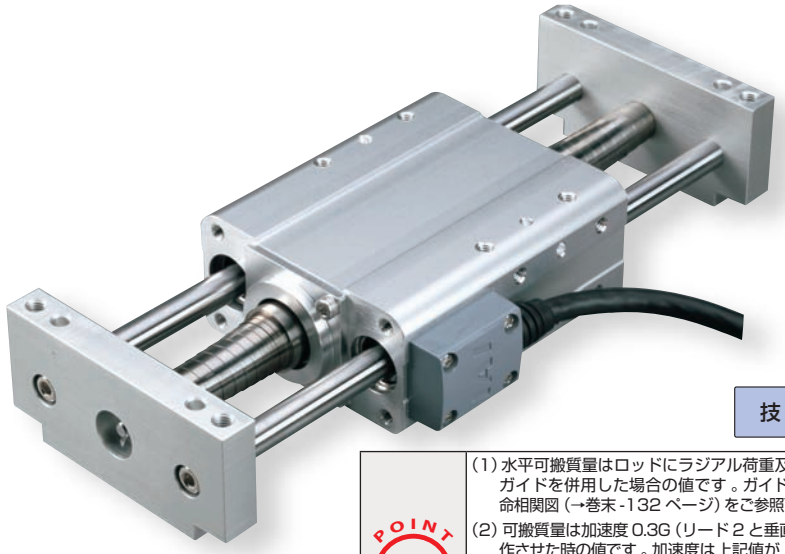
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-132ページ）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度0.3G（リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意下さい。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(5) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（※1）本体側固定の場合

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-SD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	±0.02	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)	50.7		
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)	101.5		
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	±0.05	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)	29.8		
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)	59.7		

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	25 (mm)	50～75 (mm)
ボールネジ	6	240〈200〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	200	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉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 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—

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
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—
省電力対応	LA	→ B-202	—

アクチュエータ仕様

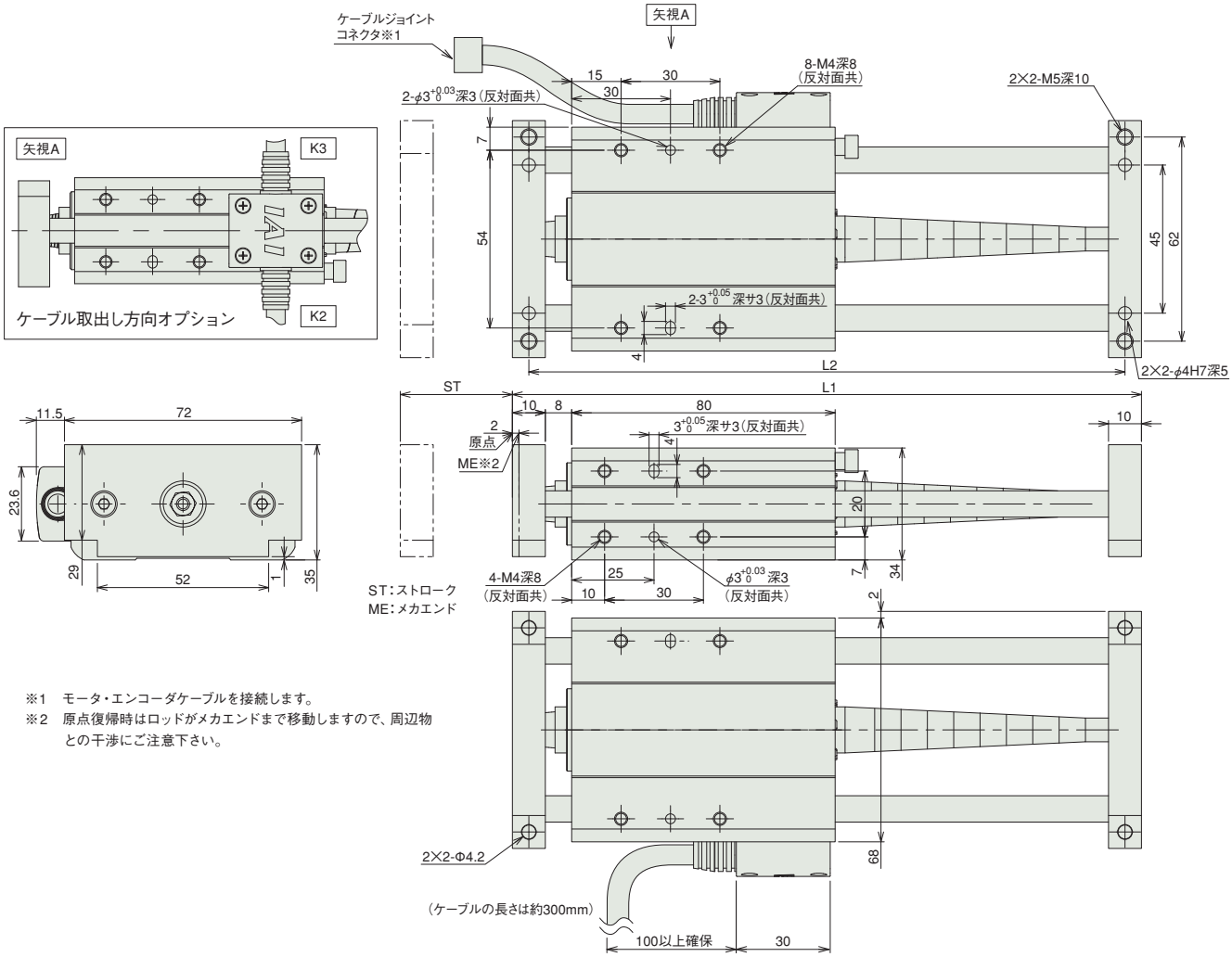
項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

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を接続します。
※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
L1	141	166	191
L2	131	156	181
質量（kg）	0.73	0.75	0.77

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
※Ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RA3C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体径 φ32mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA — RA3C — 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	RA3C	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。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (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

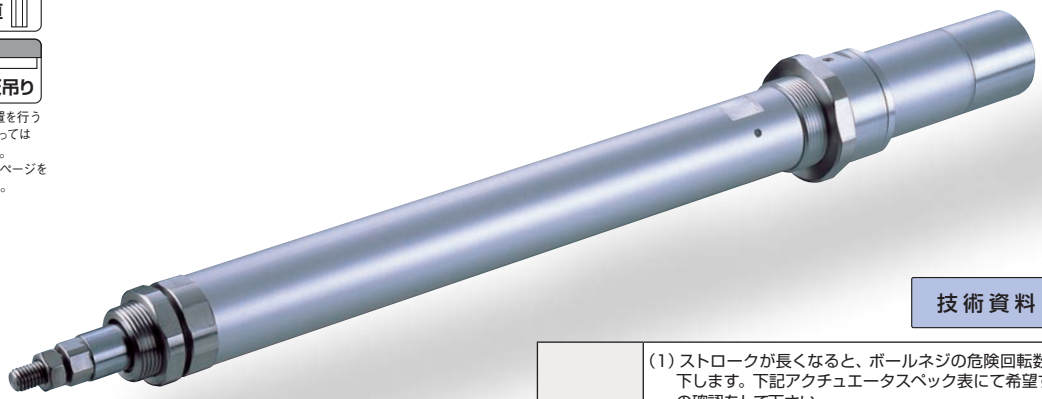
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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）



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 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RA3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～200 (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
50	—
100	—
150	—
200	—

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	—
フート金具	FT	→ B-198	—
フランジ金具（前）	FL	→ B-195	—
フランジ金具（後）	FLR	→ B-197	—
高加減速対応（※1）	HA	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	HS	→ B-200	—
省電力対応（※3）	LA	→ B-202	—
ナックルジョイント	NJ	→ B-204	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—
トラニオン金具（前）	TRF	→ B-207	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

（※1）リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。
（※3）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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

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

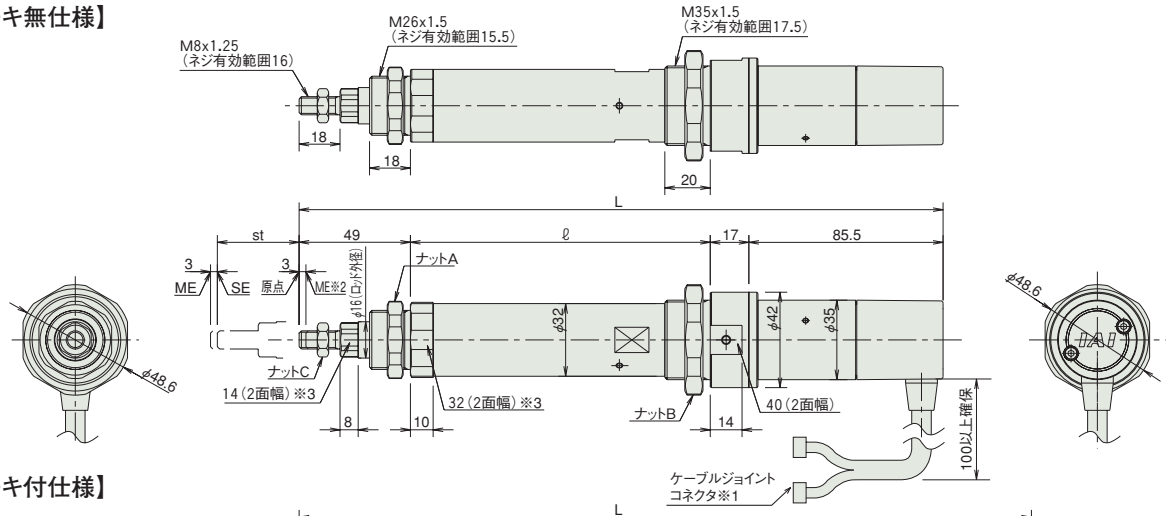
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

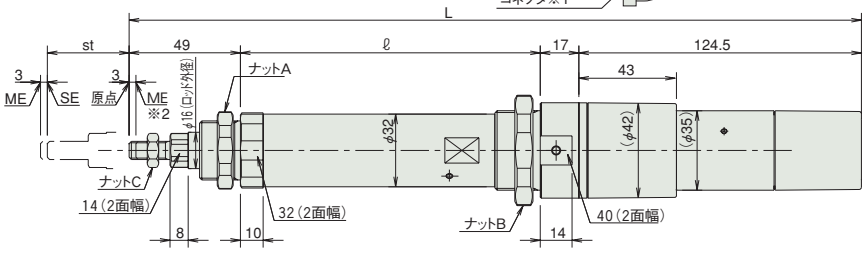
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

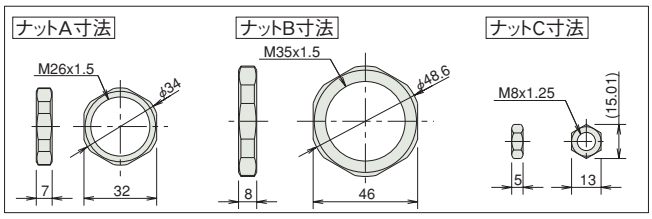
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】





ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	283.5	333.5	383.5	433.5
ℓ	132	182	232	282
質量(kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
ℓ	132	182	232	282
質量(kg)	0.9	1.0	1.1	1.2

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-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高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RA4C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体径 φ37mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA － RA4C － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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

※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。

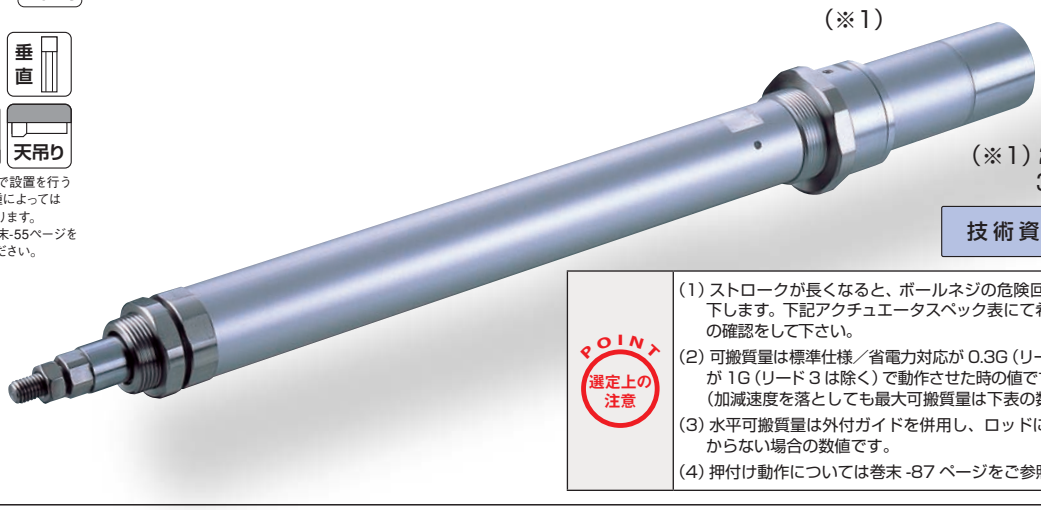
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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。

高加減速対応（※1）　**省電力対応**



（※1）20W 全機種と 30W リード３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／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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

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

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
フランジ金具（前）	**FL**	→ B-195	—
フランジ金具（後）	**FLR**	→ B-197	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	**HS**	→ B-200	—
省電力対応（※3）	**LA**	→ B-202	—
ナックルジョイント	**NJ**	→ B-204	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具（前）	**TRF**	→ B-207	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ B-207	—

（※1）20W 全機種と 30W リード３は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。
（※3）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	±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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

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

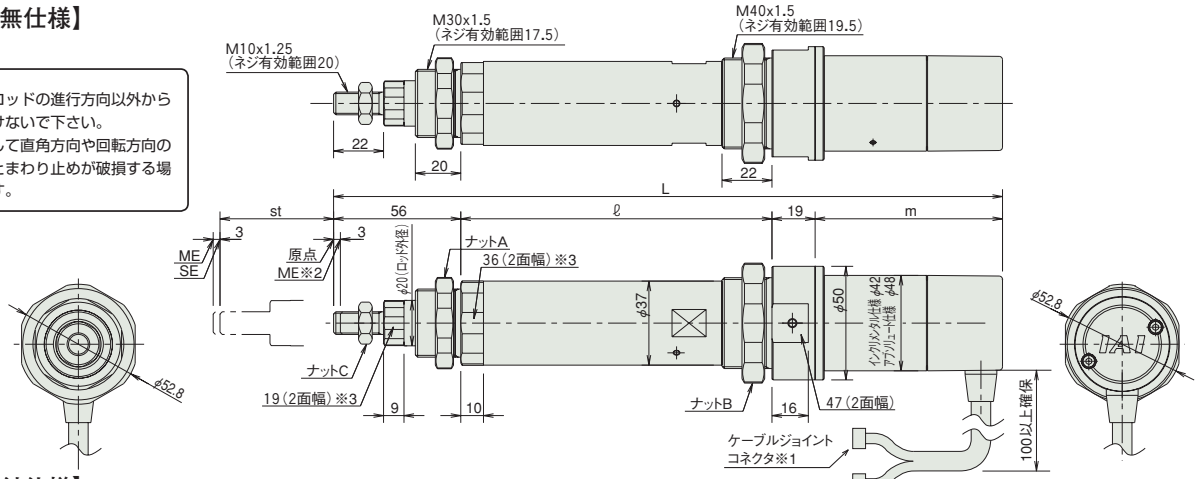
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

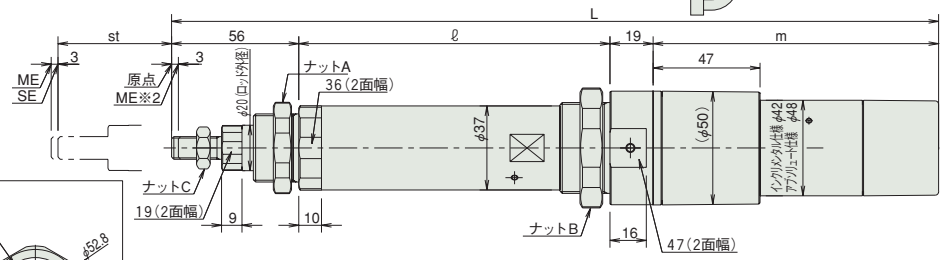
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

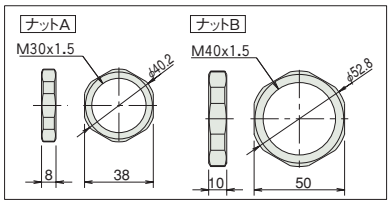
【ブレーキ無仕様】

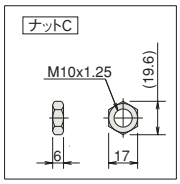
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4C（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
		アブソ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	インクリ	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
		アブソ	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量（kg）			1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCA-RA4C（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5
		アブソ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5
		アブソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量（kg）			1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

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 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⓋ-PLⓋ-2-0 ACON-CA-30IⓋ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⓋ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⓋ-Ⓘ-2-0 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）
※ⒾⒾ 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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RA3D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 φ32mm 24V サーボモータ モータビルドイン（直結）仕様

■型式項目 RCA — RA3D — 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	RA3D	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。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (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

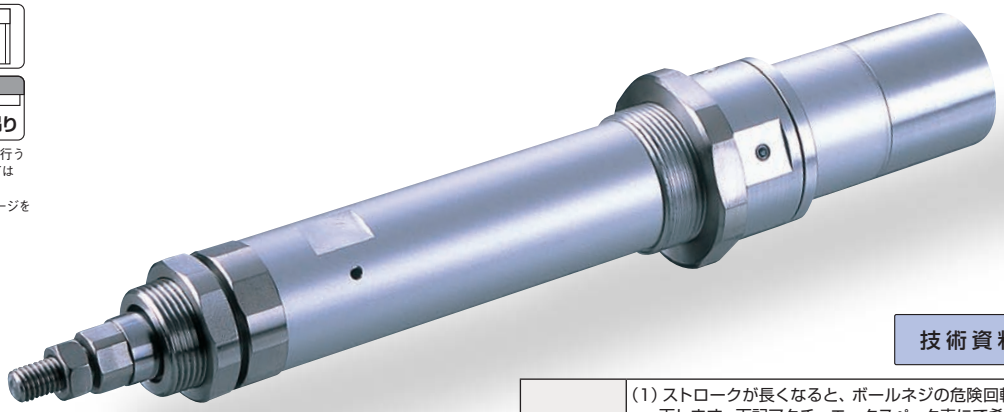
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(4) モータビルドイン仕様にはブレーキの設定がありませんのでご注意下さい。
(5) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

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-RA3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RA3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～200 (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
50	—
100	—
150	—
200	—

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
フート金具	FT	→ B-198	—
フランジ金具（前）	FL	→ B-195	—
フランジ金具（後）	FLR	→ B-197	—
原点確認センサ	HS	→ B-200	—
省電力対応	LA	→ B-202	—
ナックルジョイント	NJ	→ B-204	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—
トラニオン金具（前）	TRF	→ B-207	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

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

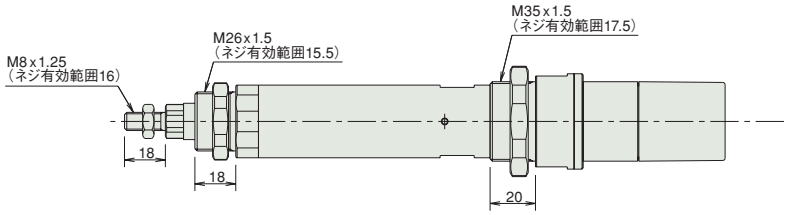
特注対応のご案内 巻末-67

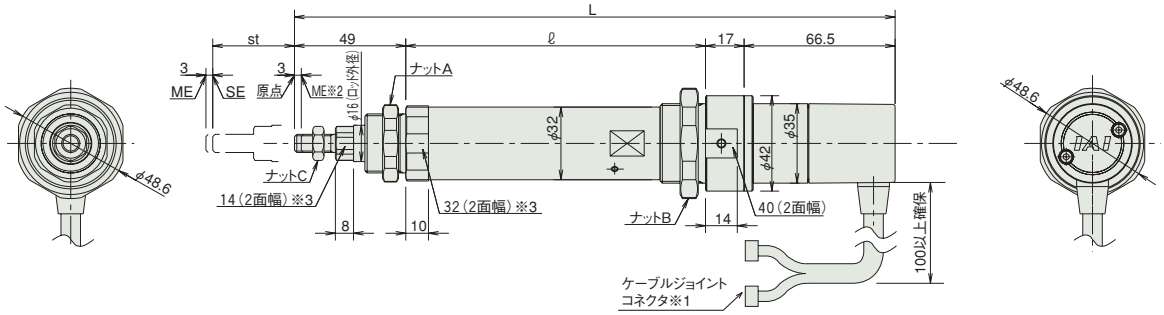
2次元CAD

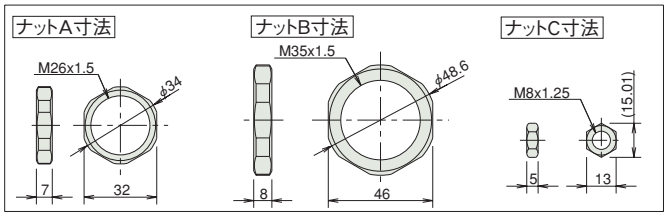
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	264.5	314.5	364.5	414.5
ℓ	132	182	232	282
質量（kg）	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3D タイプには
ブレーキの設定がありません。

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-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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 φ37mm 24V サーボモータ モータビルドイン（直結）仕様

■型式項目 RCA — RA4D — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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	RA4D	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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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

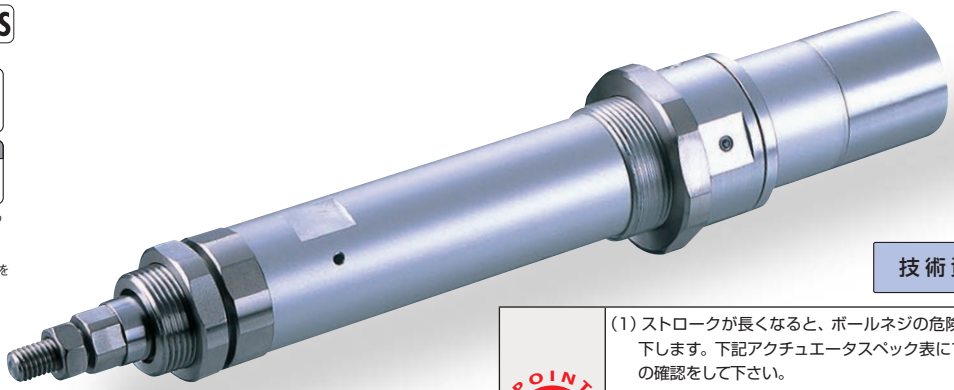
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

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。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

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

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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
フート金具	FT	→ B-198	—
フランジ金具（前）	FL	→ B-195	—
フランジ金具（後）	FLR	→ B-197	—
原点確認センサ	HS	→ B-200	—
省電力対応	LA	→ B-202	—
ナックルジョイント	NJ	→ B-204	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—
トラニオン金具（前）	TRF	→ B-207	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

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

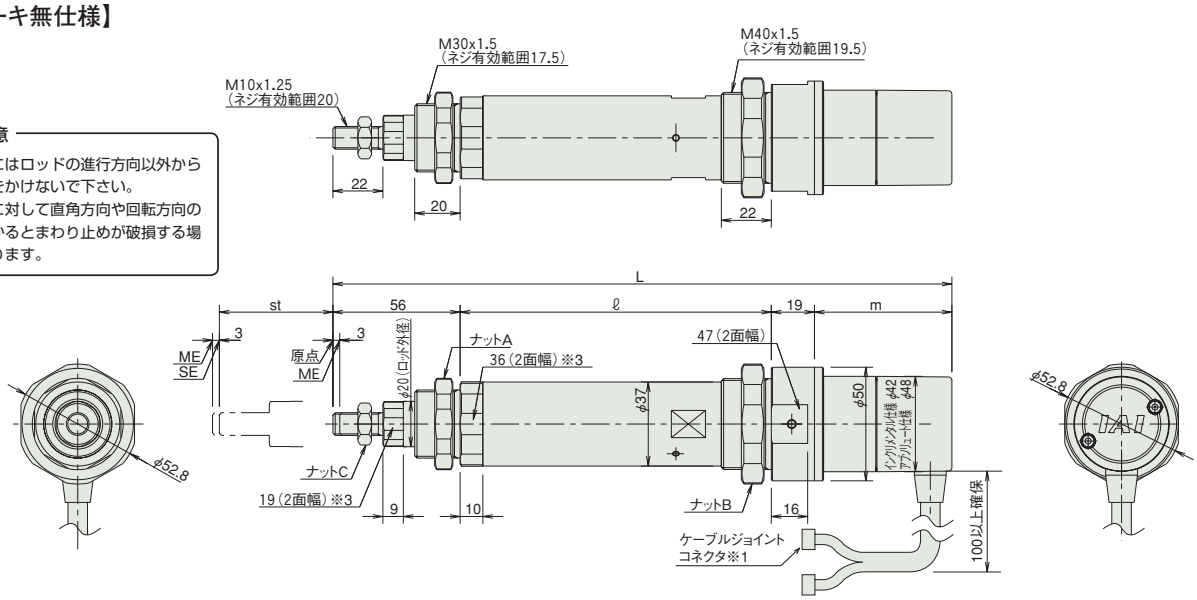
特注対応のご案内 巻末-67

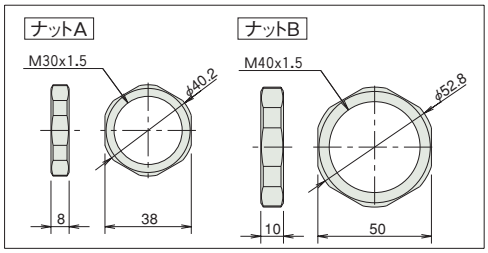
2次元CAD

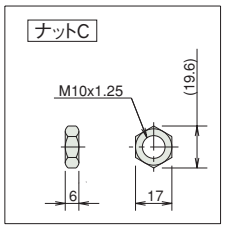
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4D (ブレーキなし)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5
		アブソ	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量 (kg)			1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCA-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

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 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⓋ-PLⓋ-2-0 ACON-CA-30IⓋ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⓋ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⓋ-Ⓘ-2-0 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)
※Ⓘ 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)

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RA3R

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体径 φ32mm　24V サーボモータ　モータ折返し仕様

■型式項目　RCA — RA3R — 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 ～ 200:200mm (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

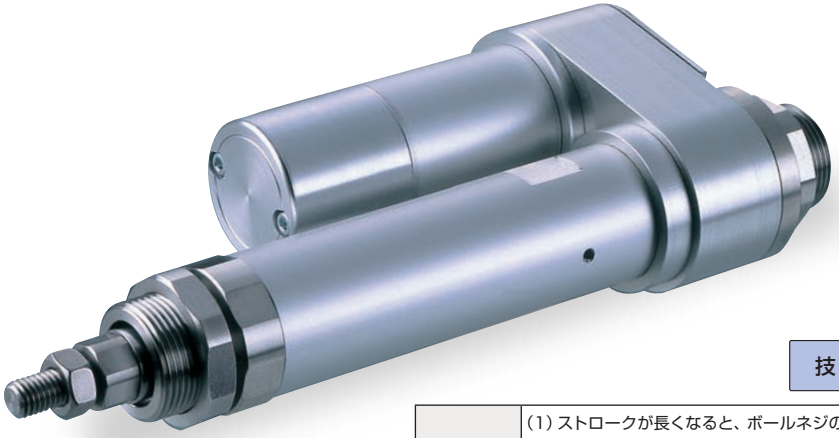
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RA3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (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
50	—
100	—
150	—
200	—

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	—
フート金具	FT	→ B-198	—
フランジ金具 (前)	FL	→ B-195	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-197	—
原点確認センサ	HS	→ B-200	—
省電力対応	LA	→ B-202	—
ナックルジョイント	NJ	→ B-204	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—
クレビス金具	QR	→ B-204	—
背面取付用プレート	RP	→ B-205	—
トラニオン金具 (前)	TRF	→ B-207	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

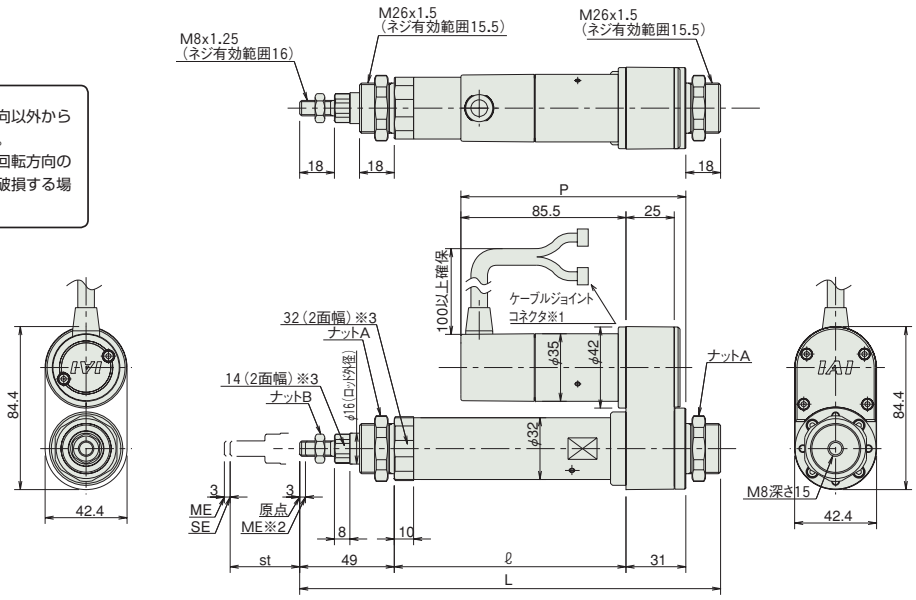
2次元CAD 3次元CAD

※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

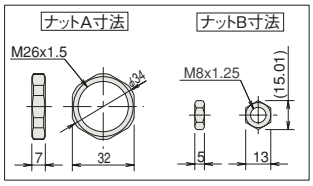
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

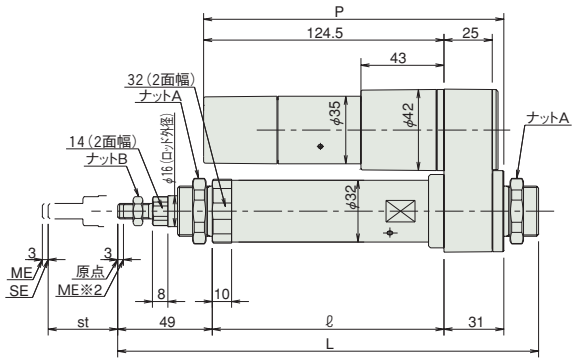
【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】





■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
質量（kg）	0.8	0.9	1.0	1.1

RCA-RA3R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	155.5			
質量（kg）	1.0	1.1	1.2	1.3

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-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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RA4R

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体径 φ37mm　24V サーボモータ　モータ折返し仕様

■型式項目　RCA — RA4R — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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

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。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

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

(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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
フランジ金具（前）	**FL**	→ B-195	—
フランジ金具（後）	**FLR**	→ B-197	—
原点確認センサ	**HS**	→ B-200	—
省電力対応	**LA**	→ B-202	—
ナックルジョイント	**NJ**	→ B-204	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
クレビス金具	**QR**	→ B-204	—
背面取付用プレート	**RP**	→ B-205	—
トラニオン金具（前）	**TRF**	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

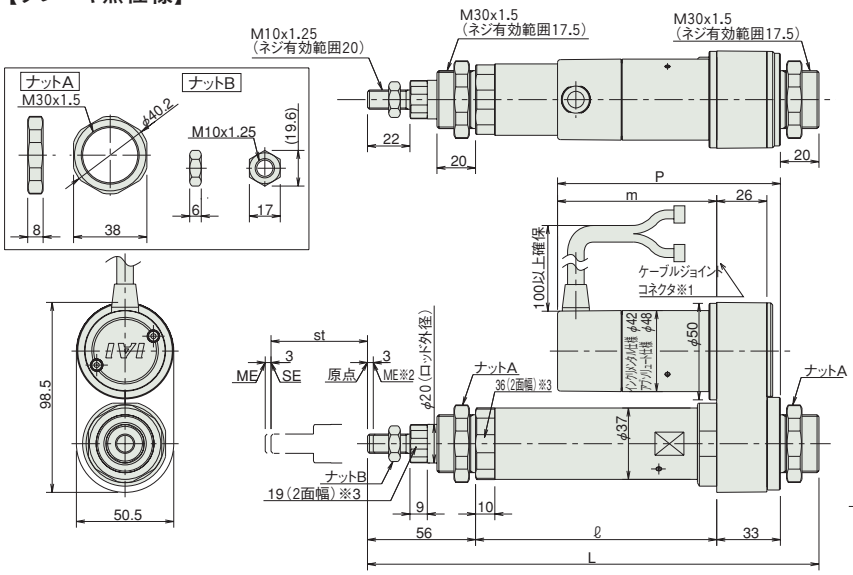
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

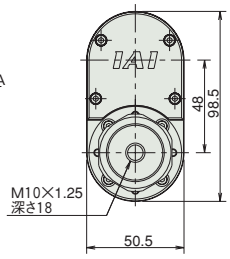
特注対応のご案内 巻末-67

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 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】





■ストローク別寸法・質量

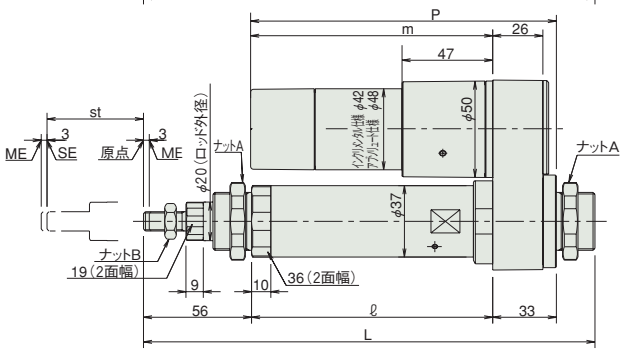
RCA-RA4R（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
P	20W	インクリ	100.5					
		アブソ	113.5					
	30W	インクリ	115.5					
		アブソ	128.5					
質量（kg）			1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

【ブレーキ付仕様】



RCA-RA4R（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
P	20W	インクリ	143.5					
		アブソ	156.5					
	30W	インクリ	158.5					
		アブソ	171.5					
質量（kg）			1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	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 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⓋ-PLⓋ-2-0 ACON-CA-30IⓋ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⓋ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⓋ-Ⓘ-2-0 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
※Ⓘ エンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ）
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ C（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ 高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/LA）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-SRA4R

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅 45mm　サーボモータ　全長ショートタイプ

■型式項目　RCA － SRA4R － 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	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ～ 200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※100mm 以上は 50mm 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) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損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

(注1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

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-SRA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9(注1)	3	41	20～200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18(注1)	6.5	81	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	20 ～ 200 (10mm 毎)
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
20～50	—
60～100	—
150	—
200	—

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	—
フランジ金具（前）	FL	→ B-195	—
フランジ金具（後）	FLR	→ B-197	—
フート金具 1（底面取付）	FT	→ B-198	—
フート金具 2(右／左側面取付)	FT2 ／ FT4	→ B-200	—
省電力対応	LA	→ B-202	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

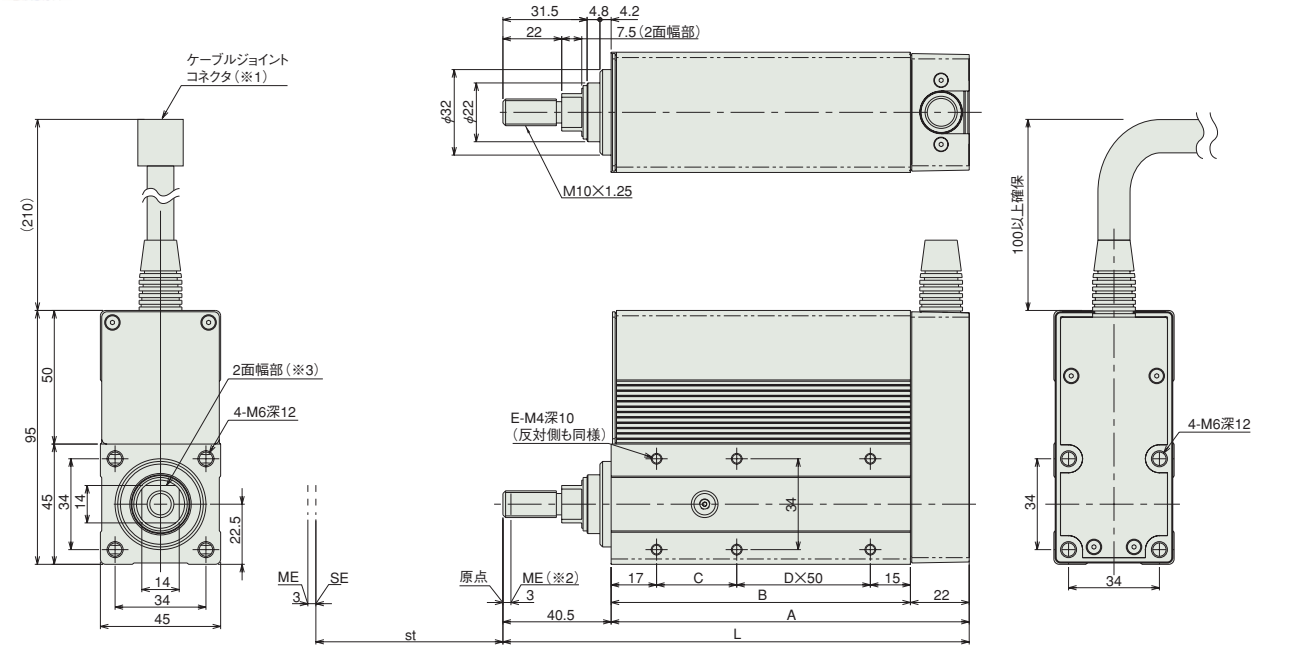
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	–
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

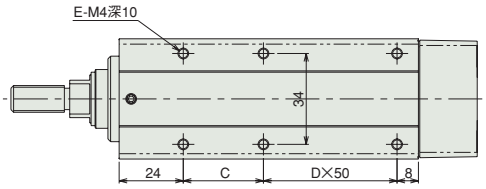
寸法図

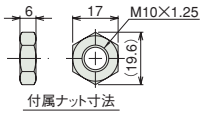
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2 次元 CAD







ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

（※1）モータ･エンコーダを接続します。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位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
（※3）2 面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量（kg）	0.78	0.84	0.9	0.96	1.03	1.09	1.15	1.21	1.27	1.59	1.9

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-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
※Ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGS3C

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ32mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA － RGS3C － 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 ～ 200:200mm (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

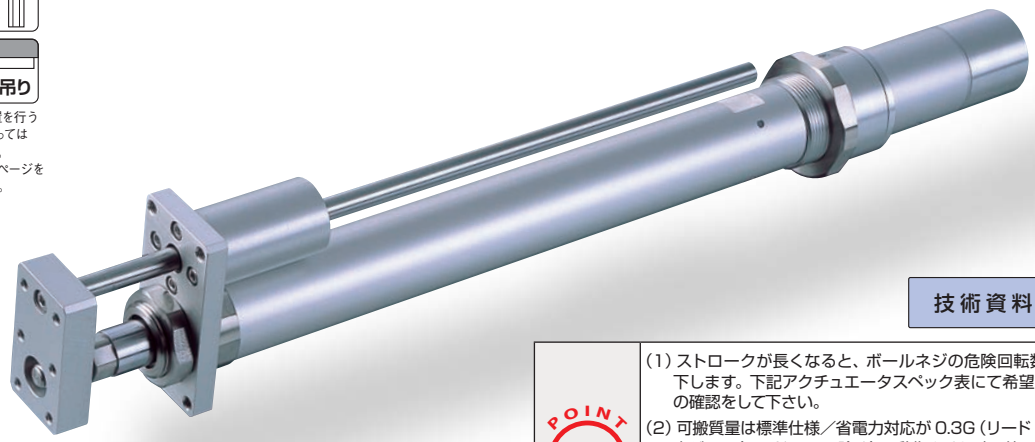
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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）



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 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-131）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGS3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (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
50	—
100	—
150	—
200	—

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	—
フート金具	FT	→ B-198	—
高加減速対応（※1）	HA	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	HS	→ B-200	—
省電力対応（※3）	LA	→ B-202	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

（※1）リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。
（※3）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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

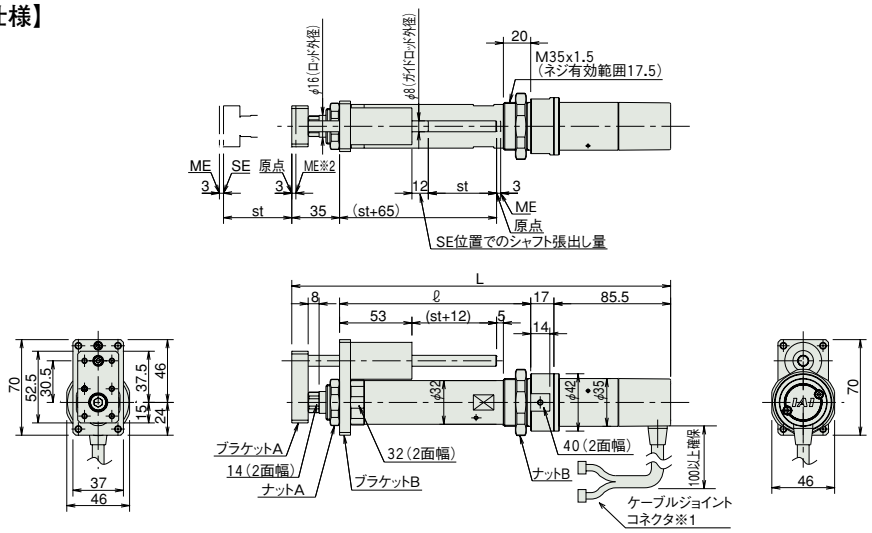
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

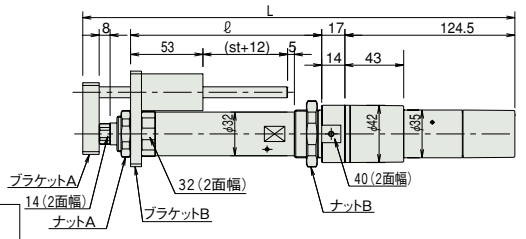
2次元CAD 3次元CAD

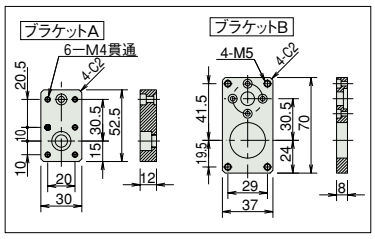
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

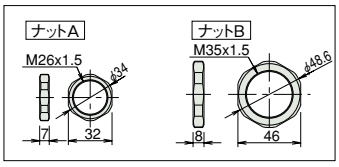
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.3	1.4	1.5

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-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
※ⓘ高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGS4C

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA － RGS4C － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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

- エンコーダ種類: I:インクリメンタル仕様 / A:アブソリュート仕様
- モータ種類: 20：サーボモータ 20W / 30：サーボモータ 30W
- リード: 12:12mm / 6：6mm / 3：3mm
- ストローク: 50:50mm ～ 300:300mm（50mm ピッチ毎設定）
- 適応コントローラ: A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL / A3:AMEC ASEP MSEP / A5:ACON-CA
- ケーブル長: N :無し / P : 1m / S : 3m / M : 5m / X□□ :長さ指定 / R □□ :ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照

※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。

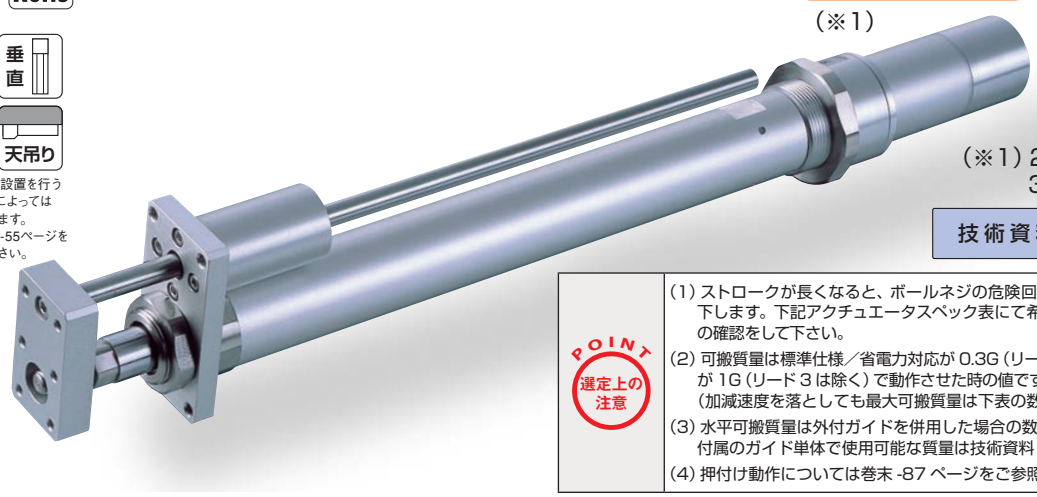
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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。

高加減速対応（※1）　**省電力対応**



（※1）20W 全機種と 30W リード 3 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／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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-131）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

ストローク / リード	50 ～ 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	**HS**	→ B-200	—
省電力対応（※3）	**LA**	→ B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ B-207	—

（※1）20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。
（※3）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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

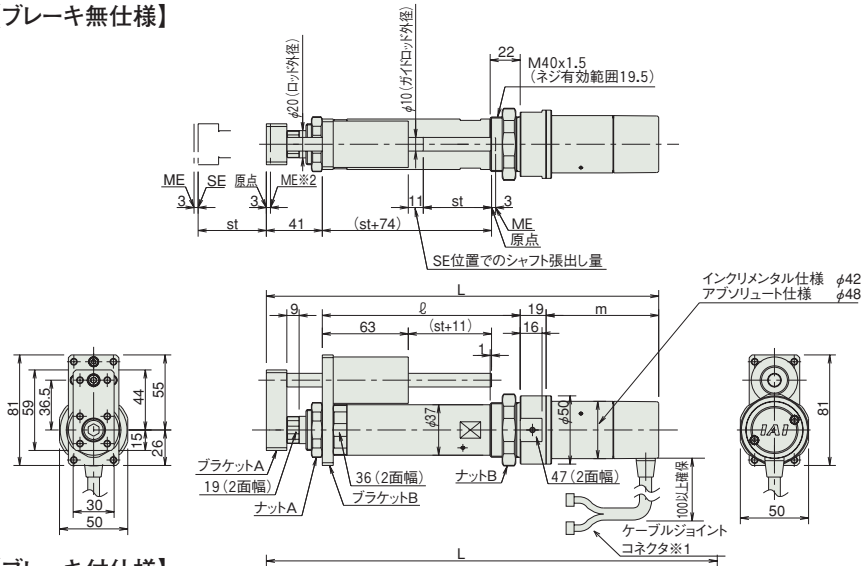
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

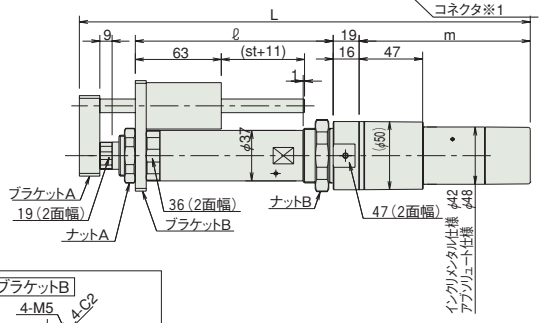
2次元CAD 3次元CAD

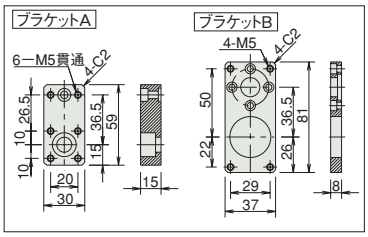
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

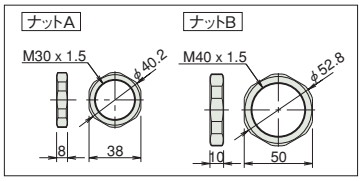
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストロークの別寸法・質量

RCA-RGS4C（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量(kg)			1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量(kg)			1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

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-20ⒾⓋ-Ⓘ-2-0 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⓋ-PLⓋ-2-0 ACON-CA-30IⓋ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⓋ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⓋ-Ⓘ-2-0 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
※Ⓘ エンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ）
※Ⓘ I/O種類（NP／PN）
※Ⓘ 軸数
※Ⓥ フィールドネットワーク記号
※Ⓥ C（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）
※Ⓥ 高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/LA）
※Ⓥ N（NPN仕様）もしくはP（PNP仕様）の記号

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGS3D

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ32mm　24V サーボモータ　ビルドイン仕様

■型式項目　RCA －RGS3D－ 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 ～ 200:200mm (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

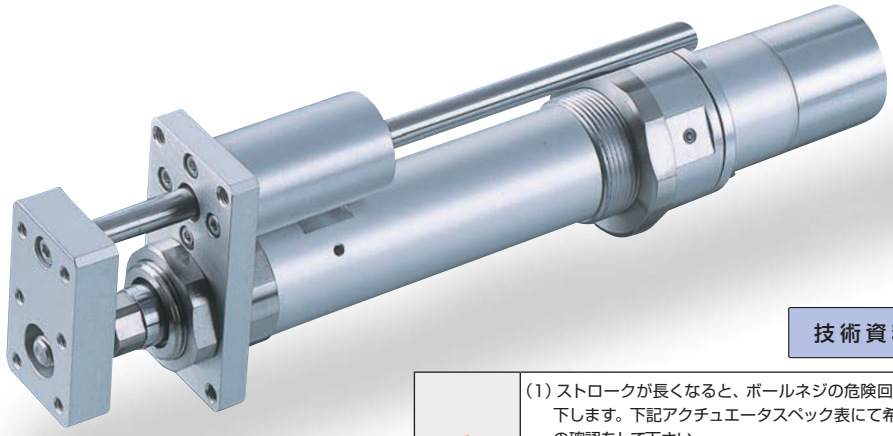
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-131）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGS3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGS3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (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
50	—
100	—
150	—
200	—

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
フート金具	FT	→ B-198	—
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	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

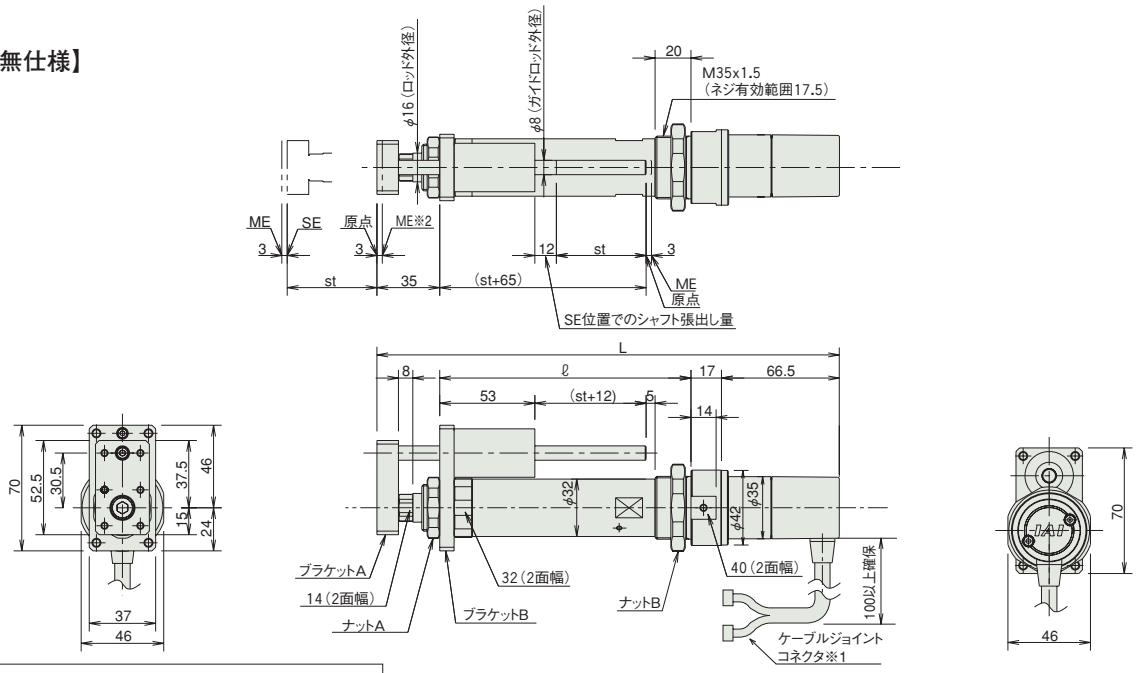
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

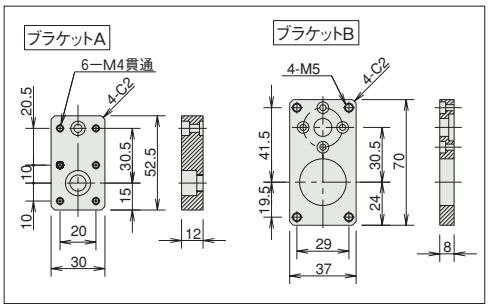
特注対応のご案内 巻末-67

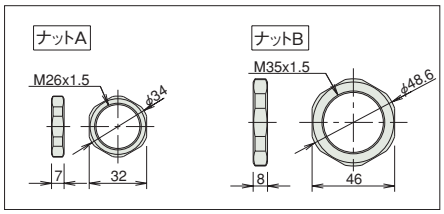
2次元CAD

※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 原点復帰時はロッドが 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

【ブレーキ無仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3D にはブレーキ付きの設定がありません。

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-Ⓥ-Ⅲ-～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-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅳ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20SIⅠ-Ⅱ-2-0	1	512 点		–	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20SIⅠ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20SIⅠ-Ⅳ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SIⅠ-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）
※Ⅳ 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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGS4D

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　24V サーボモータ　ビルドイン仕様

■型式項目　RCA －RGS4D－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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

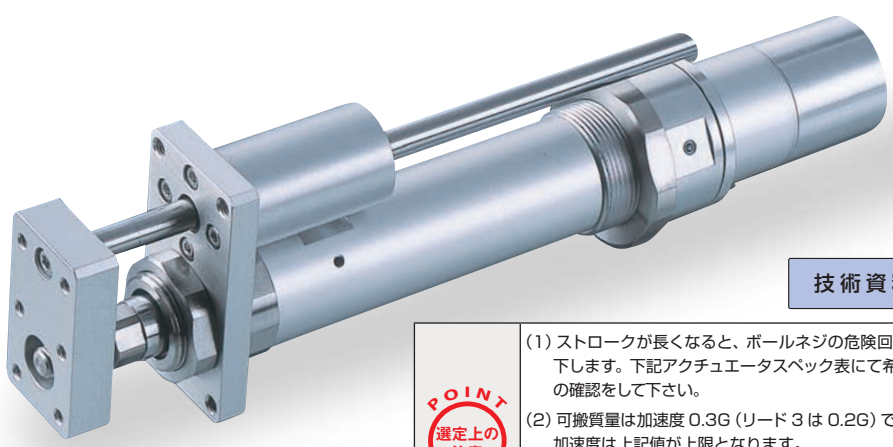
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE　RoHS

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。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-131）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

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

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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
フート金具	FT	→ B-198	—
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	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

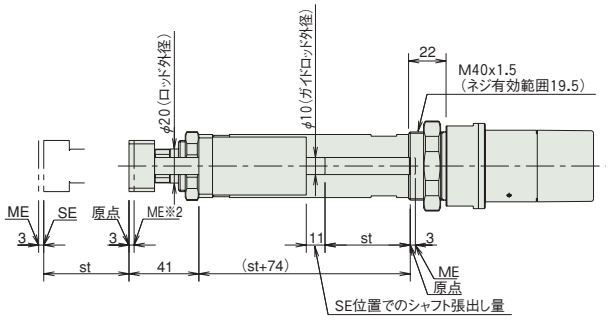
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

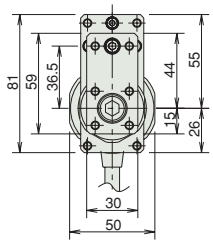
特注対応のご案内 巻末-67

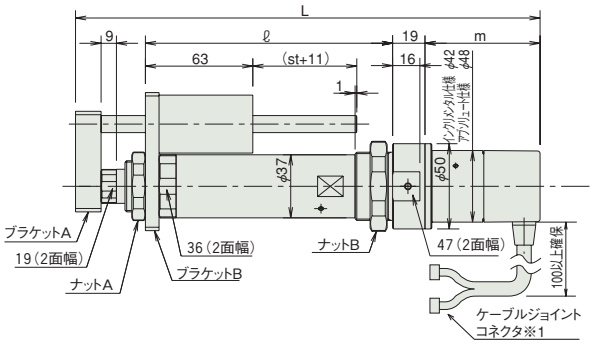
2次元CAD

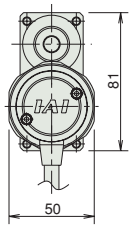
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

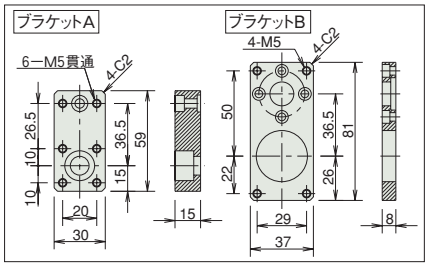
【ブレーキ無仕様】

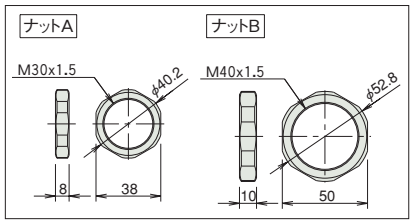












■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4D（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量（kg）			1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

RCA-RGS4D にはブレーキ付きの設定がありません。

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 ACON-CA-30ⒾⒶ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⒶ-PLⒶ-2-0 ACON-CA-30IⒶ-PLⒶ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⒶ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⒶ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⒶ-Ⓘ-2-0 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）
※ⒾⒶ 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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-SRGS4R

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体幅 45mm　サーボモータ　全長ショートタイプ

■型式項目　RCA － SRGS4R － 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	SRGS4R	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。	20:サーボモータ 20W	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ～ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm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

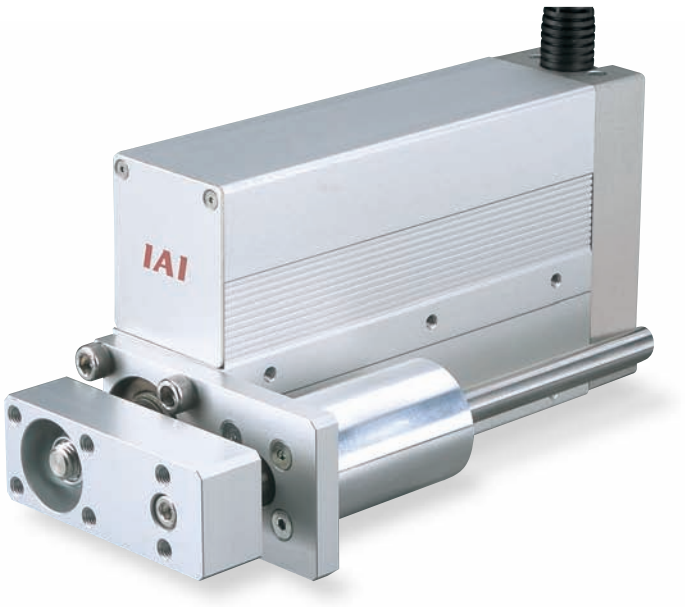
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末-131)をご参照下さい。
(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

(注1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

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-SRGS4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9(注1)	2	41	20～200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRGS4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18(注1)	5.5	81	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	20～200 (10mm 毎)
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
20～50	—
60～100	—
150	—
200	—

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	—
フランジ金具（後）	FLR	→ B-197	—
フート金具 2(右／左側面取付)	FT2 ／ FT4	→ B-200	—
ガイド取付方向変更	GS2 ～ GS4	→ B-200	—
省電力対応	LA	→ B-202	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。
※ ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入下さい。
※ ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。（GS2とFT4、GS4とFT2の組合せが使用可能です。GS3はフート金具が使用出来ません。）

アクチュエータ仕様

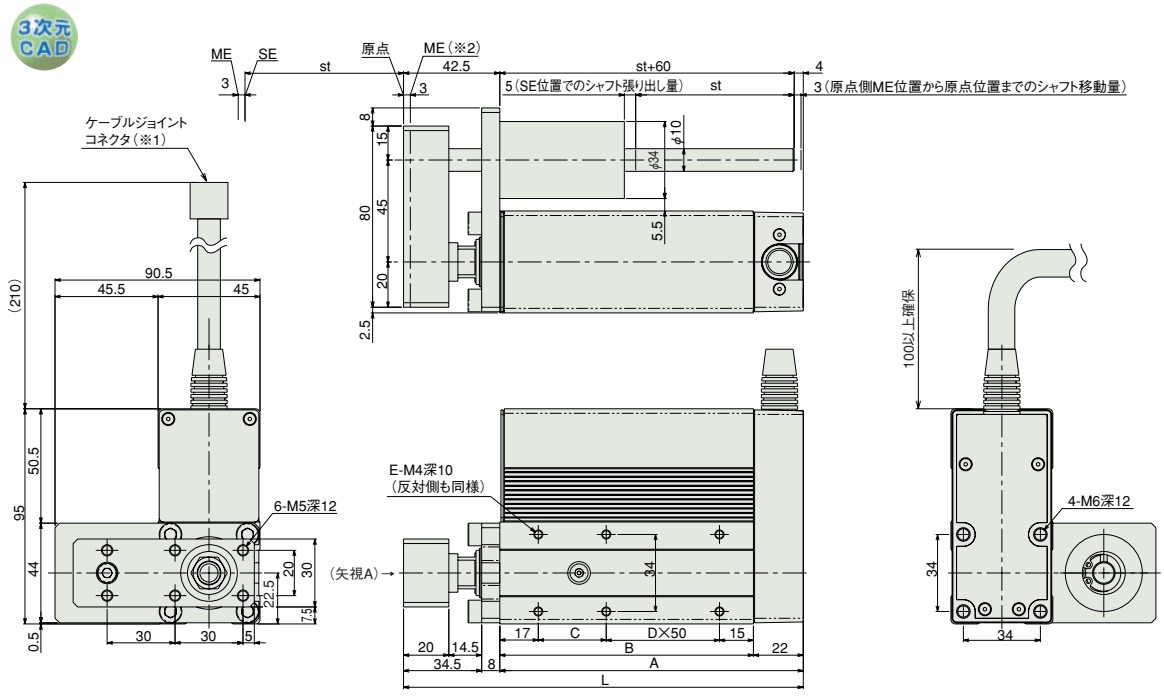
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

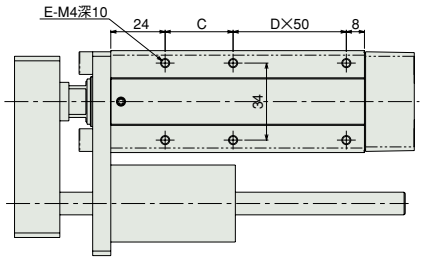
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD





GS4 左取付 | 本体 | GS2 右取付 | GS3 下取付

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。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位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量（kg）	1.15	1.21	1.28	1.35	1.42	1.49	1.56	1.62	1.69	2.03	2.38

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-Ⓥ-Ⅲ-～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-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅳ-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-PLⅥ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅳ-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
※Ⅵ 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）
※Ⅳ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類（NP／PN）
※ⅤC（標準タイプ）もしくはLC（PLC機能搭載タイプ）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGD3C

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ32mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA －RGD3C－ 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 ～ 200:200mm (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

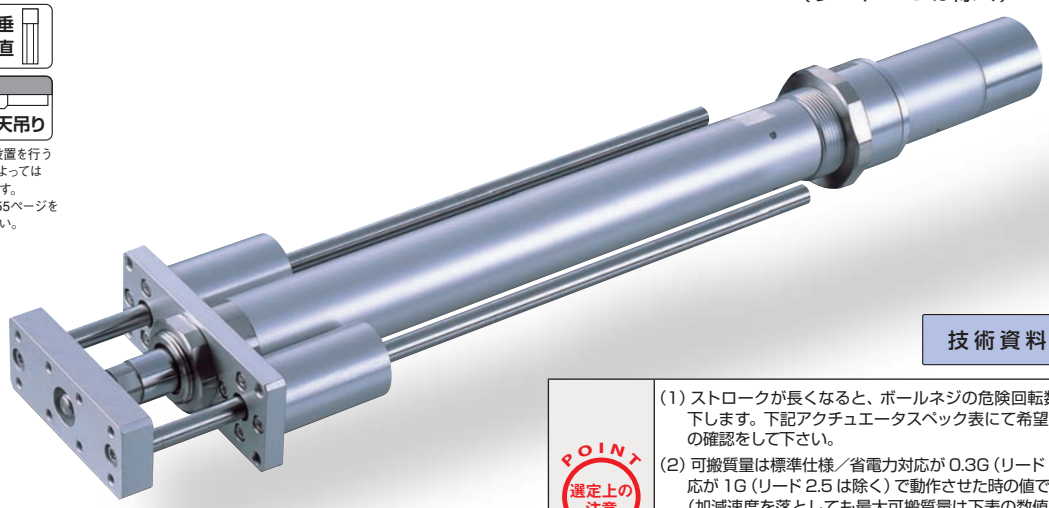
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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）



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 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-132）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGD3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

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　※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

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

（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	—

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	—
フート金具	FT	→ B-198	—
高加減速対応（※1）	HA	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	HS	→ B-200	—
省電力対応（※3）	LA	→ B-202	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

（※1）リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。
（※3）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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

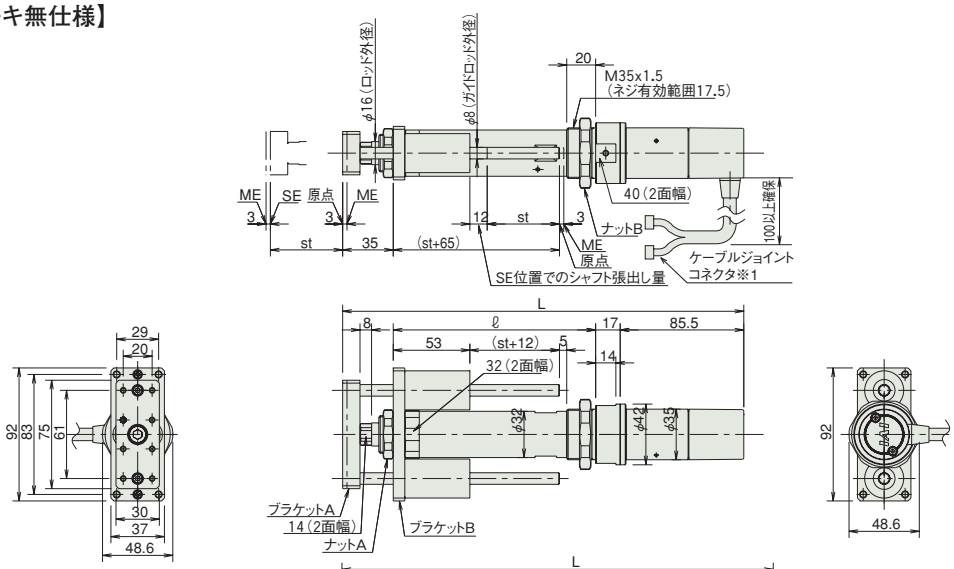
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

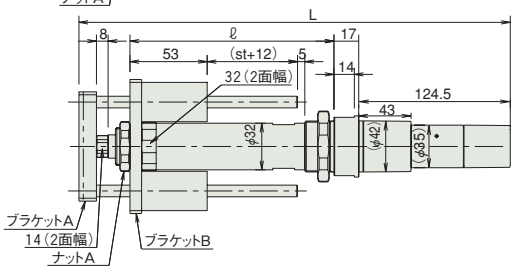
2次元CAD 3次元CAD

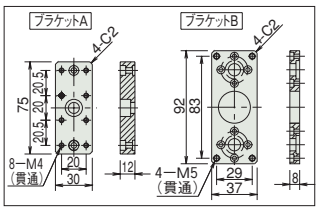
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

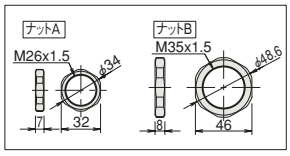
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.3	1.4	1.6	1.7

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-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
※ⓘ高加減速対応、省電力対応を指定した場合に記号（HA/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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGD4C

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　24V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCA －RGD4C－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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

- エンコーダ種類: I:インクリメンタル仕様 / A:アブソリュート仕様
- モータ種類: 20：サーボモータ 20W / 30：サーボモータ 30W
- リード: 12:12mm / 6：6mm / 3：3mm
- ストローク: 50:50mm ～ 300:300mm（50mm ピッチ毎設定）
- 適応コントローラ: A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL / A3:AMEC ASEP MSEP / A5:ACON-CA
- ケーブル長: N：無し / P：1m / S：3m / M：5m / X□□：長さ指定 / R□□：ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照

※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。

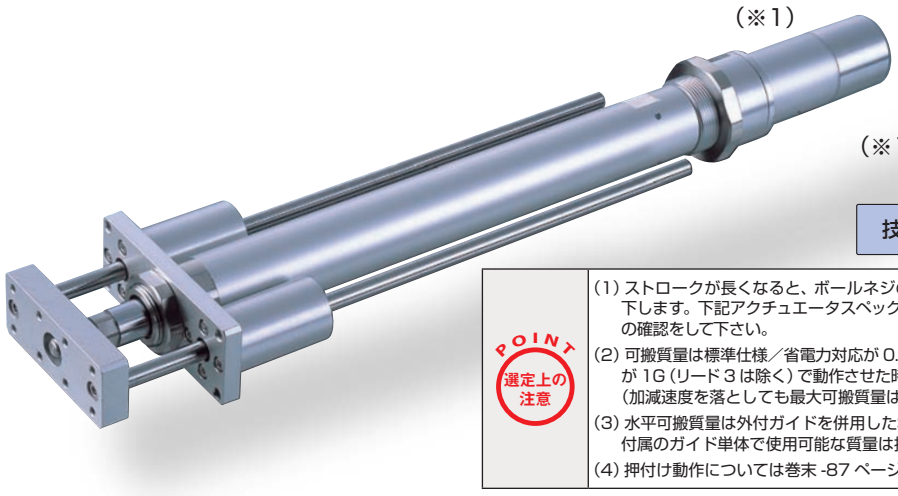
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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。

高加減速対応（※1）　**省電力対応**



（※1）20W 全機種と 30W リード 3 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／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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-132）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

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

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	**HS**	→ B-200	—
省電力対応（※3）	**LA**	→ B-202	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ B-207	—

（※1）20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。
（※3）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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

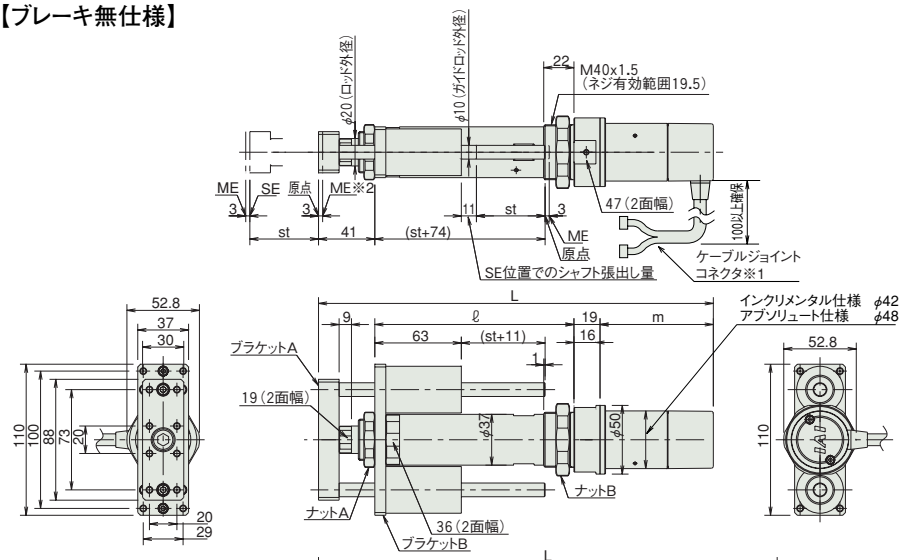
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

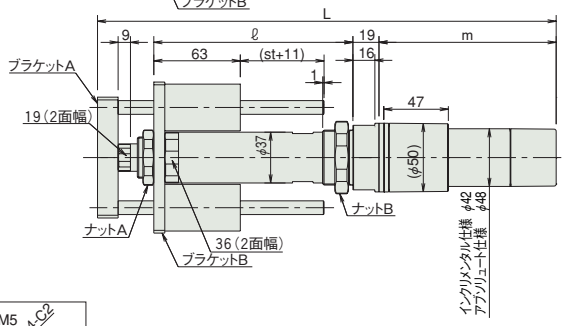
2次元CAD 3次元CAD

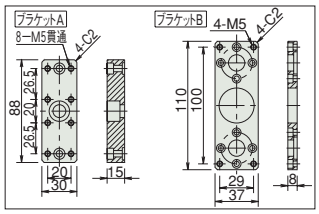
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

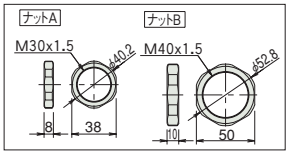
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストロークー別寸法・質量

RCA-RGD4C（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量（kg）			1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCA-RGD4C（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量（kg）			2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

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 ACON-CA-30ⒾⒶ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⒶ-PLⓃ-2-0 ACON-CA-30IⒶ-PLⓃ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⒶ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⒶ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⒶ-Ⓘ-2-0 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）
※Ⓘ 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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGD3D

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ32mm　24V サーボモータ　ビルドイン仕様

■型式項目　RCA －RGD3D－ 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 ～ 200:200mm (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

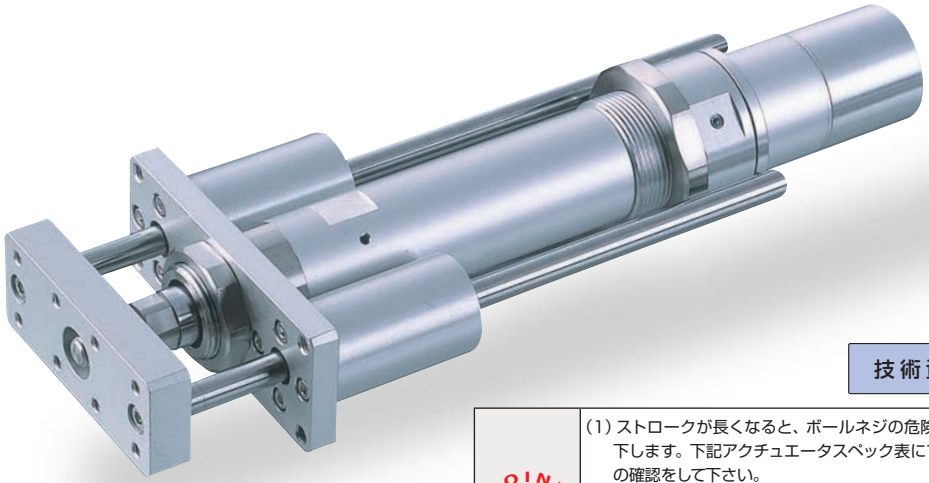
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-132）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGD3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 ～ 200 (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
50	—
100	—
150	—
200	—

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
フート金具	FT	→ B-198	—
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	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

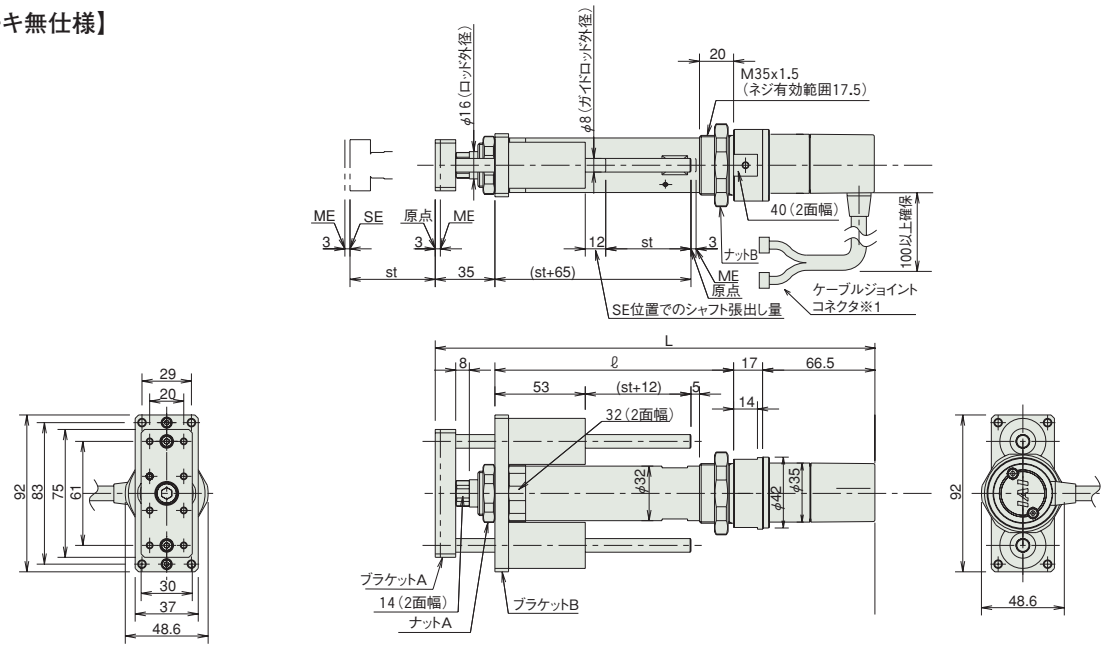
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

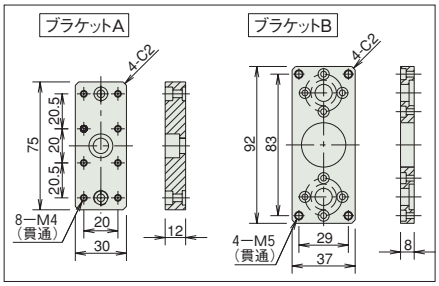
特注対応のご案内 巻末-67

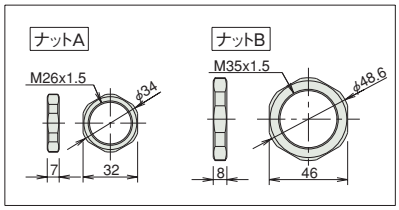
2次元CAD

※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 原点復帰時はロッドが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

【ブレーキ無仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3D にはブレーキ付きの設定がありません。

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-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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGD4D

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　24V サーボモータ　ビルドイン仕様

■型式項目　RCA －RGD4D－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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

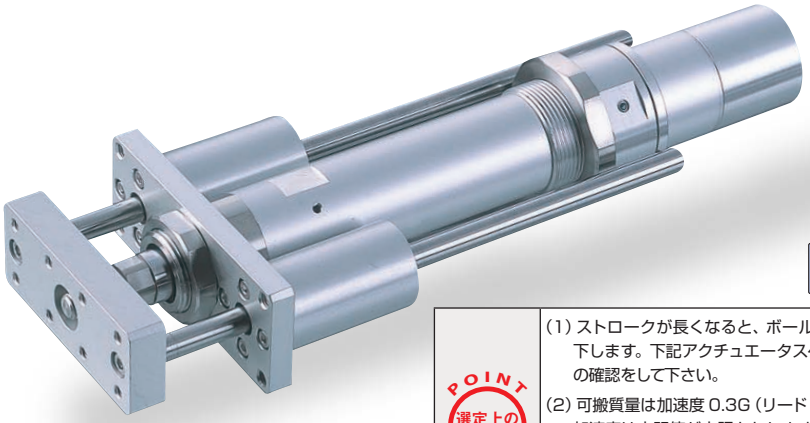
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE　RoHS

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。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-132）をご参照下さい。
(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	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-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

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

(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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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
フート金具	FT	→ B-198	—
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	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

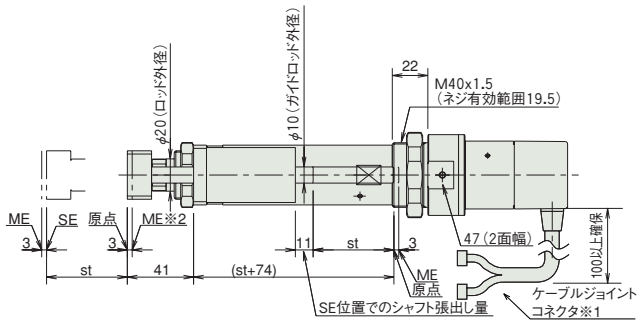
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

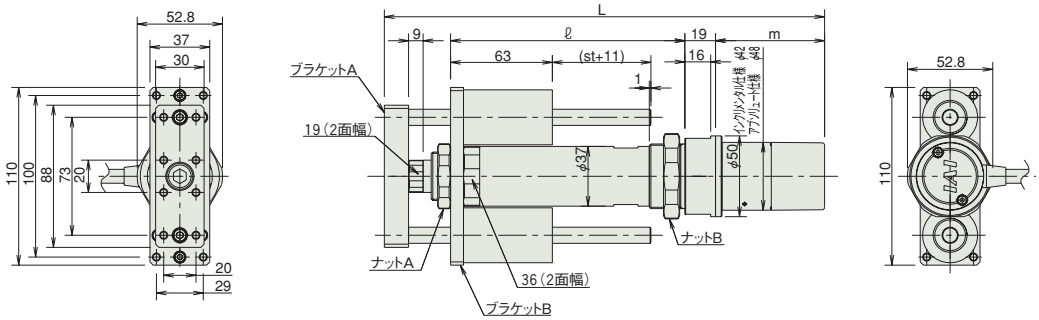
特注対応のご案内 巻末-67

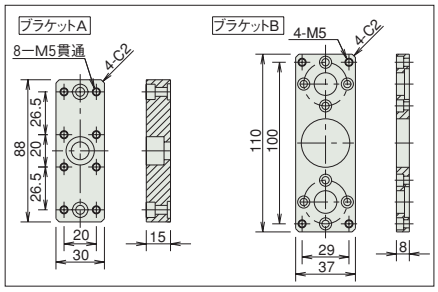
2次元CAD

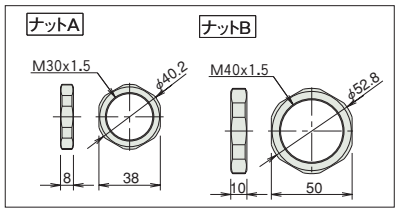
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】









■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4D（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量（kg）			1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCA-RGD4D にはブレーキ付きの設定がありません。

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 ACON-CA-30ⒾⒶ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⒶ-PLⒶ-2-0 ACON-CA-30IⒶ-PLⒶ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⒶ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⒶ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⒶ-Ⓘ-2-0 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）
※Ⓘ 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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGD3R

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ32mm　24V サーボモータ　モータ折返し仕様

■型式項目

RCA — RGD3R — 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 ～ 200:200mm (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

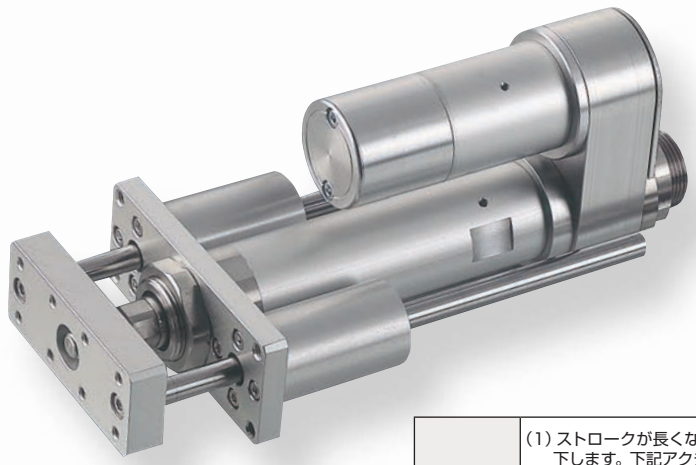
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-132）をご参照下さい。
(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)
RCA-RGD3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50～200 (50mm 毎)
RCA-RGD3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～200 (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
50	—
100	—
150	—
200	—

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	—
フート金具	FT	→ B-198	—
フランジ金具（後）	FLR	→ B-197	—
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	—
クレビス金具	QR	→ B-204	—
背面取付用プレート	RP	→ B-205	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

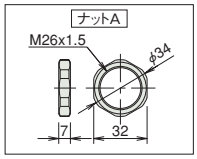
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

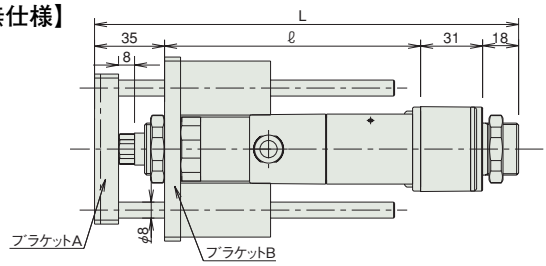
特注対応のご案内 巻末-67

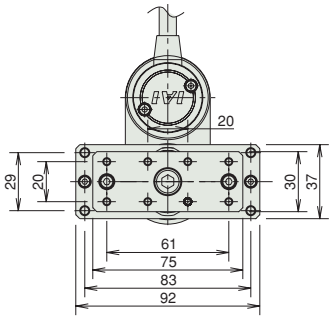
2次元CAD 3次元CAD

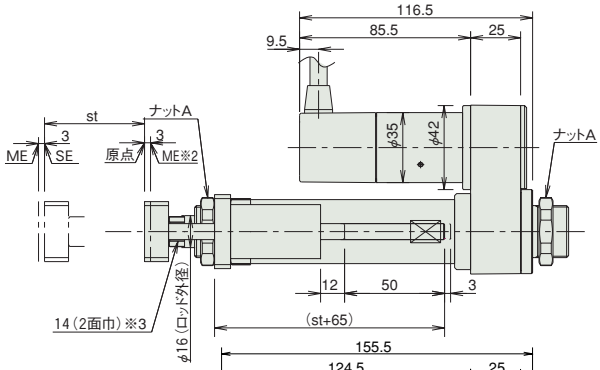
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

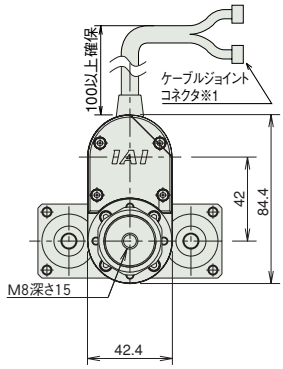
【ブレーキ無仕様】



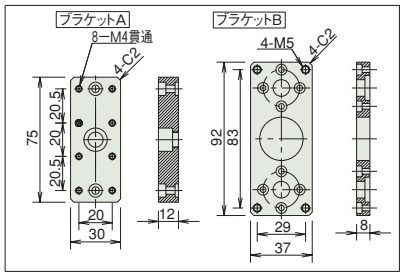


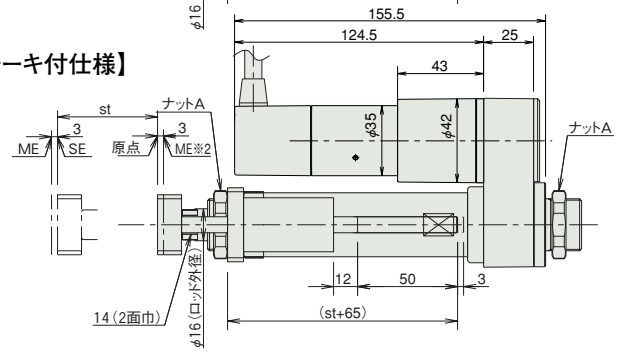






【ブレーキ付仕様】





■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量（kg）	1.2	1.3	1.5	1.6

RCA-RGD3R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量（kg）	1.4	1.5	1.7	1.8

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-Ⓥ-Ⓘ-～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-20SIⓘ-Ⅱ-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ⓘ-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
※ⓘ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）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-RGD4R

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　24V サーボモータ　モータ折返し仕様

■型式項目　RCA － RGD4R － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	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

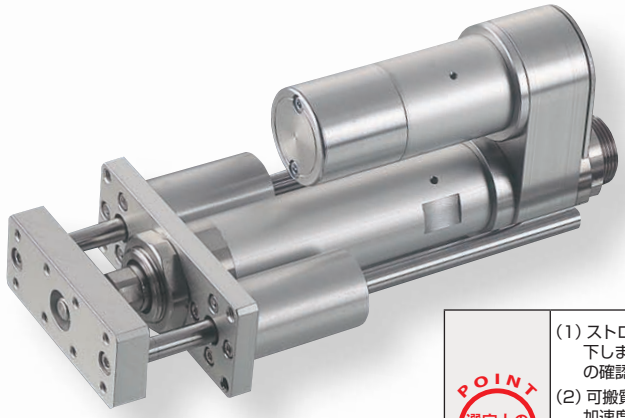
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (巻末-132) をご参照下さい。
(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)
RCA-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCA-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	B	→ B-194	—
フート金具	FT	→ B-198	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-197	—
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	—
クレビス金具	QR	→ B-204	—
背面取付用プレート	RP	→ B-205	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

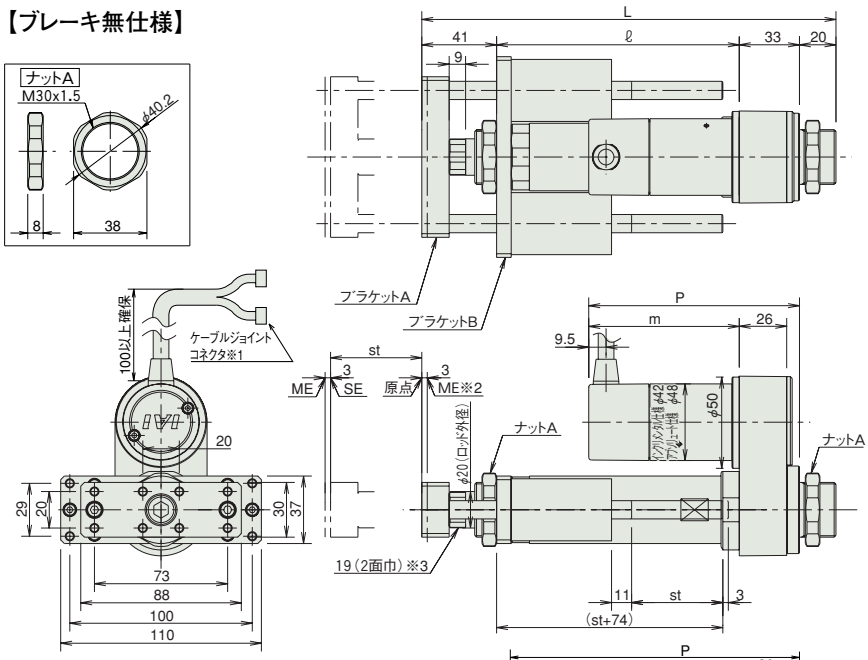
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-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 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 2 面幅の向きは製品によって異なります。

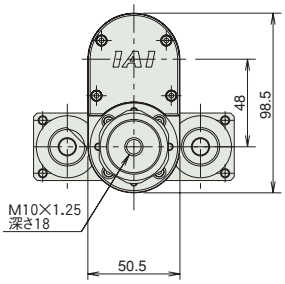
【ブレーキ無仕様】



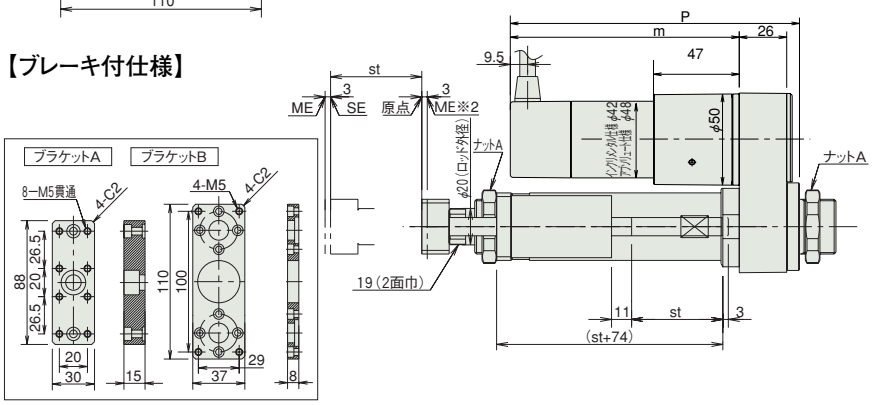
■ストロークの別寸法・質量

RCA-RGD4R（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ			133	183	233	283	333	383
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
P	20W	インクリ	100.5					
		アブソ	113.5					
	30W	インクリ	115.5					
		アブソ	128.5					
質量(kg)			1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0



【ブレーキ付仕様】



RCA-RGD4R（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ			133	183	233	283	333	383
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
P	20W	インクリ	143.5					
		アブソ	156.5					
	30W	インクリ	158.5					
		アブソ	171.5					
質量(kg)			2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

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 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20IⓋ-PLⓋ-2-0 ACON-CA-30IⓋ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20ⒾⓋ-Ⓥ-0-0 ACON-CA-30ⒾⓋ-Ⓥ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20ⒾⓋ-Ⓘ-2-0 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)
※Ⓘ 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)

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCA-SRGD4R

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体幅 45mm　サーボモータ　全長ショートタイプ

■型式項目　RCA －SRGD4R－ 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	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ～ 200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※100mm 以上は 50mm 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

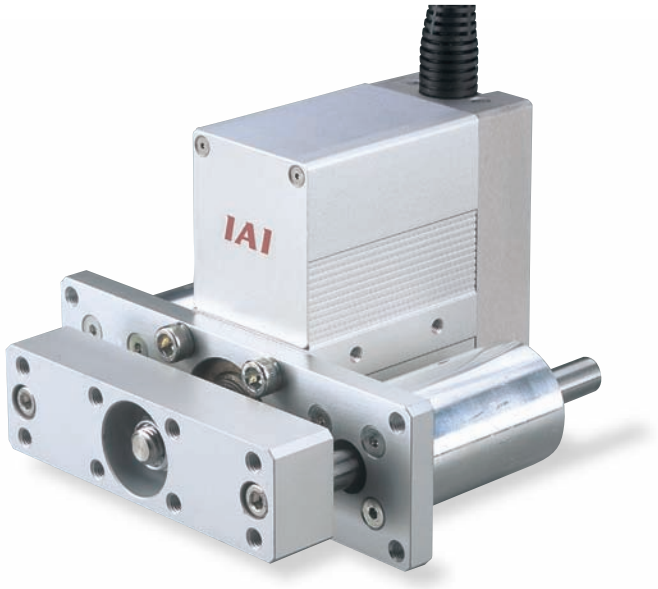
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(巻末-133) をご参照下さい。
(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

(注1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

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-SRGD4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9(注1)	2	41	20～200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRGD4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18(注1)	5.5	81	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 ～ 200 (10mm 毎)
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
20～50	—
60～100	—
150	—
200	—

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	—
フランジ金具（後）	FLR	→ B-197	—
省電力対応	LA	→ B-202	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—

※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

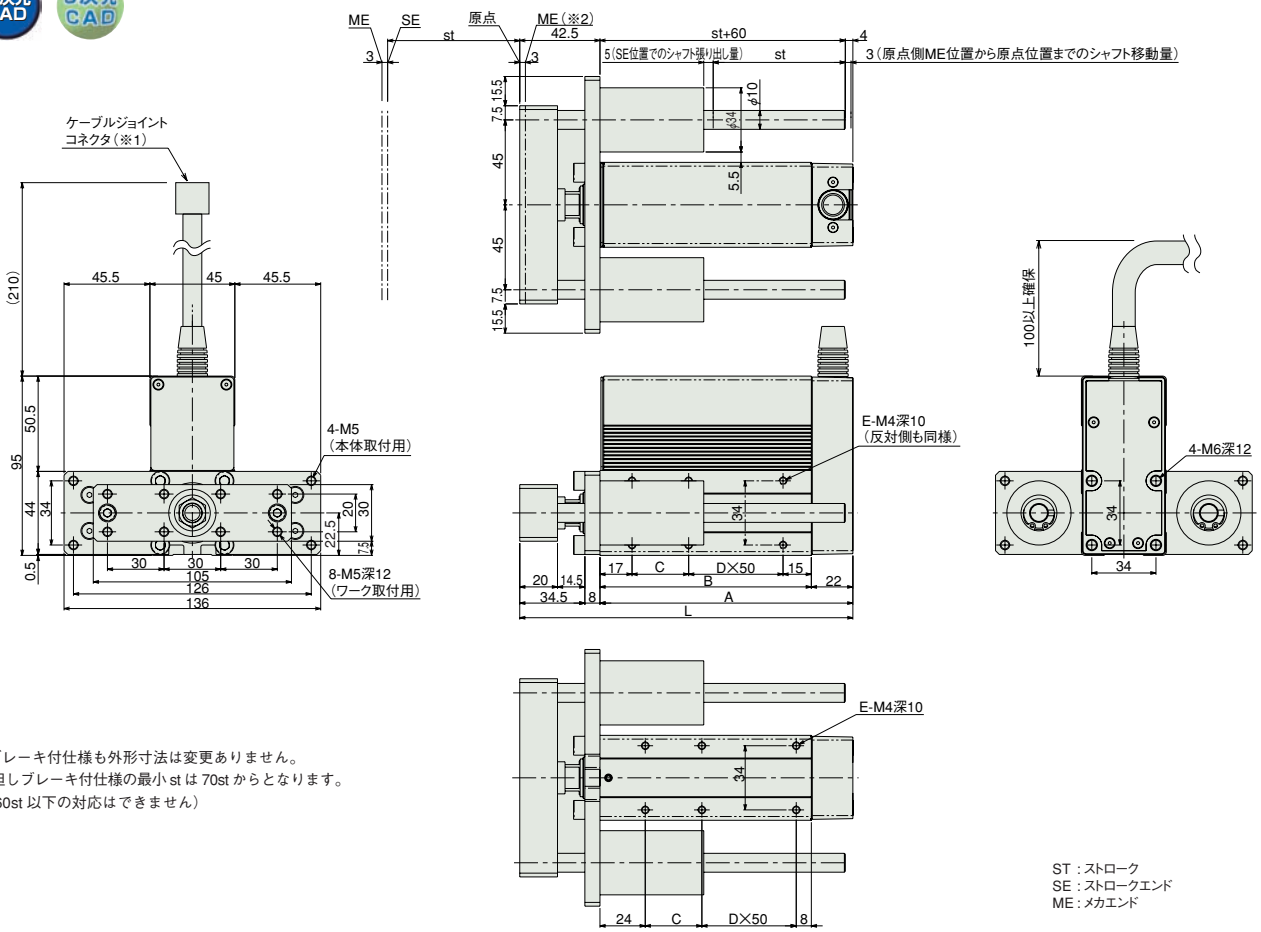
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
(60st 以下の対応はできません)

ST : ストローク
SE : ストロークエンド
ME : メカエンド

(※1) モータ・エンコーダを接続します。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位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は＋0.2kg)

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.42	1.49	1.56	1.64	1.71	1.79	1.86	1.94	2.01	2.38	2.75

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-Ⓥ-Ⅲ-～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-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅳ-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-PLⅥ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⅰ-Ⅳ-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
※Ⅵ 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)
※Ⅳ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ I/O種類 (NP／PN)
※ⅤC (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RN5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ナット固定取付タイプ 本体幅46mm 200 Vサーボモータ ボールネジ仕様

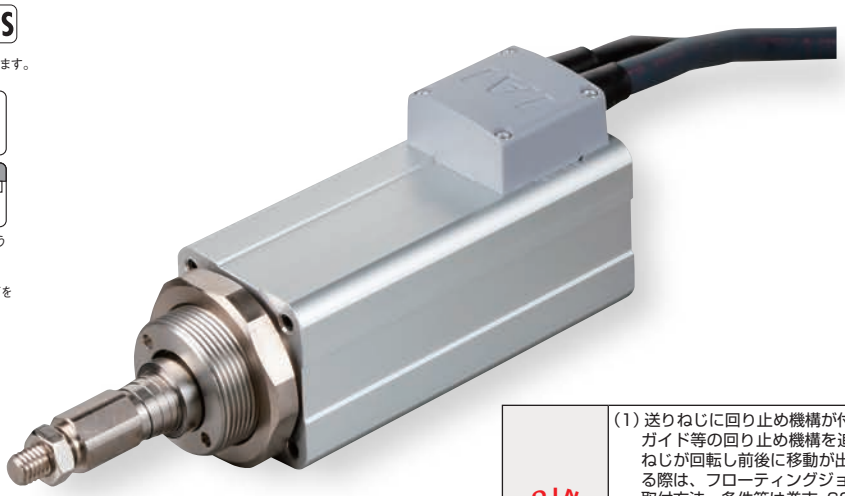
■型式項目 RCS2 − RN5N − □ − 60 − □ − □ − □ − □ − □ − □

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	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	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) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
取付方法、条件等は巻末-63ページをご確認下さい。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平0.3G(リード2.5は0.2G)、垂直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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(6) 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)
RCS2-RN5N-①-60-10-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RN5N-①-60-5-②-③-④-⑤			5	10	3	178		
RCS2-RN5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

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

リード \ ストローク	50(mm)	75(mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉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	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート
50	—	—
75	—	—

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対応仕様	CE	→ B-194	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—

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
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	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	5000kmもしくは5000万往復

寸法図

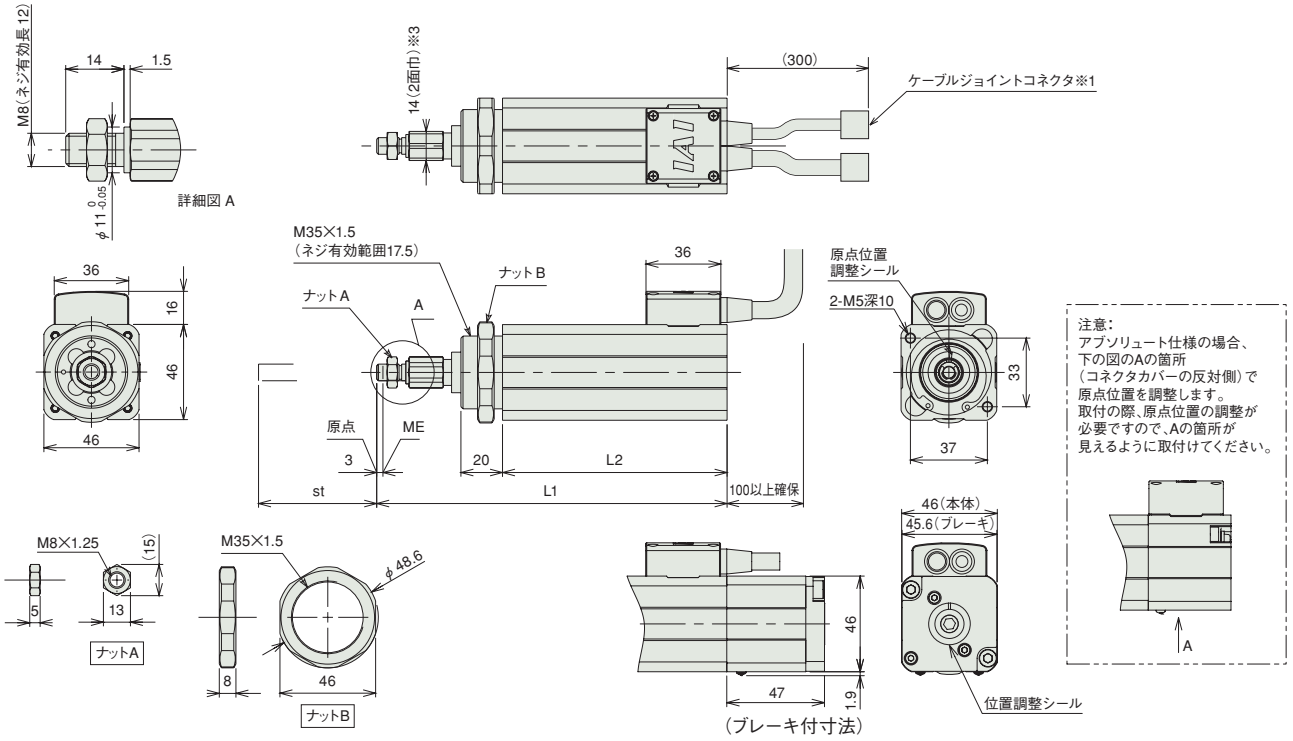
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

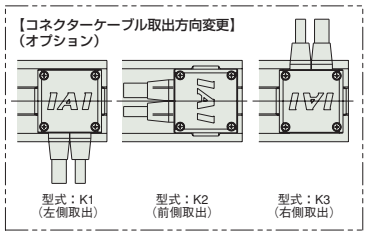
2次元CAD 3次元CAD

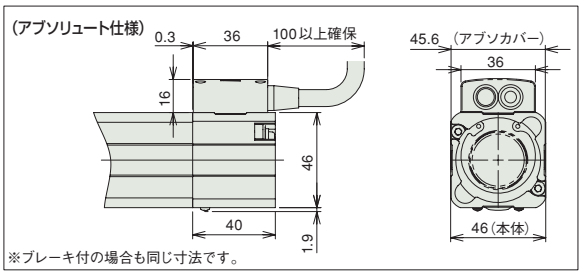
特注対応のご案内 巻末-67

※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 原点復帰時はロッドが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 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。

ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用下さい。







※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	168.5	193.5
L2	108	133
質量(kg)	1.0	1.1

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-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 XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⅵ IO種類(NP/PN)
※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)　※Ⅴ フィールドネットワーク記号
※インクリのアクチュエータはSCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-J/K、XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sは接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RP5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型タップ穴取付タイプ 本体幅 46mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCS2 — RP5N — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

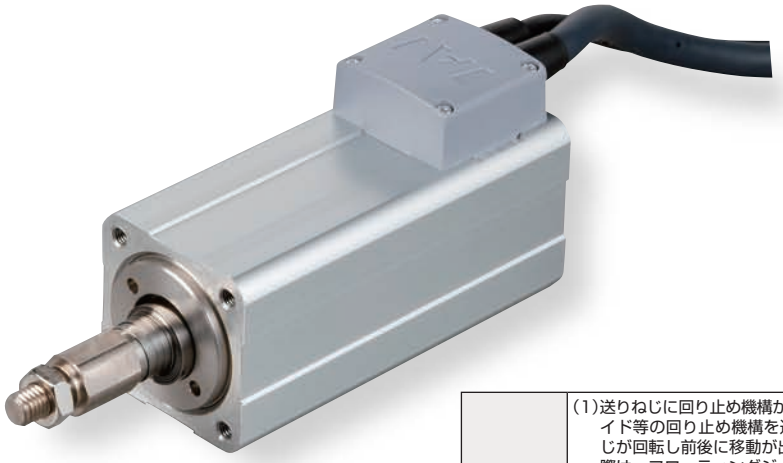
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60：サーボモータ 60W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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)送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用下さい。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
取付方法、条件等は巻末-63ページをご確認下さい。
(2)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3)可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が条件となります。
(4)ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(6) 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)
RCS2-RP5N-①-60-10-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RP5N-①-60-5-②-③-④-⑤			5	10	3	178		
RCS2-RP5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

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

リード \ ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉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	アブソリュート
50	—	—
75	—	—

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対応仕様	CE	→ B-194	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—

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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	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	5000km もしくは 5000 万往復

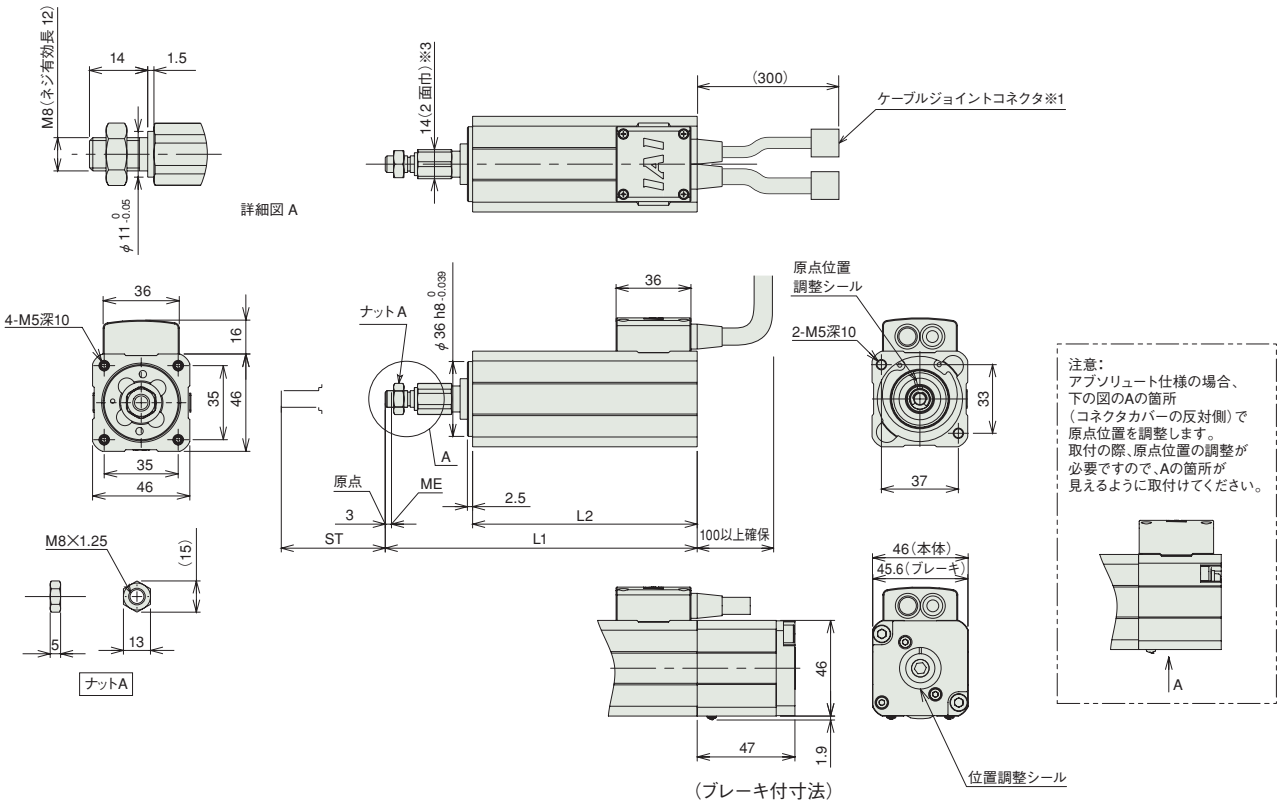
寸法図

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

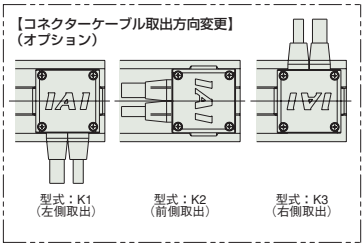
特注対応のご案内 巻末-67

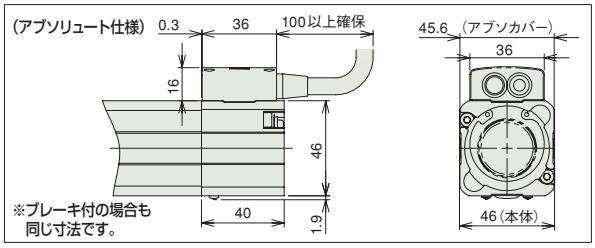
2次元CAD 3次元CAD

※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 原点復帰時はロッドが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 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意下さい。



（ブレーキ付寸法）





※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	150	175
L2	108	133
質量（kg）	0.85	1.0

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-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⓘ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-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。
※ⒿXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※ⓋIO種類（NP／PN）
※Ⓘ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）
※Ⓥ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
※インクリのアクチュエータはSCON-CAL／CGAL、MSCON、XSEL-J／K、XSEL-P／Qの5,6軸目、XSEL-R／Sは接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-GS5N

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型シングルガイド付タイプ　本体幅 46mm　200V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 － GS5N － □ － 60 － □ － □ － □ － □ － □ － □

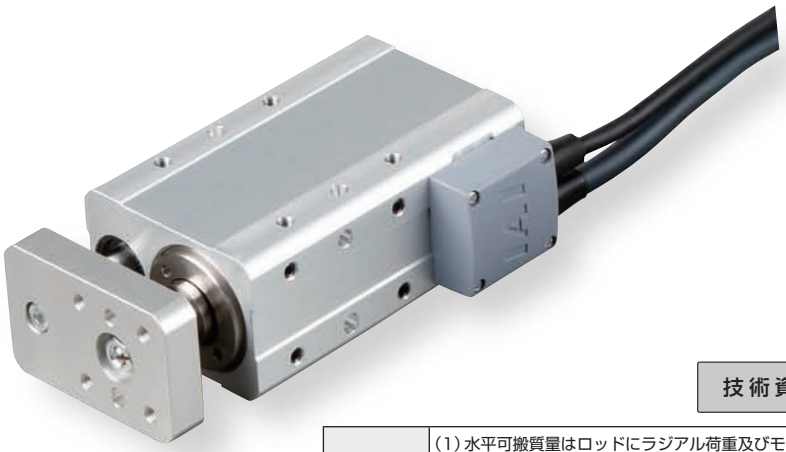
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 A: アブソリュート仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R □□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-130）をご参照下さい。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用下さい。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 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) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(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)	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)
RCS2-GS5N-①-60-10-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-GS5N-①-60-5-②-③-④-⑤			5	10	3	178		
RCS2-GS5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

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

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈　〉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	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート
50	—	—
75	—	—

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対応仕様	CE	→ B-194	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—

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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	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	5000km もしくは 5000 万往復

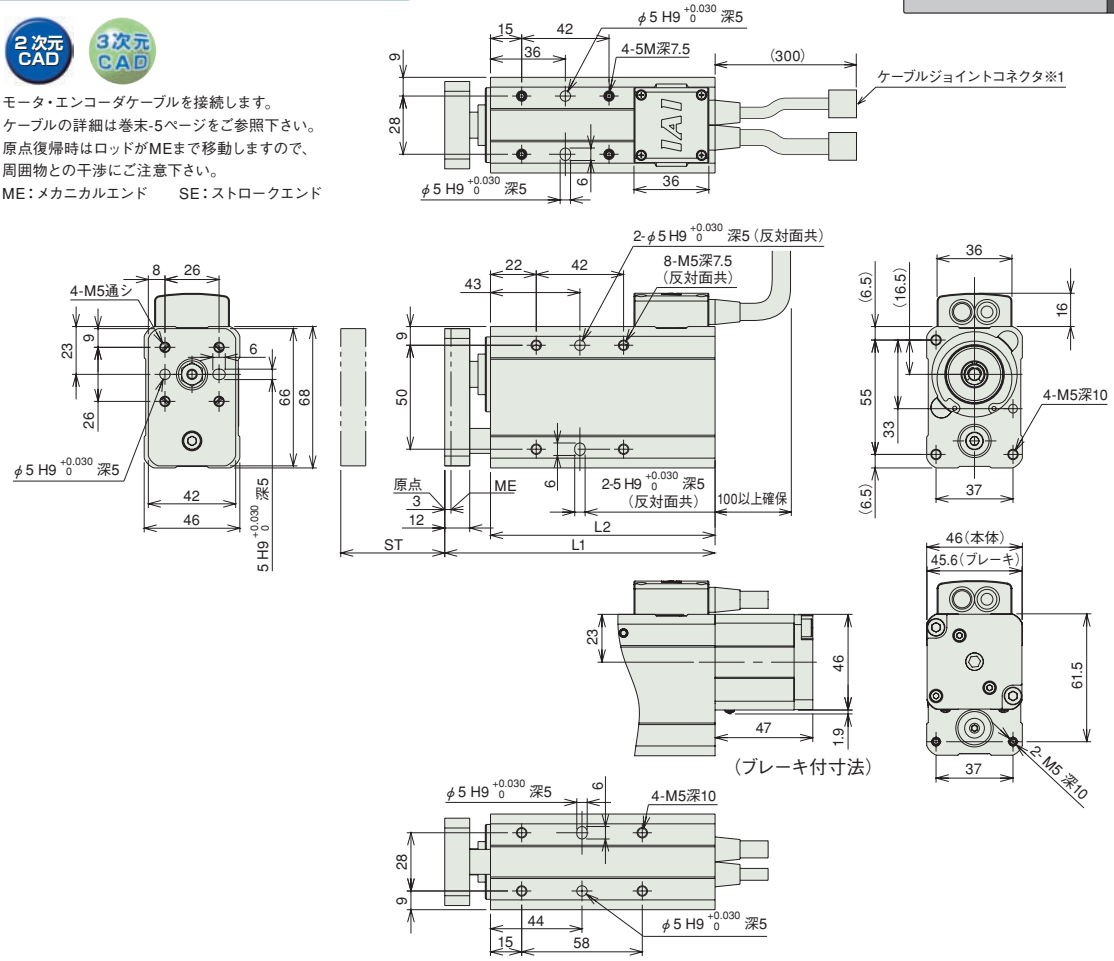
寸法図

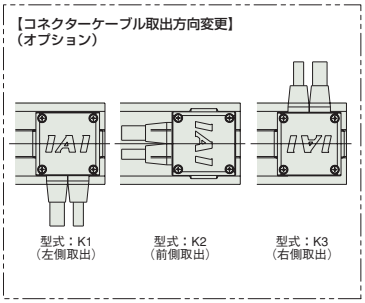
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

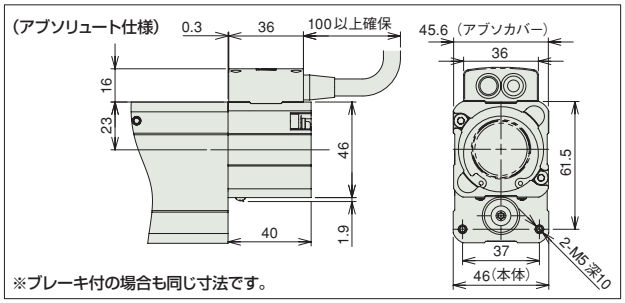
特注対応のご案内 巻末-67

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 原点復帰時はロッドが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







※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量（kg）	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-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				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		(–)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓥ-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-1-60Ⓘ-Ⓥ-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-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）
※ⅤIO種類（NP／PN）
※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） ※Ⅴフィールドネットワーク記号
※インクリのアクチュエータはSCON-CAL／CGAL、MSCON、XSEL-J／K、XSEL-P／Qの5,6軸目、XSEL-R／Sは接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-GD5N

ロボシリンダ　細小型ロッドタイプ　全長ショート型ダブルガイド付タイプ　本体幅46mm　200V サーボモータ　ボールネジ仕様

■型式項目　RCS2 − GD5N − □ − 60 − □ − □ − □ − □ − □ − □

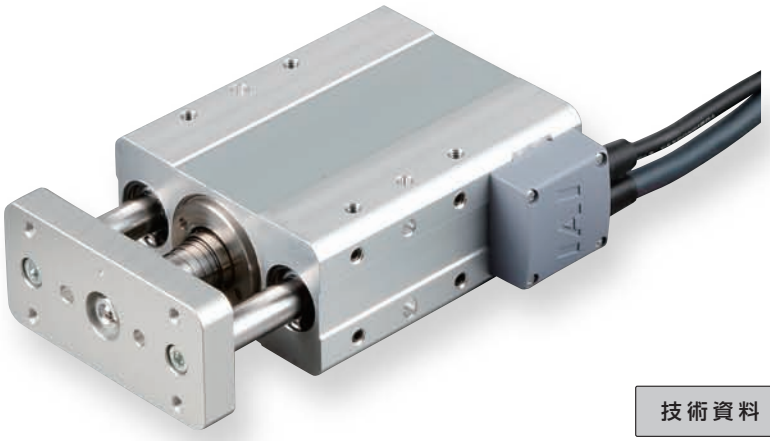
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

- エンコーダ種類：I:インクリメンタル仕様　A:アブソリュート仕様
- モータ種類：60：サーボモータ 60W
- リード：10:10mm　5：5mm　2.5:2.5mm
- ストローク：50:50mm　75:75mm
- 適応コントローラ：T1:XSEL-J/K　T2:SCON　MSCON　SSEL　XSEL-P/Q　XSEL-R/S
- ケーブル長：N :無し　P :1m　S :3m　M :5m　X□□ :長さ指定　R □□ :ロボットケーブル
- オプション：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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。
ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末 -132）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 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) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(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)	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)
RCS2-GD5N-①-60-10-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-GD5N-①-60-5-②-③-④-⑤			5	10	3	178		
RCS2-GD5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

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

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	125	

※〈 〉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	標準価格 ①エンコーダ種類 アブソリュート
50	—	—
75	—	—

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対応仕様	CE	→ B-194	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—

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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	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	5000km もしくは 5000 万往復

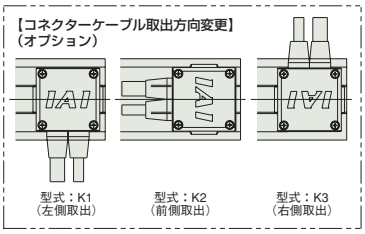
寸法図

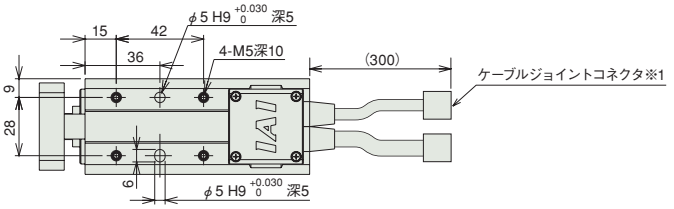
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

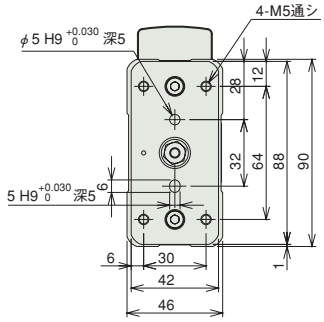
特注対応のご案内 巻末-67

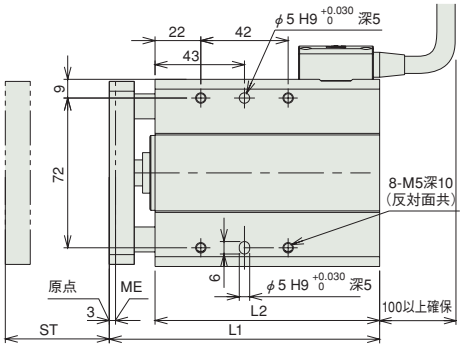
2次元CAD 3次元CAD

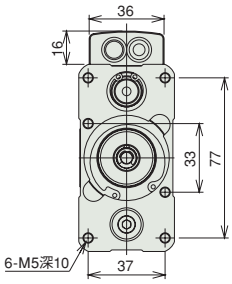
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

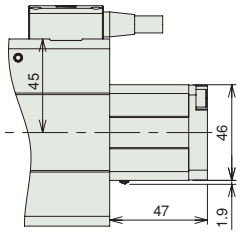




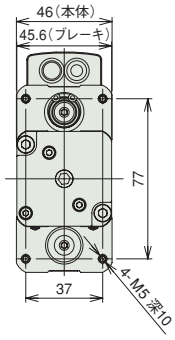


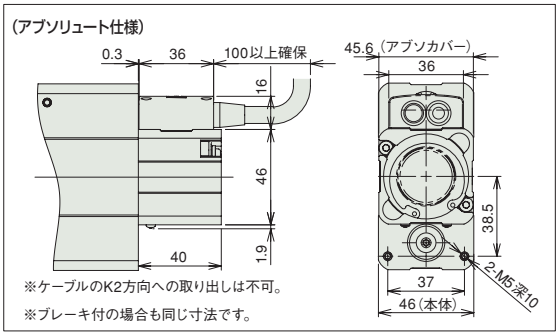


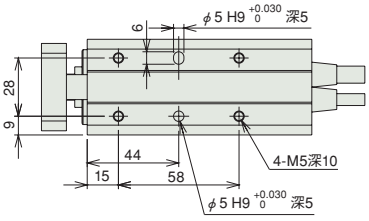




（ブレーキ付寸法）







※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量（kg）	1.6	1.9

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-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ	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-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⓘ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-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。
※ⒿXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※ⓋIO種類（NP／PN）
※Ⓘ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）
※Ⓥ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
※インクリのアクチュエータはSCON-CAL／CGAL、MSCON、XSEL-J／K、XSEL-P／Qの5,6軸目、XSEL-R／Sは接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-SD5N

ロボシリンダ 細小型ロッドタイプ 全長ショート型ダブルガイド付スライドユニットタイプ 本体幅94mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCS2 − SD5N − I − 60 − □ − □ − T2 − □ − □

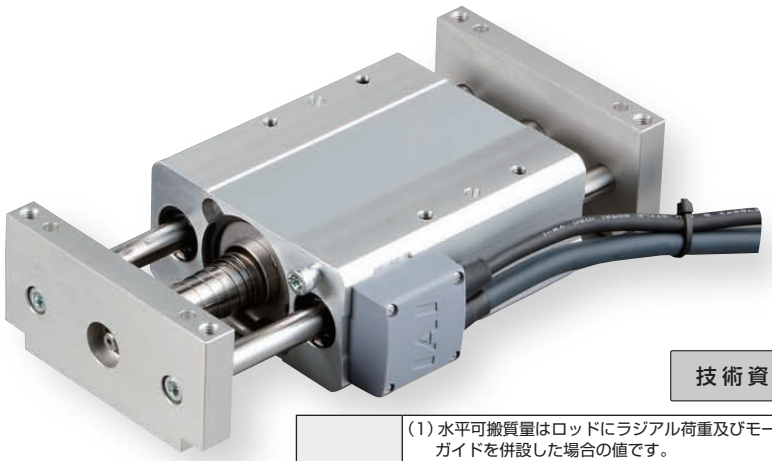
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON-CA SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。
ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→巻末-132）をご参照下さい。
(2) 可搬質量は加速度が水平0.3G（リード2.5は0.2G）、垂直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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意下さい。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
(5) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

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)
RCS2-SD5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-SD5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-SD5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

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 (mm)	75 (mm)
10	280〈230〉	380〈330〉
5	250〈230〉	250
2.5	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	—
75	—

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-5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
CE対応仕様	CE	→ B-194	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ B-201	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ B-201	—

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
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	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	5000km もしくは 5000 万往復

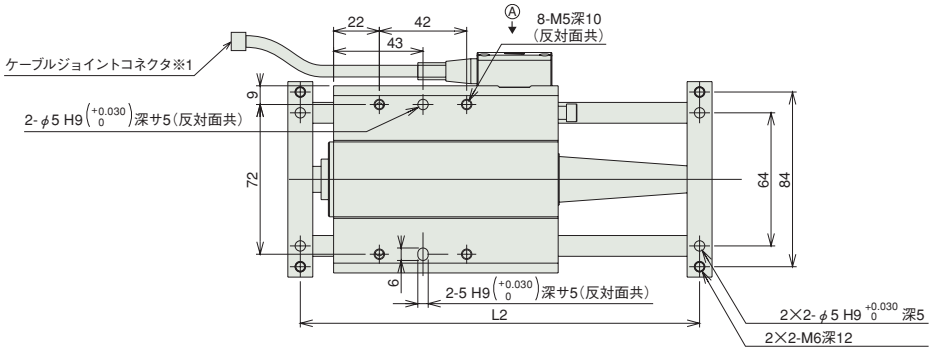
寸法図

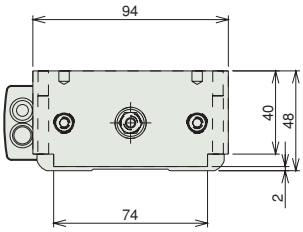
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

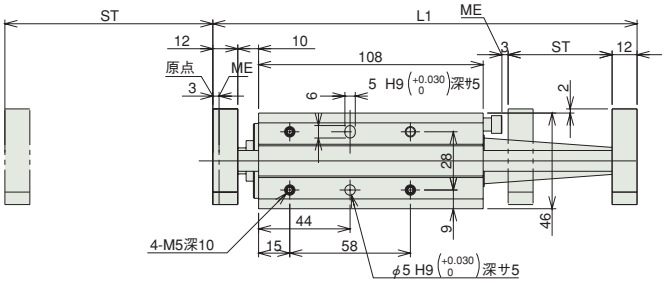
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

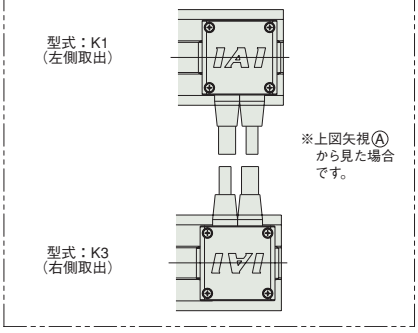
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

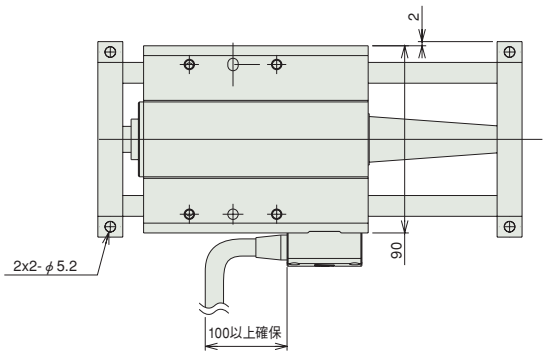






【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）





■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	204	229
L2	192	217
質量（kg）	1.9	1.94

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-CA-60I-Ⓥ-2-Ⓘ	1	512点	単相AC 100V（XSEL-P/Q以外）	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-60I-Ⅲ-0-Ⓘ		768点 直接数値指定移動可能	単相AC 200V	–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⓘ		（－）	三相AC 200V（XSEL-P/Qのみ）	–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60I-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-Ⓘ	8	20000点（タイプにより異なります）		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※ⅡXSELのタイプ名（P／Q）
※本機種は XSEL-P／Qの5,6軸目は接続できません。
※Ⓘ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）
※Ⅲフィールドネットワーク記号
※ⅤIO種類（NP／PN）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RA4C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体径 φ37mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 － RA4C － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

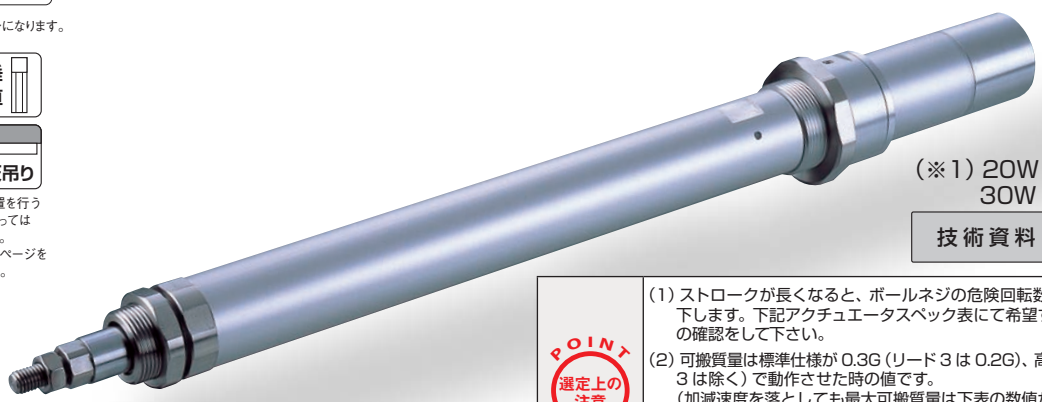
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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
（※1）



（※1）20W 全機種と 30W リード 3 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 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
フランジ金具（前）	**FL**	→ B-195	—
フランジ金具（後）	**FLR**	→ B-197	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	**HS**	→ B-200	—
ナックルジョイント	**NJ**	→ B-204	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具（前）	**TRF**	→ B-207	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ B-207	—

（※1）20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

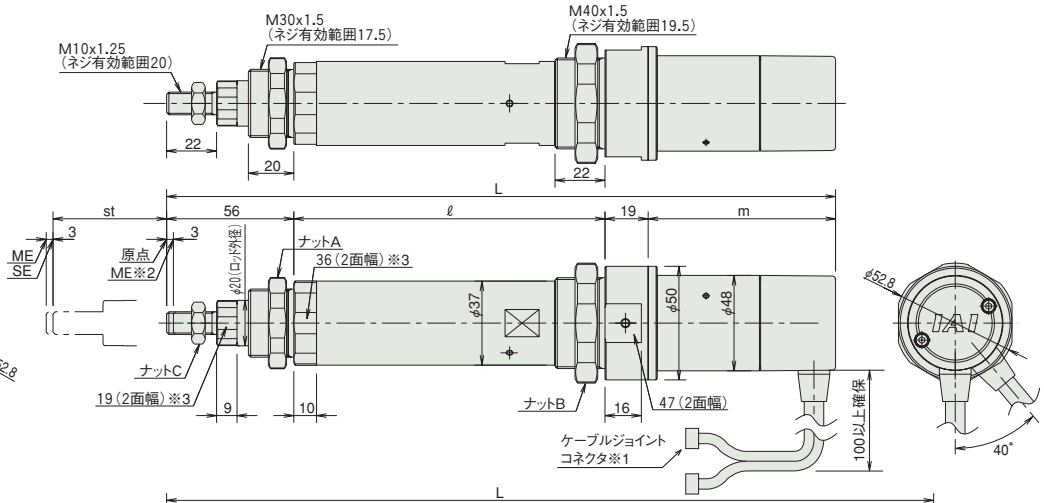
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

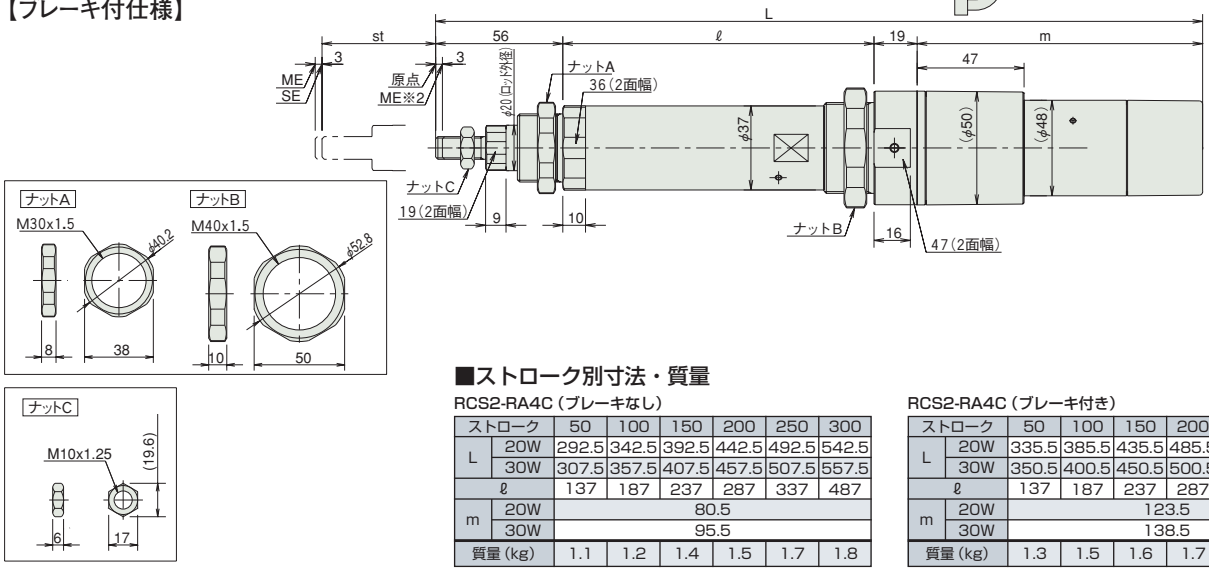
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)		1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCS2-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)		1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

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-20Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CAL-30Dⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CA-30Dⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CAL-30Dⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-30Dⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CA-30DIⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ		(−)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CGAL-30Dⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-30Dⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SSEL-CS-1-30Dⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-30Dⓘⓥ-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。
※ⓘXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓦ高加減速対応を指定した場合に記号(HA)
※Ⓘ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)
※Ⓦ IO種類(NP/PN)
※Ⓘ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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RA5C

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅 55mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 － RA5C － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 100：サーボモータ 100W	16:16mm 8：8mm 4：4mm	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
（※1）

（※1）60W 全機種と 100W 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）、高加減速仕様は 1G（リード 4 は 0.2G）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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	2.0	63.8	50～300 (50mm毎)
RCS2-RA5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	
RCS2-RA5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	3.5	105.8	
RCS2-RA5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	9.0	212.7	
RCS2-RA5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	18.0	424.3	

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

ストローク / リード	50～250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

（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 モータ W 数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート モータ W 数 60W	アブソリュート 100W
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
コネクタケーブル取出方向変更	**A2**	→ B-193	—
ブレーキ	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フランジ	**FL**	→ B-195	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—

（※1）60W 全機種と 100W 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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

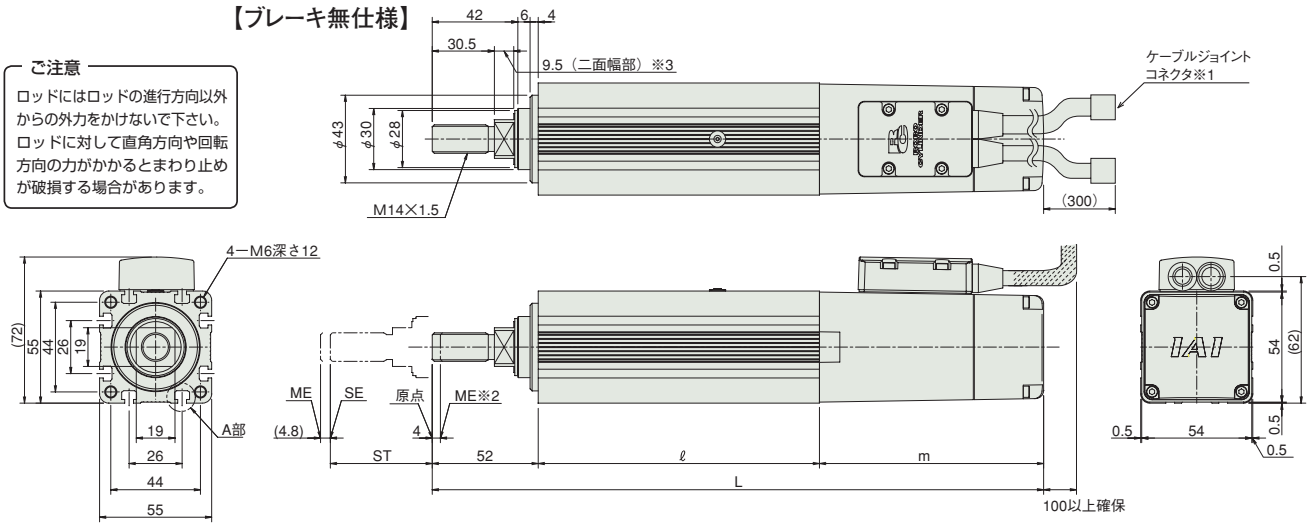
※RA5C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

特注対応のご案内 巻末-67

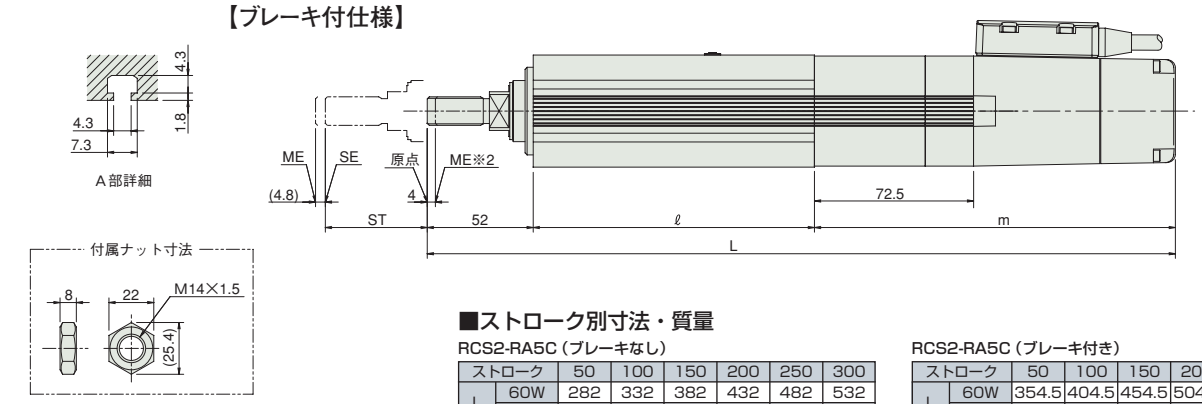
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -5 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2 面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	282	332	382	432	482	532
	100W	300	350	400	450	500	550
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量（kg）		1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4

RCS2-RA5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量（kg）		2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

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-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CAL-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CA-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CAL-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CA-100Iⓥⓦ-2-Ⅱ		(－)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CGAL-100ⓘⓥ-Ⓦ-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-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ MSCON-C-1-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⅱ SSEL-CS-1-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→ M-197
		XSEL-Ⓜ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓜ-1-100ⓘⓥ-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。
※ⓘ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）
※Ⓜ 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
※Ⓦ 高加減速対応を指定した場合に記号（HA）
※ⓦIO種類（NP/PN）

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RA4D

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体径 φ37mm 200V サーボモータ モータビルドイン（直結）仕様

■型式項目 RCS2 — RA4D — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

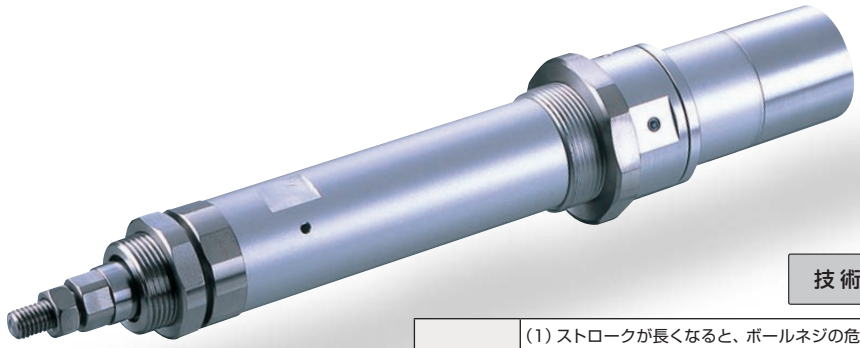
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm （50mmピッチ毎設定）	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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はオプションになります。

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) 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCS2-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
フランジ金具（前）	**FL**	→ B-195	—
フランジ金具（後）	**FLR**	→ B-197	—
原点確認センサ	**HS**	→ B-200	—
ナックルジョイント	**NJ**	→ B-204	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具（前）	**TRF**	→ B-207	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ B-207	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

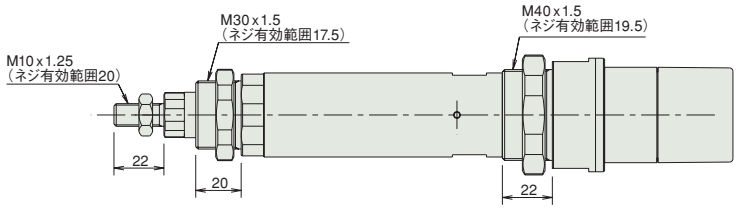
特注対応のご案内 巻末-67

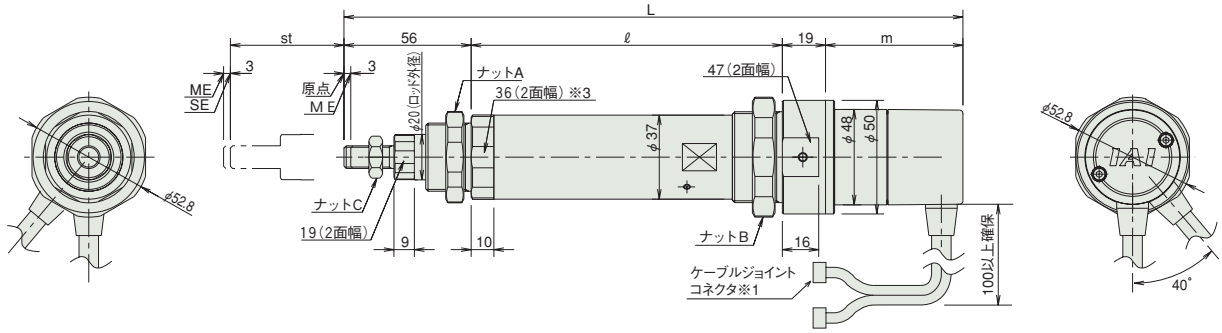
2次元CAD

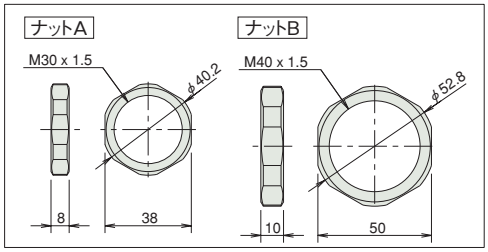
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

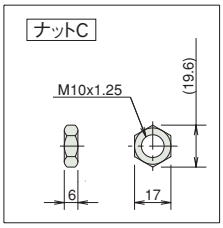
【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。









■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量（kg）		1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCS2-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

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-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-2-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-0-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DI-Ⓥ-2-Ⓘ		(－)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CGAL-30DⓘⓋ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-30DⓘⓋ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SSEL-CS-1-30DⓘⓋ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-30DⓘⓋ-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。
※ⓘXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※ⓥIO種類（NP／PN）
※ⓘ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）
※Ⓘ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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-SRA7BD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅 75mm　200V サーボモータ　全長ショートタイプ

■型式項目　RCS2 －SRA7BD－ I － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

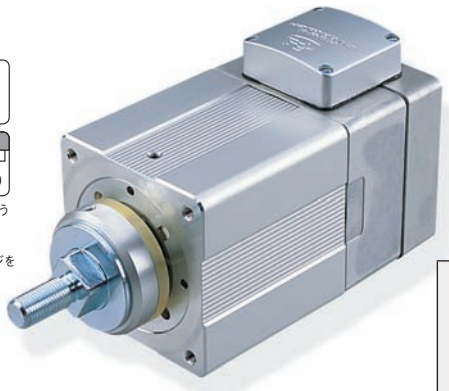
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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

※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) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 繰返し位置決め精度、ロストモーションを必要とする場合は、ロッドの回転を規制する必要があります。よってガイド付きタイプを選定するか、お客様にてガイドを追加してください。
(4) 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
(5) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
(6) 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)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量 水平(kg)	定格加速時の可搬質量 垂直(kg)	最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量 水平(kg)	最大加速時の可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SRA7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	2	0.35	2.5	1	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRA7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	5	0.25	5	2.5	127	
RCS2-SRA7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	10	0.15	10	5	254	
RCS2-SRA7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	3.5	0.4	5	1.5	103	
RCS2-SRA7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	9	0.3	10	4.5	207	
RCS2-SRA7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	19.5	0.2	20	9	414	
RCS2-SRA7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	6.5	0.4	7.5	3	157	
RCS2-SRA7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	14.5	0.3	17.5	7	314	
RCS2-SRA7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	22.5	0.2	27.5	11	628	

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　※ 水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。※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

ストローク / リード	50 ～ 300 (50mm 毎)
16	800
8	400
4	200

(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 モータ W 数 60W	100W	150W
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 -5 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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→ B-193	—
ブレーキ	B	→ B-194	—
フランジ	FL	→ B-195	—
フート金具	FT	→ B-198	—
ロッド先端延長仕様	RE	→ 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
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	—
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

2次元CAD

※SRA7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

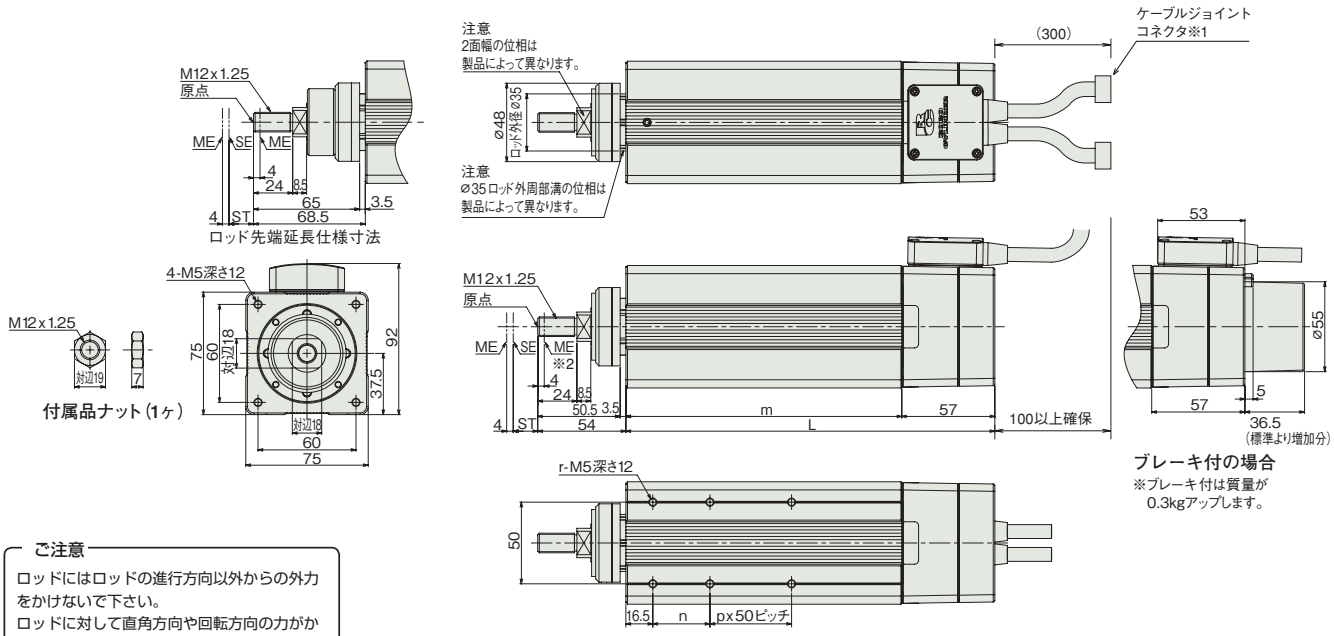
特注対応のご案内 巻末-67

※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。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。



ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量 (kg)	60W	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	100W	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	150W	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	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-CA-Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q 以外)	–	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点	単相 AC 200V	–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)	三相 AC 200V (XSEL-P/Q のみ)	–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→ M-197
		XSEL-Ⅲ-1-Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	20000点 (タイプにより異なります)		–	→ M-219

※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）
※Ⓥ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V）
※Ⓘモータ W数（60／100／150）
※ⅢXSELのタイプ名（J／K／P／Q）
※ⅥIO種類（NP／PN）
※Ⅵフィールドネットワーク記号
※本機種は XSEL-P／Qの5,6軸目は接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RA4R

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体径 φ37mm　200V サーボモータ　モータ折り返し仕様

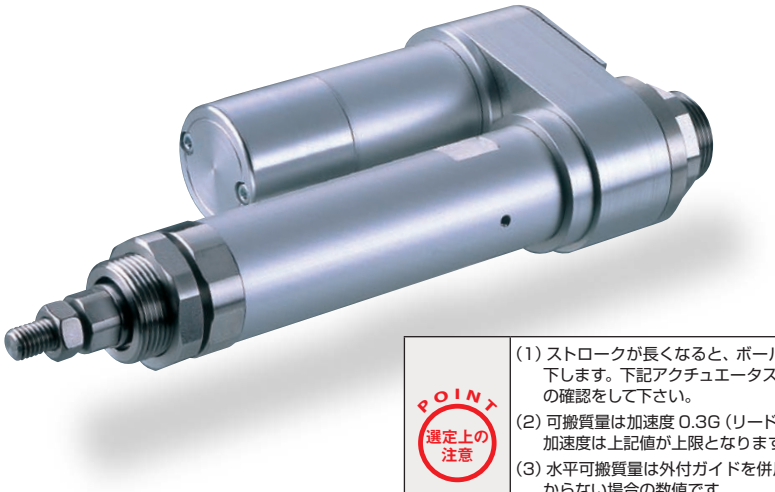
■型式項目　RCS2 — RA4R — □ — □ - □ — □ — □ — □ — □

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 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCS2-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
フランジ金具 (前)	**FL**	→ B-195	—
フランジ金具 (後)	**FLR**	→ B-197	—
原点確認センサ	**HS**	→ B-200	—
ナックルジョイント	**NJ**	→ B-204	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
クレビス金具	**QR**	→ B-204	—
背面取付用プレート	**RP**	→ B-205	—
トラニオン金具 (前)	**TRF**	→ B-207	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

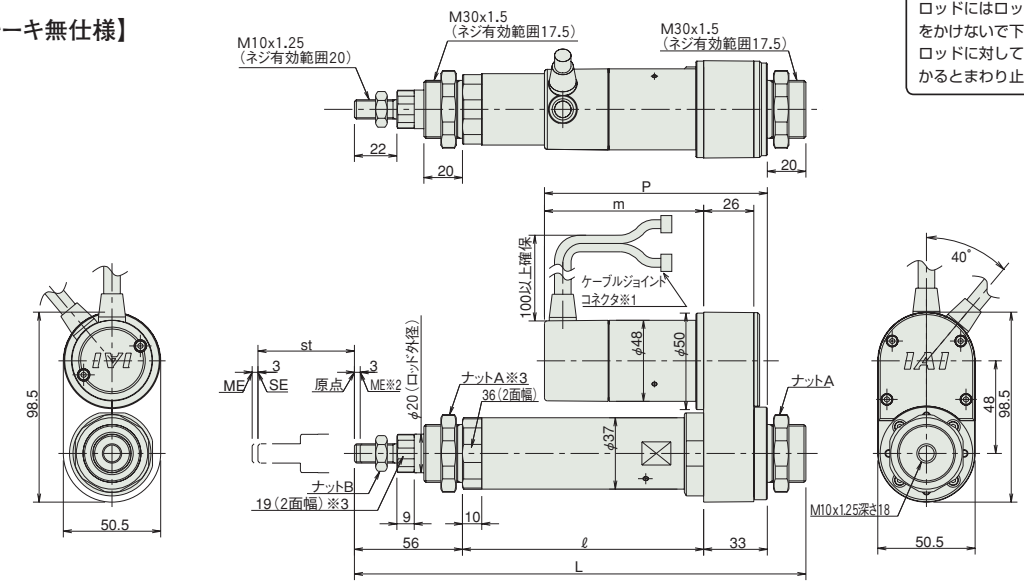
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

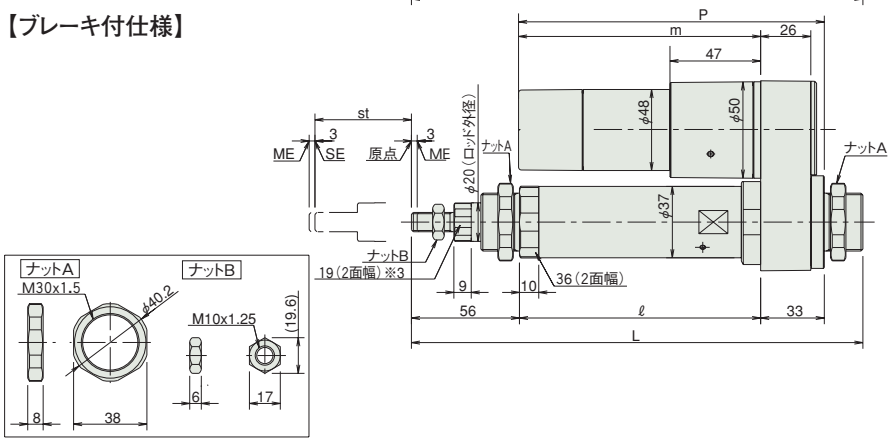
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4R（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量(kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

RCS2-RA4R（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量(kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	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-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CAL-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q/R/S以外) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CAL-30DⒾ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-30DⒾ-Ⓥ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DI-Ⓥ-2-Ⓘ		(−)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CGAL-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-30DⒾ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SSEL-CS-1-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-30DⒾ-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。
※ⒾXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※ⒿIO種類(NP/PN)
※Ⓘ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)
※Ⓘ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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RA5R

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅 55mm　200V サーボモータ　モータ折り返し仕様

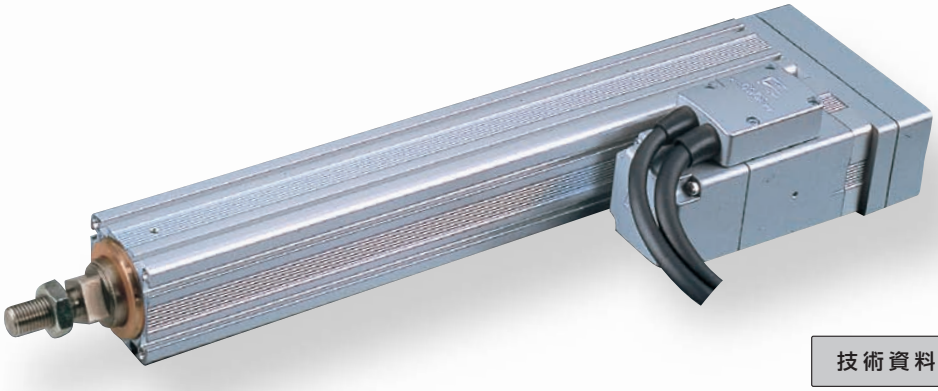
■型式項目　RCS2 — RA5R — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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 ～ 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 ※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 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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	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-RA5R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	2.0	63.8	50～300 (50mm毎)
RCS2-RA5R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(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
コネクタケーブル取出方向変更	**A2**	→ B-193	—
ブレーキ	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フランジ	**FL**	→ B-195	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
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	—

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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7 度
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

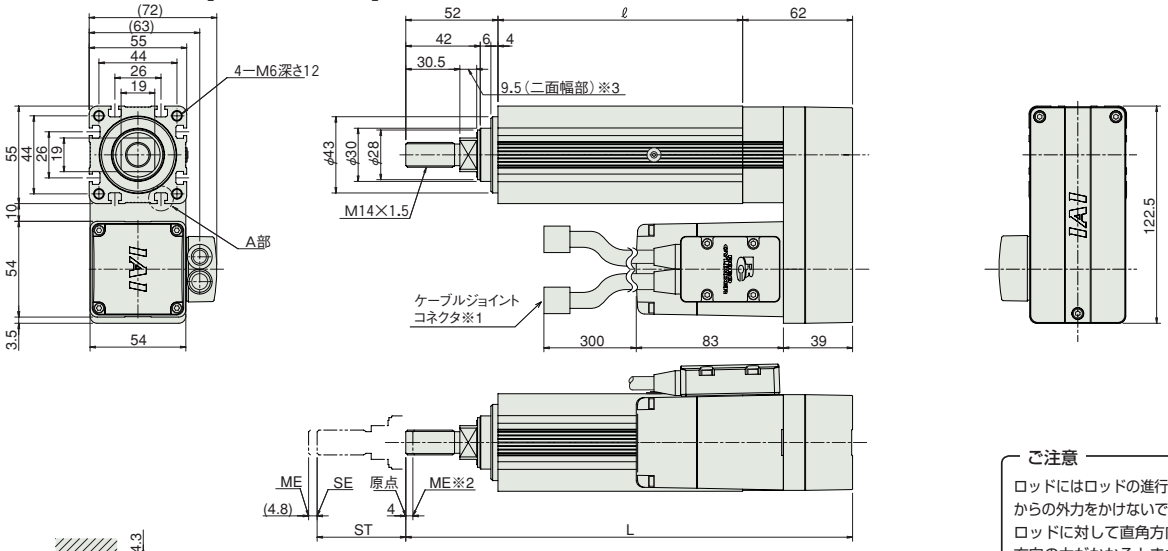
特注対応のご案内 巻末-67

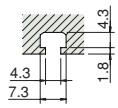
2次元CAD

※RA5R タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -5 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが 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 2 面幅の向きは製品によって異なります。

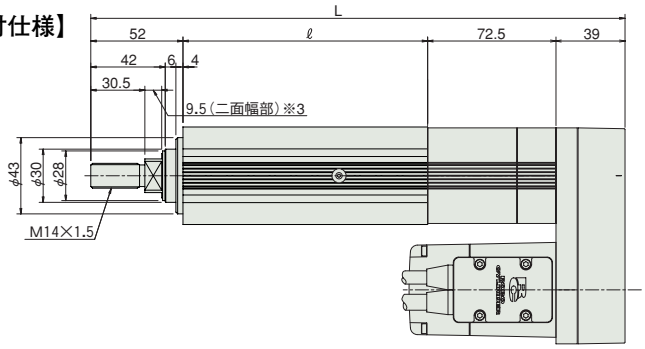
【ブレーキ無仕様】

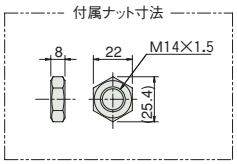




A部詳細

【ブレーキ付仕様】





ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
ℓ	138	188	238	288	338	388
質量（kg）	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8

RCS2-RA5R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
ℓ	138	188	238	288	338	388
質量（kg）	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

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-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-60ⓘI-Ⓥ-0-Ⓘ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⓘ		(–)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60I-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→ M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256 点		–	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000 点		–	→ M-197
		XSEL-Ⓜ-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。
※ⒿXSEL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）
※Ⓘ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-RA13R ロボシリンダ 超高推力ロッドタイプ 本体幅 130mm 200V サーボモータ モータ折り返し仕様

■型式項目 **RCS2** — **RA13R** — □ — **750** — □ — □ — **T2** — □ — □

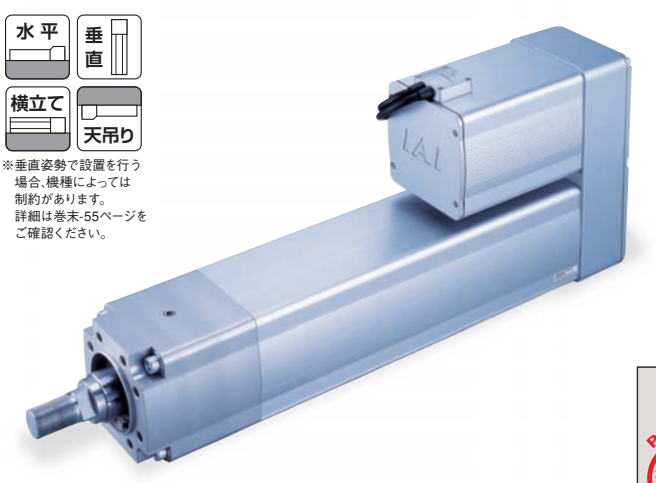
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	750:サーボモータ 750W	2.5:2.5mm 1.25:1.25mm	50:50mm 〜 200:200mm (50mm 毎設定)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向、ケーブル取出位置は、必ずいずれかの記号をご記入下さい。

※**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

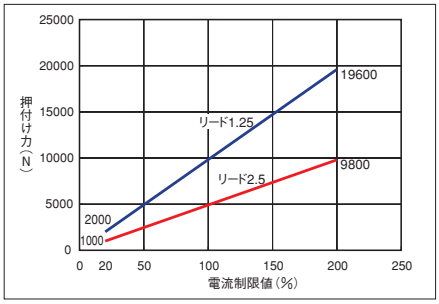
水平 垂直 横立て 天吊り

※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

■押付け力と電流制限値の相関図



注意：
- 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- 電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
- 押付け動作時の移動速度は10mm／s固定となります。
  グラフは10mm／sで押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。
- 動作条件によっては、モータの温度上昇により押付け力が低下する場合があります

※押付け時の電流制限値が70%以下の場合は連続押付けが 可能ですが、71%以上は押付け時間の制限があります。
詳細は巻末-102ページの選定の目安をご参照下さい。

POINT 選定上の注意

(1) 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、定格推力より小さい必要があります。
詳細は選定資料（→巻末-102ページ）をご参照ください。
(2) 可搬質量はリード2.5が加速度0.02G、リード1.25が加速度0.01G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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(4) ブレーキ付（オプション）の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキボックス（B-174ページ参照）が必要になります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	連続押付力 (N)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA13R-①-750-2.5-②-T2-③-④	750	2.5	0.02	400	200	5106	3567	9800	50〜200 (50mm毎)
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④		1.25	0.01	500	300	10211	7141	19600	

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

※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。
※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 (mm) ＼ ストローク (mm)	50	100	150	200
2.5	85	120	125	
1.25	62			

(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 1tタイプ(リード2.5)	インクリメンタル 2tタイプ(リード1.25)	アブソリュート 1tタイプ(リード2.5)	アブソリュート 2tタイプ(リード1.25)
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—

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-5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（ブレーキボックス付）	B	→ B-194	—
ブレーキ（ブレーキボックス無）	BN	→ B-194	—
CE対応仕様	CE	→ B-194	—
モータ上側折り返し	MT1／MT2／MT3	→ B-203	—
モータ右側折り返し	MR1／MR2	→ B-203	—
モータ左側折り返し	ML1／ML3	→ B-203	—
フランジ	FL	→ B-195	—
フート金具	FT	→ B-198	—
ロードセル付(配線用ケーブルベア付)	LCT	→ B-201	—
ロードセル付(配線用ケーブルベア無)	LCN	→ B-201	—

(注)ロードセル付オプションは、コントローラがSCON-CAの場合のみ使用可能です。
ロードセル付オプション(配線ケーブルベア付)とフランジオプションを同時に選択することは出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ32mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	0.2mm以下
ロッド径	φ50mm（ボールスプライン）
ロッド許容負荷モーメント	120N・m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH以下（結露無きこと）
押付け動作寿命	1000万回（※1）

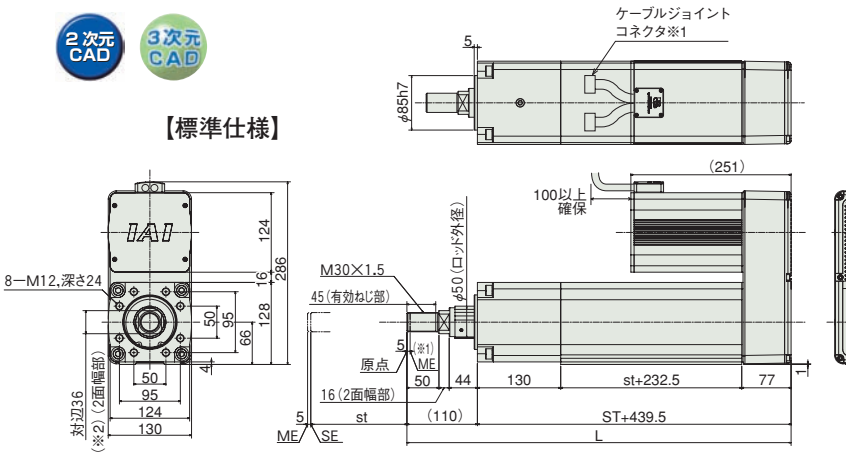
(※1)押付け回数は最大押付け力・押付け移動量1mmで動作させた場合です。

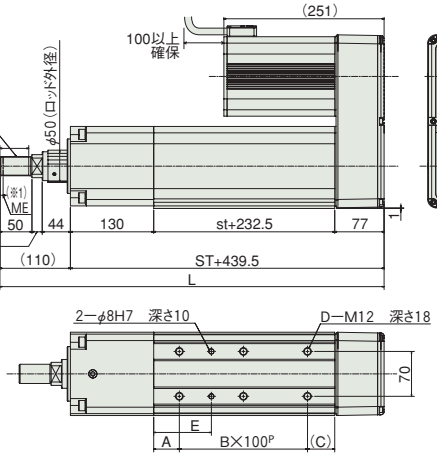
寸法図

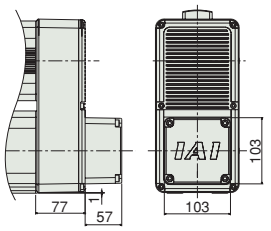
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

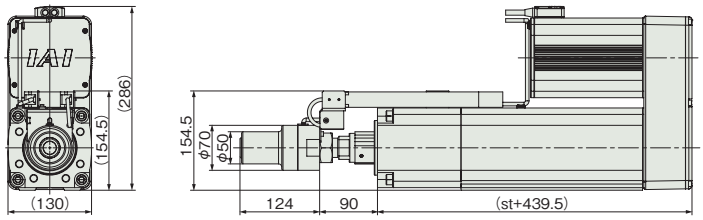
2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67



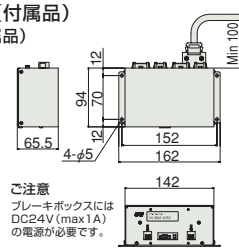






ブレーキボックス(付属品)
(ブレーキ付仕様付属品)

単品型式：
RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスにはDC24V(max1A)の電源が必要です。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

■ストローク別寸法・質量
RCS2-RA13R
※ブレーキ付は、全長が57mm、質量が2kgアップします。

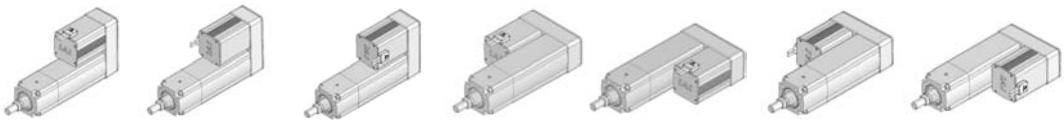
ストローク	50	100	150	200
L	599.5	649.5	699.5	749.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
質量(kg)	33	34	35	36

※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ページをご参照ください。
※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、周囲物との干渉にご注意下さい。
※3. 2面幅の向きは製品によって異なります。

ご注意
ブレーキ付仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。
ブレーキ付仕様のアクチュエータ本体だけ手配したい場合は、
オプション型式-BNをご選択下さい。

モータ折返し方向／ケーブル取出位置（オプション）

ご注意
モータ折返し方向／ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入下さい。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モータ折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

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		(標準仕様) SCON-CA-750Ⓘ-Ⓘ-2-2 (ロードセル付仕様) SCON-CA-750Sⓘⓘⓘⓘ-2-2	1	512点	単相AC200V(SCON-CA/SSELのみ) 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
ネットワークタイプ				768点		–	
パルス列入力制御タイプ				(−)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-750Ⓘ-Ⓘ-2	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-750Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELは1軸仕様の場合です。
※ⓘエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※ⓘIO種類(NP／PN)
※ⓘXSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)

(注)アクチュエータのロードセル付オプションを使用する場合は、コントローラはSCON-CAのみ対応となります。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGS4C

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 － RGS4C － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

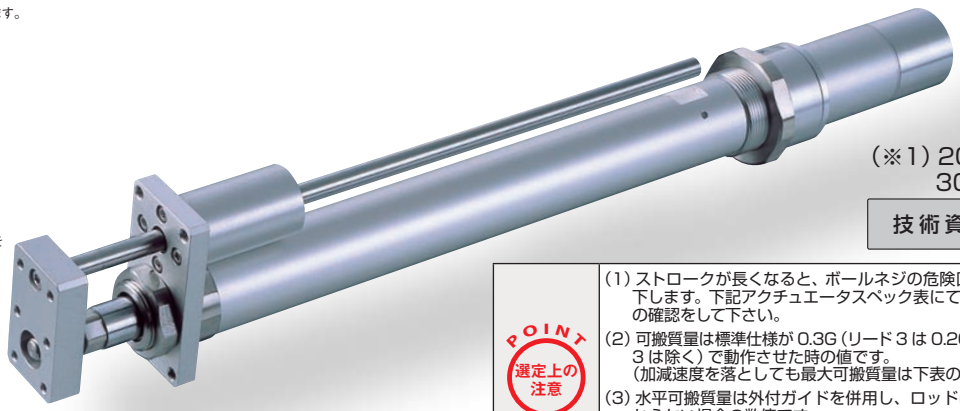
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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
（※1）



（※1）20W 全機種と 30W リード 3 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 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-131）をご参照下さい。
(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)
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

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

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	**HS**	→ B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ B-207	—

（※1）20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2）原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

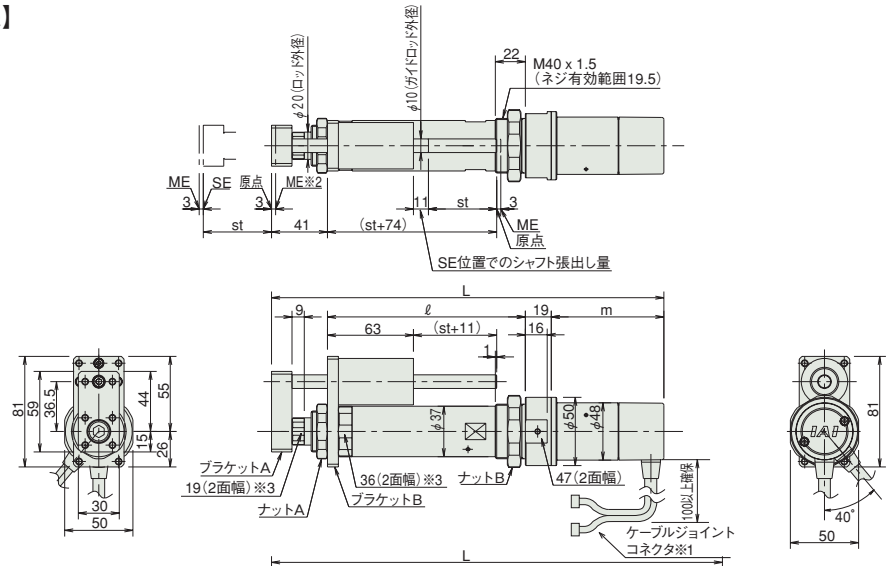
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

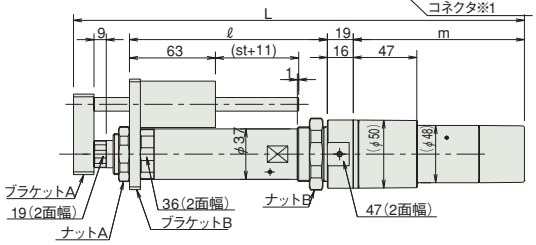
2次元CAD 3次元CAD

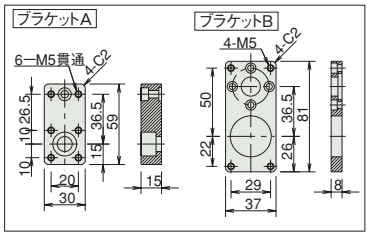
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

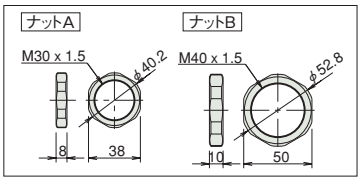
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4C (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)		1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCS2-RGS4C (ブレーキ付き)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)		1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

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-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-Ⓥ-0-Ⓘ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DIⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ		(−)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CGAL-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→ M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-30DⓘⓋ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256 点		–	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SSEL-CS-1-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000 点		–	→ M-197
		XSEL-Ⓘ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-30DⓘⓋ-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。
※ⒾXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓥ高加減速対応を指定した場合に記号(HA)
※Ⓘ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)
※ⒾIO種類(NP/PN)
※Ⓘ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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGS5C

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体幅 55mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 － RGS5C － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 100：サーボモータ 100W	16:16mm 8：8mm 4：4mm	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
（※1）

（※1）60W 全機種と 100W 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）、高加減速仕様は 1G（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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-131）をご参照下さい。
(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)
RCS2-RGS5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGS5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGS5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGS5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGS5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

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

ストローク / リード	50～250 (50mm 毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

（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 モータ W 数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート モータ W 数 60W	アブソリュート 100W
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
コネクタケーブル取出方向変更	**A2**	→ B-193	—
ブレーキ	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
ガイド取付方向変更	**GS2 ～ GS4**	→ B-200	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—

（※1）60W 全機種と 100W 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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.1 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

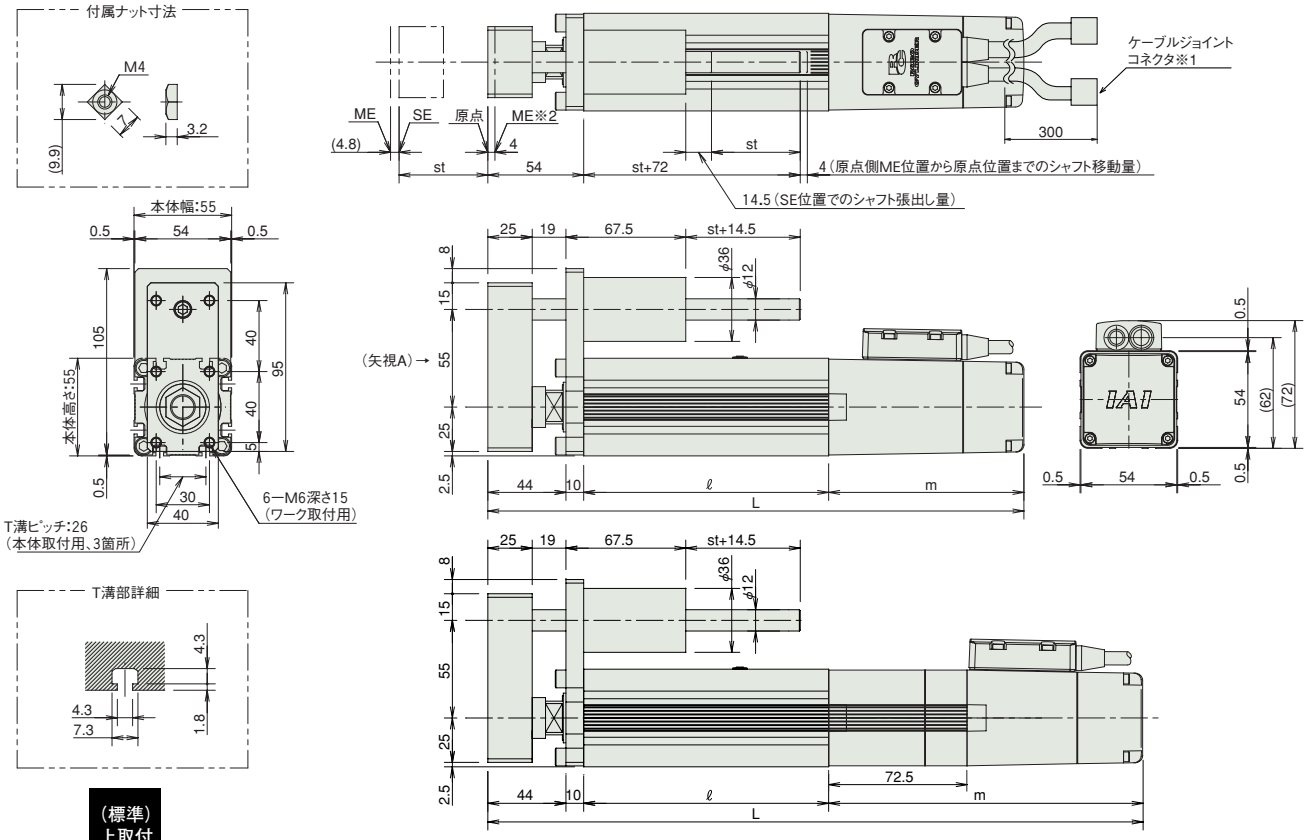
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

※RGS5C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

特注対応のご案内 巻末-67

※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 原点復帰時はロッドが 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



ガイド取付方向（矢視Aの場合）

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	534
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量 (kg)		2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3

RCS2-RGS5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)		2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

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-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CAL-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CA-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CAL-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⓘ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CA-100Iⓥⓦ-2-Ⓘ		(−)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SCON-CGAL-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ		512点		–	→ M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256 点		–	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⓘ SSEL-CS-1-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⓘ	2	20000 点		–	→ M-197
		XSEL-Ⓜ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓜ-1-100ⓘⓥ-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。
※ⓂXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓥ高加減速対応を指定した場合に記号(HA)
※ⓘ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)
※ⓦIO種類(NP/PN)
※Ⓘ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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGS4D

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　200V サーボモータ　ビルドイン仕様

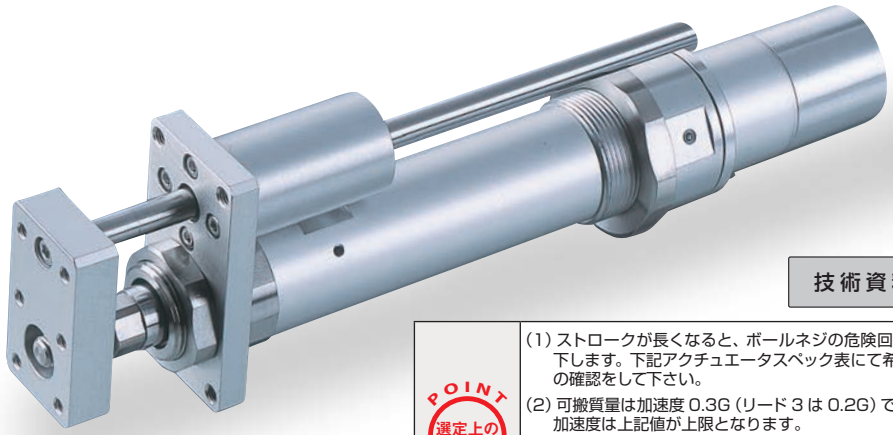
■型式項目　RCS2 － RGS4D － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-131)をご参照下さい。
(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)
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
原点確認センサ	**HS**	→ B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→ B-207	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

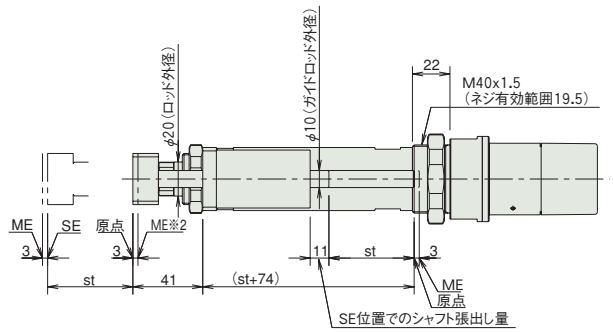
寸法図

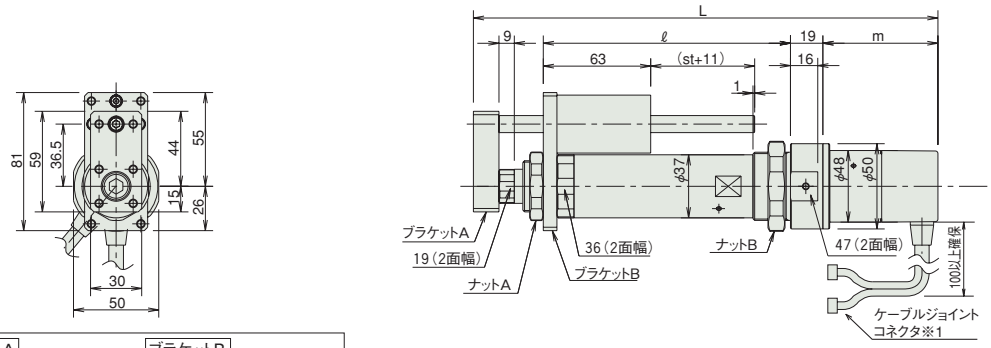
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

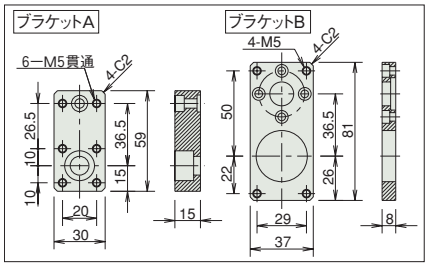
特注対応のご案内 巻末-67

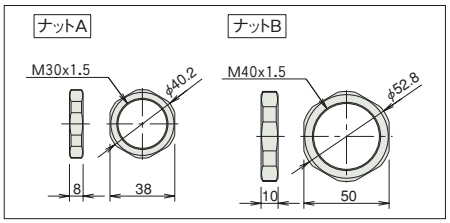
2 次元 CAD

※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 原点復帰時はロッドが 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

RCS2-RGS4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

RCS2-RGS4D にはブレーキ付きの設定がありません。

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-CAL-30DⓘⓋ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-30DⓘⓋ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CAL-30DⓘⓋ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-30DⓘⓋ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-30DI-Ⓥ-2-Ⅱ		(−)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CGAL-30DⓘⓋ-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-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ MSCON-C-1-30DⓘⓋ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SSEL-CS-1-30DⓘⓋ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→ M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-30DⓘⓋ-N1-EEE-2-Ⅳ	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)
※ⅤIO種類(NP／PN)
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅳ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)
※Ⅴフィールドネットワーク記号

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-SRGS7BD

ロボシリンダ　シングルガイド付ロッドタイプ　本体幅 75mm　200V サーボモータ　全長ショートタイプ

■型式項目　RCS2 － SRGS7BD － I － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

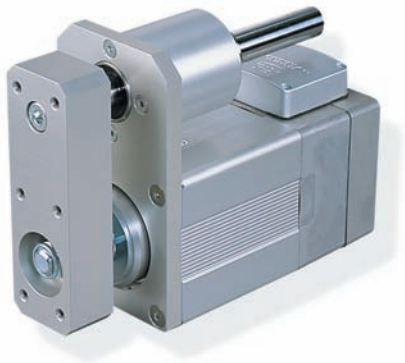
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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

※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) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-131）をご参照下さい。
(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)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量 水平(kg)	定格加速時の可搬質量 垂直(kg)	最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量 水平(kg)	最大加速時の可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SRGS7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	1.5	0.35	2.5	0.5	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRGS7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	4.5	0.25	5	2	127	
RCS2-SRGS7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	9.5	0.15	10	4.5	254	
RCS2-SRGS7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	3	0.4	5	1	103	
RCS2-SRGS7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	8.5	0.3	10	4	207	
RCS2-SRGS7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	19	0.2	20	8.5	414	
RCS2-SRGS7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	6	0.4	7.5	2.5	157	
RCS2-SRGS7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	14	0.3	17.5	6.5	314	
RCS2-SRGS7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	22	0.2	27.5	10.5	628	

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 ～ 300 (50mm 毎)
16	800
8	400
4	200

(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 モータ W 数 60W	100W	150W
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 -5 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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→ B-193	—
ブレーキ	B	→ B-194	—
フート金具	FT	→ B-198	—
ガイド取付方向変更	GS2 ～ GS4	→ B-200	—
ロッド先端延長仕様	RE	→ 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
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1 度
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

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

2次元CAD

※SRGS7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

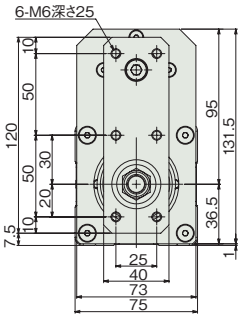
ご注意
前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意下さい。

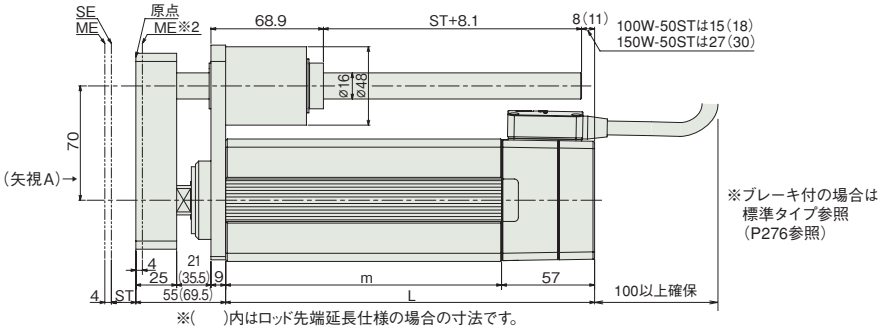
特注対応のご案内 巻末-67

※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。

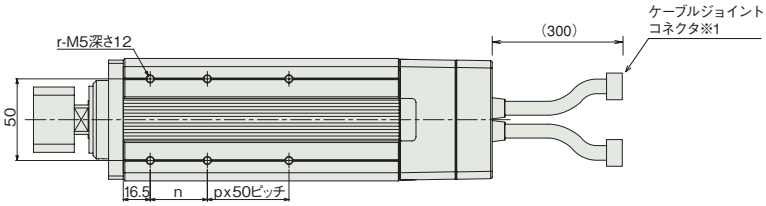
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド





※(　)内はロッド先端延長仕様の場合の寸法です。



ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量(kg)	60W	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	100W	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	150W	4	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	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-CA-ⓘI-ⓥ-2-ⓘⓘ	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q以外)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-ⓘI-ⓥ-0-ⓘⓘ		768点	単相AC200V	–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-ⓘI-ⓥ-2-ⓘⓘ		(–)	三相AC200V(XSEL-P/Qのみ)	–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-ⓘI-ⓥ-2-ⓘⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-ⓘⓘⓘ-1-ⓘI-N1-EEE-2-ⓥ	8	20000点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※ⓘⓘ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)
※ⓘモータW数(60／100／150)
※ⓘⓘXSELのタイプ名(J／K／P／Q)
※ⓥIO種類(NP／PN)
※ⓥフィールドネットワーク記号
※本機種は XSEL-P／Qの5,6軸目は接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGD4C

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

■型式項目　RCS2 － RGD4C － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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

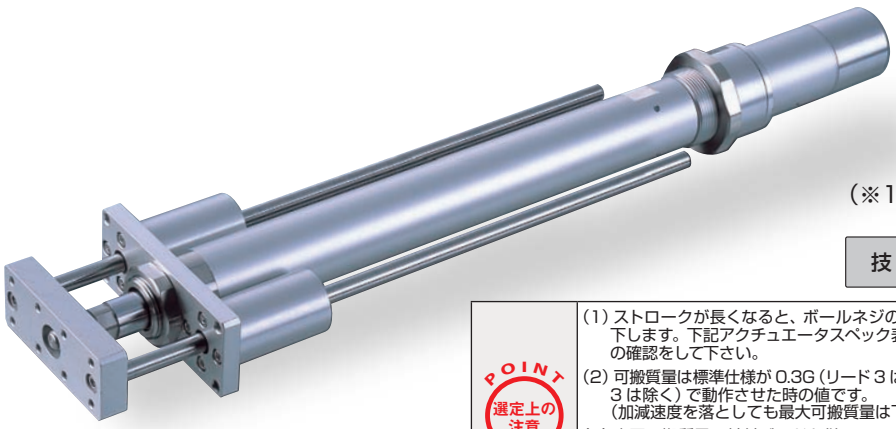
- エンコーダ種類：I:インクリメンタル仕様　A:アブソリュート仕様
- モータ種類：20：サーボモータ 20W　30：サーボモータ 30W
- リード：12:12mm　6：6mm　3：3mm
- ストローク：50:50mm ～ 300:300mm（50mm ピッチ毎設定）
- 適応コントローラ：T1:XSEL-J/K　T2:SCON　MSCON　SSEL　XSEL-P/Q　XSEL-R/S
- ケーブル長：N :無し　P :1m　S :3m　M :5m　X□□ :長さ指定　R □□ :ロボットケーブル
- オプション：下記オプション価格表参照

※**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
（※1）



（※1）20W 全機種と 30W リード 3 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 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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-132）をご参照下さい。
(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)
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

（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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ B-200	—
原点確認センサ（※2）	**HS**	→ B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ B-207	—

（※1） 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
（※2） 原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

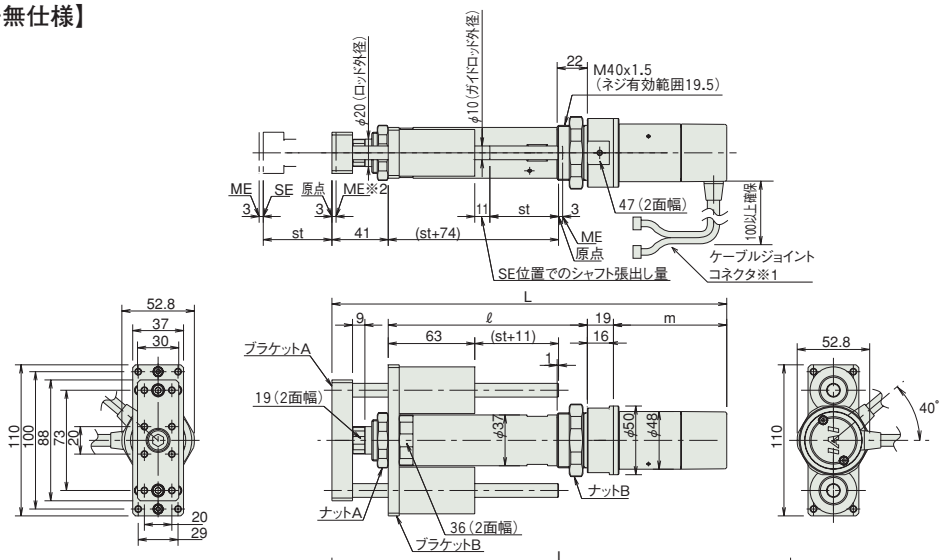
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

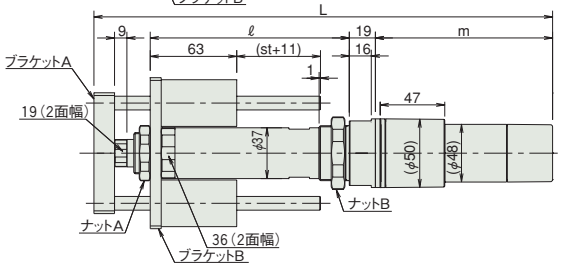
2次元CAD 3次元CAD

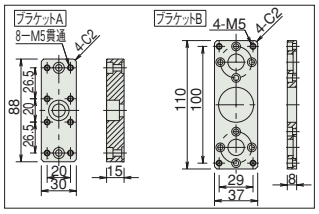
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -5 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

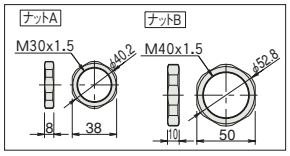
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量（kg）		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCS2-RGD4C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量（kg）		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

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-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-Ⓥ-0-Ⓘ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DIⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ		（－）		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CGAL-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→ M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-30DⓘⓋ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256 点		–	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SSEL-CS-1-30DⓘⓋ-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000 点		–	→ M-197
		XSEL-Ⓘ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-30DⓘⓋ-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。
※ⒾXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※Ⓥ高加減速対応を指定した場合に記号（HA）
※Ⓘ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）
※ⒾIO種類（NP/PN）
※Ⓘ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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGD5C

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体幅 55mm　200V サーボモータ　カップリング仕様

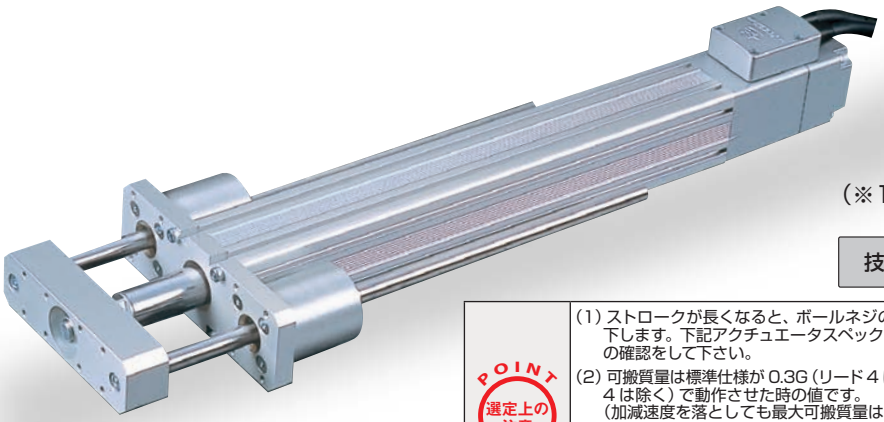
■型式項目　RCS2 ー RGD5C ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □ ー □

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 100：サーボモータ 100W	16:16mm 8：8mm 4：4mm	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
(※1)

(※1) 60W 全機種と 100W 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)、高加減速仕様は 1G (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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-132)をご参照下さい。
(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)
RCS2-RGD5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGD5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGD5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGD5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

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

ストローク / リード	50～250 (50mm 毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(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 モータ W 数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート モータ W 数 60W	アブソリュート 100W
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
コネクタケーブル取出方向変更	**A2**	→ B-193	—
ブレーキ	**B**	→ B-194	—
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
高加減速対応 (※1)	**HA**	→ B-200	—

(※1) 60W 全機種と 100W 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
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.08 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

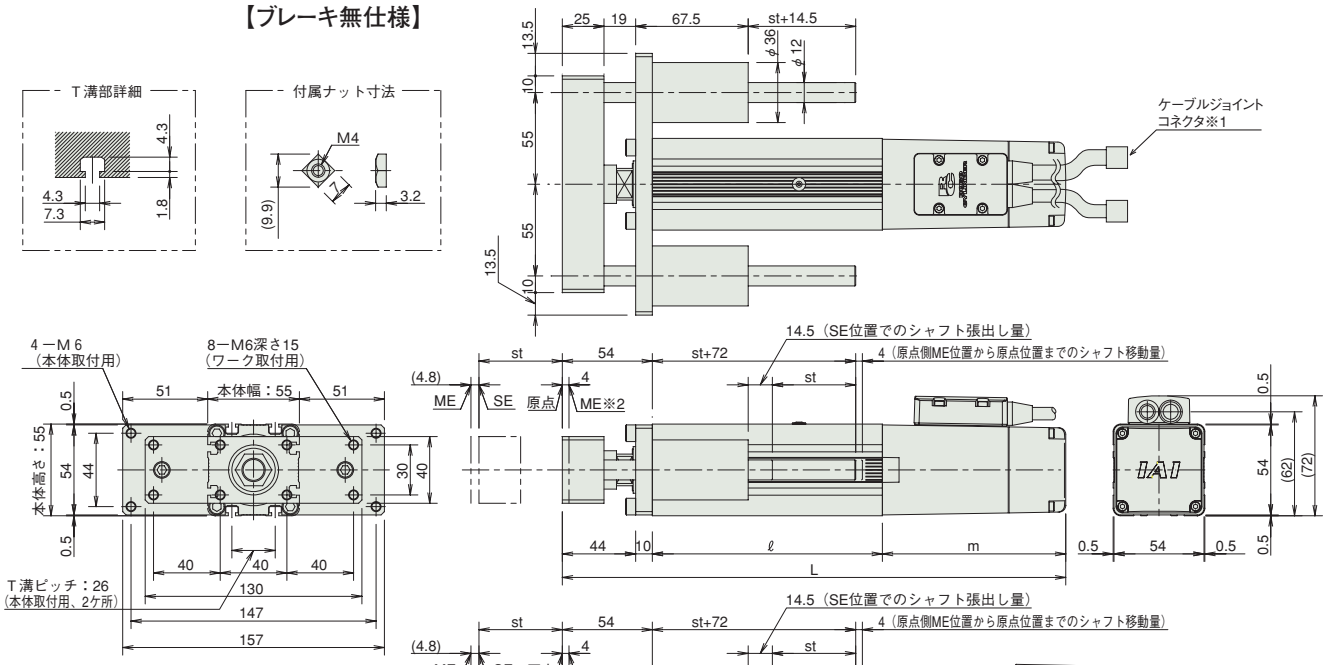
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

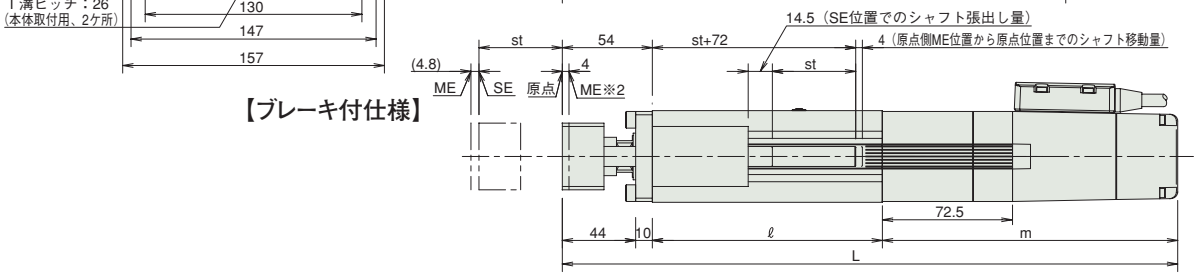
※RGD5C タイプは構造上原点逆点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -5 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが 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

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	524
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量（kg）		2.7	3.0	3.4	3.8	4.2	5.5

RCS2-RGD5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量（kg）		3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

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-CAL-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CA-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CAL-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CA-100Iⓥⓦ-2-Ⅱ		(－)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⅱ SCON-CGAL-100ⓘⓥ-Ⓦ-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-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ MSCON-C-1-100ⓘⓥ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓦ-2-Ⅱ SSEL-CS-1-100ⓘⓥ-Ⓦ-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→ M-197
		XSEL-Ⓘ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-100ⓘⓥ-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。
※ⓘXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※Ⓥ高加減速対応を指定した場合に記号（HA）
※ⓘ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）
※Ⓦ IO種類（NP/PN）
※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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGD4D

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　200V サーボモータ　ビルドイン仕様

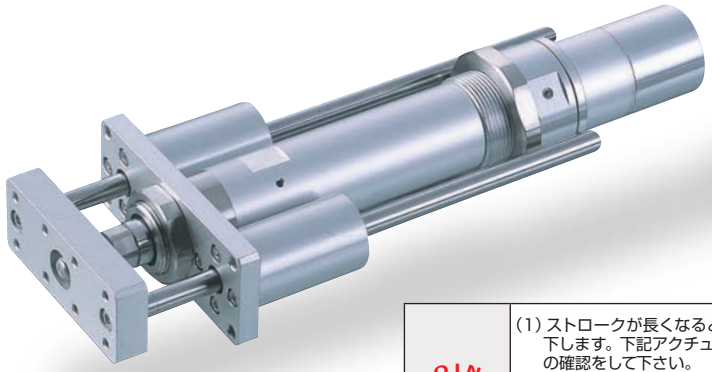
■型式項目　RCS2 － RGD4D － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-132)をご参照下さい。
(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)
RCS2-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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
CE対応仕様	**CE**	→ B-194	—
フート金具	**FT**	→ B-198	—
原点確認センサ	**HS**	→ B-200	—
原点逆仕様	**NM**	→ B-204	—
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→ B-207	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

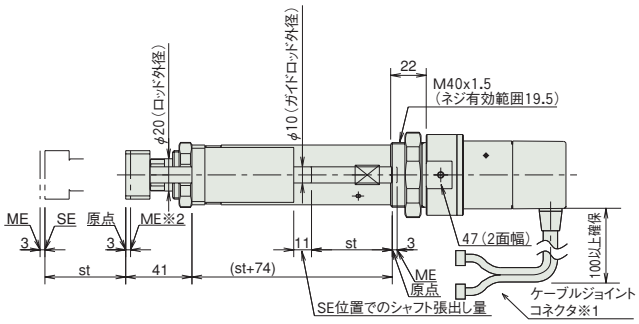
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

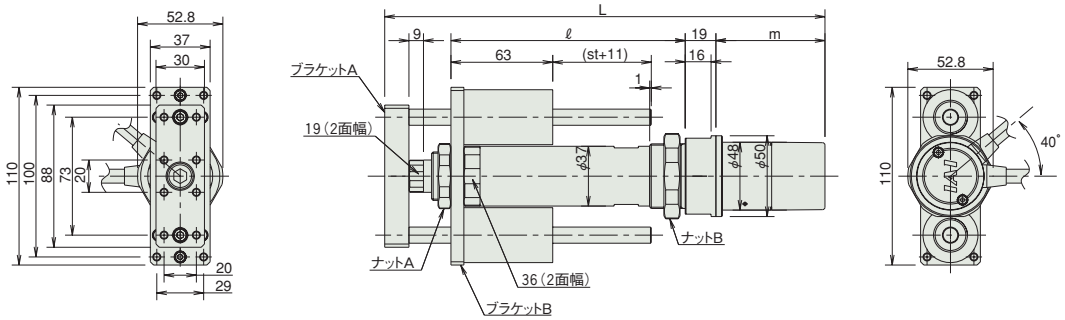
特注対応のご案内 巻末-67

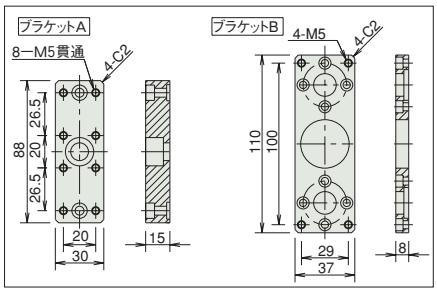
2次元CAD

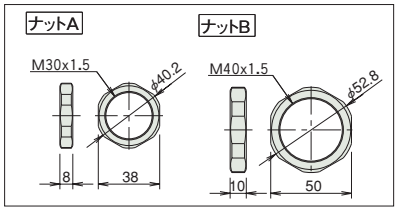
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】









■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量（kg）		1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCS2-RGD4D にはブレーキ付きの設定がありません。

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-CAL-30DⓘⓋ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-30DⓘⓋ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	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				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CAL-30DⓘⓋ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-30DⓘⓋ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-30DI-Ⓥ-2-Ⅱ		(−)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CGAL-30DⓘⓋ-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-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ MSCON-C-1-30DⓘⓋ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SSEL-CS-1-30DⓘⓋ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-30DⓘⓋ-N1-EEE-2-Ⅳ	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 XSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※Ⅳ IO種類（NP／PN）
※Ⅰ エンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ）
※Ⅳ 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）
※Ⅴ フィールドネットワーク記号

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-SRGD7BD

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体幅 75mm　200V サーボモータ　全長ショートタイプ

■型式項目　RCS2 － SRGD7BD － I － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

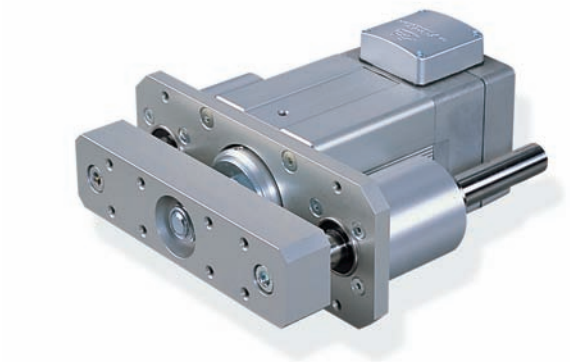
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**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

※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) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（巻末-132）をご参照下さい。
(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)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量 水平(kg)	定格加速時の可搬質量 垂直(kg)	最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量 水平(kg)	最大加速時の可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SRGD7BD-I-60-16-①-②-③-④	60	16	0.25	5	1	0.35	2.5	(不可)	63	50～300 (50mm毎)
RCS2-SRGD7BD-I-60-8-①-②-③-④		8	0.15	10	4	0.25	5	1.5	127	
RCS2-SRGD7BD-I-60-4-①-②-③-④		4	0.05	20	9	0.15	10	4	254	
RCS2-SRGD7BD-I-100-16-①-②-③-④	100	16	0.3	10	2.5	0.4	5	0.5	103	
RCS2-SRGD7BD-I-100-8-①-②-③-④		8	0.2	22	8	0.3	10	3.5	207	
RCS2-SRGD7BD-I-100-4-①-②-③-④		4	0.1	40	18.5	0.2	20	8	414	
RCS2-SRGD7BD-I-150-16-①-②-③-④	150	16	0.3	15	5.5	0.4	7.5	2	157	
RCS2-SRGD7BD-I-150-8-①-②-③-④		8	0.2	35	13.5	0.3	17.5	6	314	
RCS2-SRGD7BD-I-150-4-①-②-③-④		4	0.1	55	21.5	0.2	27.5	10	628	

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	50～300 (50mm毎)
16	800
8	400
4	200

(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 モータ W 数 60W	100W	150W
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 -5 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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→ B-193	—
ブレーキ	B	→ B-194	—
フート金具	FT	→ B-198	—
ロッド先端延長仕様	RE	→ 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
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.08 度
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

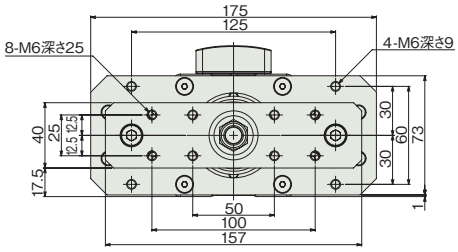
寸法図

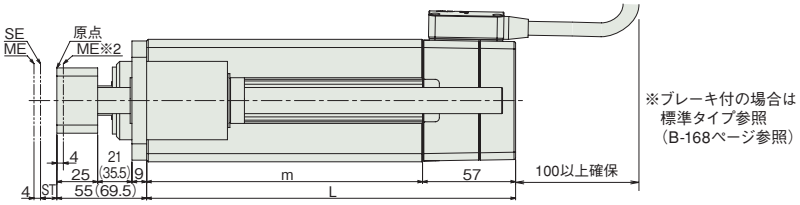
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

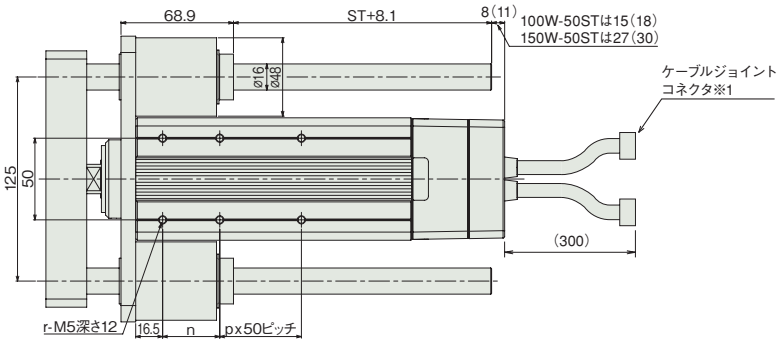
2次元CAD

※SRGD7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。





※(　　)内はロッド先端延長仕様の場合の寸法です。



ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意下さい。

※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。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量(kg)	60W	4.3	5	5.7	6.4	7.2	7.9
	100W	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8
	150W	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	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-CA-ⓘI-Ⅴ-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q以外)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-ⓘI-Ⅳ-0-Ⅱ		768点	単相AC200V	–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-ⓘI-Ⅴ-2-Ⅱ		(–)	三相AC200V(XSEL-P/Qのみ)	–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-ⓘI-Ⅴ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-ⓘI-N1-EEE-2-Ⅴ	8	20000点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※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)
※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※ⓘモータW数(60/100/150)
※ⅢXSELのタイプ名(J/K/P/Q)
※ⅤIO種類(NP/PN)
※Ⅳフィールドネットワーク記号
※本機種は XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
ERC3
ERC2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGD4R

ロボシリンダ　ダブルガイド付ロッドタイプ　本体径 φ37mm　200V サーボモータ　モータ折り返し仕様

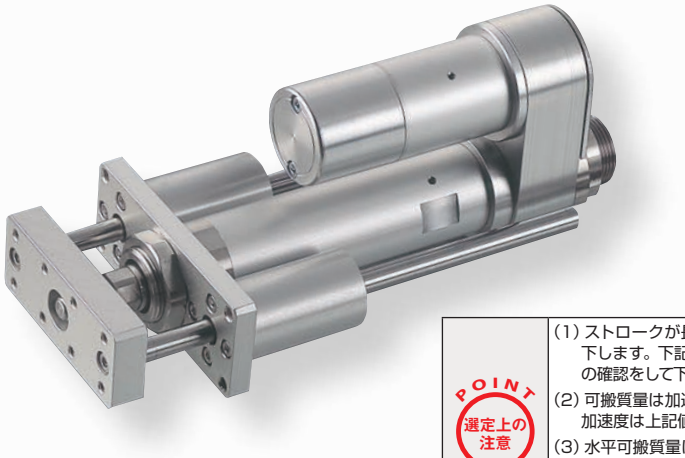
■型式項目　RCS2 － RGD4R － □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

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 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	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) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料(巻末-132)をご参照下さい。
(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)
RCS2-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCS2-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(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 モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
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	B	→ B-194	—
CE対応仕様	CE	→ B-194	—
フート金具	FT	→ B-198	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ B-197	—
原点確認センサ	HS	→ B-200	—
原点逆仕様	NM	→ B-204	—
クレビス金具	QR	→ B-204	—
背面取付用プレート	RP	→ B-205	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

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
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

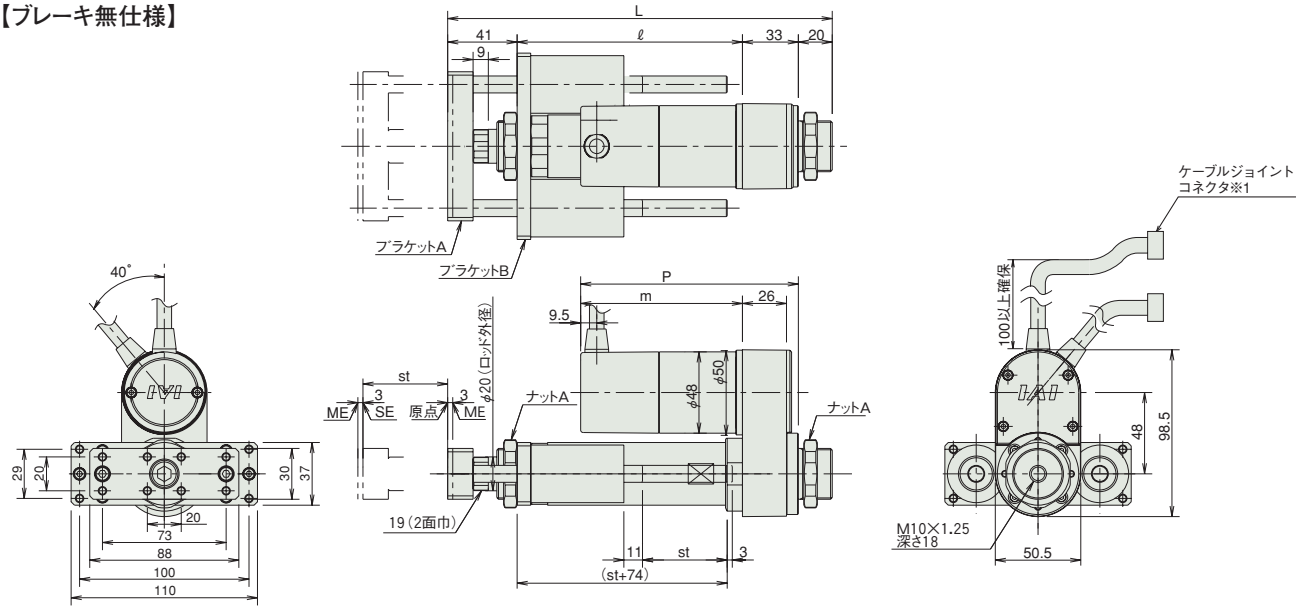
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

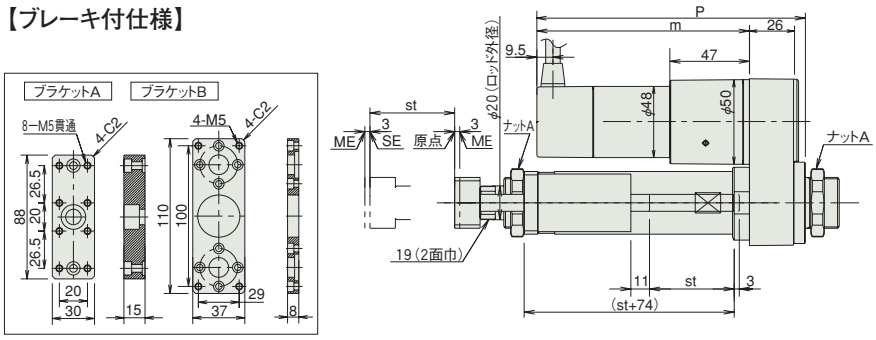
2次元CAD 3次元CAD

※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 原点復帰時はロッドが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 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストロークべつ寸法・質量

RCS2-RGD4R（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量（kg）		1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0

RCS2-RGD4R（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量（kg）		2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

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-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-2-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外） 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/Sのみ）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CAL-30DⓘⓋ-0-Ⓘ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-30DⓘⓋ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-30DI-Ⓥ-2-Ⓘ		(−)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CGAL-30DⓘⓋ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ MSCON-C-1-30DⓘⓋ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SSEL-CS-1-30DⓘⓋ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⓘ-1-30DⓘⓋ-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。
※ⓘXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※ⓥIO種類（NP／PN）
※ⓘ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）
※Ⓘ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