グリッパタイプ／ロータリタイプ

RCP4　RCD　DD
RCP2　RCS2　RS

RCP4-GRSML

RCP4-GRSWL

RCP4-GRLM

RCP4-GRLW

RCP2-GRSS

RCP2-GRLS

RCP2-GRS

RCP2-GRM

RCP2-GRST

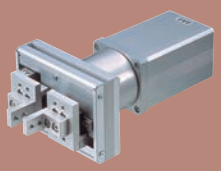
RCP2-GRHM

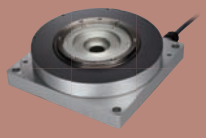
RCP2-GRHB

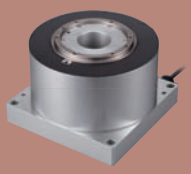
RCP2-GR3LS

RCP2-GR3SS

RCD-GRSNA


RCS2-GR8


DD-T18


DD-LH18

RCP2-RTBS/RTBSL

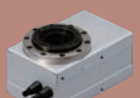
RCP2-RTCS/RTCSL

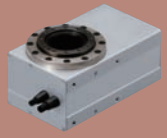
RCP2-RTB/RTBL

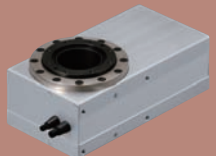
RCP2-RTC/RTCL

RCP2-RTBB/RTBBL

RCP2-RTCB/RTCBL


RCS2-RTC8L/RTC8HL


RCS2-RTC10L


RCS2-RTC12L

RCS2-RT6

RS-30

RS-60

性能（スペック）確認			C-3
RCP4 パルスモータ	2ツ爪グリッパ	RCP4-GRSML	C-7
		RCP4-GRSLL	C-9
		RCP4-GRSWL	C-11
		RCP4-GRLM	C-13
		RCP4-GRLL	C-15
		RCP4-GRLW	C-17
RCP2 パルスモータ	2ツ爪グリッパ	RCP2-GRSS	C-19
		RCP2-GRLS	C-21
		RCP2-GRS	C-23
		RCP2-GRM	C-25
		RCP2-GRST	C-27
		RCP2-GRHM	C-29
		RCP2-GRHB	C-31
	3ツ爪グリッパ	RCP2-GR3LS	C-33
		RCP2-GR3LM	C-35
		RCP2-GR3SS	C-37
		RCP2-GR3SM	C-39
RCD DCサーボモータ	2ツ爪グリッパ	RCD-GRSNA	C-41
RCS2 サーボモータ200V	2ツ爪グリッパ	RCS2-GR8	C-43
DD ダイレクトドライブ	ロータリ	DD-T18	C-45
		DD-LT18	C-47
		DD-H18	C-49
		DD-LH18	C-51
RCP2 パルスモータ	ロータリ	RCP2-RTBS/RTBSL	C-53
		RCP2-RTCS/RTCSL	C-55
		RCP2-RTB/RTBL	C-57
		RCP2-RTC/RTCL	C-59
		RCP2-RTBB/RTBBL	C-61
		RCP2-RTCB/RTCBL	C-63
RCS2 サーボモータ200V	中空ロータリ	RCS2-RTC8L/RTC8HL	C-65
		RCS2-RTC10L	C-67
		RCS2-RTC12L	C-69
	ロータリ	RCS2-RT6	C-71
RS サーボモータ200V	ロータリ	RS-30	C-73
		RS-60	C-75
オプション			D-77

性能(スペック)確認

グリッパタイプ

グリッパタイプはワークの把持やセンタリングで使用されますが、把持で使用する場合は「**押付け動作**」、センタリングで使用する場合は「**位置決め動作**」で使用します。

【押付け動作】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①距離、②把持力)を満たす機種を選択して下さい。

【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)												最大把持力
8mm	10mm	14mm	20mm	32mm	40mm	60mm	100mm	120mm	200mm	19度	180度	(N)
78												14
											600	6.4

選定条件

押付け動作についての詳細は、巻末 -87ページをご参照下さい。

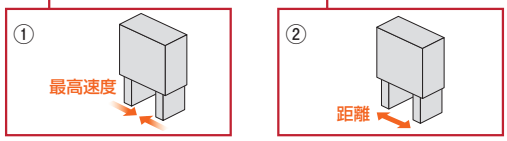
【位置決め動作選定条件】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①最高速度、②距離)を満たす機種を選択して下さい。

【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)												最大把持力
8mm	10mm	14mm	20mm	32mm	40mm	60mm	100mm	120mm	200mm	19度	180度	(N)
78												14
											600	6.4

選定条件



〈表のご注意〉（1）帯の色はモータ種類毎に設定されています。（緑：パルスモータ、グレー：200Vサーボモータ）

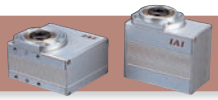
グリッパタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)(度/sec) 4mm	8mm	10mm	14mm	20mm	22mm	30mm	32mm	40mm	60mm	100mm	200mm	19度	180度	最大把持力 (N)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
RCP4					94											87	I	⊖24V	RCP4-GRSML	—	C-7
							125									140			RCP4-GRSLL	—	C-9
								157								220			RCP4-GRSWL	—	C-11
															600	35			RCP4-GRLM	—	C-13
															600	60			RCP4-GRLL	—	C-15
															643	90			RCP4-GRLW	—	C-17
RCP2			78													14			RCP2-GRSS	—	C-19
															600	6.4			RCP2-GRLS	—	C-21
				33.3												21			RCP2-GRS	—	C-23
					36.7											80			RCP2-GRM	—	C-25
										75						20	I	⊖24V	RCP2-GRST	—	C-27
										34						40		⊖100V ～ ≂230V			
									100							125			RCP2-GRHM	—	C-29
										100						200			RCP2-GRHB	—	C-31
														200		18			RCP2-GR3LS	—	C-33
														200		51			RCP2-GR3LM	—	C-35
				40												22			RCP2-GR3SS	—	C-37
					50											102			RCP2-GR3SM	—	C-39
RCD		67														10	I	⊖24V	RCD-GRSNA	—	C-41
RCS2						400										22.5	I	≂100V ≂200V	RCS2-GR8	—	C-43

I = インクリメンタル　A = アブソリュート　⊖=DC(直流)　≂=AC(交流)

性能(スペック)確認

ロータリタイプ



ロータリタイプは回転部を動作する「**位置決め動作**」で選定を行います。

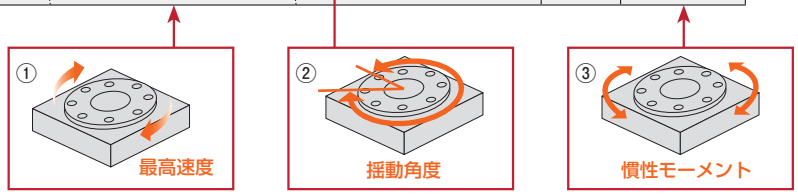
【位置決め動作選定条件】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①最高速度、②揺動角度、③慣性モーメント)を満たす機種を選択して下さい。

【例】

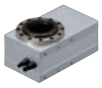
振動角度(度)と最高速度(度/sec)			最大トルク	許容慣性モーメント
300度	330	360	(N)	kg・m²
	400		0.24	0.0023
	266		0.36	0.0035

選定条件



〈表のご注意〉（1）帯の色はモータ種類毎に設定されています。（ 緑：パルスモータ、グレー：200Vサーボモータ ）

ロータリタイプ

シリーズ	外観	振動角度(度)と最高速度(度/sec) 300度	330	360	最大トルク (N)	許容慣性モーメント kg·m²	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
DD				1080	25.2	0.6			DD-T18	—	C-45
				1080	25.2	0.6	AI	≂200V	DD-LT18	—	C-47
				1440	75	1.8	AM		DD-H18	—	C-49
				1440	75	1.8			DD-HT18	—	C-51
RCP2			400		0.24	0.0023			RCP2-RTBS	—	C-53
			266		0.36	0.0035					
				400	0.24	0.0023			RCP2-RTBSL	—	
				266	0.36	0.0035					
			400		0.24	0.0023			RCP2-RTCS	—	C-55
			266		0.36	0.0035					
				400	0.24	0.0023			RCP2-RTCSL	—	
				266	0.36	0.0035					
			600		1.1	0.01			RCP2-RTB	—	C-57
			400		1.7	0.015					
				600	1.1	0.01		⊖24V	RCP2-RTBL	—	
				400	1.7	0.015	I	≂100V			
			600		1.1	0.01		≂ ≂230V	RCP2-RTC	—	C-59
			400		1.7	0.015					
				600	1.1	0.01			RCP2-RTCL	—	
				400	1.7	0.015					
			600		3.0	0.02			RCP2-RTBB	—	C-61
			400		4.6	0.03					
				600	3.0	0.02			RCP2-RTBBL	—	
				400	4.6	0.03					
			600		3.0	0.02			RCP2-RTCB	—	C-63
			400		4.6	0.03					
				600	3.0	0.02			RCP2-RTCBL	—	
				400	4.6	0.03					
RCS2				750	0.55	0.011			RCS2-RTC8L	—	C-65
				1200	0.53	0.01			RCS2-RTC8HL	—	
				750	0.85	0.017	I	≂100V			
				1200	1.7	0.033			RCS2-RTC10L	—	C-67
				750	2.8	0.054	A	≂200V			
				800	5.2	0.1			RCS2-RTC12L	—	C-69
				600	8.6	0.17					
		500			2.4	0.025	I	≂100V ≂200V	RCS2-RT6	—	C-71

I = インクリメンタル　A = アブソリュート　AI = インデックスアブソタイプ　AM = 多回転アブソタイプ

⊖=DC(直流)　≂=AC(交流)

RCP4-GRSML

ロボシリンダ　2ツ爪グリッパ　縦型中型スライドタイプ　本体幅54mm　パルスモータ

■型式項目　RCP4 － GRSML － I － 28P － 30 － 14 － P3 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	30：1/30	14：14mm（片側7mm）	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

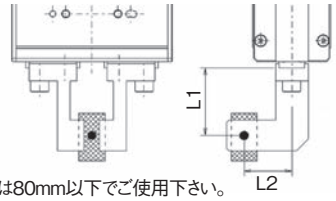
技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

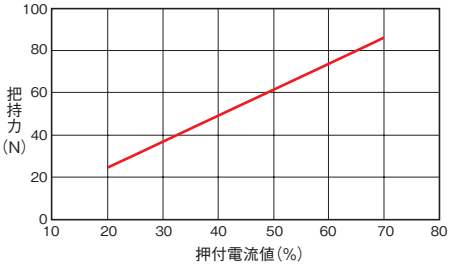
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。
相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。
実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10～1/20が目安となります。
（詳細は巻末-143ページをご参照下さい。）
(3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は80mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
（L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください）
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持（押付け）を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP4-GRSML-I-28P-30-14-P3-①-②	30	87（片側43.5）	14（片側7）

記号説明　① ケーブル長　② オプション

■ストロークと最高速度

ストローク（mm）	最高速度（mm/s）
14	94

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格
14	—

①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）	—

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	**AC1**	→ D-77	—
原点逆仕様	**NM**	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.3mm以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント	Ma:1.9N·m　Mb:2.7N·m　Mc:4.6N·m
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

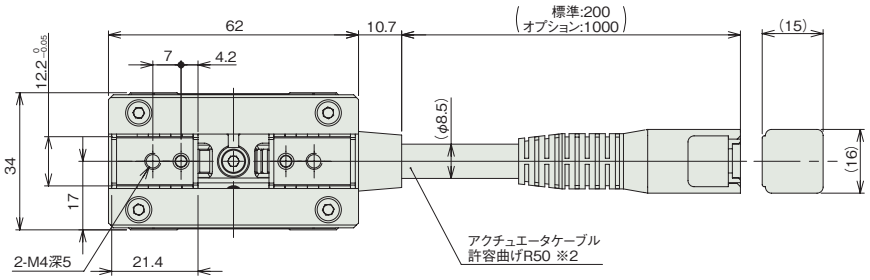
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

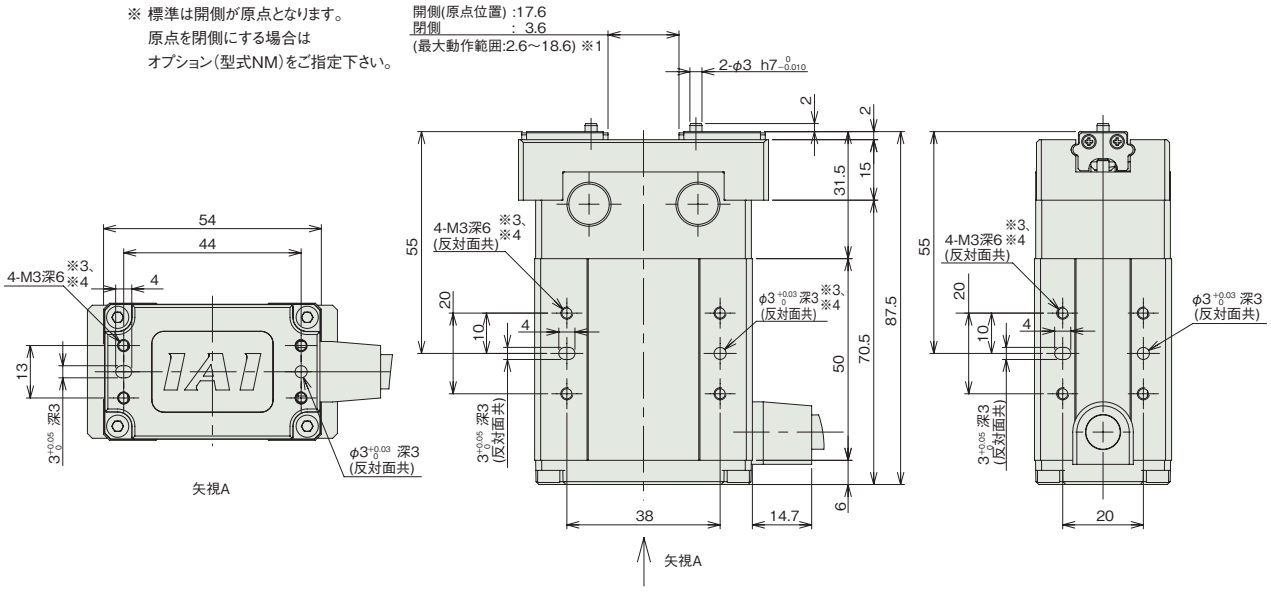
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。
内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション（型式:AC1）で1000mmに変更できます



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合は
オプション（型式NM）をご指定下さい。



適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅲ軸数
※ⅠI/O種類（NP／PN）
※Ⅳフィールドネットワーク記号
※Ⅱエンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ
※ⅤN（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-GRSLL

ロボシリンダ　2ツ爪グリッパ　縦型大型スライドタイプ　本体幅 70mm　パルスモータ

■型式項目　RCP4 — GRSLL — I — 35P — 30 — 22 — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	30:1/30	22:22mm (片側11mm)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

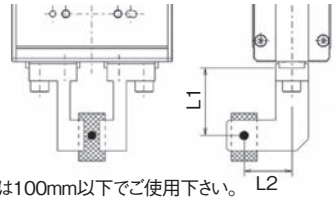
技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

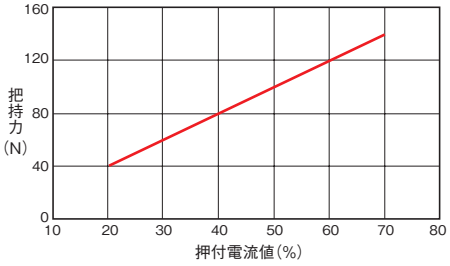
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。
相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。
実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10～1/20が目安となります。
（詳細は巻末-143ページをご参照下さい。）
(3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は100mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
（L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください）
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持（押付け）を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-GRSLL-I-35P-30-22-P3-①-②	30	140 (片側 70)	22 (片側11)

記号説明　① ケーブル長　② オプション

■ストロークと最高速度

ストローク（mm）	最高速度（mm/s）
22	125

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格
22	—

①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）	—

②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
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	→ D-77	—
原点逆仕様	NM	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.4mm以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.8N·m　Mb:5.5N·m　Mc:9.5N·m
質量	1.0kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

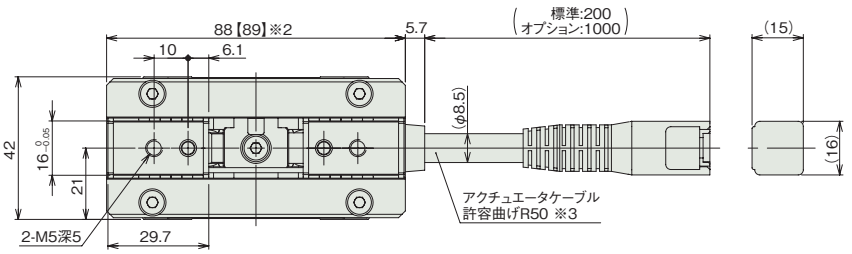
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

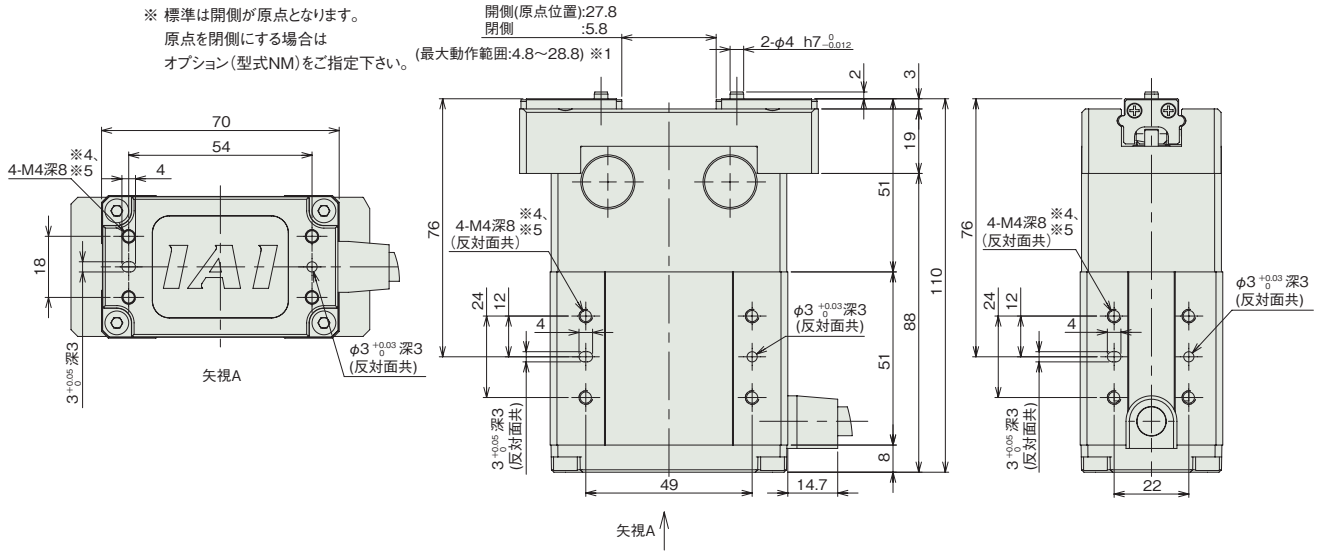
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
※2 原点復帰時、【 】内寸法までフィンガが動作しますので、干渉にご注意ください。
※3 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
※4 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
※5 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。
内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション（型式:AC1）で1000mmに変更できます



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合は
オプション（型式NM）をご指定下さい。



適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※Ⓘ軸数
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能
※ⒾI/O種類（NP／PN）
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※Ⓘエンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ
※ⓋN（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号

RCP4-GRSWL

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 縦型超大型スライドタイプ 本体幅80mm パルスモータ

■型式項目 RCP4 — GRSWL — I — 42P — 28 — 30 — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP4	GRSWL	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	28:1/28	30:30mm (片側15mm)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

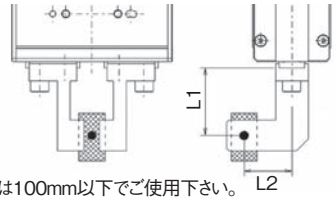
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

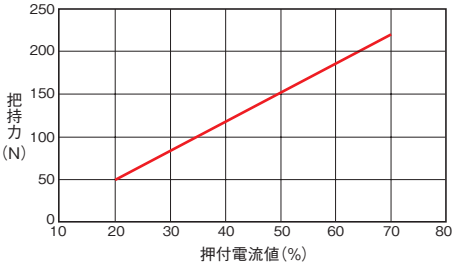
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。
相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。
実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10～1/20が目安となります。
(詳細は巻末-143ページをご参照下さい。)
(3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は100mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP4-GRSWL-I-42P-28-30-P3-①-②	28	220 (片側110)	30 (片側15)

記号説明 ① ケーブル長 ② オプション

■ストロークと最高速度

ストローク(mm)	最高速度(mm/s)
30	157

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
30	—

①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)	—

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→D-77	—
原点逆仕様	NM	→D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.4mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント	Ma:5.1N·m Mb:7.2N·m Mc:12.4N·m
質量	1.6kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

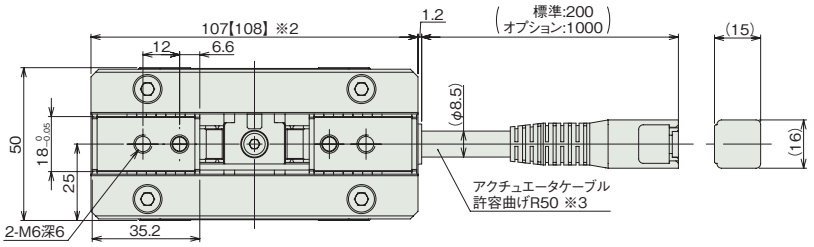
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

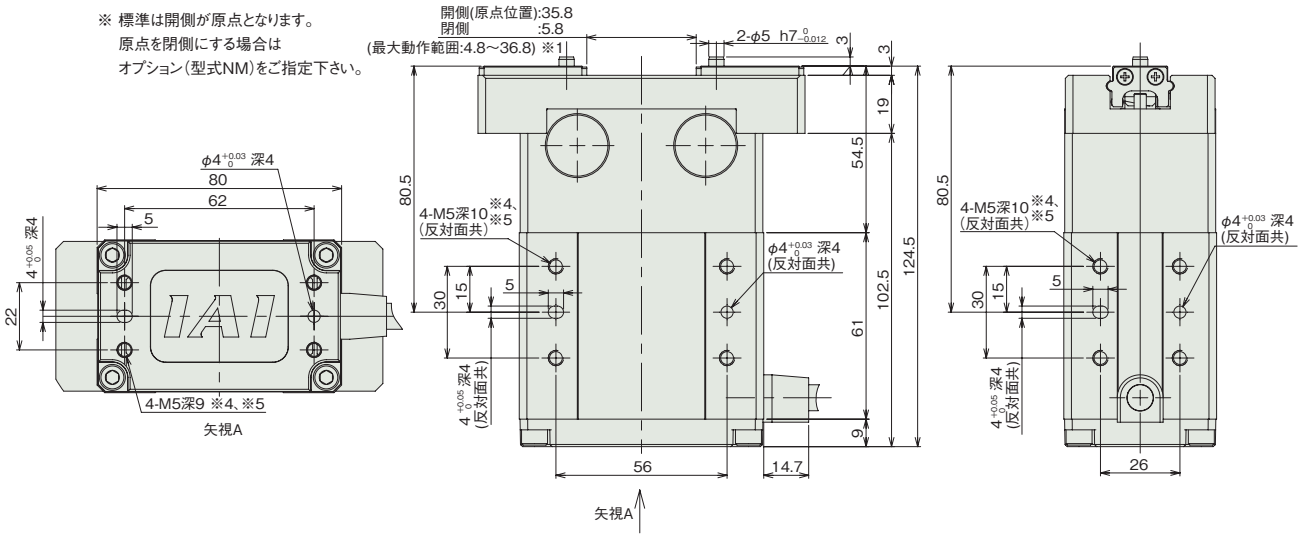
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
※2 原点復帰時、【 】内寸法までフィンガが動作しますので、干渉にご注意ください。
※3 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
※4 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
※5 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。
内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション（型式:AC1）で1000mmに変更できます



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合は
オプション（型式NM）をご指定下さい。



適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅲ軸数
※Ⅰ I/O種類（NP／PN）
※Ⅴ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ
※Ⅴ N（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-GRLM

ロボシリンダ　2ツ爪グリッパ　縦型中型レバータイプ　本体幅54mm　パルスモータ

■型式項目　RCP4 — GRLM — I — 28P — 30 — 180 — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP4	GRLM	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	30:1/30	180:180度（片側90度）	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

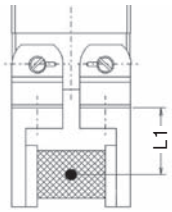
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。
相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。
実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10～1/20が目安となります。
（詳細は巻末-146ページをご参照下さい。）
(3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

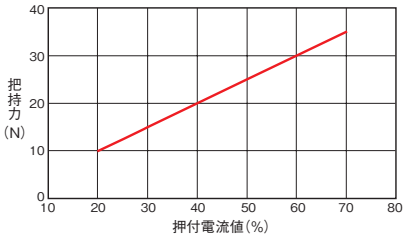
押付け動作により、把持力（押付け力）はコントローラの電流制限値20%～70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は100mm以下でご使用下さい。

実効把持力(GRLM) = F ×20 / (L1+20)

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

※ 把持（押付け）を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(度)
RCP4-GRLM-I-28P-30-180-P3-①-②	30	35（片側17.5）	180（片側90）

記号説明　① ケーブル長　② オプション

■ストロークと最高速度

ストローク（度）	最高速度（度/s）
180	600

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（度）	標準価格
180	—

①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）	—

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ D-77	—
原点逆仕様	NM	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシ	片側2.5度以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	—
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

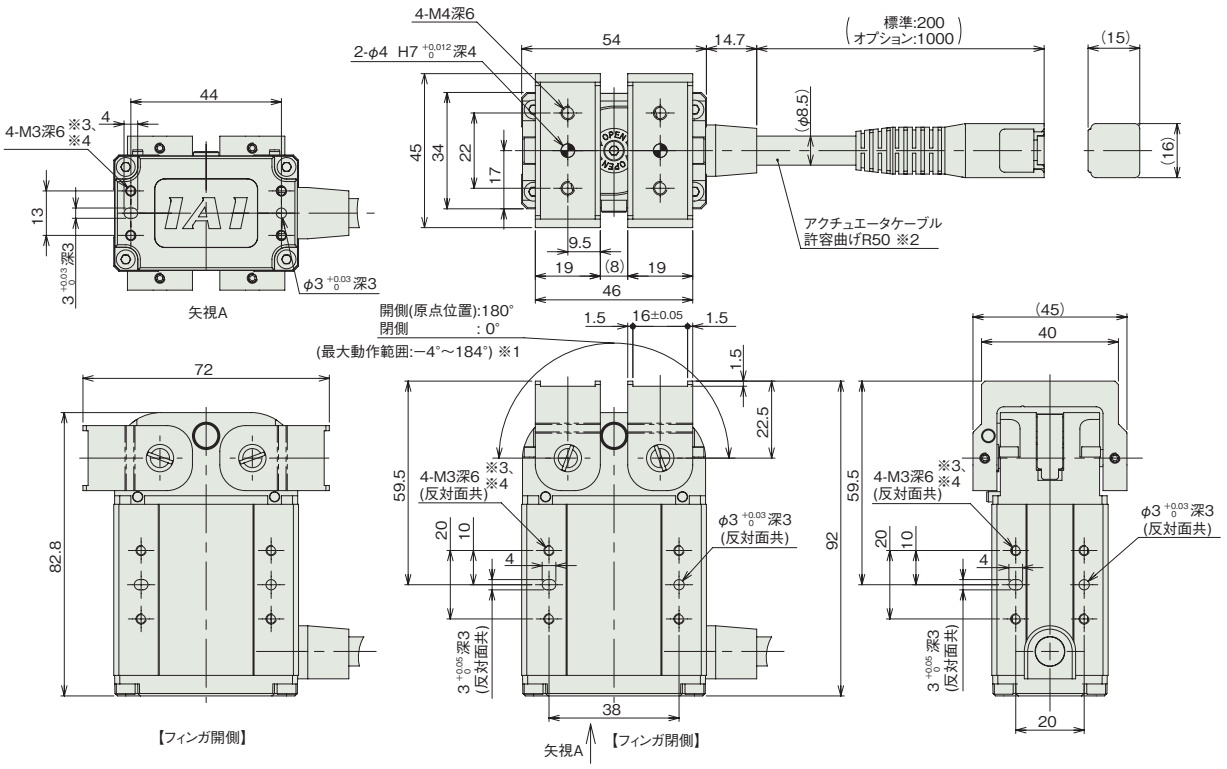
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
※4 固定用タップ（フィンガ取付タップ含む）深さ以上にボルトをねじ込まないでください。
内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション（型式:AC1）で1000mmに変更できます。



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合はオプション（型式NM）をご指定下さい。

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅲ軸数
※Ⅰ I/O種類（NP／PN）
※Ⅴ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ
※Ⅴ N（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-GRLL

ロボシリンダ　2ツ爪グリッパ　縦型大型レバータイプ　本体幅 70mm　パルスモータ

■型式項目

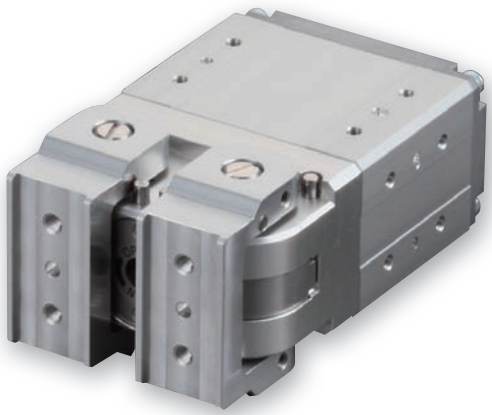
RCP4	GRLL	I	35P	30	180	P3	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	30：1/30	180：180度（片側90度）	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



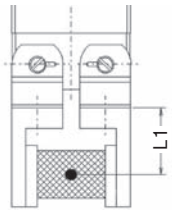
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。
相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。
実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10～1/20が目安となります。
（詳細は巻末-146ページをご参照下さい。）
(3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

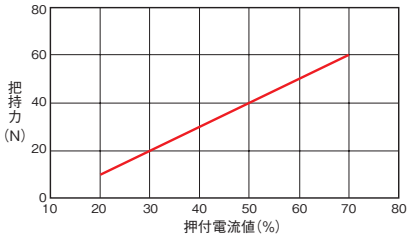
押付け動作により、把持力（押付け力）はコントローラの電流制限値 20%～ 70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は100mm以下でご使用下さい。

実効把持力(GRLL) = F ×26 / (L1+26)

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

※ 把持（押付け）を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(度)
RCP4-GRLL-I-35P-30-180-P3-①-②	30	60（片側30）	180（片側90）

記号説明　① ケーブル長　② オプション

■ストロークと最高速度

ストローク（度）	最高速度（度/s）
180	600

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（度）	標準価格
180	—

①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）	—

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ D-77	—
原点逆仕様	NM	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシ	片側2.5度以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	—
質量	1.0kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

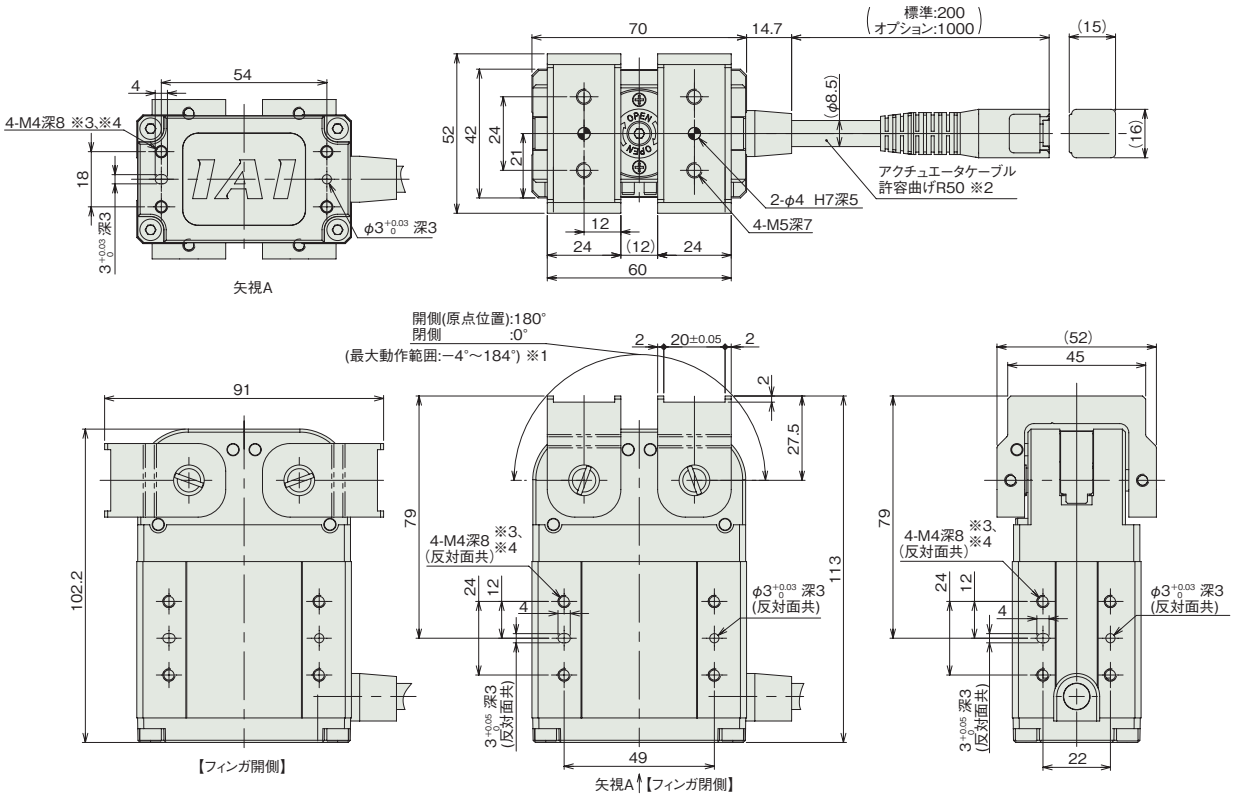
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
※4 固定用タップ（フィンガ取付タップ含む）深さ以上にボルトをねじ込まないでください。
内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション（型式:AC1）で1000mmに変更できます。



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合はオプション（型式NM）をご指定下さい。

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅲ軸数
※Ⅰ I/O種類（NP／PN）
※Ⅳ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ
※Ⅳ N（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP4-GRLW

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 縦型超大型レバータイプ 本体幅80mm パルスモータ

■型式項目

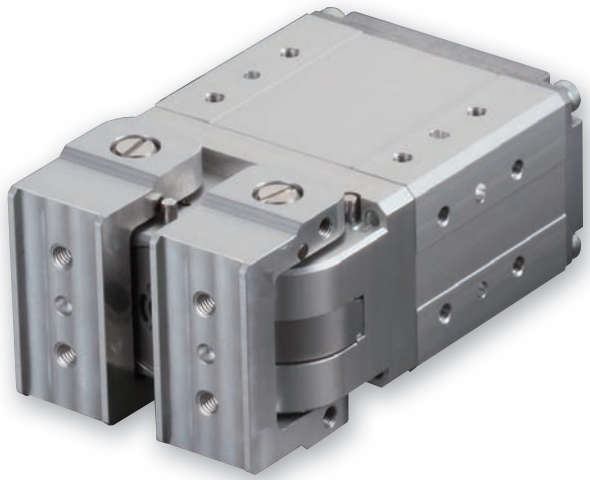
RCP4	GRLW	I	42P	28	180	P3	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	28:1/28	180:180度(片側90度)	P3:PCON-CA MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



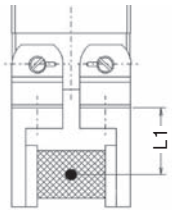
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。
相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。
実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10～1/20が目安となります。
(詳細は巻末-146ページをご参照下さい。)
(3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

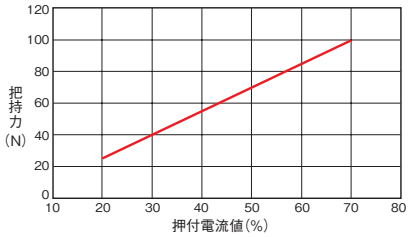
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%～70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は100mm以下でご使用下さい。

実効把持力(GRLW) = F ×30 / (L1+30)

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(度)
RCP4-GRLW-I-42P-28-180-P3-①-②	28	90(片側45)	180(片側90)

記号説明 ① ケーブル長 ② オプション

■ストロークと最高速度

ストローク(度)	最高速度(度/s)
180	643

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	—

①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)	—

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ D-77	—
原点逆仕様	NM	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	—
質量	1.4kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

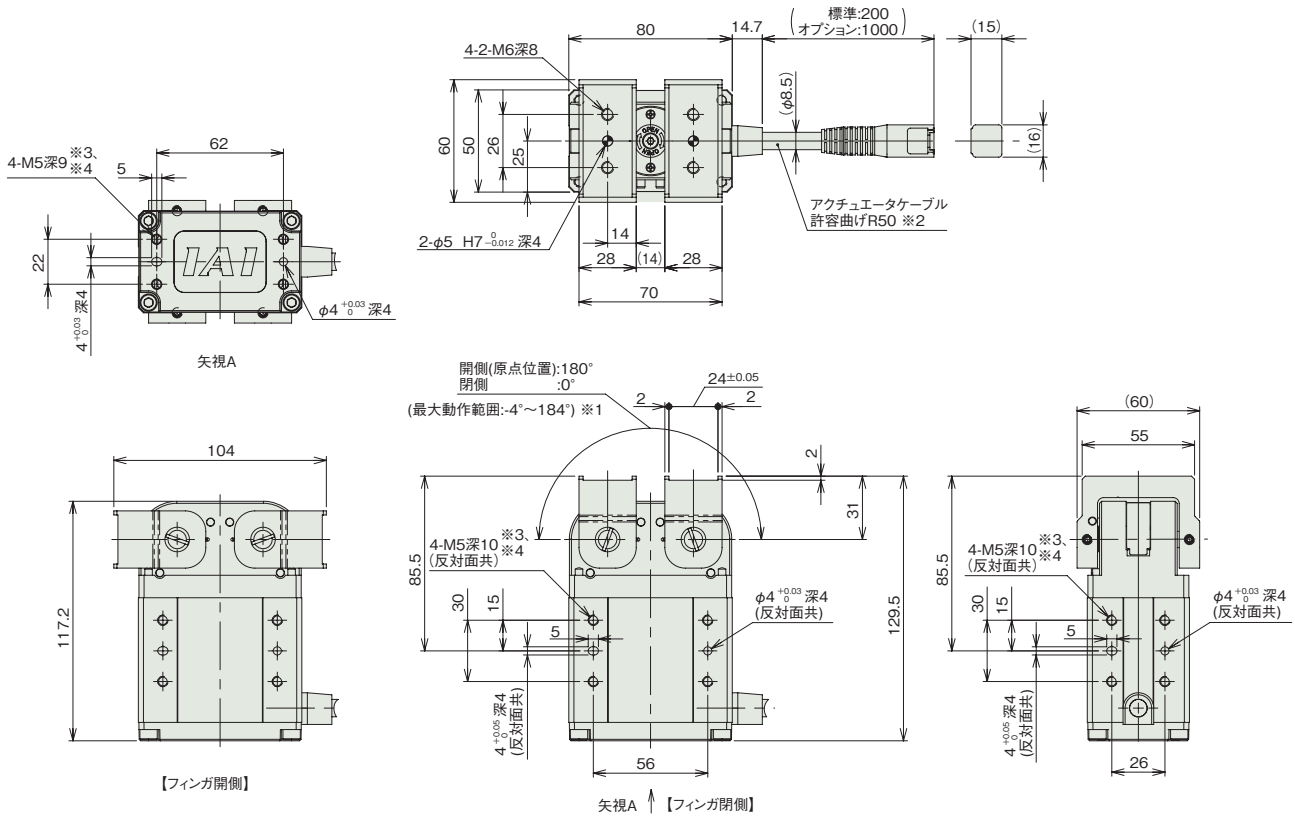
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
※4 固定用タップ（フィンガ取付タップ含む）深さ以上にボルトをねじ込まないでください。
内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション（型式:AC1）で1000mmに変更できます



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合はオプション（型式NM）をご指定下さい。

適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

※MSELの型式は1軸仕様の場合
※Ⅲ軸数
※Ⅰ I/O種類（NP／PN）
※Ⅳ フィールドネットワーク記号
※Ⅱ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル／SA:簡易アブソ
※Ⅳ N（NPN仕様）／P（PNP仕様）の記号
※MSEP-C／LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

RCP2-GRSS

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

■型式項目　RCP2 — GRSS — I — 20P — 30 — 8 — □ — □ — □

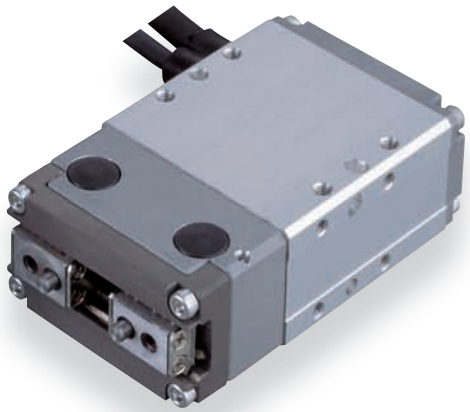
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	GRSS	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	8:8mm (片側4mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



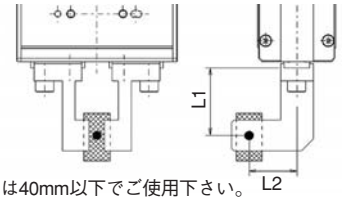
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

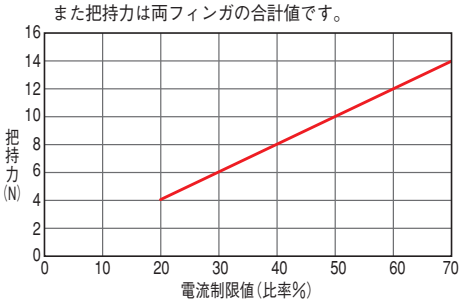
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1／10～1／20以下が目安となります。
(詳細は巻末-143ページをご参照下さい)
(3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は40mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (片側7)	8 (片側4)

■ストロークと開閉最高速度

減速比＼ストローク	8 (mm)
30	78 (片側)

(単位はmm/s)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ D-78	—
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア+はすばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
静的許容モーメント	Ma:0.5N·m　Mb:0.5N·m　Mc:1.5N·m
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

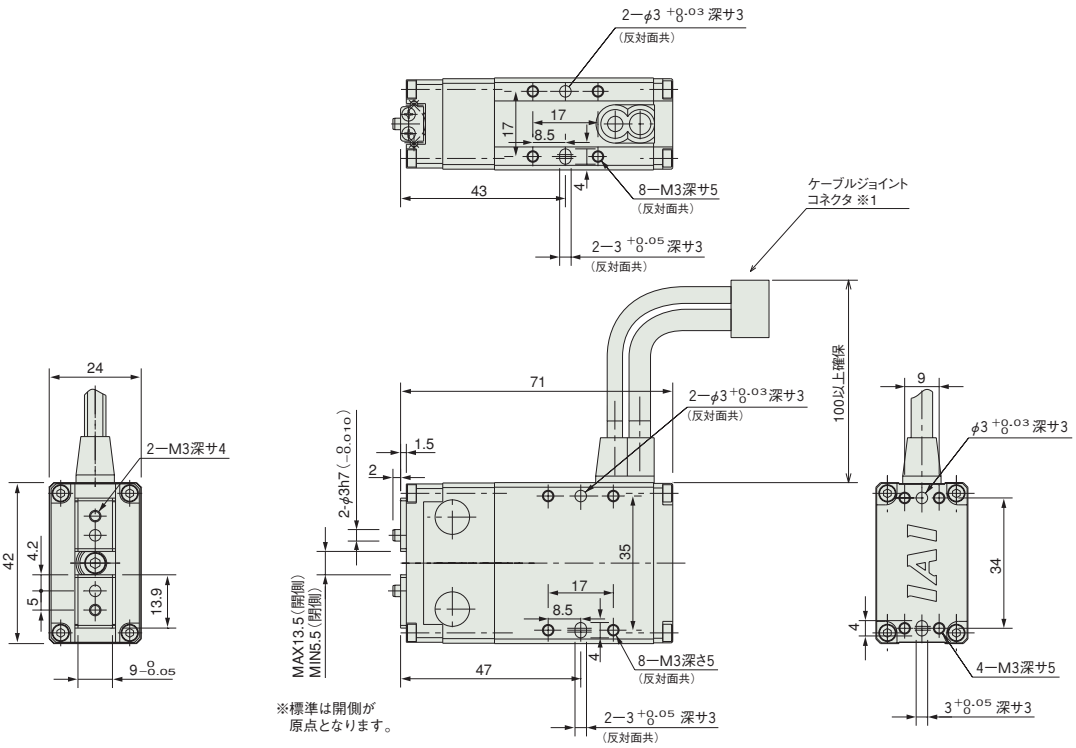
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。



質量(kg)	0.2

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GRLS

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

■型式項目　RCP2 — GRLS — I — 20P — 30 — 180 — □ — □ — □

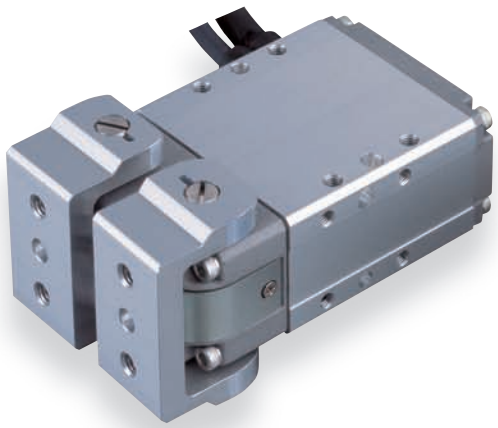
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	GRLS	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	180:180度（片側90度）	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



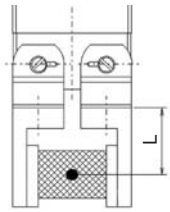
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1／10～1／20 以下が目安となります。
（詳細は巻末-146 ページをご参照下さい）
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

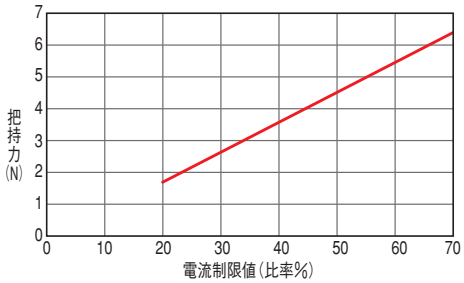
押付け動作により、把持力（押付け力）はコントローラの電流制限値 20%～ 70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は40mm以下でご使用下さい。

実効把持力(GRLS) = F ×15.5 / (L+15.5)

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

※ 把持（押付け）を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (片側 3.2)	180 (片側 90)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比＼ストローク	180 (度)
30	600 (片側)

(単位は度 /s)

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (度)	標準価格
180	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ D-78	—
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側1度以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.1度以下
静的許容モーメント	—
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

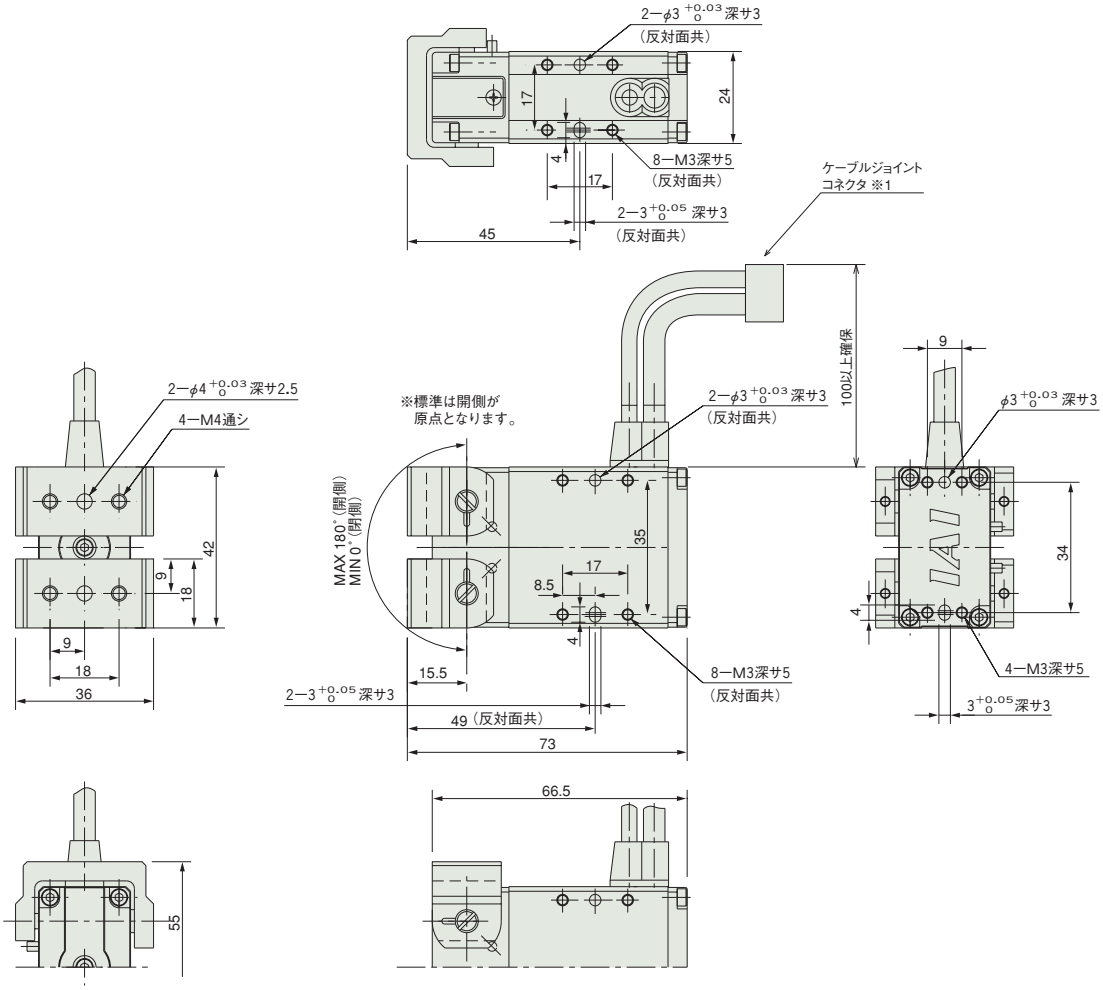
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。



質量 (kg)	0.2

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GRS

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

■型式項目　RCP2 — GRS — I — 20P — 1 — 10 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	GRS	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比 1/1	10:10mm (片側 5mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

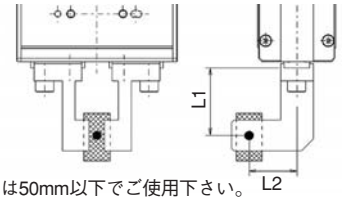
技術資料 ☞ 巻末-39

POINT 選定上の注意

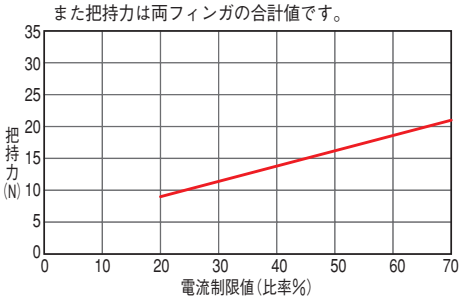
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1 ／ 10 ～ 1 ／ 20 以下が目安となります。
(詳細は巻末-143 ページをご参照下さい)
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は50mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側 10.5)	10 (片側 5)

■ストロークと開閉最高速度

減速比＼ストローク	10 (mm)
1	33 (片側)

(単位は mm/s)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m　Mb:6.3N·m　Mc:7.0N·m
質量	0.36kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

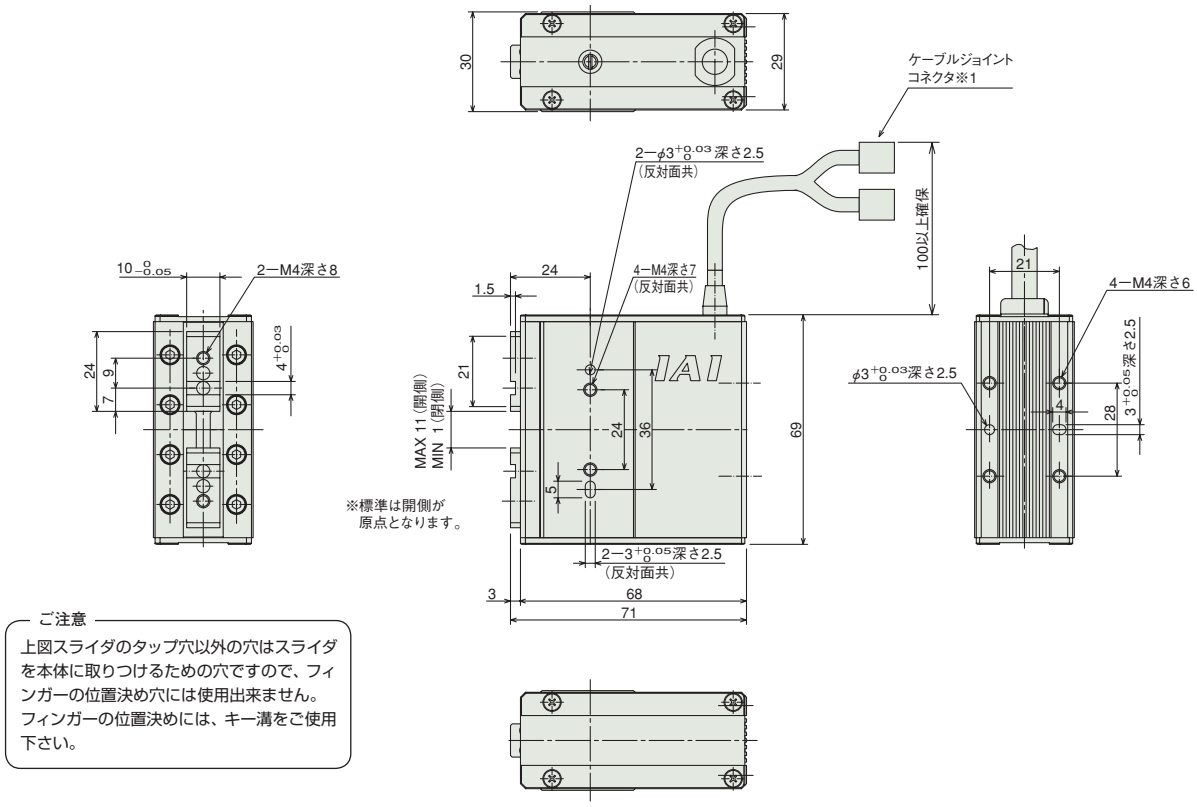
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。



ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取りつけるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量 (kg)	0.36

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GRM

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

■型式項目　RCP2 — GRM — I — 28P — 1 — 14 — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	GRM	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	1:減速比 1/1	14:14mm (片側 7mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

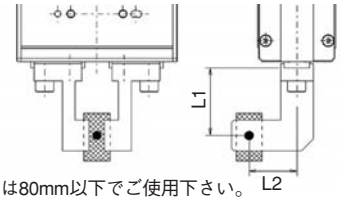
技術資料 ☞ 巻末-39

POINT 選定上の注意

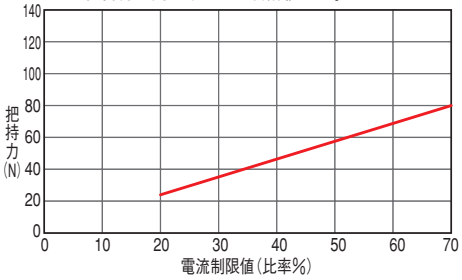
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1／10 ～ 1／20 以下が目安となります。
(詳細は巻末-143 ページをご参照下さい)
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は80mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側 40)	14 (片側 7)

■ストロークと開閉最高速度

ストローク / 減速比	14 (mm)
1	36 (片側)

(単位は mm/s)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m　Mb:6.3N·m　Mc:8.3N·m
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

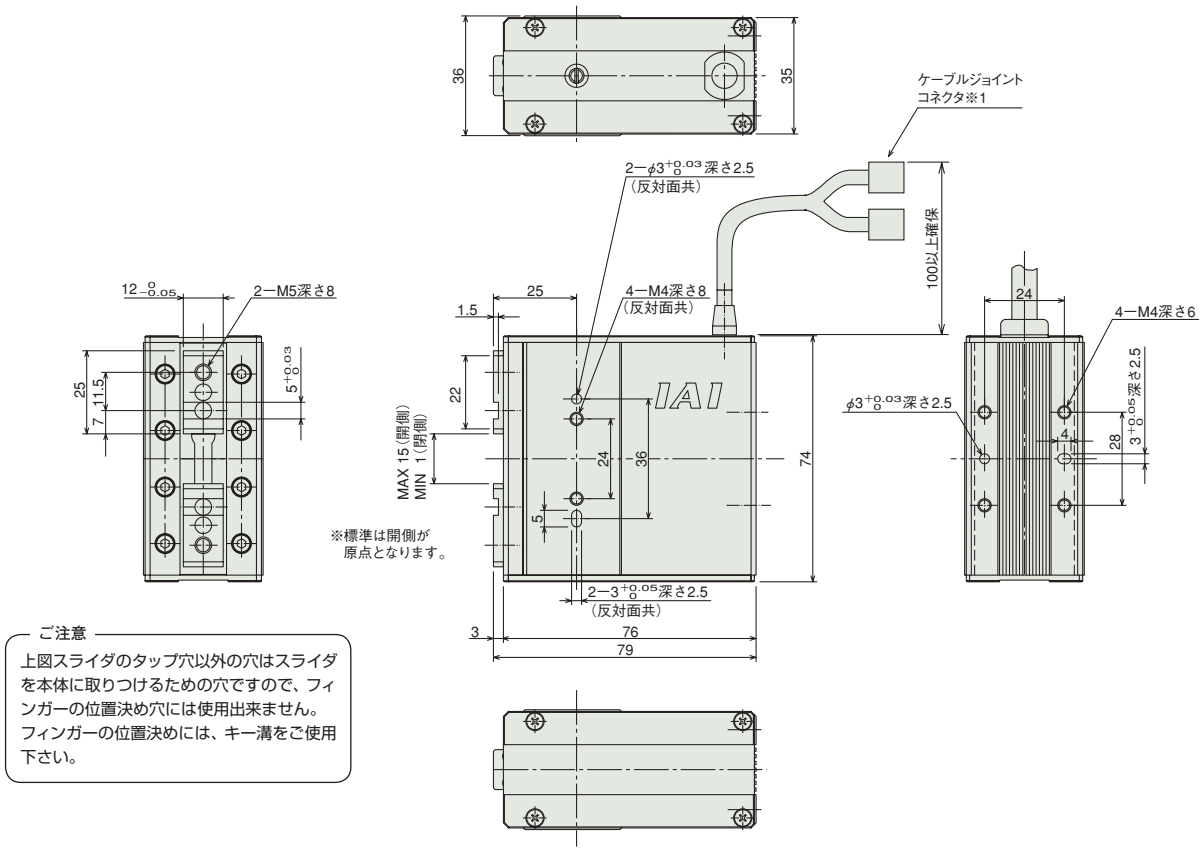
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。



ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取りつけるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用下さい。

質量（kg）	0.5

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GRST

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

■型式項目 RCP2 — GRST — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1:減速比1/1 高速タイプ 2:減速比1/2 標準タイプ	40:40mm 60:60mm 80:80mm 100:100mm	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向はA0/A1どちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

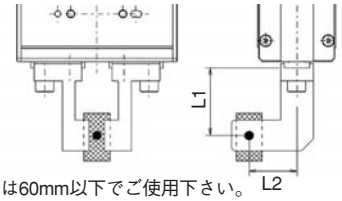
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

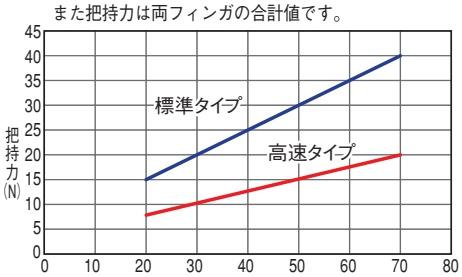
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1／10～1／20以下が目安となります。
(詳細は巻末-143ページをご参照下さい)
(3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は60mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※把持力は両フィンガの合計値です

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

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRST-I-20P-1-①-②-③-④	1	20 (片側10)	40~100 (20mm毎)
RCP2-GRST-I-20P-2-①-②-③-④	2	40 (片側20)	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比＼ストローク	40~100 (mm)
1	75
2	34

(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
40	—
60	—
80	—
100	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ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
原点逆仕様	**NM**	→ D-78	—
ケーブル底面取出し	**A0**	→ D-77	—
ケーブル側面取出し	**A1**	→ D-77	—

※ケーブル取出方向は、A0かA1のどちらかを必ずご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下
ロストモーション	—
静的許容モーメント	Ma:2.93N·m Mb:2.93N·m Mc:5.0N·m
質量	0.51kg(40ストローク)~0.66kg(100ストローク)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

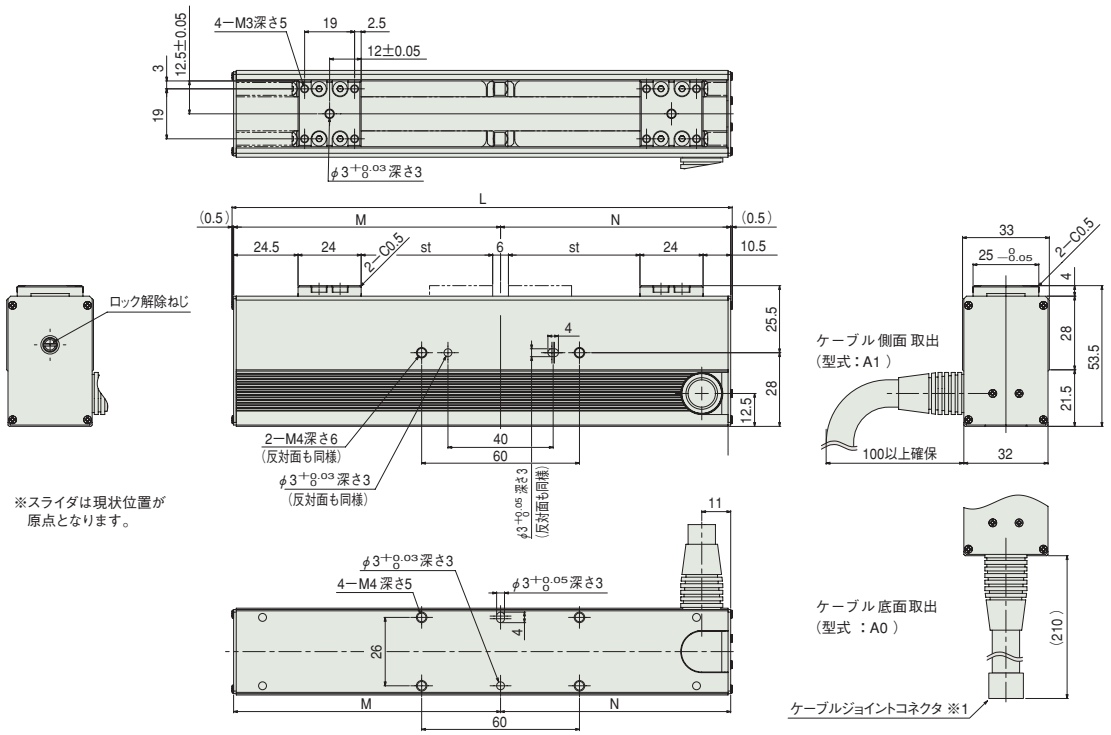
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	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　高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓘ-2-0	1	512 点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PⓋ-Ⓘ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-Ⓘ-2-0	2	1500 点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000 点	単相 AC 100V 〜 230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20PⓋ-Ⓘ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20PⓋ-Ⓘ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

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

RCP2-GRHM

ロボシリンダ　2ツ爪グリッパ　中型高把持タイプ　本体幅116mm　24Vパルスモータ

■型式項目　RCP2 － GRHM － I － 35P － 2 － 32 － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	35P:パルスモータ 35□サイズ	2:送りネジ リード2	32:32mm (片側16mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

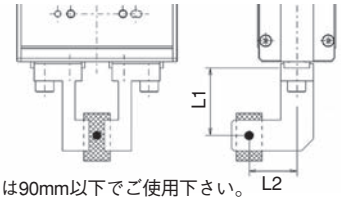
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

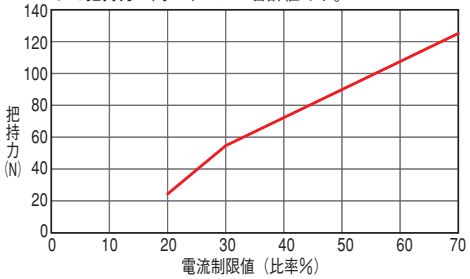
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1／10～1／20以下が目安となります。
(詳細は巻末-143ページをご参照下さい)
(3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は90mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHM-I-35P-2-32-①-②-③	2	125 (片側62.5)	32 (片側16)

■ストロークと開閉最高速度

減速比＼ストローク	32 (mm)
2	100 (片側)

(単位はmm/s)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
32	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-77	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-77	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-77	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	—
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード2)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント(※1)	Ma:11.7N·m　Mb:16.7N·m　Mc:46.5N·m
質量	1.14kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

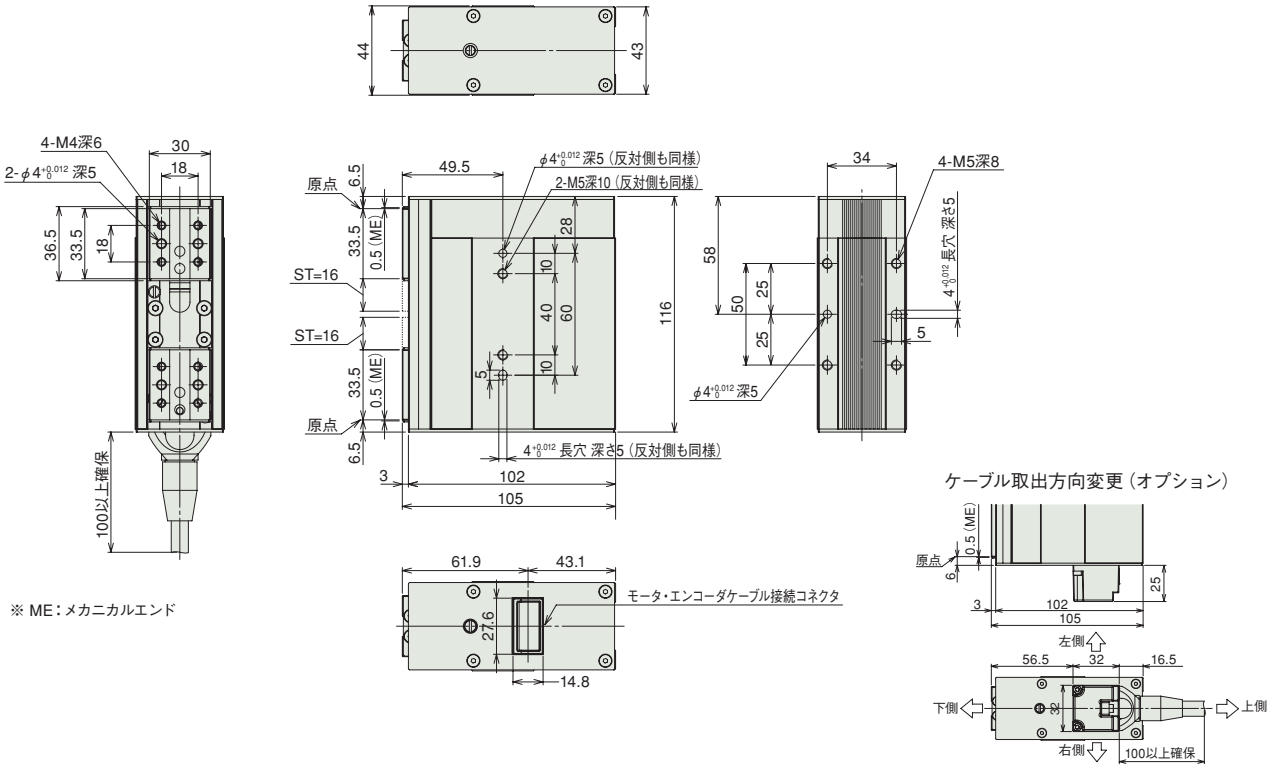
(※1) 5,000km走行寿命の場合です。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



※ ME：メカニカルエンド

質量 (kg)	1.14

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GRHB

ロボシリンダ　2ツ爪グリッパ　大型高把持タイプ　本体幅131mm　24Vパルスモータ

■型式項目　RCP2 － GRHB － I － 42P － 2 － 40 － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	GRHB	I:インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	2:送りネジ リード2	40:40mm（片側 20mm）	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

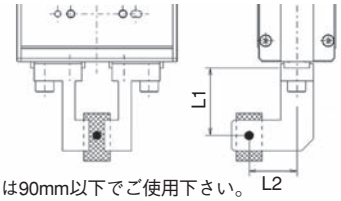
技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

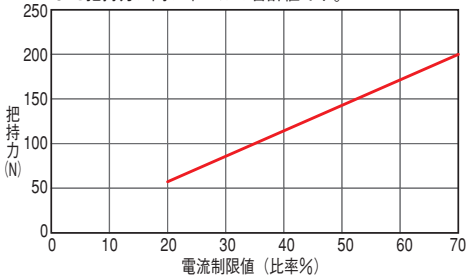
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1 ／ 10 ～ 1 ／ 20 以下が目安となります。
（詳細は巻末-143 ページをご参照下さい）
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は90mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
（L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください）
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

※ 把持（押付け）を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHB-I-42P-2-40-①-②-③	2	200（片側 100）	40（片側 20）

■ストロークと開閉最高速度

ストローク / 減速比	40 (mm)
2	100（片側）

（単位は mm/s）

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
40	—

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-77	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-77	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-77	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	—
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト＋台形ネジ（リード2）
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント（※1）	Ma:15.7N·m　Mb:26.4N·m　Mc:59.8N·m
質量	1.5kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

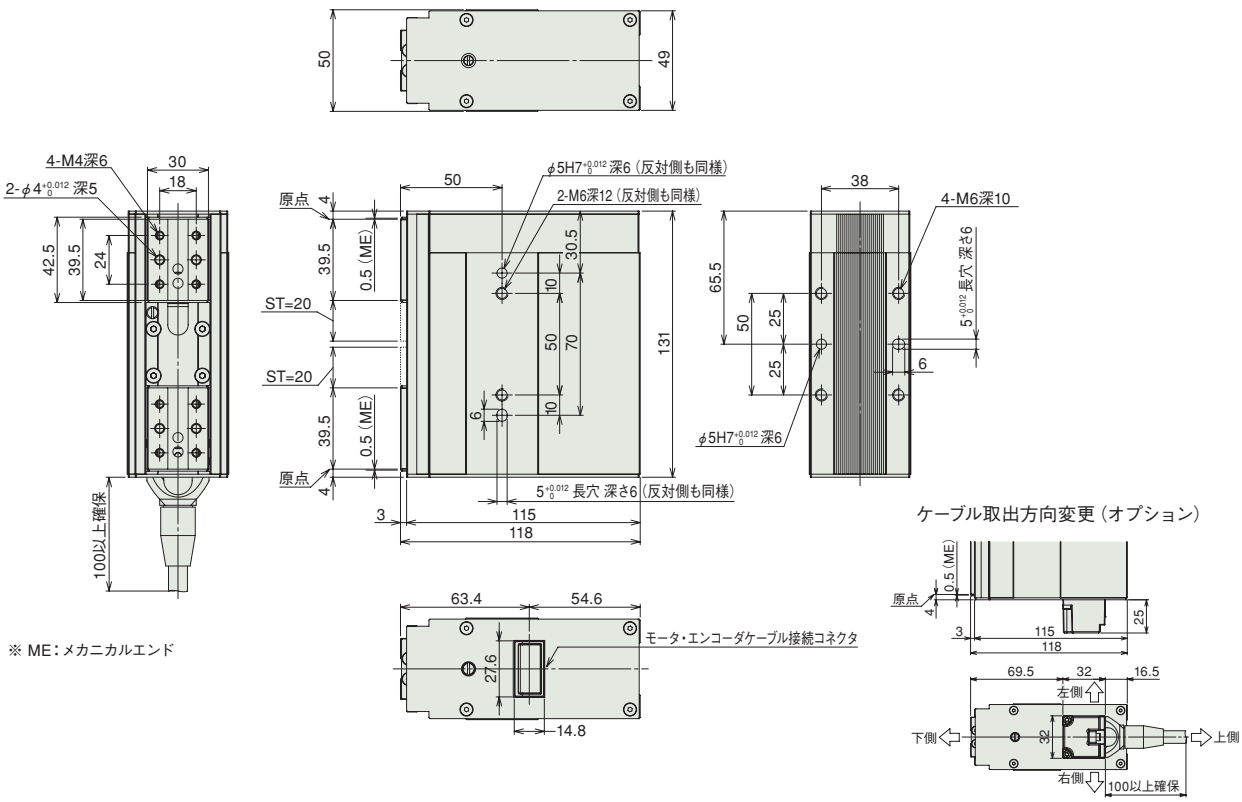
（※1）5,000km走行寿命の場合です。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



質量 (kg)	1.5

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GR3LS

ロボシリンダ　3ツ爪グリッパ　レバータイプ　本体幅 62mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 － GR3LS － I － 28P － 30 － 19 － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	30:減速比 1/30	19:19度	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

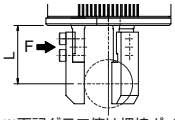
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末-146 ページをご参照下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

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

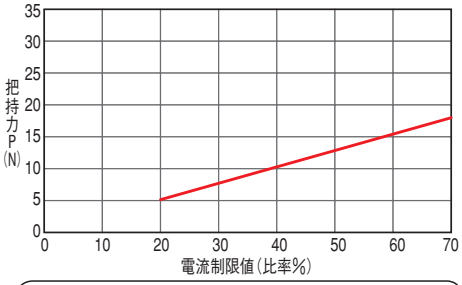


※把持(押付け)を行なう場合は速度が5 度/s 固定となりますのでご注意下さい。

※下記グラフ値は把持ポイント 10mm 地点での把持力です。
実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。
実質把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力 (GR3LS) = P×24/(L + 14)

P =グラフの把持力
L =フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離
(Lは50mm以下でご使用下さい)



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

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-①-②-③	30	18 (片側 6)	19

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク / 減速比	19 (度)
30	200

(単位は度 /s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

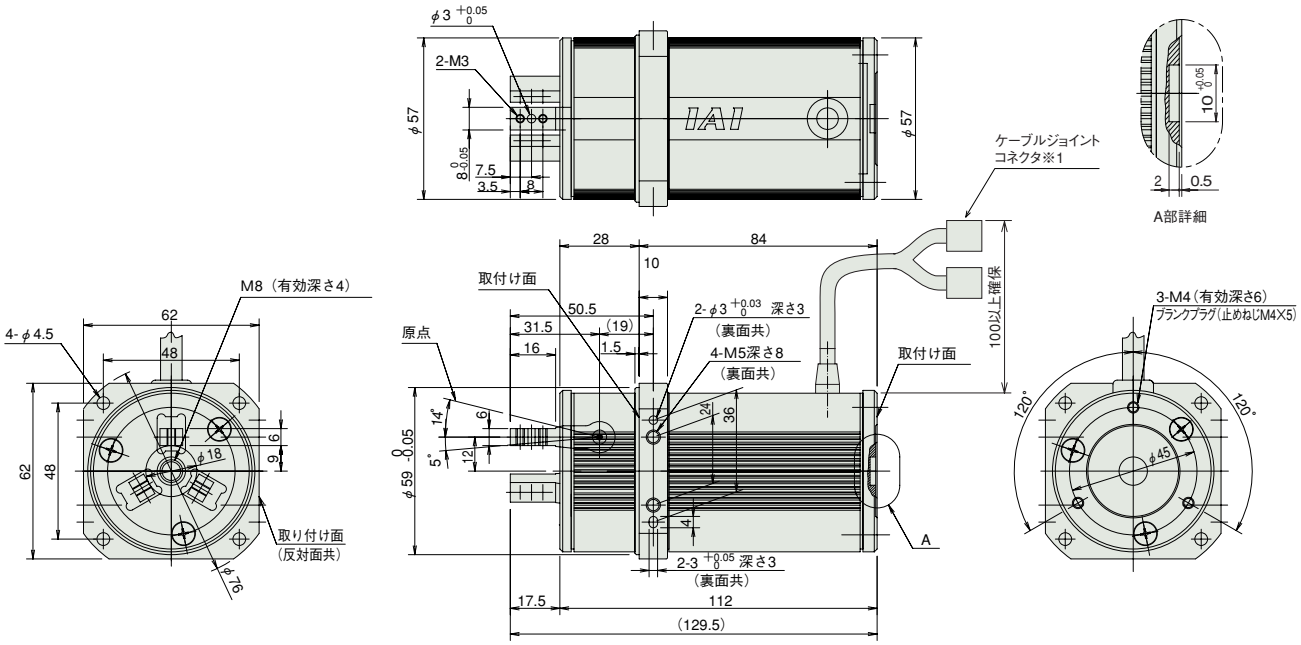
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。



質量（kg）	0.6

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GR3LM

ロボシリンダ　3ツ爪グリッパ　レバータイプ　本体幅80mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 － GR3LM － I － 42P － 30 － 19 － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42サイズ	30:減速比 1/30	19:19度	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

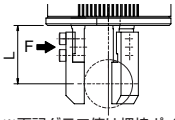
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末-146 ページをご参照下さい。
(3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

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

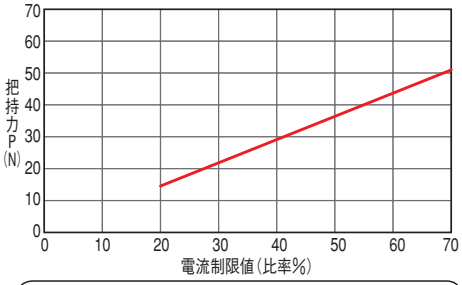


※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意下さい。

※下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。
実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。
実質把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力 (GR3LM) = P×28.5/(L + 18.5)

P =グラフの把持力
L =フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離
(Lは80mm以下でご使用下さい)



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

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-①-②-③	30	51 (片側17)	19

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク / 減速比	19 (度)
30	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
質量	1.1kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

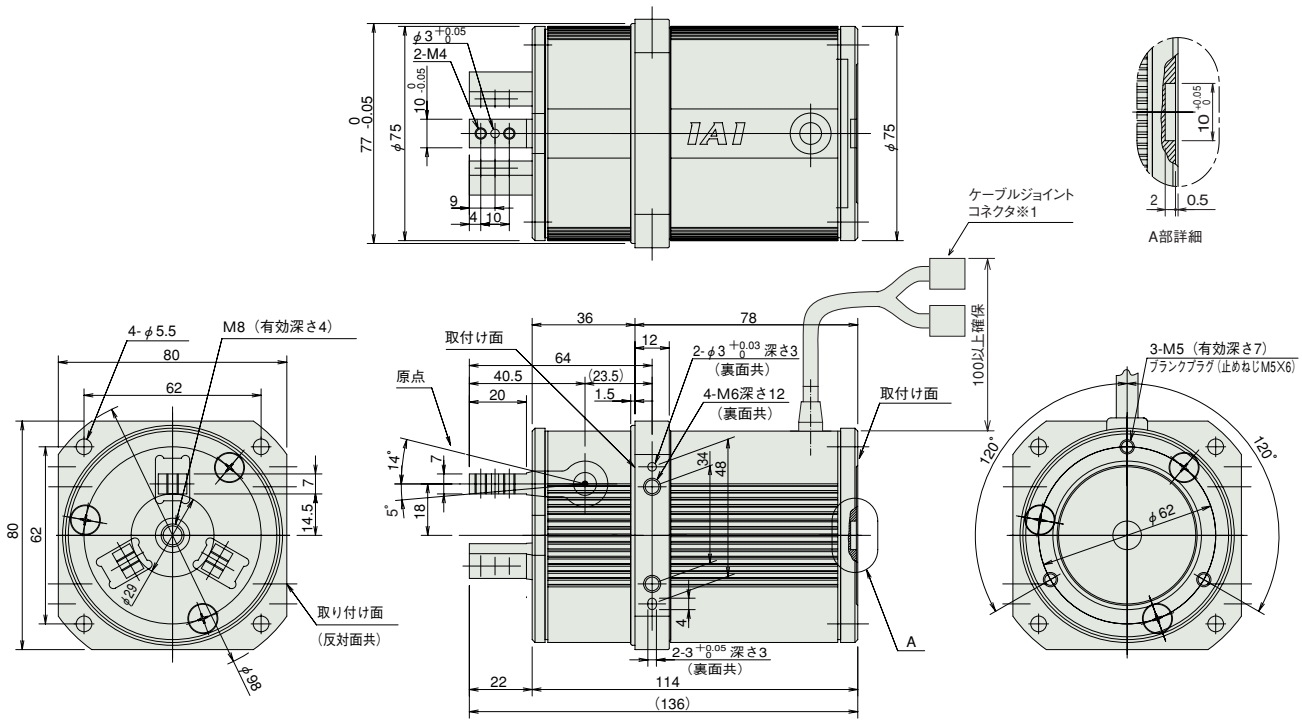
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。



質量（kg）	1.1

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-GR3SS

ロボシリンダ　3ツ爪グリッパ　スライドタイプ　本体幅 62mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 － GR3SS － I － 28P － 30 － 10 － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	30:減速比 1/30	10:10mm (片側 5mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

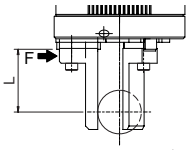
技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末-143 ページをご参照下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

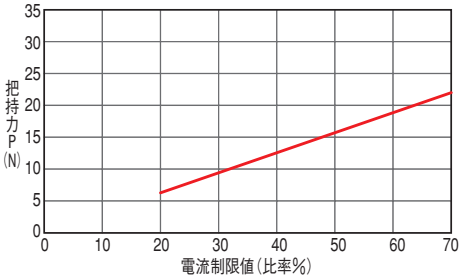
■把持力と電流制限値の相関図

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



※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

※Lは50mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください) また把持力は両フィンガの合計値です。



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

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側 7.3)	10

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク / 減速比	10 (mm)
30	40

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.8N·m　Mb:3.8N·m　Mc:3.0N·m
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

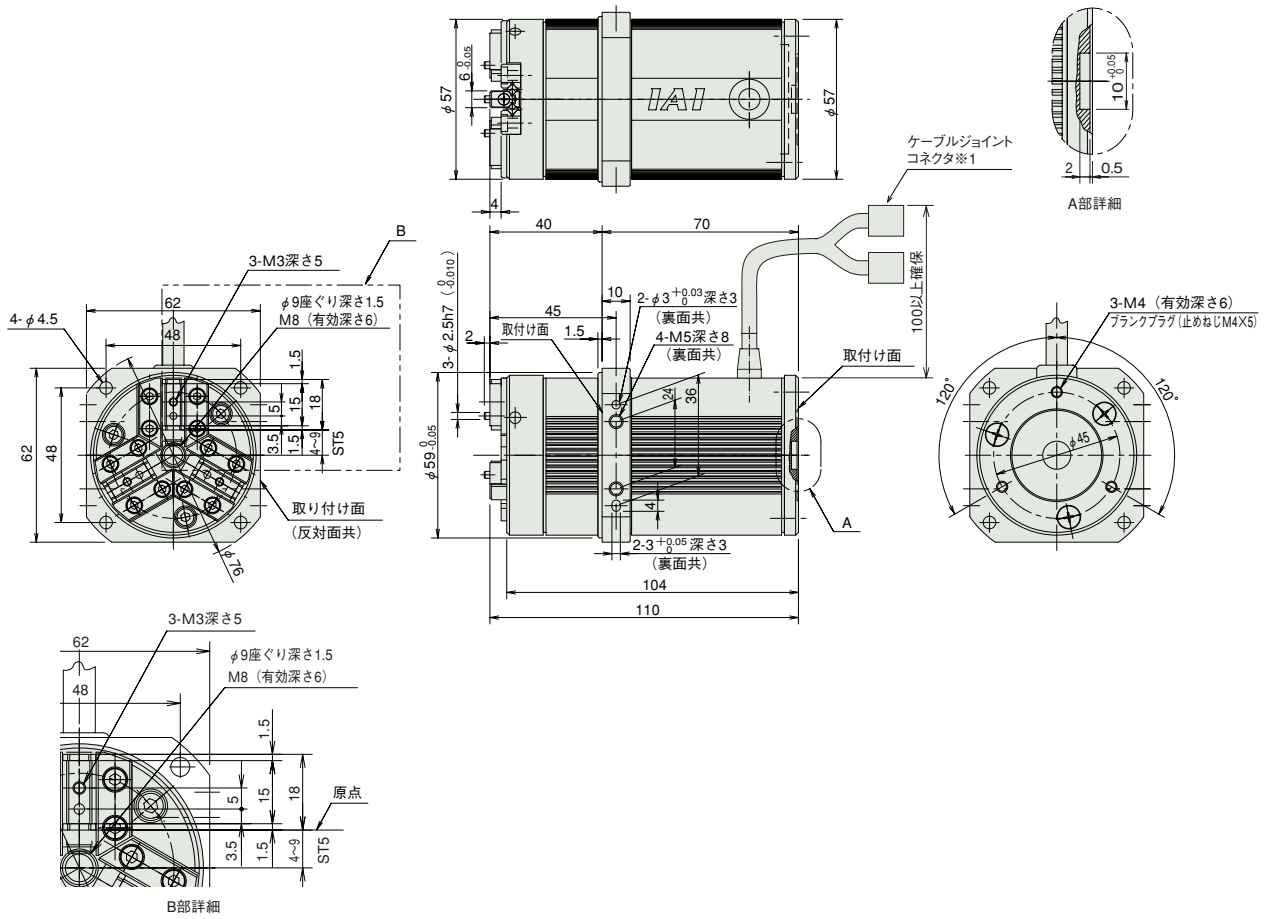
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※原点復帰時は、原点より 0.5mm 外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。



質量（kg）	0.6

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	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　高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ　高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PⓋ-Ⓘ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相 AC 100V〜230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28PⓋ-Ⓘ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28PⓋ-Ⓘ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

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

RCP2-GR3SM

ロボシリンダ　3ツ爪グリッパ　スライドタイプ　本体幅80mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 － GR3SM － I － 42P － 30 － 14 － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	30:減速比 1/30	14:14mm (片側7mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

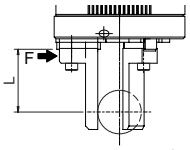
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の２倍になります。
(2) 最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明 及び 巻末-143 ページをご参照下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

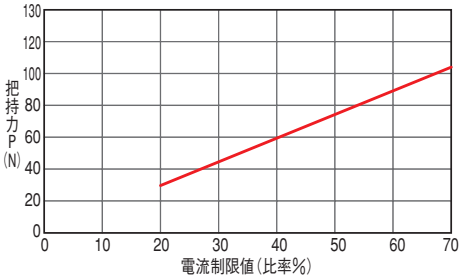
■把持力と電流制限値の相関図

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



※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

※Lは80mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側 34)	14

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク / 減速比	14 (mm)
30	50

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-77	—
シャフトブラケット	SB	→ D-79	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m　Mb:6.3N·m　Mc:5.7N·m
質量	1.2kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

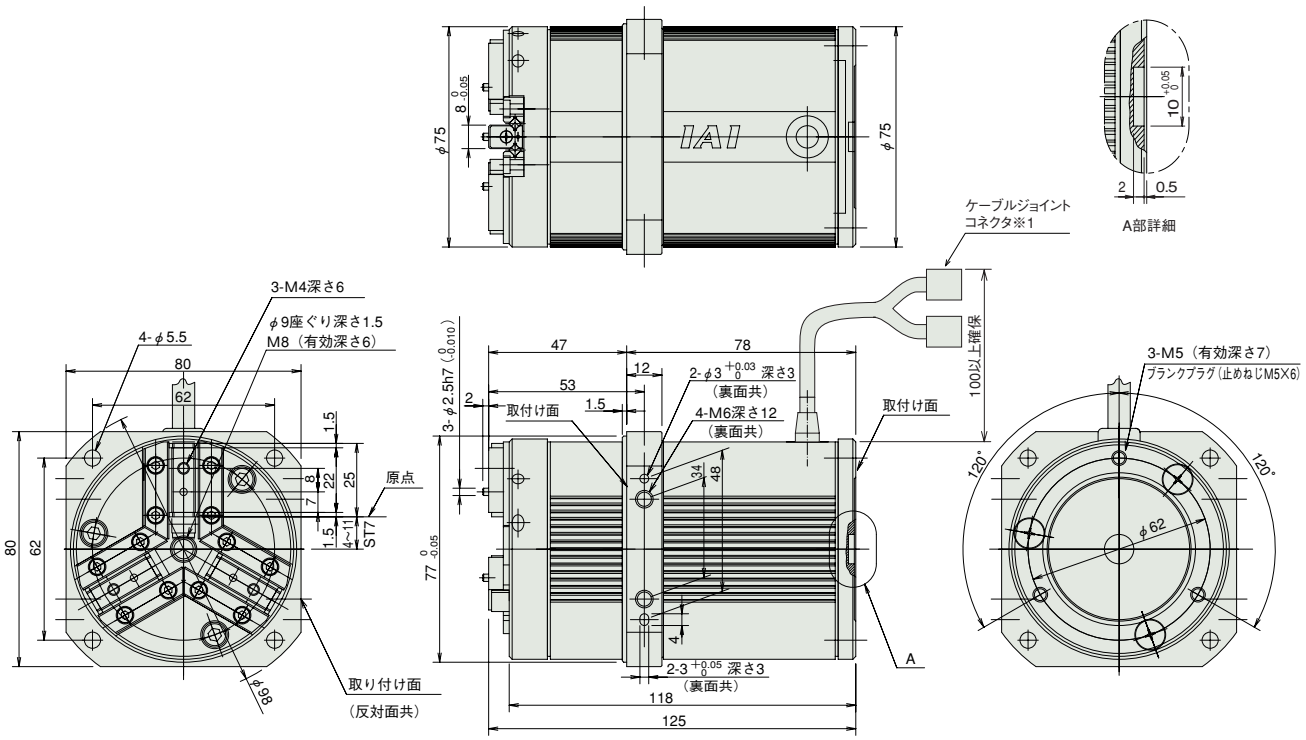
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※原点復帰時は、原点より 0.5mm 外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。



質量（kg）	1.2

①適応コントローラ

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

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

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

RCD-GRSNA

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 縦型超小型スライドタイプ 本体幅22mm DCモータ

■型式項目 RCD — GRSNA — I — 3 — 2 — 4 — D3 — □

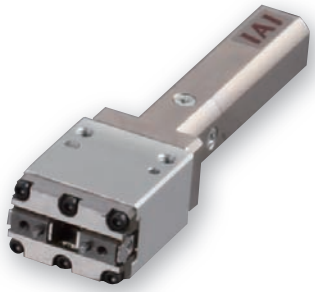
RCD	GRSNA	I	3	2	4	D3	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	すべりネジリード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I:インクリメンタル仕様	2.5W	2:2mm	4:4mm (片側2mm)	D3:DSEP DCON	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

※**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

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



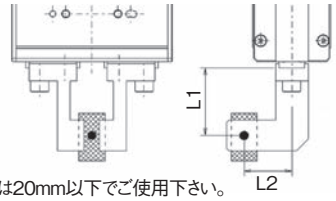
技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

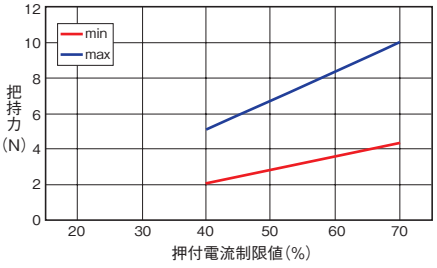
(1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。
相対動作速度はこの値の2倍になります。
(2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。
実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10～1/20が目安となります。
(詳細は巻末-143ページをご参照下さい。)
(3) 移動時の最大加速度は1Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値40%～70%の範囲で調整が可能です。



※L1は20mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCD-GRSNA-I-3-2-4-D3-①	3.7	10 (片側5)	4 (片側2)

記号説明 ① ケーブル長

■ストロークと開閉最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
4	67

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
4	—

①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)	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	片側0.4mm以下
ロストモーション	片側0.25mm以下
静的許容モーメント	Ma:0.04N·m Mb:0.04N·m Mc:0.07N·m
質量	0.085 kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

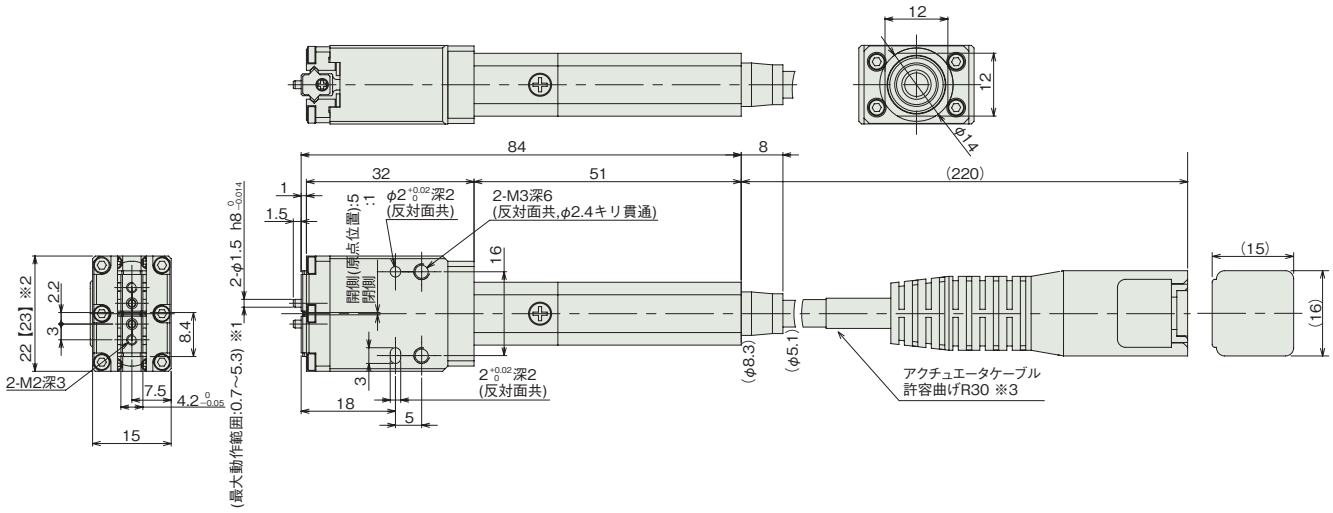
寸法図

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 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
※2 原点復帰時、【 】内寸法までフィンガが動作しますので、干渉にご注意ください。
※3 アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありませんので、固定してご使用下さい。



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				–	
ポジショナタイプ		DCON-CA-3I-①-2-0		512点		–	→M-115
パルス列タイプ		DCON-CA-3I-PL②-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		DCON-CA-3I-③-0-0		768点		–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⅳ-Ⅴ-~-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-Ⅴ-~-③-0-0		256点			

※① I/O種類(NP/PN)
※② N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号
※③ フィールドネットワーク記号
※Ⅳ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
※Ⅴ 軸数

注. 簡易アブソリュートタイプの設定はありません のでご注意下さい。

RCS2-GR8

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

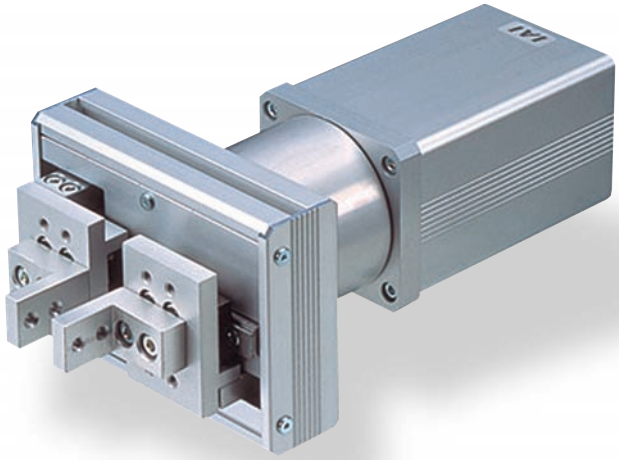
■型式項目 RCS2 — GR8 — I — 60 — 5 — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	5:1/5	20:20mm 40:40mm (60):60mm (80):80mm 100:100mm (120):120mm (200):200mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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
※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



※把持（押付け）を行なう場合は速度が 10mm/s 固定となりますのでご注意下さい。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークの種類で（ ）が付いたもの（60、80、120、200）は準標準機種となります。
(2) 最大把持力は両フィンガーの合計値となります。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	停止時把持力 (N)（注1）	移動時定格把持力 (N)（注2）
RCS2-GR8-I-60-5-①-②-③-④	60	1/5	22.5 (片側 11.25)	31.3 (片側 15.65)

■ストロークと開閉最高速度 (単位は mm/s)

減速比＼ストローク(mm)	20、40、(60)、(80)、100、(120)、(200)
1/5	400

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
(注1)停止時負荷制限許容値です。
(注2)フィンガ移動時の許容値です。

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	②ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—
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
CE対応仕様	CE	→ D-77	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ラック&ピニオン
繰返し位置決め精度	±0.04mm
ロストモーション	片側 0.7mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma：5.1N·m Mb：5.1N·m Mc：10.4N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

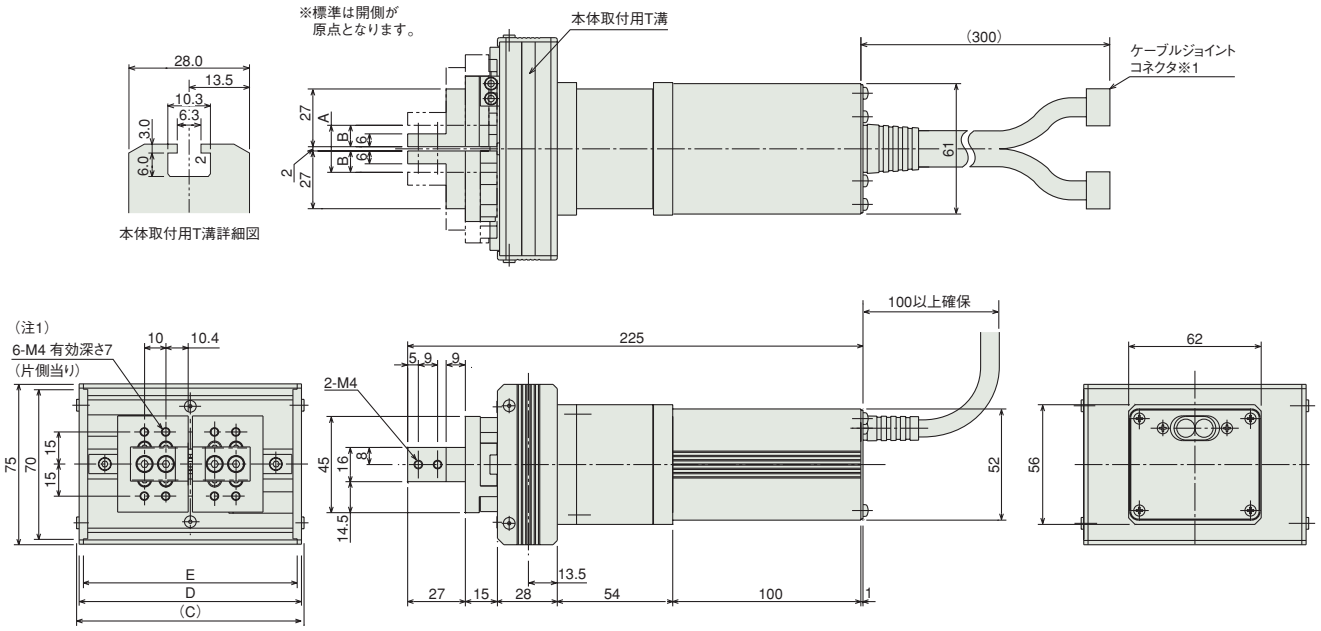
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※スライダは開側が原点になります。



※1モータケーブル、エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量(kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

※1( )内ストロークは準標準設定の為納期がかかります。

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60I-Ⓥ-2-① SCON-CA-60I-Ⓥ-2-①	1	512点	単相AC100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60I-Ⓜ-0-① SCON-CA-60I-Ⓜ-0-①		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-①		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60I-Ⓥ-2-①		512点	三相AC200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60I-Ⓜ-0-①	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60I-Ⓥ-2-①	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-60I-N1-EEE-2-Ⓘⅲ	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
※①電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※ⓋIO種類(NP/PN)

DD-T18 ダイレクトドライブモータ 標準口径 薄型タイプ

■型式項目 **DD** — **T18** □ — □ — **200** — **360** — **T2** — □

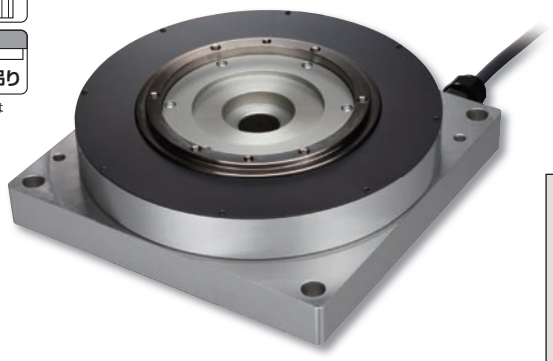
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長
	S：標準(17bit) P：高分解能(20bit)	AI：インデックスアブソタイプ AM：多回転アブソタイプ	200：200W	360：360度	T2：SCON-CA XSEL-P/Q XSEL-R/S 注．T18Pの場合は、SCON-CAのみ	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)(　　)内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
(注2)定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例：X08 ＝ 8m)
(注4)多回転アブソタイプでパルス列制御をする場合は、インクリメンタル仕様の動作になります。インデックスアブソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。
(注5)インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式／スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N·m)(※2)	瞬時最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	ロータイナーシャ(kg·m²)
17bit インデックスアブソタイプ	DD-T18S-AI-200-360-T2-①	200	0～359.999度	1～1080(1～1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アブソタイプ	DD-T18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DD-T18P-AI-200-360-T2-①		0～359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DD-T18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-60ページをご覧ください。

タイプ別価格表(標準価格)

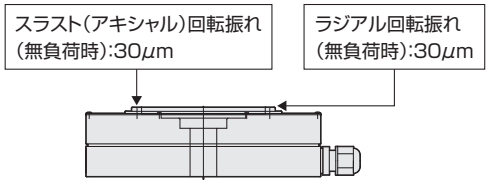
型　式	標準価格
DD-T18S	—
DD-T18P	—

①ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準価格
標準タイプ	**S** (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m) ～ **X30** (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

出力軸の振れ



共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度　20bit:±0.00103度
許容負荷モーメント(注2)	80N·m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	3400N [3100N]
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0～40℃、20～85%(結露無きこと)
本体質量	5kg

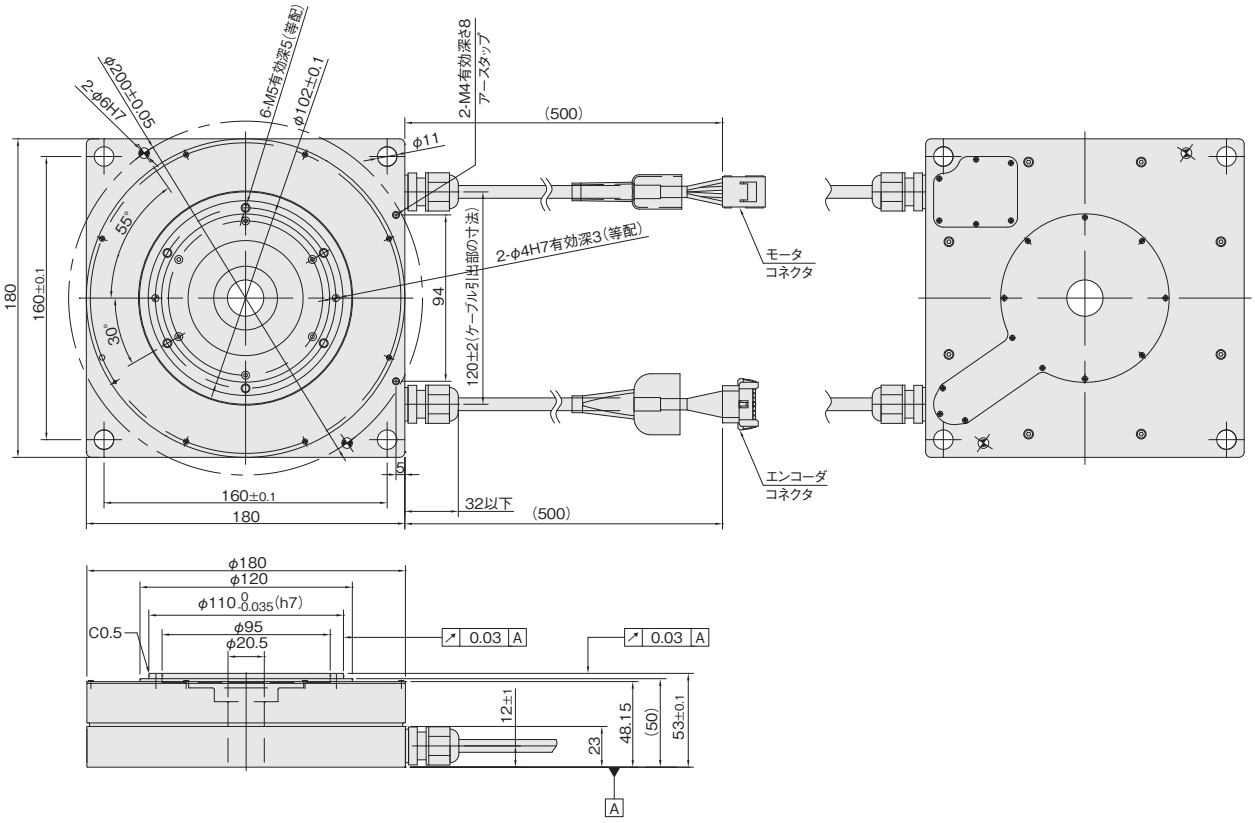
※[　]内は高分解能仕様の場合です。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



適応コントローラ

DD 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-200S①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→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-200S①-Ⅱ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200S①-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		XSEL-Ⅲ-1-200S①-N1-EEE-2-Ⅴ	単相：2 三相：8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※DD-□18Pの場合はSCON-CAのみ使用可能 ※XSEL-P/Qタイプ三相の場合は最大6軸制御
※①エンコーダ種類(AI:インデックスタイプ/AM:多回転アブソタイプ) ※Ⅱフィールドネットワーク記号
※ⅢXSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)

DD-LT18 ダイレクトドライブモータ 大口径 薄型タイプ

■型式項目 **DD** — **LT18** □ — □ — **200** — **360** — **T2** — □

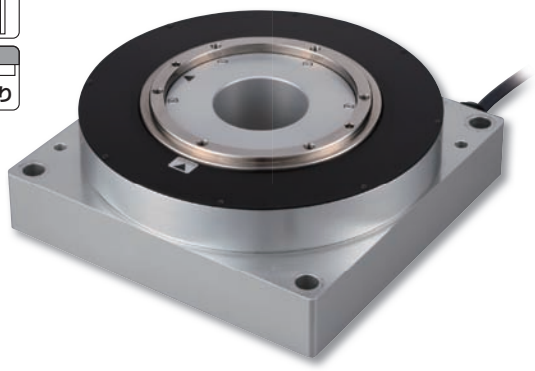
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長
	S:標準(17bit) P:高分解能(20bit)	AI:インデックスアブソタイプ AM:多回転アブソタイプ	200:200W	360:360度	T2:SCON-CA XSEL-P/Q XSEL-R/S 注.LT18Pの場合は、X□□:長さ指定 SCON-CAのみ	N:無し S:3m M:5m

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)(　)内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
(注2)定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
(注4)多回転アブソタイプでパルス列制御をする場合は、インクリメンタル仕様の動作になります。インデックスアブソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。
(注5)インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式／スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N·m)(※2)	瞬時最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	ロータイナーシャ(kg·m²)
17bit インデックスアブソタイプ	DD-LT18S-AI-200-360-T2-①	200	0～359.999度	1～1080(1～1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アブソタイプ	DD-LT18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DD-LT18P-AI-200-360-T2-①		0～359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DD-LT18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-60ページをご覧ください。

タイプ別価格表(標準価格)

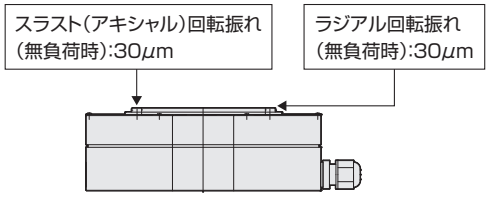
型　式	標準価格
DD-LT18S	—
DD-LT18P	—

①ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準価格
標準タイプ	**S** (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m) ～ **X30** (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

出力軸の振れ



共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度　20bit:±0.00103度
許容負荷モーメント(注2)	80N·m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	3400N [3100N]
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0～40℃、20～85%(結露無きこと)
本体質量	6kg

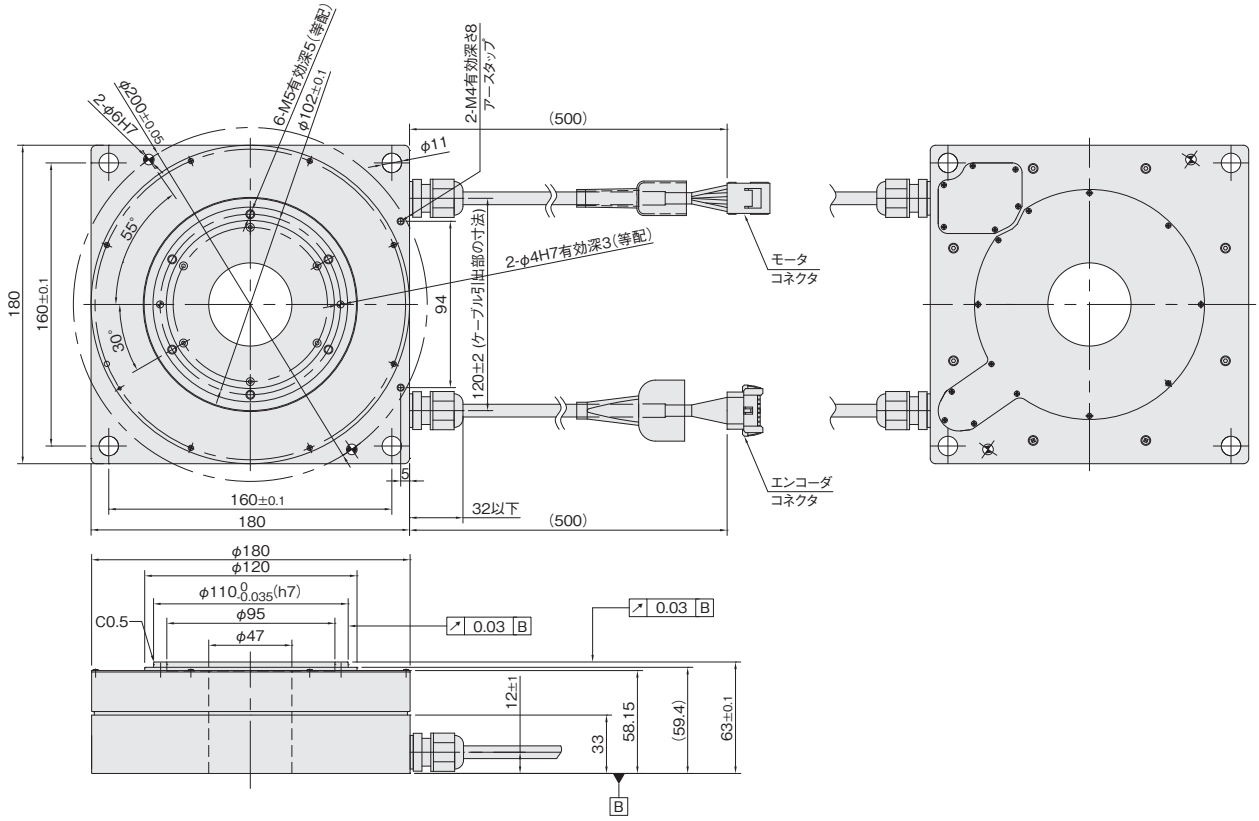
※[　]内は高分解能仕様の場合です。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



適応コントローラ

DD 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-200S①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→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-200S①-Ⅱ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200S①-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		XSEL-Ⅲ-1-200S①-N1-EEE-2-Ⅴ	単相：2 三相：8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※DD-□18Pの場合はSCON-CAのみ使用可能 ※XSEL-P/Qタイプ三相の場合は最大6軸制御
※①エンコーダ種類(AI:インデックスタイプ/AM:多回転アブソタイプ) ※Ⅱフィールドネットワーク記号
※ⅢXSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)

DD-H18 ダイレクトドライブモータ 標準口径 高トルクタイプ

■型式項目 **DD** — **H18** □ — □ — **600** — **360** — **T2** — □

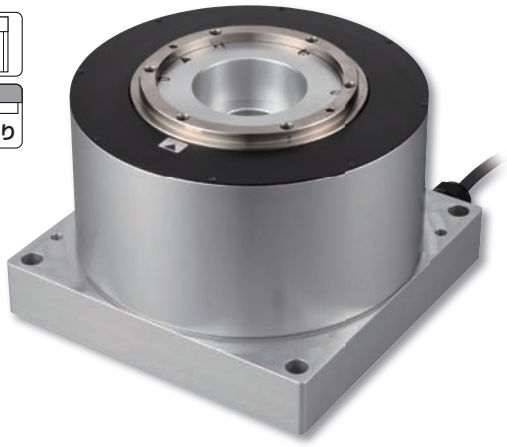
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長
	S：標準(17bit) P：高分解能(20bit)	AI：インデックスアブソタイプ AM：多回転アブソタイプ	600：600W	360：360度	T2：SCON-CA XSEL-P/Q XSEL-R/S 注．H18Pの場合は、SCON-CAのみ	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
(注2)定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
(注4)多回転アブソタイプでパルス列制御をする場合は、インクリメンタル仕様の動作になります。インデックスアブソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。
(注5)インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式／スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N·m)(※2)	瞬時最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	ロータイナーシャ(kg·m²)
17bit インデックスアブソタイプ	DD-H18S-AI-200-360-T2-①	600	0～359.999度	1～1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アブソタイプ	DD-H18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DD-H18P-AI-200-360-T2-①		0～359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DD-H18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-60ページをご覧ください。

タイプ別価格表(標準価格)

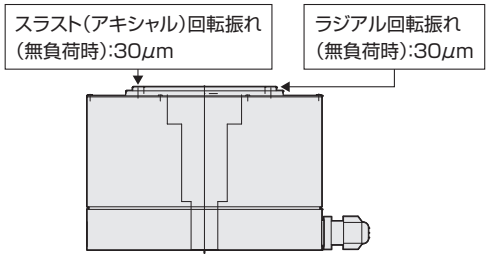
型式	標準価格
DD-H18S	—
DD-H18P	—

①ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準価格
標準タイプ	**S** (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m) ～ **X30** (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

出力軸の振れ



共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度　20bit:±0.00103度
許容負荷モーメント(注2)	80N·m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	3400N [3100N]
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0～40℃、20～85%(結露無きこと)
本体質量	13.6kg

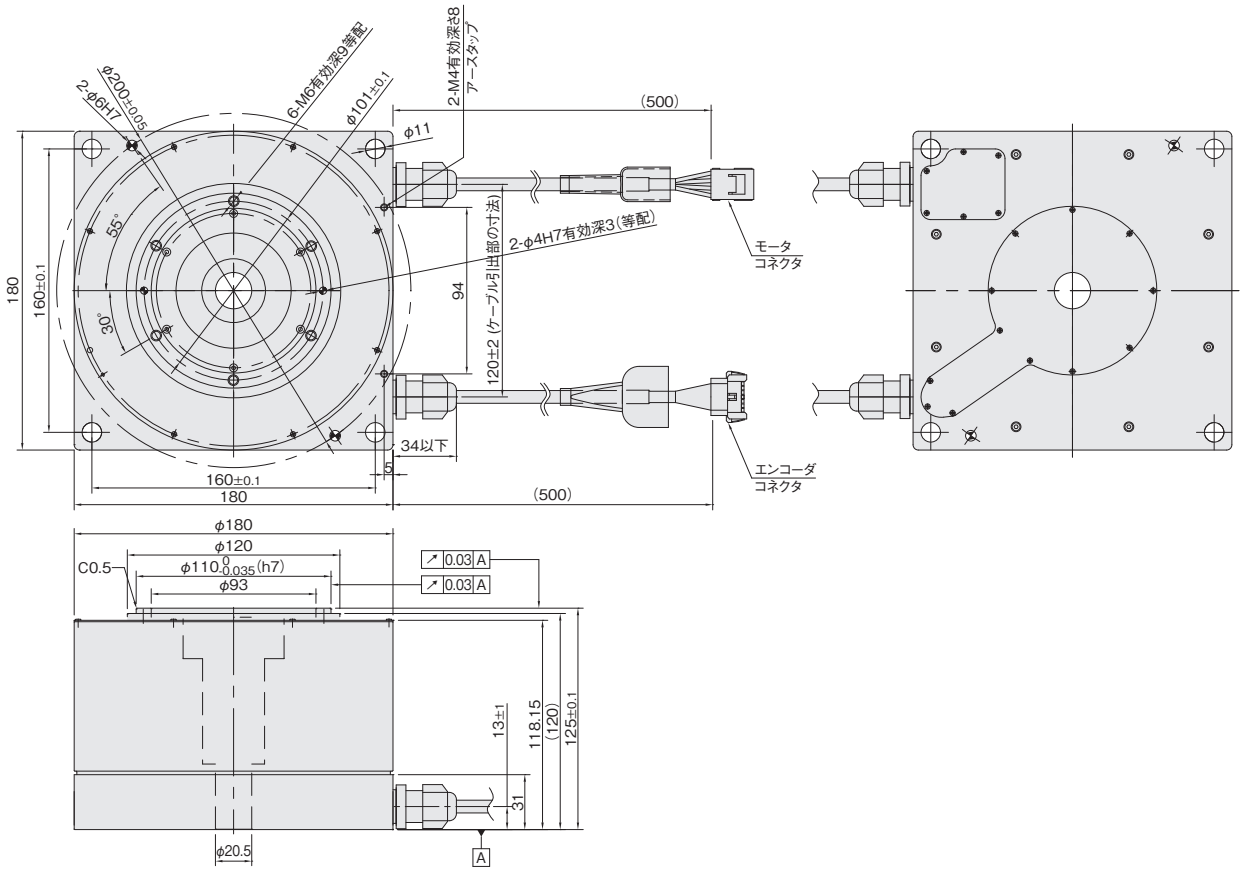
※[　]内は高分解能仕様の場合です。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



適応コントローラ

DD 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-600①-NP-2-2	1	512点	単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→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-600①-Ⅱ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-600①-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		XSEL-Ⅲ-1-600①-N1-EEE-2-Ⅳ	単相：1 三相：2	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅱフィールドネットワーク記号
※DD-□18Pの場合はSCON-CAのみ使用可能
※ⅢXSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※①エンコーダ種類(AI:インデックスタイプ/AM:多回転アブソタイプ)
※Ⅳ電源電圧の種類(2:単相200V／3:三相200V)

DD-LH18 ダイレクトドライブモータ 大口径 高トルクタイプ

■型式項目 **DD** — **LH18** □ — □ — **600** — **360** — **T2** — □

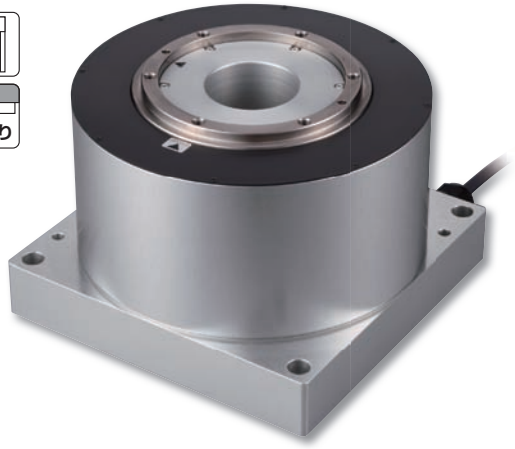
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長
	S:標準(17bit) P:高分解能(20bit)	AI:インデックスアブソタイプ AM:多回転アブソタイプ	600:600W	360:360度	T2:SCON-CA XSEL-P/Q XSEL-R/S 注. LH18Pの場合は、X□□:長さ指定 SCON-CAのみ	N:無し S:3m M:5m

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
(注2)定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
(注4)多回転アブソタイプでパルス列制御をする場合は、インクリメンタル仕様の動作になります。インデックスアブソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。
(注5)インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式／スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N·m)(※2)	瞬時最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	ロータイナーシャ(kg·m²)
17bit インデックスアブソタイプ	DD-LH18S-AI-200-360-T2-①	600	0～359.999度	1～1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アブソタイプ	DD-LH18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DD-LH18P-AI-200-360-T2-①		0～359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DD-LH18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-60ページをご覧ください。

タイプ別価格表(標準価格)

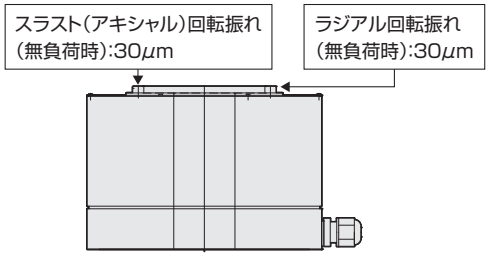
型 式	標準価格
DD-LH18S	—
DD-LH18P	—

①ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準価格
標準タイプ	**S** (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m) ～ **X30** (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

出力軸の振れ



共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度　20bit:±0.00103度
許容負荷モーメント(注2)	80N·m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	3400N [3100N]
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0～40℃、20～85%(結露無きこと)
本体質量	13kg

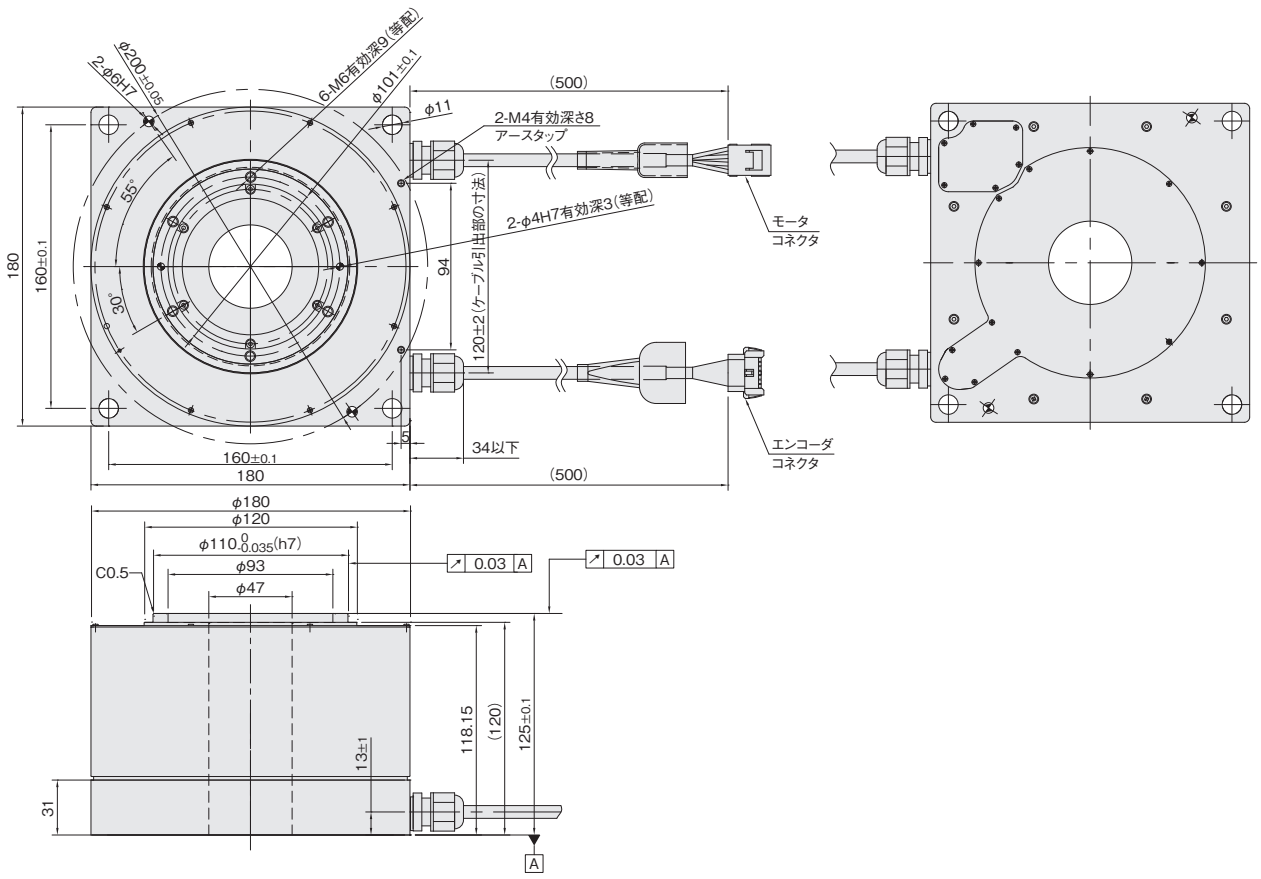
※[ ]内は高分解能仕様の場合です。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



適応コントローラ

DD 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-600①-NP-2-2	1	512点	単相AC200V 三相AC200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→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-600①-Ⅱ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-600①-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		XSEL-Ⅲ-1-600①-N1-EEE-2-Ⅳ	単相：1 三相：2	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※DD-□18Pの場合はSCON-CAのみ使用可能 ※①エンコーダ種類(AI:インデックスタイプ/AM:多回転アブソタイプ)
※Ⅱフィールドネットワーク記号 ※ⅢXSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⅳ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)

RCP2-RTBS/RTBSL

ロボシリンダ　ロータリ　小型縦型タイプ　本体幅 45mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 — □ — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □

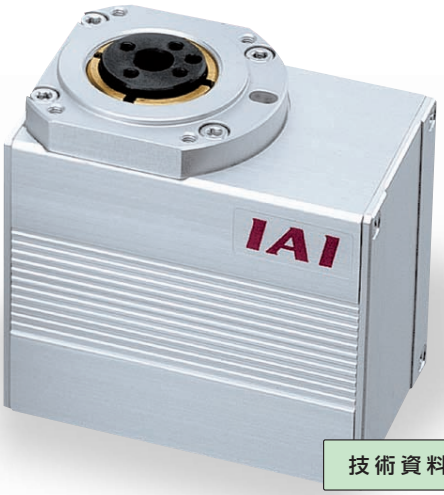
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTBS :330度回転仕様 RTBSL:多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20 □サイズ	30 : 減速比 1/30 45 : 減速比 1/45	330:330 度（RTBS 専用） 360:360 度（RTBSL 専用）	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

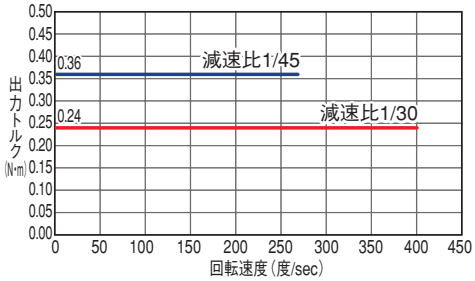
水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直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。

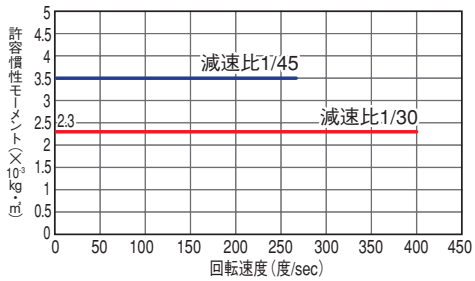


技術資料　巻末-39

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
(4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・㎡)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■減速比と最高速度

減速比 ＼ 揺動角度	330/360 (度)
1/30	400
1/45	266

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ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。

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
逆回転仕様	NM	→ D-78	—
シャフトアダプタ	SA	→ D-79	—
テーブルアダプタ	TA	→ D-80	—

アクチュエータ仕様

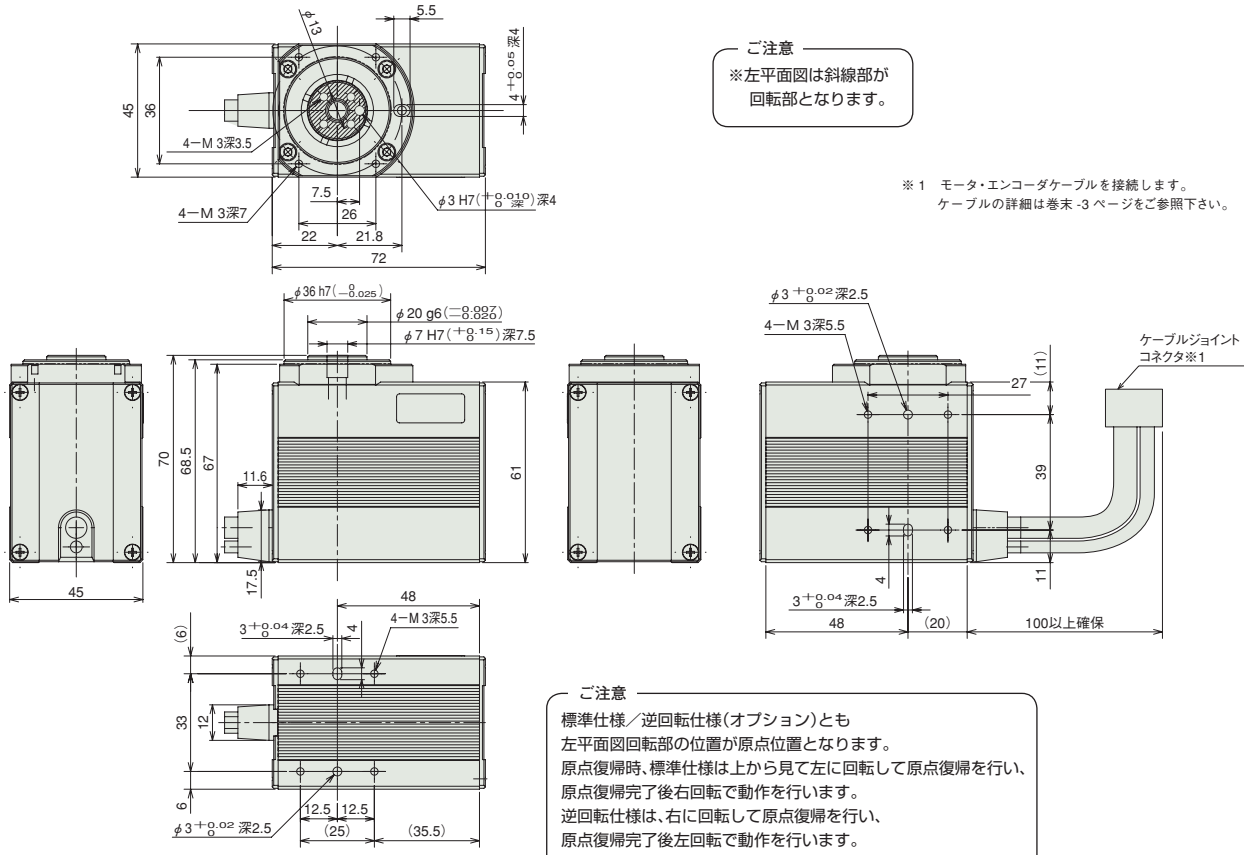
項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTBS) ／ ±0.05 度以内 (RTBSL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.52kg
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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

ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意下さい。

質量(kg)	0.52

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-RTCS/RTCSL ロボシリンダ ロータリ 小型扁平型タイプ 本体幅 72mm パルスモータ

■型式項目 RCP2 — □ — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □ — □

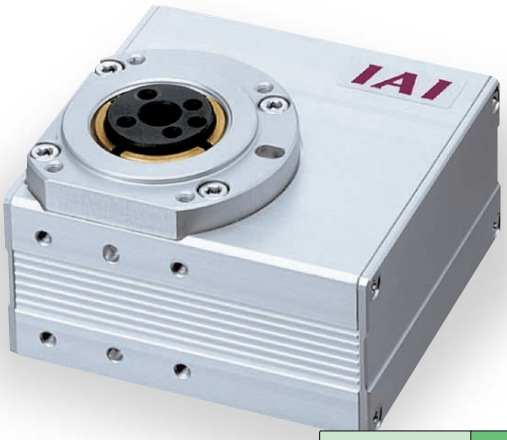
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTCS :330度回転仕様 RTCSL:多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20 □サイズ	30:減速比 1/30 45:減速比 1/45	330:330 度 (RTCS 専用) 360:360 度 (RTCSL 専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

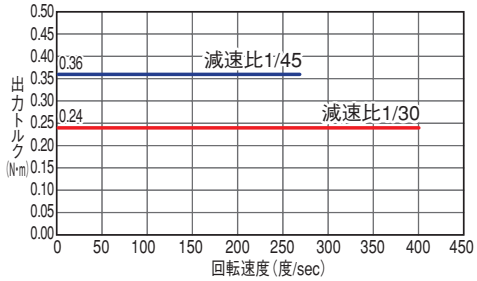
水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直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。

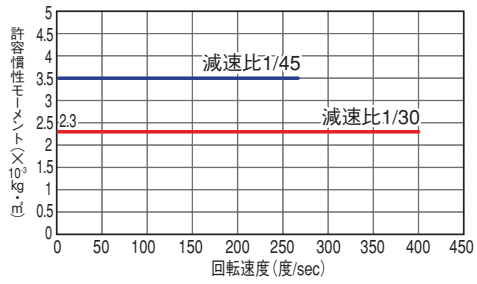


技術資料 巻末-39

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
(4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・㎡)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比 \ 揺動角度	330/360 (度)
1/30	400
1/45	266

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ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。

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
逆回転仕様	NM	→ D-78	—
シャフトアダプタ	SA	→ D-79	—
テーブルアダプタ	TA	→ D-80	—

アクチュエータ仕様

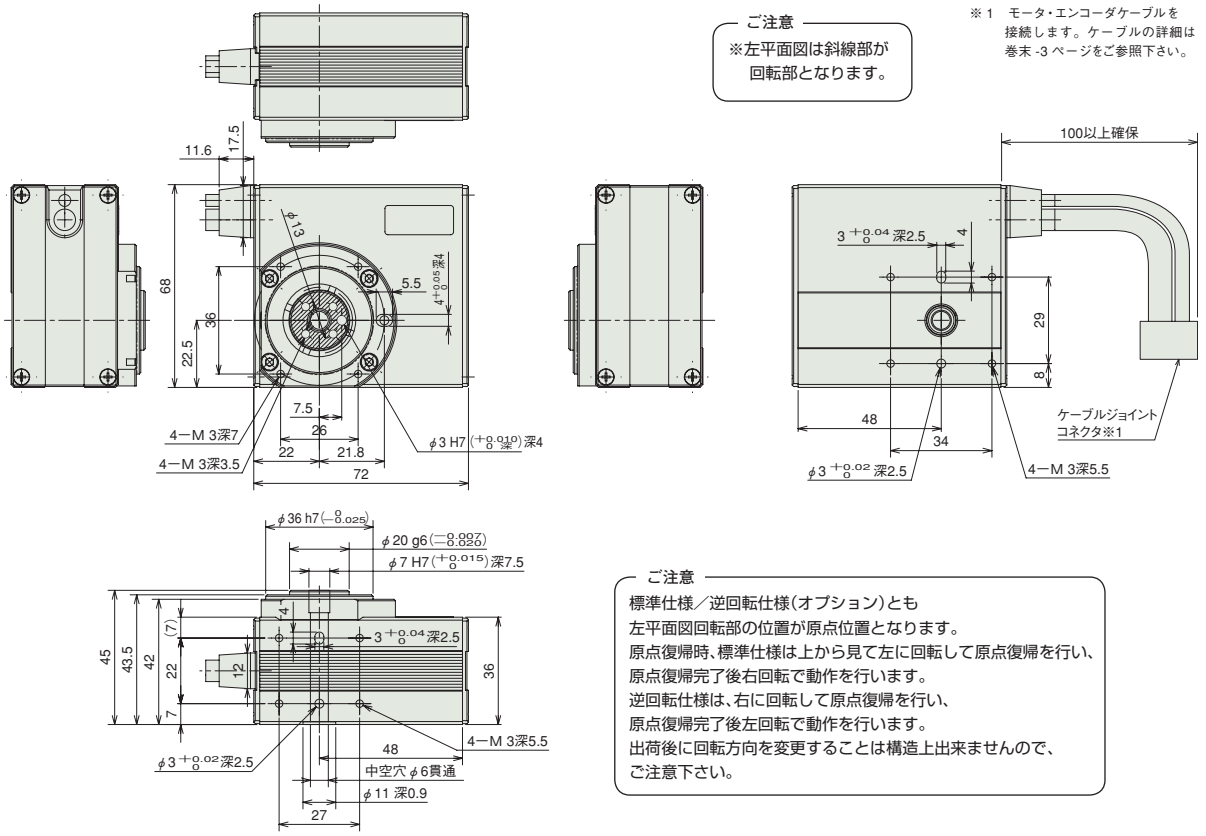
項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTCS) ／ ±0.05 度以内 (RTCSL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.48kg
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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

ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意下さい。

質量(kg)	0.48

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-RTB/RTBL

ロボシリンダ　ロータリ　中型縦型タイプ　本体幅 50mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 — □ — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □ — □

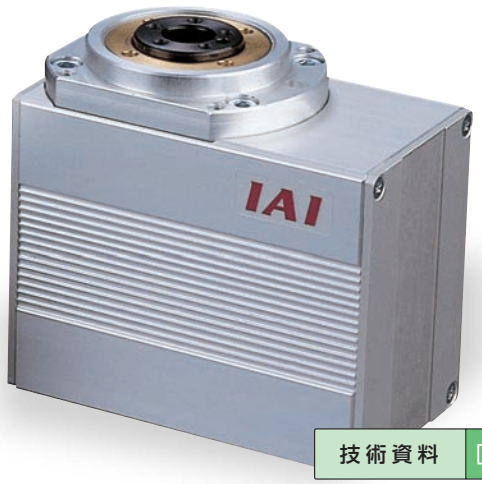
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTB :330 度回転仕様 RTBL: 多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28 □サイズ	20 : 減速比 1/20 30 : 減速比 1/30	330:330 度（RTB 専用） 360:360 度（RTBL 専用）	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R □□ : ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直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。

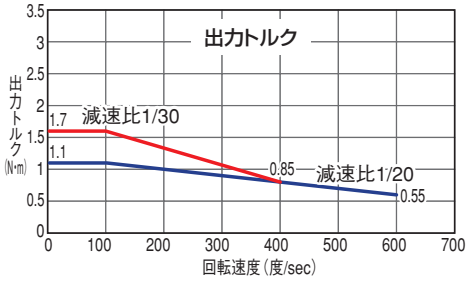


技術資料 巻末-39

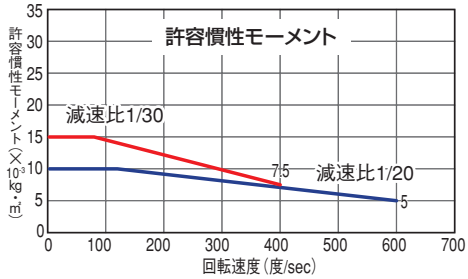
POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・㎡)	揺動角度 (度)
RCP2-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■減速比と最高速度

減速比 ＼ 揺動角度 (度)	330/360 (度)
1/20	600
1/30	400

(単位は度 /s)

タイプ別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ D-78	—
シャフトアダプタ	SA	→ D-79	—
テーブルアダプタ	TA	→ D-80	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTB) ／ ±0.05 度以内 (RTBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.86kg
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

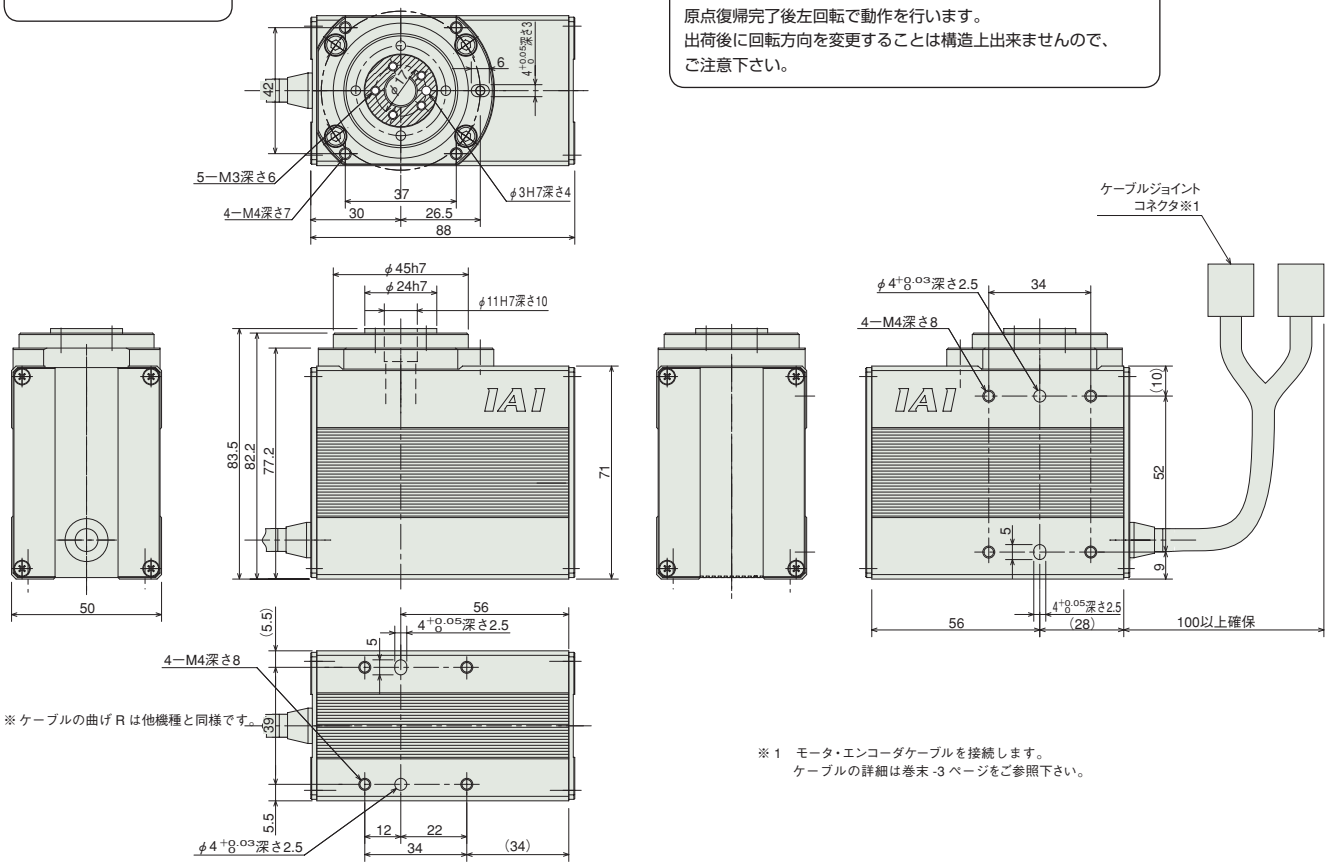
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ご注意
※ 右図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意下さい。



※ ケーブルの曲げ R は他機種と同様です。

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

質量 (kg)	0.86

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-RTC/RTCL

ロボシリンダ　ロータリ　中型扁平型タイプ　本体幅 88mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 — □ — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □ — □

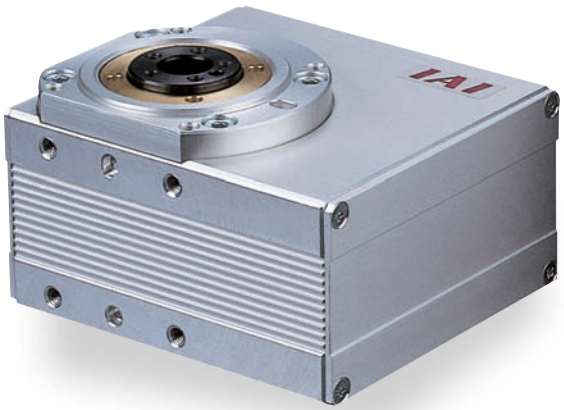
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTC :330 度回転仕様 RTCL: 多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28 □サイズ	20 : 減速比 1/20 30 : 減速比 1/30	330:330 度 (RTC 専用) 360:360 度 (RTCL 専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R □□ : ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

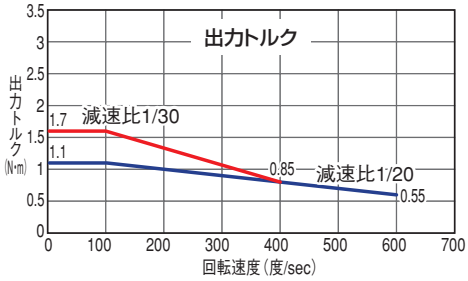
水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直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。

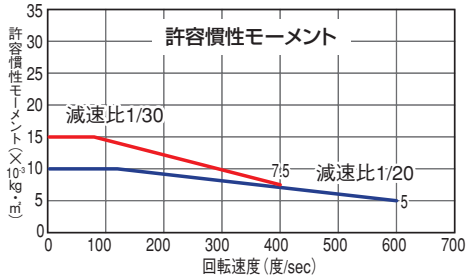


技術資料 巻末-39

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・㎡)	揺動角度 (度)
RCP2-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■減速比と最高速度

減速比 \ 揺動角度	330/360 (度)
1/20	600
1/30	400

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ D-78	—
シャフトアダプタ	SA	→ D-79	—
テーブルアダプタ	TA	→ D-80	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTC) ／ ±0.05 度以内 (RTCL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
質量	0.92kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

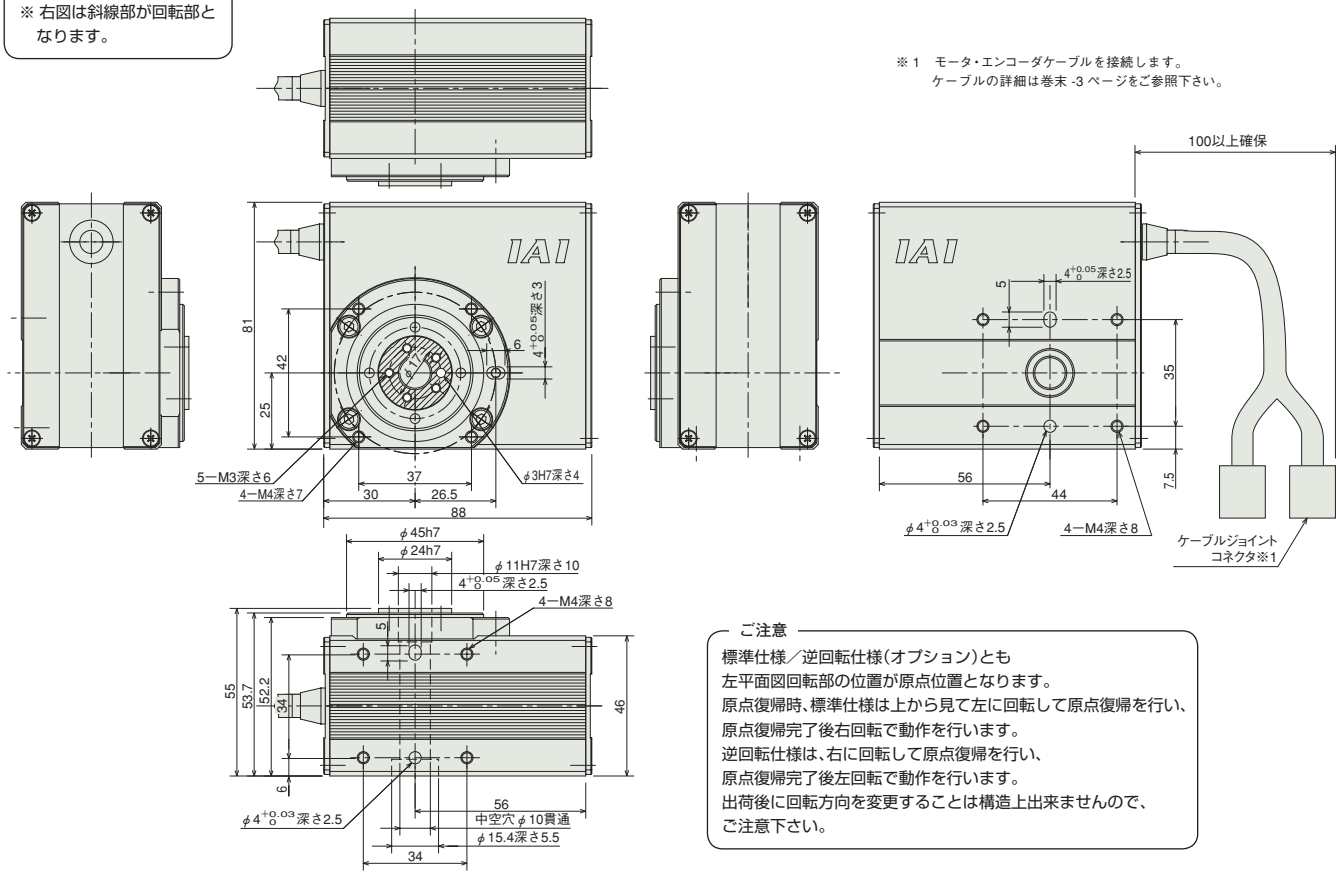
寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

ご注意
※ 右図は斜線部が回転部となります。



※ケーブルの曲げ R は他機種と同様です。

ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意下さい。

質量(kg)	0.92

①適応コントローラ

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

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

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

RCP2-RTBB/RTBBL

ロボシリンダ　ロータリ　大型縦型タイプ　本体幅 76mm　パルスモータ

■型式項目　RCP2 — □ — I — 35P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTBB :330度回転仕様 RTBBL:多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35 □サイズ	20:減速比 1/20 30:減速比 1/30	330:330 度 (RTBB 専用) 360:360 度 (RTBBL 専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

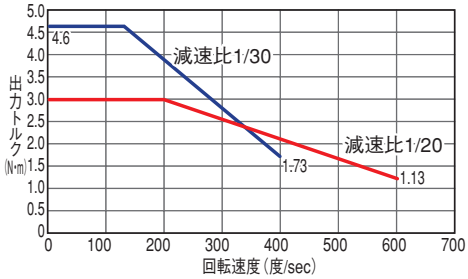
CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

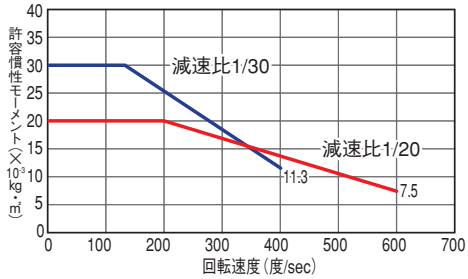
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・㎡)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

■減速比と最高速度

減速比＼揺動角度 (度)	330/360
1/20	600
1/30	400

(単位は度 /s)

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

タイプ別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ D-78	—
シャフトアダプタ	SA	→ D-79	—
テーブルアダプタ	TA	→ D-80	—

アクチュエータ仕様

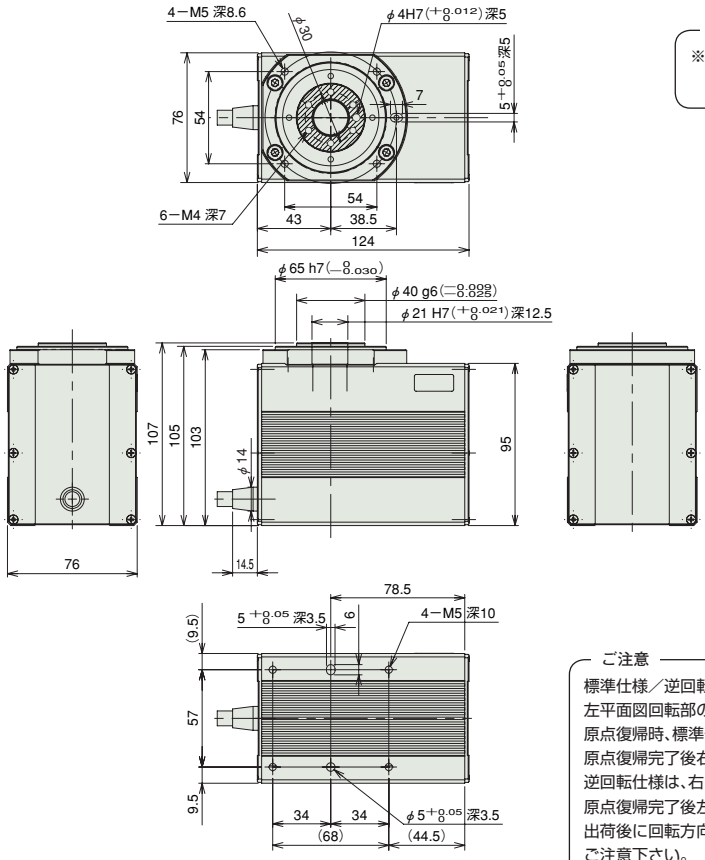
項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTBB) ／ ±0.03 度以内 (RTBBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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

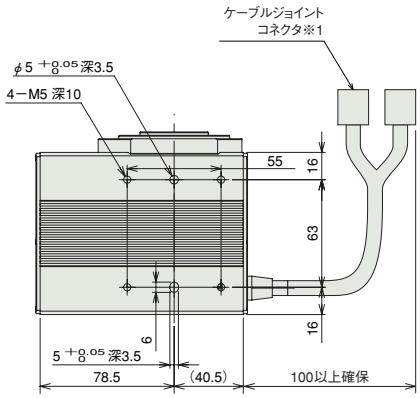
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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



ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意下さい。

質量(kg)	2.3

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	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 高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PLⓂ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PⓋ-Ⓘ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35PⓋ-Ⓘ-2-4	4	30000点	単相AC 100V〜230V	–	→M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35PⓋ-Ⓘ-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35PⓋ-Ⓘ-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-35PⓋ-Ⓘ-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→M-25)、PMEC(→M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→M-107)						

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

RCP2-RTCB/RTCBL

ロボシリンダ　ロータリ　大型扁平型タイプ　本体幅 124mm　パルスモータ

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

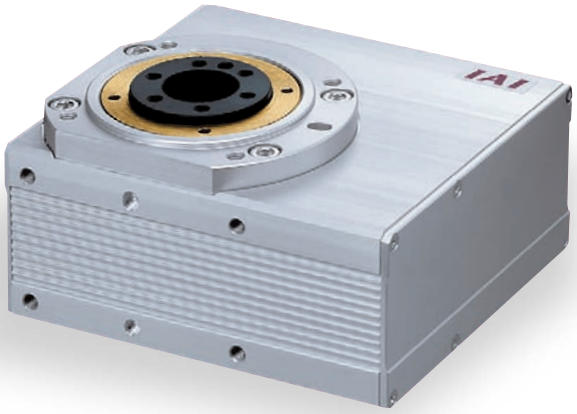
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	RTCB :330度回転仕様 RTCBL :多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35 □サイズ	20 : 減速比 1/20 30 : 減速比 1/30	330:330 度 (RTCB 専用) 360:360 度 (RTCBL 専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

CE RoHS

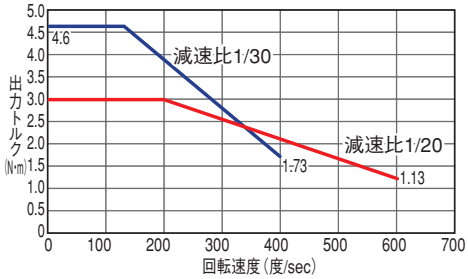
水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直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。

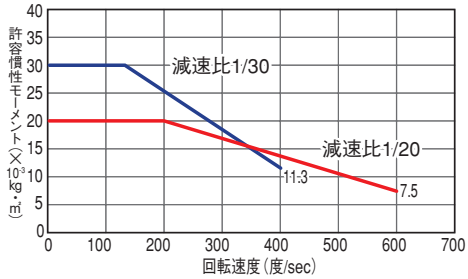


技術資料　巻末-39

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



POINT 選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
(3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
(4) 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・㎡)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明　① 適応コントローラ　② ケーブル長　③ オプション

■減速比と最高速度

減速比 ＼ 揺動角度 (度)	330/360
1/20	600
1/30	400

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ D-78	—
シャフトアダプタ	SA	→ D-79	—
テーブルアダプタ	TA	→ D-80	—

アクチュエータ仕様

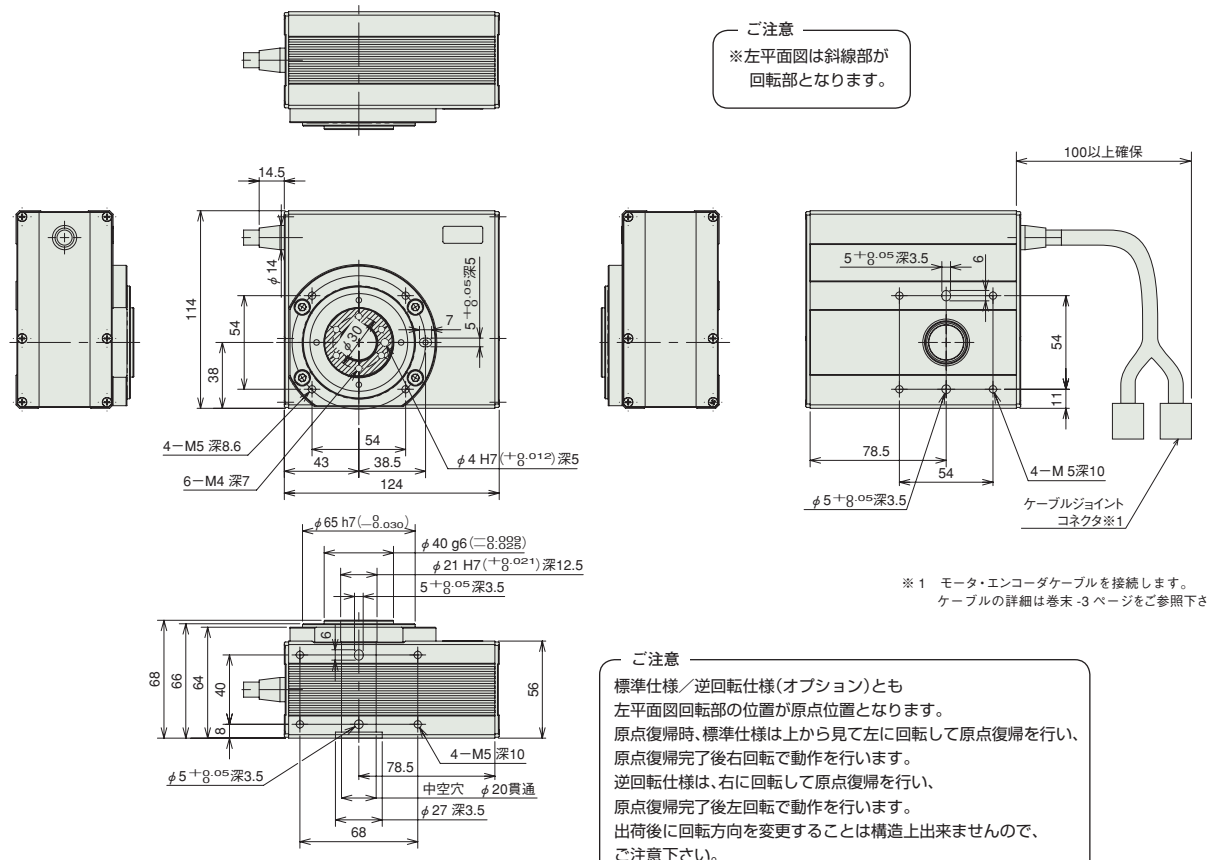
項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTCB) ／ ±0.03 度以内 (RTCBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
質量	2.2kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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

ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意下さい。

質量(kg)	2.2

①適応コントローラ

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

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

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

RCS2-RTC8L
ロボシリンダ　中空ロータリ　小型標準タイプ　本体幅85mm　200Vサーボモータ

RCS2-RTC8HL
ロボシリンダ　中空ロータリ　小型高出力タイプ　本体幅85mm　200Vサーボモータ

■型式項目　RCS2 — □ — □ — □ — □ — 360 — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTC8L：小型標準タイプ RTC8HL：小型高出力タイプ	I：インクリメンタル仕様 A：アブソリュート仕様	12：サーボモータ 12W 20：サーボモータ 20W	15：減速比 1/15 24：減速比 1/24	360：360度（多回転）	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
※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)移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
(2)動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0～9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0～359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。
※減速比が1／24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0～7670.99度となりますのでご注意下さい。
(3)100度／s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度／sより速い速度でご使用下さい。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力(W)	減速比	最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	揺動角度(度)
RCS2-RTC8L-①-12-24-360-T2-②-③	12	1/24	0.55	0.011	360(※)
RCS2-RTC8HL-①-20-15-360-T2-②-③	20	1/15	0.53	0.01	
RCS2-RTC8HL-①-20-24-360-T2-②-③		1/24	0.85	0.017	

記号説明　①エンコーダ種類　②ケーブル長　③オプション
(※)上記「選定上の注意」参照

■減速比と最高速度（単位は 度/s）

減速比＼揺動角度	360(度)
1/15	1200
1/24	750

①エンコーダ種類／タイプ別価格表（標準価格）

タイプ	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
RTC8L	—	—
RTC8HL	—	—

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
ブレーキ	B	→ D-77	—
CE対応仕様	CE	→ D-77	—
リミットスイッチ(標準装備)	L	→ D-78	—
逆回転仕様	NM	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

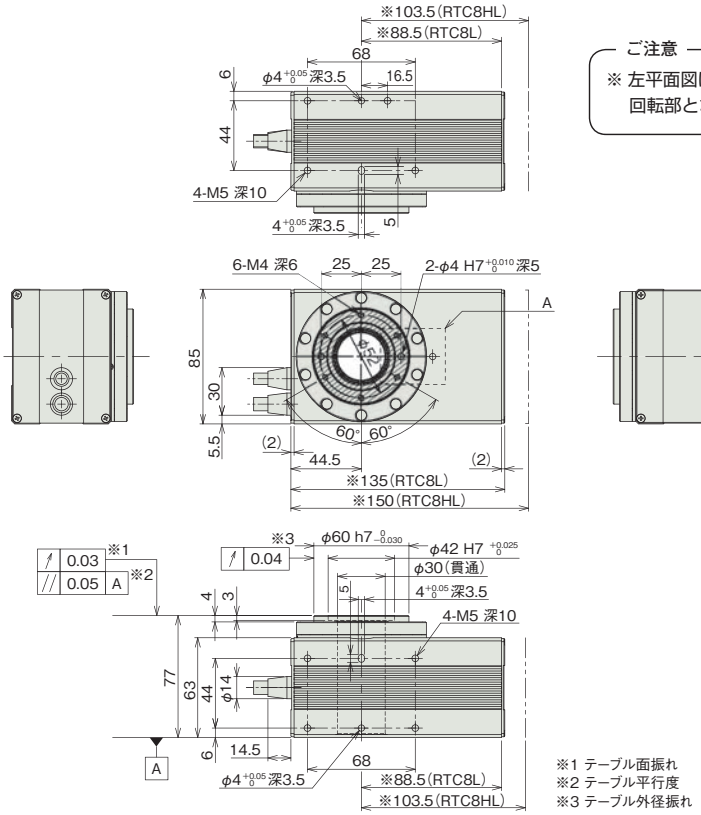
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
ロストモーション	±0.05度以下
許容スラスト荷重	400N
許容負荷モーメント	5N·m
ブレーキ保持トルク	0.42N·m
質量	2.3kg
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

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 テーブル面振れ
※2 テーブル平行度
※3 テーブル外径振れ

ご注意
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
上記A部拡大図の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。

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-12Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CAL-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-12Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】 →M-153 【SCON-CA】 →M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-12Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CAL-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-12Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-12I-NP-2-Ⅱ SCON-CA-20I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-12Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CGAL-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-12Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ MSCON-C-1-20Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-12Ⅰ-NP-2-Ⅱ SSEL-CS-1-20Ⅰ-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-12Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ XSEL-Ⅲ-1-20Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※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)
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※ⅢXSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

RCS2-RTC10L

ロボシリンダ　中空ロータリ　中型タイプ　本体幅99mm　200Vサーボモータ

■型式項目　RCS2 － RTC10L － □ － 60 － □ － 360 － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTC10L：中型タイプ	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	15：減速比 1/15 24：減速比 1/24	360：360度（多回転）	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
※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)移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
(2)動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0～9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0～359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。
※減速比が1／24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0～7670.99度となりますのでご注意下さい。
(3)100度／s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度／sより速い速度でご使用下さい。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力(W)	減速比	最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	揺動角度(度)
RCS2-RTC10L-①-60-15-360-T2-②-③	60	1/15	1.7	0.033	360(※)
RCS2-RTC10L-①-60-24-360-T2-②-③		1/24	2.8	0.054	

記号説明　① エンコーダ種類　② ケーブル長　③ オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

■減速比と最高速度（単位は 度/s）

減速比＼揺動角度	360(度)
1/15	1200
1/24	750

①エンコーダ種類／タイプ別価格表（標準価格）

タイプ	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
RTC10L	—	—

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
ブレーキ	B	→ D-77	—
CE対応仕様	CE	→ D-77	—
リミットスイッチ(標準装備)	L	→ D-78	—
逆回転仕様	NM	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
ロストモーション	±0.05度以下
許容スラスト荷重	600N
許容負荷モーメント	10N·m
ブレーキ保持トルク	0.45N·m
質量	3.5kg
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

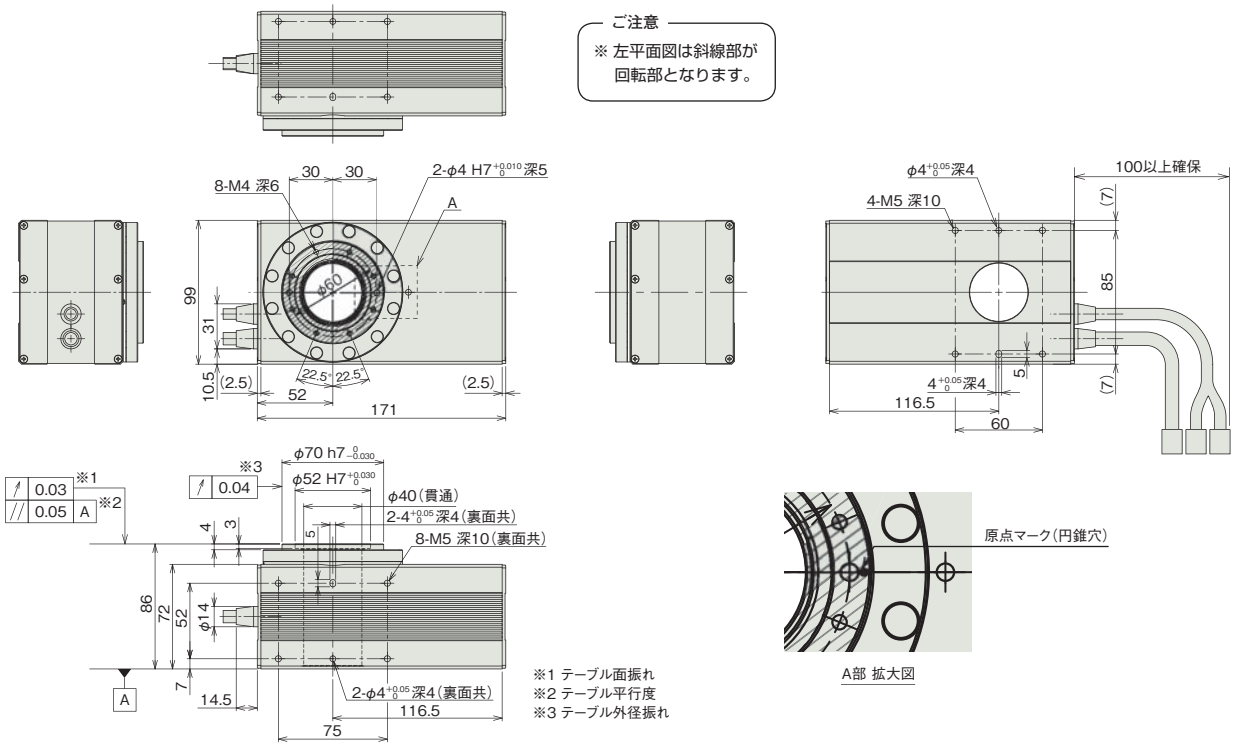
寸法図

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

（側面取付穴の寸法は左右対称です）



ご注意
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様／逆回転仕様（オプション）とも
上記A部拡大図の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。

適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V（XSEL-P/Q/R/S のみ）	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※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）
※Ⅰエンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ）
※ⅢXSELのタイプ名（P／Q／R／S）
※Ⓥフィールドネットワーク記号

RCS2-RTC12L

ロボシリンダ　中空ロータリ　大型タイプ　本体幅123mm　200Vサーボモータ

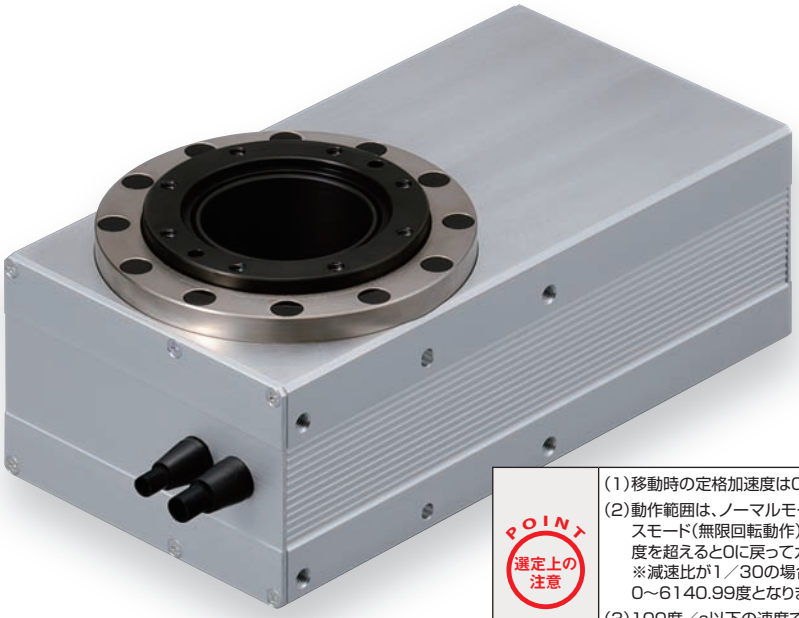
■型式項目　RCS2 － RTC12L － □ － 150 － □ － 360 － T2 － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTC12L：大型タイプ	I：インクリメンタル仕様 A：アブソリュート仕様	150：サーボモータ 150W	18：減速比 1/18 30：減速比 1/30	360：360度（多回転）	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
※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)移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
(2)動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0～9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0～359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。
※減速比が1／30の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0～6140.99度となりますのでご注意下さい。
(3)100度／s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度／sより速い速度でご使用下さい。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力(W)	減速比	最大トルク(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)	揺動角度(度)
RCS2-RTC12L-①-150-18-360-T2-②-③	150	1/18	5.2	0.1	360(※)
RCS2-RTC12L-①-150-30-360-T2-②-③		1/30	8.6	0.17	

記号説明　① エンコーダ種類　② ケーブル長　③ オプション

■減速比と最高速度（単位は 度/s）

減速比＼揺動角度	360(度)
1/18	800
1/30	600

(※)上記「選定上の注意」参照

①エンコーダ種類／タイプ別価格表（標準価格）

タイプ	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
RTC12L	—	—

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
ブレーキ	B	→ D-77	—
CE対応仕様	CE	→ D-77	—
リミットスイッチ(標準装備)	L	→ D-78	—
逆回転仕様	NM	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
ロストモーション	±0.05度以下
許容スラスト荷重	800N
許容負荷モーメント	25N·m
ブレーキ保持トルク	1.0N·m
質量	6.5kg
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

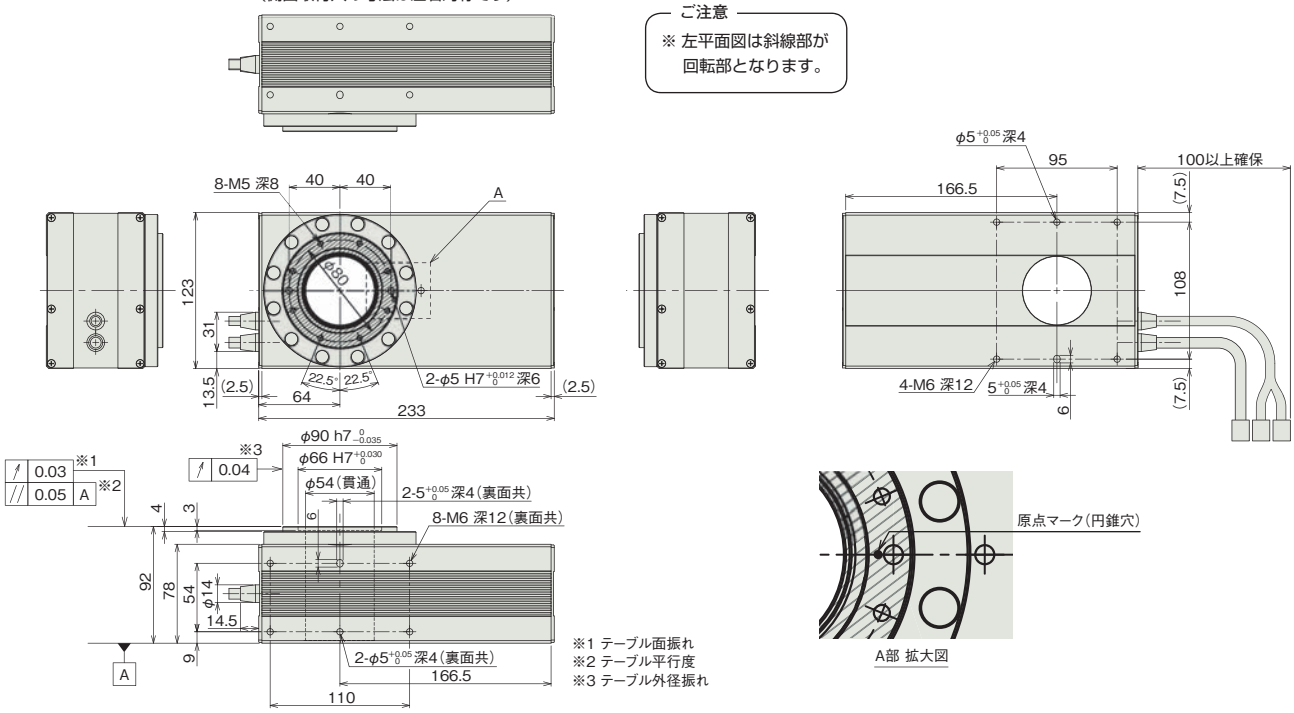
寸法図

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

（側面取付穴の寸法は左右対称です）



※1 テーブル面振れ
※2 テーブル平行度
※3 テーブル外径振れ

ご注意
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様／逆回転仕様（オプション）とも
上記A部拡大図の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。

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-150Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-150Ⅰ-NP-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-150Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-150Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-150I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-150Ⅰ-NP-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-1-150Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-150Ⅰ-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-150Ⅰ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点（タイプにより異なります）		–	→M-219

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

RCS2-RT6 ロボシリンダ ロータリ モータストレートタイプ 本体幅64mm 200Vサーボモータ

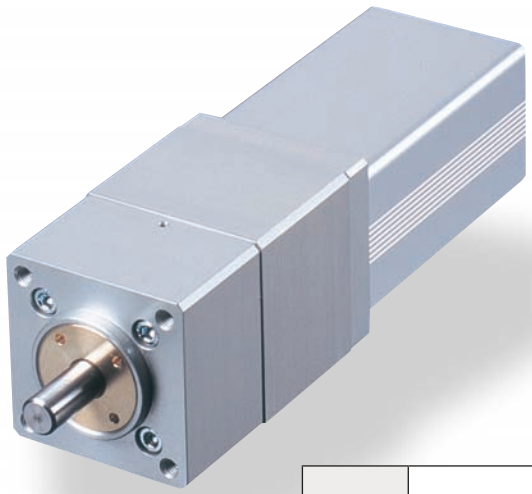
■型式項目 RCS2 — RT6 — I — 60 — 18 — 300 — □ — □ — □ — L

RCS2	RT6	I	60	18	300	□	□	□	L
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様	60:サーボモータ 60W	18:1/18	300:300度	T1:XSEL-J/K 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
※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)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は許容負荷モーメントと許容慣性モーメントを考慮してご選定下さい。
(2) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力(W)	減速比	定格トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・㎡)	揺動角度(度)
RCS2-RT6-I-60-18-300-①-②-③-L	60	1/18	2.4	2.5×10^{-2}以下	300

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

減速比＼揺動角度	300(度)
1/18	500

(単位は度/s)

価格表(標準価格)

揺動角度(度)	標準価格
300	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m) ～ X10(10m)	—
	X11(11m)～ X15(15m)	—
	X16(16m)～ X20(20m)	—
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	→ D-77	—
リミットスイッチ(標準装備)	L	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

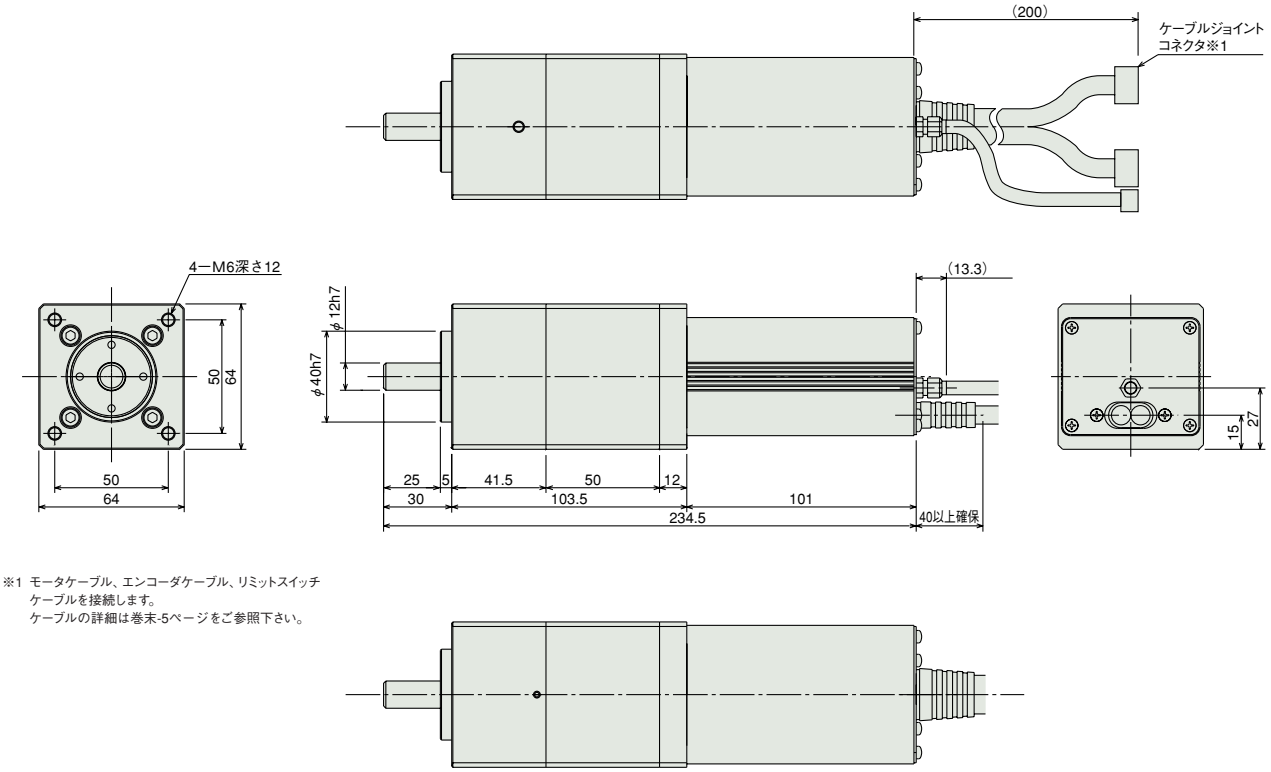
項目	内容
駆動方式	ボール減速器
繰返し位置決め精度	±0.02度
ロストモーション	0.1度以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	6.8N·m以下
スラスト荷重	100N以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。

質量(kg)	1.9

①適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60I-NP-2-① SCON-CA-60I-NP-2-①	1	512点	単相AC100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60I-Ⓥ-0-① SCON-CA-60I-Ⓥ-0-①		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-①		(−)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60I-NP-2-①		512点	三相AC200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60I-Ⓥ-0-①	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60I-NP-2-①	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅱ-1-60I-N1-EEE-2-Ⅲ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅱ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⅴ フィールドネットワーク記号
※① 電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ 電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

RS-30 単軸ロボット 小型回転タイプ 30W

■型式項目 RS — □ — 30 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	作動範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	30:30W	50: 1/50 100:1/100	360:360度	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し 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。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種の許容慣性モーメントを超えないようご注意下さい。
(詳細は巻末-154ページをご参照下さい)。

型式スペック

型式	モータ出力(W)	減速比	作動範囲(度)	速度(度/s)	許容慣性モーメント(注1)(kg・m²)	定格トルク(N・m)
RS-①-30-50-360-②-③-④-L	30	1/50	0~360	1~360	0.0578	3.3
RS-①-30-100-360-②-③-④-L		1/100		1~180	0.2303	6.65

記号説明 ①エンコーダ種類 ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類別価格表(標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-30	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	**S** (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~ **X30** (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※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	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き(出力シャフト)	**K**	→ D-78	—
原点リミットスイッチ	**L**	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.028度
減速機	ハーモニックドライブ
許容負荷モーメント	9.8N・m
質量	2.0kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH(結露無きこと)

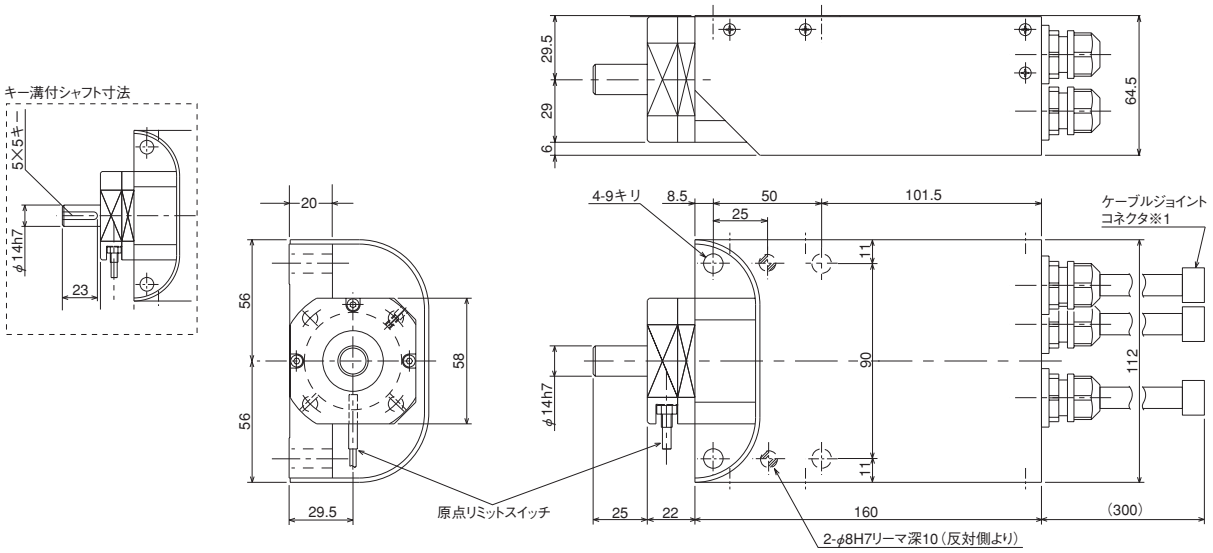
寸法図

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 モータケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、巻末-5ページをご参照下さい。



②適応コントローラ

RS 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-30Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-30Ⅰ-NP-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-30Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-30Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-30I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-30Ⅰ-NP-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-1-30Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-30Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-30Ⅰ□-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。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ） ※Ⅱ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V）
※ⅢXSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S） ※Ⅴ電源電圧の種類（1：100V／2：単相200V／3：三相200V） ※Ⓥフィールドネットワーク記号

RS-60 単軸ロボット 中型回転タイプ 60W

■型式項目 RS — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	作動範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	50: 1/50 100:1/100	360:360度	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し 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。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-55ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種の許容慣性モーメントを超えないようご注意下さい。
(詳細は巻末-154ページをご参照下さい)。

型式スペック

型式	モータ出力(W)	減速比	作動範囲(度)	速度(度/s)	許容慣性モーメント(注1)(kg・m²)	定格トルク(N・m)
RS-①-60-50-360-②-③-④-L	60	1/50	0~360	1~360	0.108	5.58
RS-①-60-100-360-②-③-④-L		1/100		1~180	0.421	11.1

記号説明 ①エンコーダ種類 ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類別価格表(標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-60	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ			
		T1		T2	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	**S** (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ~ **X30** (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※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	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き(出力シャフト)	**K**	→ D-78	—
原点リミットスイッチ	**L**	→ D-78	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.028度
減速機	ハーモニックドライブ
許容負荷モーメント	23.5N・m
質量	3.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH(結露無きこと)

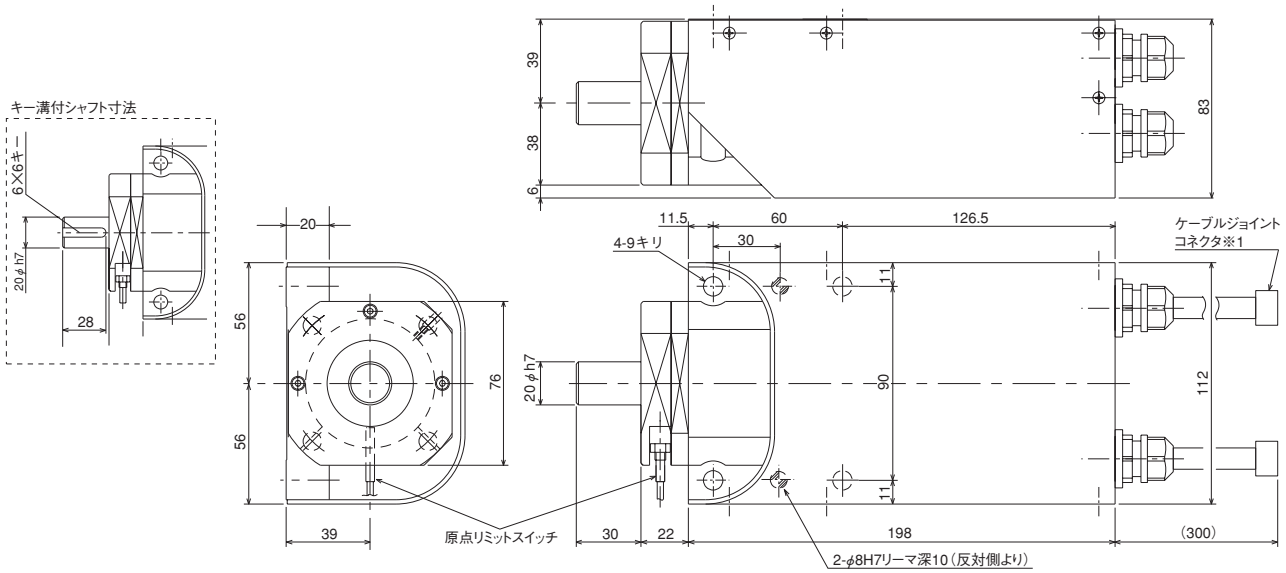
寸法図

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 モータケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、巻末-5ページをご参照下さい。



②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⅢXSEL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