Α

G

M

RCP3 RCA<sub>2</sub>

RCS3

RCS2

**RCA** 

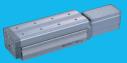
# テーブルタイプ/アームタイプ フラットタイプ

## RCP3 RCS3 RCA2 RCS2 **RCA**



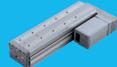
-TA3C

RCP3/RCA2









-TA5C

RCP3/RCA2 -TA7C

RCP3/RCA2 -TA3R

RCP3/RCA2 -TA5R

RCP3/RCA2 -TA7R









**RCA2-TCA3NA** 

**RCA2-TWA3NA** 

**RCA2-TFA3NA** 

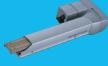
RCS3-CTZ5C

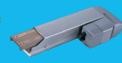












RCS2-TCA5N RCS2-TWA5N

**RCS2-TFA5N** 

RCS2-F5D

RCA/RCS2 -A4R

RCA/RCS2 -A6R

## テーブルタイプ/アームタイプ/フラットタイプ

Jul 48	/ <b></b>		
性能	(スペック)確認		D- <b>3</b>
	細小型テーブルタイプ	RCP3-TA3C	D- <b>7</b>
		RCP3-TA4C	D- <b>9</b>
	テーブルタイプ	RCP3-TA5C	D- <b>11</b>
		RCP3-TA6C	D- <b>13</b>
RCP3		RCP3-TA7C	D- <b>15</b>
パルスモータ	細小型テーブルタイプ	RCP3-TA3R	D- <b>17</b>
		RCP3-TA4R	D- <b>19</b>
	テーブルタイプ	RCP3-TA5R	D- <b>21</b>
		RCP3-TA6R	D- <b>23</b>
		RCP3-TA7R	D- <b>25</b>
	(= 1 TH=		
	細小型テーブルタイプ	RCA2-TCA3NA	D- <b>27</b>
		RCA2-TCA4NA	D- <b>29</b>
		RCA2-TWA3NA	D- <b>31</b>
		RCA2-TWA4NA	D- <b>33</b>
		RCA2-TFA3NA	D- <b>35</b>
		RCA2-TFA4NA	D- <b>37</b>
RCA2		RCA2-TA4C	D- <b>39</b>
サーボモータ24V		RCA2-TA5C	D- <b>41</b>
	テーブルタイプ	RCA2-TA6C	D- <b>43</b>
	(= 1 = 1 = 1 × 1 × 1 × 1	RCA2-TA7C	D- <b>45</b>
	細小型テーブルタイプ	RCA2-TA4R	D- <b>47</b>
	テーブルタイプ	RCA2-TA5R	D- <b>49</b>
		RCA2-TA6R	D- <b>51</b>
		RCA2-TA7R	D- <b>53</b>
	アームタイプ	RCA-A4R	D- <b>63</b>
RCA		RCA-A5R	D- <b>65</b>
サーボモータ24V		RCA-A6R	D- <b>67</b>
RCS3	テーブルタイプ	RCS3-CTZ5C	D- <b>55</b>
サーボモータ200V			
	細小型テーブルタイプ	RCS2-TCA5N	D- <b>57</b>
	— м <del>и. ј. Т.</del> / / / / / / / /	RCS2-TWA5N	D- <b>59</b>
		RCS2-TFA5N	D- <b>61</b>
RCS2	アームタイプ	RCS2-A4R	D- <b>69</b>
サーボモータ200V		RCS2-A4TI	D- <b>71</b>
		RCS2-A6R	D- <b>71</b>
	フラットタイプ	RCS2-F5D	D- <b>75</b>
	2 2 71 2 T 2	11002 1 00	D-73
	オプション		D- <b>77</b>

A ライダ イプ

В

C グリッパ・ ロータリ

D

F

G

H テーブル トップ

М

RCA2

RCS3

RCS2

**RCA** 

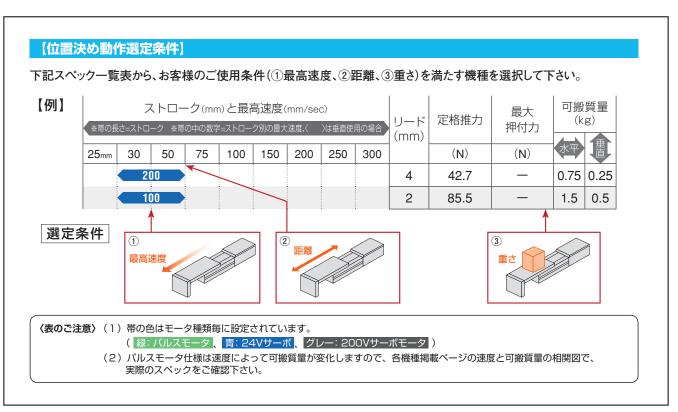
F

## 性能(スペック)確認

## テーブルタイプ



テーブルタイプは ロッドタイプ同様、「**位置決め動作**」と「押付け動作」で使用が可能ですが、ロッド タイプの方が力も強くバリエーションも多いため、押付け動作を行う場合はロッドタイプを推奨します。





Α

В

С

D

ーブル・ -ムフラット

F

F

G

Н

L

M

テーブルタイプ ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) 可搬質量 定格 最大 (kg) コントローラ 型式 掲載 シリーズ 外 観 ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度へ )は垂直使用の場合 推力 押付力 入力電源 種 類 ページ ※□はモータ形状を表します。 水平 25mm | 30 | 50 | 75 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 (N) (N) 0.75 42.7 0.25 RCA2-D-**27** 100 2 85.5 1.5 0.5 TCA3NA (ボールネジ) 1 170.9 3 1 200 4 0.125 25.1 0.25 RCA2-2 0.25 D-**27** 100 50.3 0.5 TCA3NA (すべりネジ) 100.5 0.5 50 1 1 (220) (270 (300) 6 33.8 2 0.5 RCA2-200 4 50.7 3 0.75 D-29 TCA4NA (ボールネジ) 100 2 101.5 1.5 6 220 300 19.9 0.25 0.125 6 RCA2-200 4 29.8 0.5 0.25 TCA4NA D-29 (すべりネジ) 100 2 59.7 1 0.5 200 4 42.7 0.75 0.25 RCA2-100 2 85.5 1.5 0.5 **TWA3NA** D-31 (ボールネジ) 170.9 3 1 4 25.1 0.25 0.125 RCA2-100 2 50.3 0.5 0.25 TWA3NA D-31 (すべりネジ) 1 100.5 0.5 <220> **270 3**00 6 33.8 2 0.5 RCA2-200 4 50.7 3 0.75 D-**33** TWA4NA (ボールネジ) 2 101.5 6 1.5 220 300 6 19.9 0.25 0.125 RCA2-4 D-**33** 29.8 0.5 0.25 TWA4NA (すべりネジ) 2 59.7 0.5 **⊕ 24V** RCA2 42.7 **2**100V 0.75 0.25 RCA2-D-**35** 2 85.5 1.5 0.5 TFA3NA (ボールネジ) 170.9 3 4 25.1 0.25 0.125 RCA2-100 50.3 0.5 0.25 D-35 TFA3NA (すべりネジ) 50 100.5 0.5 (220) (270 (300) 6 33.8 2 0.5 RCA2-D-**37** 4 50.7 3 0.75 200 TFA4NA (ボールネジ) 2 100 101.5 6 1.5 220 300 19.9 6 0.25 0.125 RCA2-D-37 200 29.8 0.5 0.25 TFA4NA (すべりネジ) 100 2 597 0.5 300 6 28 0.5 D-**39** 200 4 43 2 RCA2-TA4 D-**47** 100 2 85 1.5 465 (400) 10 34 2 D-**41** 250 5 68 3.5 2 RCA2-TA5 D-49 125 2.5 137 5 3 560 (500) 12 2 0.5 D-**43** 6 34 4 1.5 RCA2-TA6 D-**51** 3 68 3 12 26 4 D-45 6 2.5 RCA2-TA7 53 6 D-53 3 4 105 8 アームタイプ 10 39.2 2.5 RCA-A4R D-63 5 78.4 4.5 12 33.3 2  $\ominus$  24V **RCA** RCA-A5R D-65 **2100V** 6 65.7 4 48.4 3 12 RCA-A6R D-**67** 200 6 96.8 6 ※〈 〉内は垂直使用の場合 ■ コープログロメンタル ■ コープフリュート 

IAI

B ロッド タイプ C ブリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

F G

H テーブルプ フ スカラト K クリーン応 M ココーラ

## 性能(スペック)確認





フラット	タイプ												
			800	16	63.8	_	_	2					
			400	8	127.5	_	_	5			RCS2-F5D (60W)	_	D- <b>75</b>
RCS2			200	4	255.1	_	_	11.5	1	<b>≥</b> 100V			
NC32			800	16	105.8	_	_	3.5	A	<b>≥</b> 200V		_	
			400	8	212.7	_	_	9			RCS2-F5D (100W)		
			200	4	424.3	_	_	18			(10011)		

## テーブルタイプ/アームタイプ/フラットタイプ

MEMO

G

B ロット タイフ

C ブリッパ ロータ!

D Е

F

G

Н

J スカラ K クリーン 対 に 防 商対 防 方 済 が



RCP3

P3-TA3C ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅36mm パルスモータ ボールネジ仕様

RCP3 — TA<sub>3</sub>C I – 20P シリーズ — ストローク 適応コントローラ ケーブル長

エンコーダ種類 ― モータ種類 タイプ

「」しになります。

I:インクリメンタル 20P:パルスモータ 20 □サイズ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

6:6mm 4:4mm 2:2mm

20:20mm 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)

P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP

MSEL

P:1m S : 3m

M : 5m X□□:長さ指定

オプション 下記オプション

価格表参照

RoHS

※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。

■型尤項目



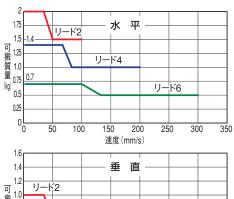
技術資料

巻末-39

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。 (2) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



1.0 搬質量 0.7 0.6 (kg) 0.4 -ド6 0.2 50 100 150 200 300 350 速度 (mm/s)

### アクチュエータスペック

### ■リードと可換質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでで注意ください。

■リートとり加貝里	(注 )		いると取入り					、トローシ	こ取同还
型式	送りネジ		最大可搬貨 水平(kg)			ストローク (mm)	Ŋ-	ストロークド	í
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	-4	6	~ 0.7	~ 0.3	15		ボ	6	3
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④	ボールネジ	4	~ 1.4	~ 0.6	22	20~100 (10mm毎)	ールネ	4	2
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④		2	~2	~ 1	45		ジ	2	
記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長	4オプ	ション ※	押付け動作にご	ついては巻末-	87ページをこ	参照下さい。	* <	〉内は垂直	使用の場合

## ■ストロークと最高速度

اد /	ストロークド	20 ~ 100 (mm)
ボ	6	300 (200)
ールネジ	4	200 (133)
ジ	2	100 (67)

(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
20	_
30	_
40	_
50	_
60	_
70	_
80	_
90	_
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	<b>P</b> (1m)	
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
原点逆仕様	NM	→ D-78	_

### アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:3.82N·m Mb:5.45N·m Mc:6.10N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

Α

В

С

ロ ーブル・ ムフラット E

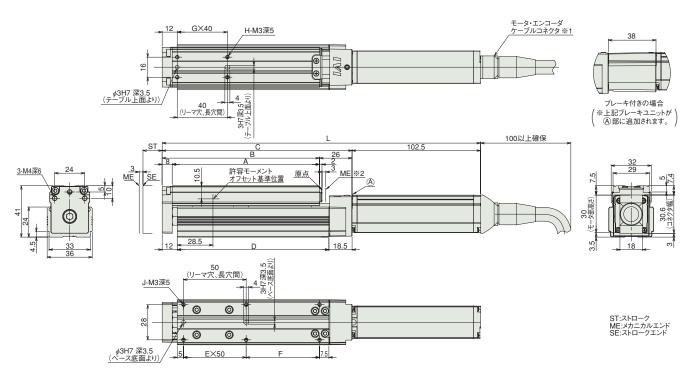
F

G

Н







- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

### ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

	ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
	ブレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
-	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
	Α	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
	В	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
	С	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5
	D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
	E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	F	28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
	G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
	J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
	質量 (kg)	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7

### ②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

NOF3フリースのアファユエータは下記のコンドローフ(割IFが刊能です。C使用になる用途に応じたタイプをご送がくたさい。									
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	1111/0	MSEP-Ŵ-Ѿ-~①-2-0	C:8	3点			→ M-39		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-᠓-~	LC:6	256点		_	- IVI-39		
ポジショナタイプ 高出力仕様	á)	PCON-CA-20P®-①-2-0		512点	DC24V	-			
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL®-2-0	1	_	00247	-	→ M-91		
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-①-2-0	2	1500点		_	→ M-177		
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P®-①-2-4							
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	4	30000 点	単相 AC 100V ~		→ M-209		
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	0	MSEL-PG-1-20P®-①-2-4	4	30000 無	230V	_	- IVI-209		
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 ※① I/O種類 (NP/PN) ※ ① 軸数 ※ ⑪ 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。 ※ ⑪ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

IAI

RCP3-TA3C D-8

RCP3

M

0.660

PCA.

C リッ/ コータ D

Е

F

Н

G

スカラト スポット ドリ対 に 防済対応 防済対応



RCP3

シリーズ --

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

P3-TA4C ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 40mm パルスモータ ボールネジ仕様

RCP3 — TA4C - 28P 

タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

I: インクリメンタル 28P:パルスモータ 28 □サイズ

ストローク 6:6mm 4:4mm 2:2mm

20:20mm 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)

P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し PSEL P3:PCON-CA

適応コントローラ

P:1m S : 3m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

PMEC/PSEP MSEP M : 5m X□□:長さ指定 MSEL

RoHS

※コントローラは付属しません。

■型尤項目



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。



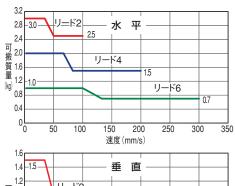
技術資料

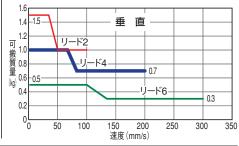
**全 巻末-39** 



### ■速度と可搬質量の相関図

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





■ストロークと最高速度

### アクチュエータスペック

リートと可服負重	(注 1,				ますのでご注	
型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	量(注1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④		6	~ 1	~ 0.5	25	
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④	ボールネジ	4	~2	~ 1	37	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④		2	~3	~ 1.5	75	
					L## 07 - °	>*+ - 4

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。

加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。

(2) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

	ر /	ストロークド	20~100 (mm)
	ボールネジ	6	300
		4	200
	ジ	2	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オブション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表(標準価格)

シハーローン が間にな (水平間に)				
①ストローク (mm)	標準価格			
20	_			
30	_			
40	_			
50	_			
60	_			
70	_			
80	_			
90	_			
100	_			

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	種類ケーブル記号	
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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	_
原点逆什様	NM	→ D-78	_

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

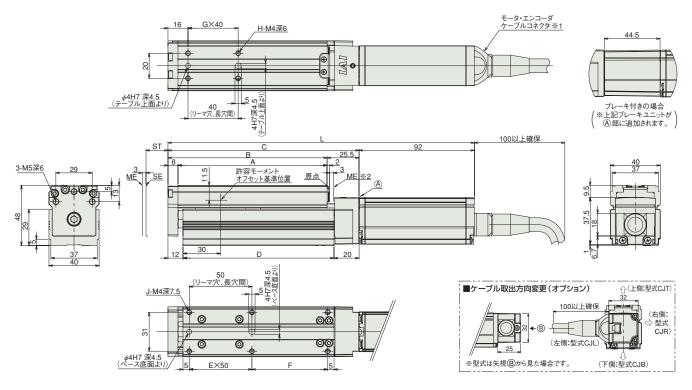
CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

登末-67







- \*\*1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意 下さい。

ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

### ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

7	ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
-	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
	Α	89	99	109	119	129	139	149	159	169
	В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
	С	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
	D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
	Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
	G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
	J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
	質量 (kg)	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9

### ②適応コントローラ

RCP3シリーブのアクチュエータけ下記のコントローラで動作が可能です。ブ使用になる田舎に広じたタイプをご選択ください

HGF3シリースのアソテュエーダは下記のコントローブで製IFFが可能です。こ使用になる用途に応じたダイノをこ述がください。							
名称 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-Ѿ-Ѿ-~①-2-0	C:8	3点		-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ѿ-Ѿ-~∭-0-0	LC:6	256 点			
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P®-①-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL®-2-0	1	_	00240	-	
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-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P®-①-2-4			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	4	30000点			
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	p	MSEL-PG-1-28P®-①-2-4	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-1-28Pŵ-መ-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) ※ ① 軸数 ※ ⑪ 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。 ※ ⑪ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

IAI

RCP3-TA4C D-10

В

Α

С

D ーブル・ -ムフラット

Е

F

G

Н

M

RCP3

С

D テーブル・アームフラッ

Е F

G Н

-ーブル トップ 

М



RCP3

# 3-TA5C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm パルスモータ カップリング仕様

I – 35P RCP3 - TA5C -

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --I: インクリメンタル 35P:パルスモータ

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「IIになります。

35 □サイズ

リード 10:10mm

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 25:25mm

PSEL P3:PCON-CA 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)

MSEL

適応コントローラ ---ケーブル長 P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し PMEC/PSEP MSEP

P:1m S : 3m M : 5m

価格表参照 X□□:長さ指定

オプション 下記オプション

CE RoHS

■型式項目

※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。

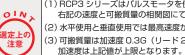


※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-55ページを ご確認ください。



技術資料

[各 卷末-39

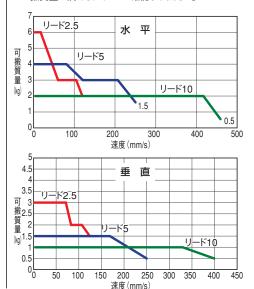


型式

- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

最大可搬質量(注 1) 最大押付力 ストローク (mm) 水平(kg) 垂直(kg) (N) 10 ~2 34 ~ 1 25~100 5 ~4  $\sim 1.5$ 68 (25mm毎)

RCP3-TA5C-I-35P-10-10-20-31-4 RCP3-TA5C-I-35P-5-1 - 2 - 3 - 4 RCP3-TA5C-I-35P-2.5-① - ② - ③ - ④ 2.5 ~6 ~ 3 136 記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。 ■ストロークと最高速度

ストローク リード	25~100 (25mm毎)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	種類ケーブル記号	
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

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

④オプション価格表 (標準価格)					
名称	オプション記号	参照頁	標準価格		
ブレーキ付き	В	→ D-77	_		
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	_		
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	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	O.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

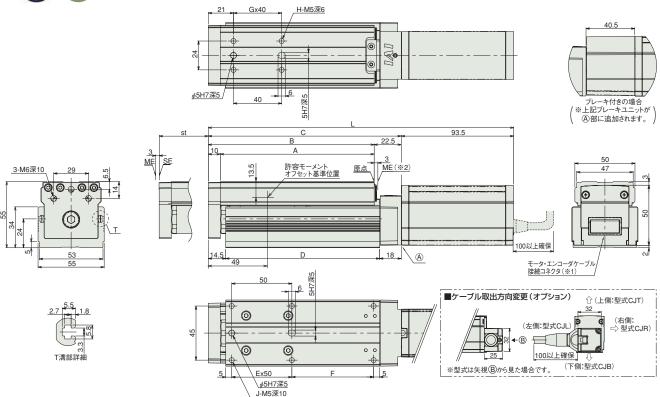


特注対応のご案内









■ストローク別寸法・質量 \*\* ブレーキ付は質量が 0.3kgアップします。

■ハーロ ノからか 只主 U.3kg/ッ/しま							
ストロ	コーク	25	50	75	100		
- 1	ブレーキ無し	229	254	279	304		
L	ブレーキ付き	269.5	294.5	319.5	344.5		
A	Ā	103	128	153	178		
E	3	113	138	163	188		
(	0	135.5	160.5	160.5 185.5			
[	)	103	128	153	178		
E		1	1	2	2		
F	=	43	68	68 43			
(	3	1	1	2	2		
ŀ	+	4	4	6	6		
	J	6	6	8	8		
哲量	(kg)	12	14	15	17		

(※1) モータ・エンコーダケーブル (一体型) を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

外観	型式	- 1 1+ 1+ 1 W				
		最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ペーシ
lune.	MSEP-Ѿ-Ѿ-~①-2-0	C:8	3点			→ M-39
	MSEP-Ŵ-᠓-~	LC:6	256 点		_	→ IVI-39
	PCON-CA-35P®-①-2-0		512点	DCOAV	-	
	PCON-CA-35PWAI-PL®-2-0	1	_	D024V	-	→ M-91
	PCON-CA-35P®-@-0-0		768点		-	
8	PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177
	MSEL-PC-1-35P®-①-2-4					
	MSEL-PC-1-35P®-®-0-4	4	30000点 10	単相 AC		
D .	MSEL-PG-1-35P®-①-2-4			230V	_	→ M-209
	MSEL-PG-1-35P®-®-0-4					
	The second secon	PCON-CA-35P®-①-2-0 PCON-CA-35PW-D-2-0 PCON-CA-35PW-D-0-0 PSEL-CS-1-35PP-①-2-0 MSEL-PC-1-35P®-①-2-4 MSEL-PC-1-35P®-①-0-4 MSEL-PG-1-35P®-①-2-4	PCON-CA-35P®-①-2-0  PCON-CA-35P®-①-2-0  PCON-CA-35P®-②-0-0  PSEL-CS-1-35P®-③-0-0  MSEL-PC-1-35P®-①-2-4  MSEL-PC-1-35P®-①-0-4  MSEL-PG-1-35P®-①-2-4	PCON-CA-35P⑩-①-2-0 PCON-CA-35P⑩-⑪-0-0 PCON-CA-35P⑩-⑪-0-0 PCON-CA-35P⑩-⑪-0-0 PSEL-CS-1-35P⑪-⑪-2-0 MSEL-PC-1-35P⑩-⑪-0-4 MSEL-PC-1-35P⑩-⑪-0-4 MSEL-PG-1-35P⑩-⑪-0-4 MSEL-PG-1-35P⑩-⑪-0-4	PCON-CA-35P⑩-①-2-0 PCON-CA-35P⑩-①-2-0 PCON-CA-35P⑩-①-0-0 PCON-CA-35P⑩-①-0-0 2 1500点 MSEL-PC-1-35P⑩-①-2-4 MSEL-PC-1-35P⑩-①-0-4 MSEL-PG-1-35P⑩-①-2-4  単相 AC 100V ~ 230V	PCON-CA-35P⑩-①-2-0 1 - DC24V - PCON-CA-35P⑩-⑪-2-0 1 - 768点 - DC24V - PCON-CA-35P⑩-⑪-0-0 2 1500点 - MSEL-PC-1-35P⑪-⑪-2-4 MSEL-PC-1-35P⑩-⑪-0-4 MSEL-PG-1-35P⑩-⑪-0-4 230V - 230V

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合
 ※① I/O種類 (NP/PN)
 ※⑪キンコーダ種類 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。
 ※⑰ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

※⑩フィールドネットワーク記号 ※⑰C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCP3-TA5C D-12

B コッド タイプ

Α

C グリッパ・ ロータリ

テーブル・ アームフラット

ナーボ F

その他

G 交 ボット H

テーブル トップ J

ロボット K クリーン

L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

С

D テーブル・アームフラッ Е

F

Н -ーブル トップ

G

スカラト スカット メカット メリカ L 防済対応 防済対応

M

RCP3

3-TA6C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm パルスモータ カップリング仕様

RCP3 - TA6C -I – 42P

シリーズ -- タイブ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「IIになります。

リード

42 □サイズ

I: インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm

6: 6mm

ストローク 25:25mm

P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し PSEL P3:PCON-CA

適応コントローラ ---

P:1m S : 3m

ケーブル長

下記オプション 価格表参照

ー オプション

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

3: 3mm 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)

PMEC/PSEP MSEP MSEL

M : 5m X□□:長さ指定

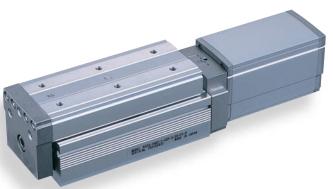
 $C \in$ RoHS



■型式項目

※コントローラは付属しません。

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

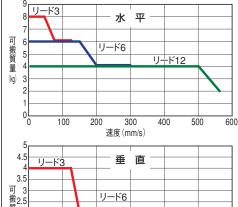
[各 卷末-39



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



搬質量 .5 (kg) リード12 0.5 0 100 500 600 速度(mm/s)

### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

<b>型</b> 土	リード (mm)	最大可搬貨 水平(kg)	量(注 1) 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~ 1	60	
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~2	110	25~150 (25mm毎)
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

■ストロークと最高速度

ストロークリード	25 ~ 150 (25mm 每)						
12	560 (500)						
6	300						
3	150						

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表(標準価格)

シバー フが風山気 (水子風山)					
①ストローク (mm)	標準価格				
25	_				
50	_				
75	_				
100	_				
125	_				
150	_				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-

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

④オプション価格表(標準価格)						
名称	オプション記号	参照頁	標準価格			
ブレーキ付き	В	→ D-77	_			
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	_			
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	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	O.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

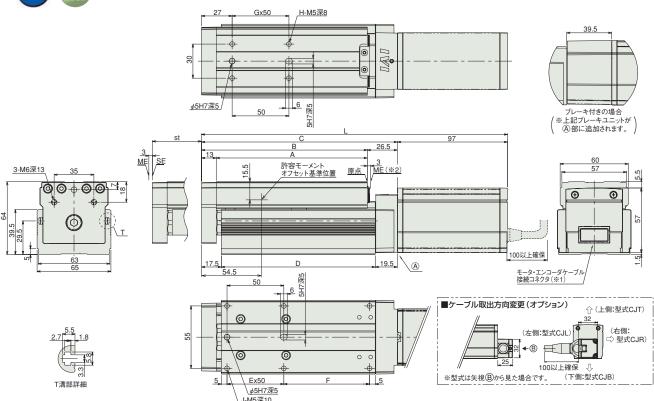


特注対応のご案内

全 巻末-67







■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

	ストロ	コーク	25	50	75	100	125	150
	- 1	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	L	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
	F	4	108	133	158	183	208	233
	E	3	121	146	171	196	221	246
Ī	(	)	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
	[	)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
I	E		1	1	2	2	3	3
	F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
	(	}	1	1	2	2	Э	З
I	H	1	4	4	6	6	8	8
		J	6	6	8	8	10	10
	質量	(kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8
•								

(※1) モータ・エンコーダケーブル (一体型) を接続します。(ケーブルの詳細は巻末・3ページをご参照下さい。)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

②適応コントローラ

その他接続可能機種

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。							
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	line	MSEP-Ŵ-Ѿ-~①-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-᠓-~	LC:6	256点		_	7 101-09
ポジショナタイプ 高出力仕様	í.	PCON-CA-42P®-①-2-0		512点	DC24V	_	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL®-2-0	1	_		_	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P®-@-0-0		768点		_	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	2	1500点		_	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P®-①-2-4		30000点	単相 AC 100V ~	-	→ 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®-  -0-4	4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	D	MSEL-PG-1-42P®-①-2-4	4	30000 無	230V		
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®-@-0-4					

\*\*PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 \*\*① I/O種類 (NP/PN) \*\*①輪数 \*\*⑩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。
\*\*⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

 $PSEP(\rightarrow M-25)$ ,  $PMEC(\rightarrow M-15)$ ,  $PCON-CY/PL/PO/SE(\rightarrow M-107)$ 

IAI

RCP3-TA6C D-14

タイプ C グリッパ・ ロータリ

В

ロ テーブル・ アームフラット

リニア サーボ F

その他 G <sup>百</sup>态

コホット H テーブル トップ

J スカラ コボット

K クリーン 対応

コントローラ

RCP3

2662

RCA

В С

D

テーブル・アームフラッ Е

F

G

Н テーブル トップ

スロボ K クリ対 L 防滴が L 腹が流

M

RCP3

RCP3 - TA7C -■型式項目

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「IIになります。

I – 42P – リード

42 □サイズ

I: インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm

6: 6mm

3: 3mm

**3-TA7** C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm パルスモータ カップリング仕様

ストローク 一 適応コントローラ — 25:25mm

PSEL P3:PCON-CA 200:200mm (25mm ビッチ毎設定)

MSEL

P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し PMEC/PSEP MSEP

P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

ー オプション 下記オプション

価格表参照

 $C \in$ 

垂 直 横立て 

※コントローラは付属しません。

RoHS

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

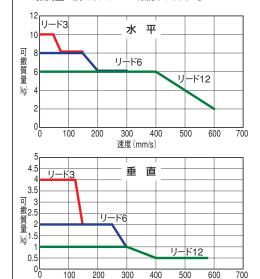
[各 卷末-39



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。 ■ストロークと最高速度

						-	
型式	リード	最大可搬貨			ストローク	ストローク	2
	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	リード	
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~ 1	60		12	E
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	25~200 (25mm毎)	6	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189		3	
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オブション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。※〈 〉内は垂直使用の場合							

200

300

速度(mm/s)

400

500

600

(単位は mm/s)

700

100

ストロークリード	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 (580)
6	300
3	150

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格					
25	_					
50	_					
75	_					
100	_					
125	_					
150	_					
175	_					
200	_					

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-
惊年タイプ  (ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-

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

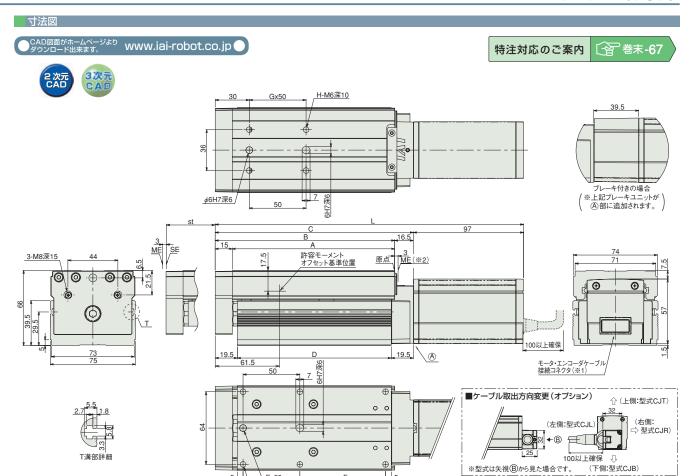
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)								
名称	オプション記号	参照頁	標準価格					
ブレーキ付き	В	→ D-77	_					
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	_					
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	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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



1 5

	ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
	_	ブレーキ無し	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
	L	ブレーキ付き	286	311	336	361	386	411	436	461
	A	4	118	143	168	193	218	243	268	293
	Е	3	133	158	183	208	233	258	283	308
)	(	)	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
		)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
	E		1	1	2	2	3	3	4	4
	F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
	(	3	1	1	2	2	3	3	4	4
	H	1	4	4	6	6	8	8	10	10
		J	6	6	8	8	10	10	12	12
	質量	(kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

(※1)モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。)

5\_

Ex50

φ6H7深6 \J-M6深12

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

②適応コントローラ									
RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントロ	RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。  名称  外観  型式  最大接続可能軸数 最大位置決め点数 入力電源 標準価格 参照ページ								
名称	外観	型式	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	1,000	MSEP-Ŵ-⑪-~①-2-0	C:8	3点			→ M-39		
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-᠓-~	LC:6	256 点		_	- IVI-39		
ポジショナタイプ 高出力仕様	í.	PCON-CA-42P®-①-2-0		512点	DC24V	_	→ M-91		
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL®-2-0	1	_	DG24V	_			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P®-@-0-0		768点		_			
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	2	1500点		_	→ M-177		
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P®-①-2-4							
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®-@-0-4	4	00000 5	単相 AC 100V ~		14.000		
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	0	MSEL-PG-1-42P®-①-2-4	4	30000点	230V	_	→ M-209		
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®-@-0-4							
その他接続可能機種		PSEP(→ M-25)、PM	MEC(→ M-15)、	PCON-CY/PL/	P0/SE(→	M-107)			

\*\*PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 \*\*① I/O種類 (NP/PN) \*\*①軸数 \*\*⑩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。 \*\*⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

※⑩フィールドネットワーク記号 ※⑰C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCP3-TA7C D-16

RCP3

Α

В

С

D

ーブル・ -ムフラット Ε

F

G

Н

L

M

C ブリッパ ロータ!

D テーブル・アームフラッ Е

F

G Н

-ーブル トップ J カラト K クリ対応 上 防済対 防済対応

M



RCP3

# P3-TA3R

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 36mm パルスモータ ボールネジ仕様

RCP3 — TA3R - 20P シリーズ ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

エンコーダ種類 ― モータ種類 タイプ

I: インクリメンタル 20P:パルスモータ 20 □サイズ

20:20mm 6:6mm 4:4mm 2:2mm 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)

ストローク

P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し PSEL P3:PCON-CA

適応コントローラ

P:1m S : 3m PMEC/PSEP MSEP M : 5m X□□:長さ指定 MSEL

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は

オプション

ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下 さい。

RoHS

※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。

■型尤項目



※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

[各 卷末-39

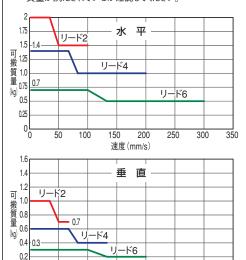


- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
- (2) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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

ケーブル長



### アクチュエータスペック

■リートと可服負重					搬は低トしま		意くたざい。	
型式	送りネジ		最大可搬算 水平(kg)		最大押付力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④		6	~ 0.7	~ 0.3	15			
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④	ボールネジ	4	~ 1.4	~ 0.6	22	± 0.02	20~100 (10mm毎)	
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④		2	~2	~ 1	45			
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オブション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。								

ストローク (mm) 6 300 (200) 4 200 (133) ルネジ

150

■ストロークと最高速度

200

速度 (mm/s)

※〈 〉内は垂直使用の場合

2

(単位は mm/s)

100 (67)

300

350

### 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	_					
30	_					
40	_					
50	_					
60	_					
70	_					
80	_					
90	_					
100	_					

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

50 100

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

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
原点逆仕様	NM	→ D-78	_

### アクチュエータ什様

百口	中央
項目 項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:3.82N·m Mb:5.45N·m Mc:6.10N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%BH以下 (結露無きこと)

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

### www.iai-robot.co.jp

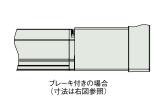
特注対応のご案内

登末-67

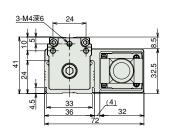


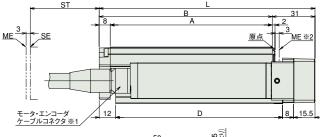


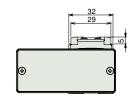
※下図はモータ左折返し仕様の 図面になります。



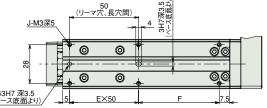
ø3H7 深3.5 (テーブル上面より) 9 ⊕ H-M3深6 134 (標準) 100以上確保 157 (ブレーキ付き)







許容モーメントオフセット基準位置は TA3C (D-8 ページ) と同じです。



ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

- モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は巻末・3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意

### ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.1 kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
А	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
В	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

### ②適応コントローラ

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください

HOF3フケースのアファユニースは下記のコンドロープ(動下が可能(す。CI反角になる角座に心じたメープをと透がへたです。							
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	lune l	MSEP-Ѿ-Ѿ-~①-2-0	C:8	3点			N4 00
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-᠓-~	LC:6	256 点		_	→ M-39
ポジショナタイプ 高出力仕様	e i	PCON-CA-20P®-①-2-0		512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL®-2-0	1	_	D024V	-	
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-①-2-0	2	1500点		_	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P®-①-2-4	4		単相 AC 30000 点 100V ~	_ → M-	M 000
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		30000点			
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	D	MSEL-PG-1-20P®-①-2-4		30000 無	230V		7 IVI-209
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 \*\*① I/O種類 (NP/PN) \*\*①軸数 \*\*⑩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。 \*\*⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

С

Α

В

D

Е

F

G

Н

M

RCP3

C ブリッパ ロータ!

D Е

F

G Н

M



RCP3

# P3-TA4R

ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 40mm パルスモータ ボールネジ仕様

RCP3 — TA4R - 28P ケーブル長 オプション

\_\_\_ エンコーダ種類 \_\_\_ モータ種類 シリーズ タイプ

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 28 □サイズ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

リード 6:6mm 4:4mm 2:2mm

ストローク 適応コントローラ 20:20mm PSEL P3:PCON-CA 100:100mm PMEC/PSEP (10mm ピッチ毎設定)

P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し **MSEP** MSEL

P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定 下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下

さい。

RoHS

※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。

■型式項目



※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

[各 卷末-39

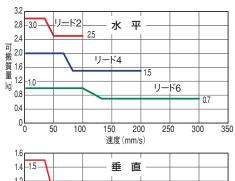


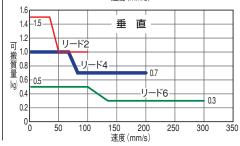
(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。

(2) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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





■ストロークと最高速度

### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質

■リードと可搬賃量 (注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください						意ください。	
型式	送りネジ		最大可搬貨 水平(kg)		最大押付力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④		6	~ 1	~ 0.5	25		
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④	ボールネジ	4	~2	~ 1	37	± 0.02	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④		2	~3	~ 1.5	75		

ストローク 20~100 (mm) 6 300 4 200 2 100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	_
30	_
40	_
50	_
60	_
70	_
80	_
90	_
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	<b>P</b> (1m)	
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

※ RCP3 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
原点逆什様	NM	→ D-78	_

/ / / <del> /   -   /     /   /   /   /   /   / </del>	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



### www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

登末-67

Α

В

С

D

Е

F

G

Н

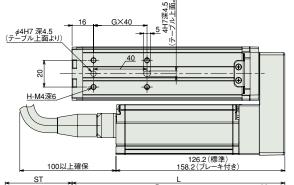
M



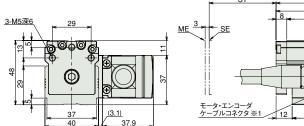


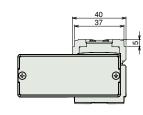
ブレーキ付きの場合 (寸法は右図参照)

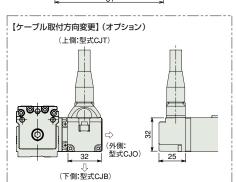
※下図はモータ左折返し仕様の 図面になります。



許容モーメントオフセット基準位置は TA4C (D-10 ページ) と同じです。







<u>J-M4深7.5</u> <u></u> ⊚ੈ <u>මම</u> 0 0 <u>o</u> 5

D

ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

\_3

ME %2

19.5

原点

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
Α	89	99	109	119	129	139	149	159	169
В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.7	0.8	0.8	8.0	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0

- モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意 下さい。

②滴点	 ЬE	

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

				-			
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	luna l	MSEP-Ŵ-Ѿ-~Ũ-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-᠓-~	LC:6	256 点		_	→ IVI-39
ポジショナタイプ 高出力仕様	e)	PCON-CA-28P®-①-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL®-2-0	1	-	D024V	-	→ M-91
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-①-2-0	2	1500点		_	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P®-①-2-4	4				→ 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		30000点	単相 AC 100V ~		
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	D	MSEL-PG-1-28P®-①-2-4		30000 無	230V	_	- IVI-209
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 \*\*① I/O種類 (NP/PN) \*\*①軸数 \*\*⑩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。 \*\*⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

※⑩フィールドネットワーク記号 ※⑰C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCP3-TA4R D-20

С

D テーブル・アームフラッ Ε

F

G Н

スロボ K クリ対 L 防滴が に 変が

М

RCP3

# 3-TA5R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm パルスモータ モータ折返し仕様

RCP3 - TA5R -35P ─ エンコーダ種類 ─ モータ種類 ─ シリーズ ― タイプ 適応コントローラ 一 リード ストローク ケーブル長

I: インクリメンタル 35P:パルスモータ 仕様 ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「II になります。

10:10mm 35 □サイズ 5: 5mm 2.5:2.5mm

25:25mm 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)

P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP

MSEL

P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下

一 オブション

さい。

 $C \in$ RoHS

※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。

■型尤項目



※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

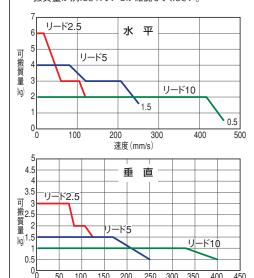
[各 卷末-39



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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



### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式.		リード	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク	
	至八	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
	RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	~2	~ 1	34		
	RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~4	~ 1.5	68	25~100 (25mm毎)	
	RCP3-TA5R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~6	~3	136		
	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 オブション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。						

### ■ストロークと最高速度

100

ストローク	25 ~ 100 (25mm 毎)					
10	465 (400)					
5	250					
2.5	125					

250

速度 (mm/s)

300 350 400 450

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーフル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-

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

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
原点逆仕様	NM	→ D-78	_

### アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	O.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%BH以下 (結露無きこと)

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

Α

В

С

D

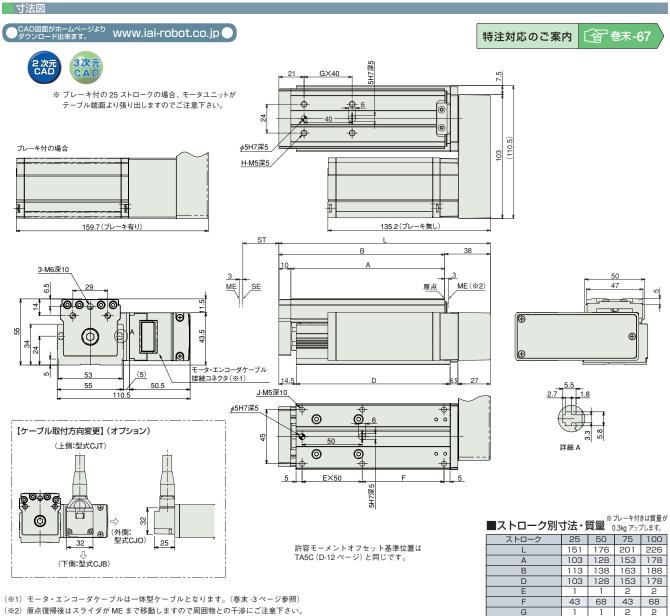
F

G

Н

M

RCP3



ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

②適応コントローラ

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
Α	103	128	153	178
В	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
Н	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9

(の地) コントローフ							
RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントロ	一ラで動作:	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	0			
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	参照ペーシ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	line	MSEP-Ѿ-Ѿ-~①-2-0	C:8	3点		_ → M-	→ M 30
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ѿ-Ѿ-~∭-0-0	LC:6	256 点			7 101-03
ポジショナタイプ 高出力仕様	e i	PCON-CA-35P®-①-2-0		512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL®-2-0	1	_	00240	-	
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-①-2-0	2	1500点		_	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35P®-①-2-4					
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	4	20000 =	単相 AC 100V ~		. M 200
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	0	MSEL-PG-1-35P®-①-2-4	4	30000点	230V	_	→ M-209
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) \*\*①軸数 \*\*⑩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。 \*\*⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

※⑩フィールドネットワーク記号 ※⑰C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

С

D テーブル・アームフラッ

Е F

G Н

スロボ K クリ対 L 防滴が に 変が

М

RCP3

# 3-TA6R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm パルスモータ モータ折返し仕様

RCP3 - TA6R -

— 42P シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

仕様

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「II になります。

I: インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm

42 □サイズ

リード

6: 6mm

3: 3mm

ストローク

25:25mm 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)

P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP

適応コントローラ ---ケーブル長 N:無し MSEL

下記オプション 価格表参照 P:1m ※モータ折返し方向は S : 3m ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下 M : 5m X□□:長さ指定 さい。

ー オブション

 $C \in$ 

RoHS

※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。



■型式項目

※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。

天吊り



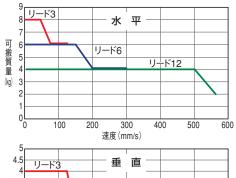
[各 卷末-39 技術資料

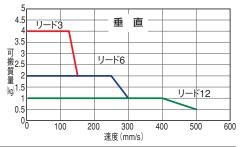


- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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





### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード	最大可搬質量		最大押付力	ストローク
<b>坐</b> 式	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~ 1	60	
RCP3-TA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~2	110	25~150 (25mm毎)
RCP3-TA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 ~ 150 (25mm 毎)
12	560 (500)
6	300
3	150

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表(標準価格)

	・ ストローンが幅では、(水十幅で)				
①ストローク (mm)	標準価格				
25	_				
50	_				
75	_				
100	_				
125	_				
150	_				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

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

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
原点逆仕様	NM	→ D-78	_

### アクチュエータ什様

項目	内容			
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10			
繰返し位置決め精度	±0.02mm			
ロストモーション	O.1mm以下			
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理			
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m			
動的許容モーメント(※)	Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m			
使用周囲温度・温度	0~40℃、85%BH以下(結露無きこと)			

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

Α

В

С

D

ーブル -ムフラッ

Е

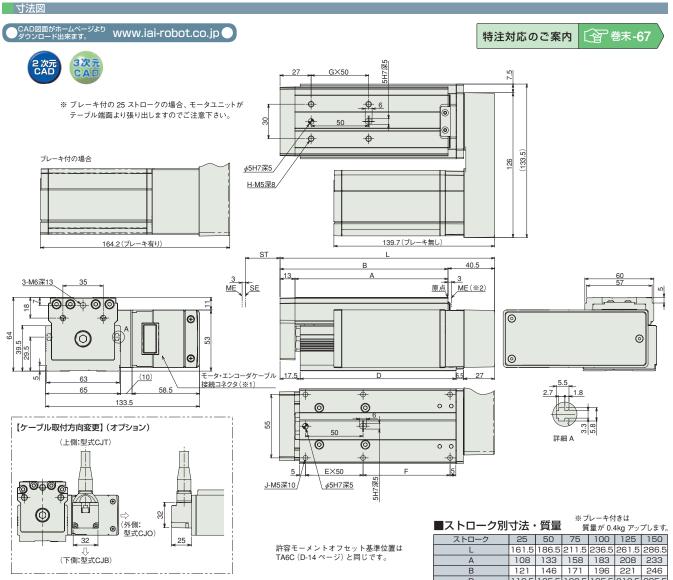
F

G

Н

M

RCP3



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
А	108	133	158	183	208	233
В	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
Н	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

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	luna l	MSEP-Ŵ-Ѿ-~①-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-᠓-~	LC:6	256点		_	→ IVI-38
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P®-①-2-0		512点	DC24V	_	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL®-2-0	1	-	DC24V	_	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P®-@-0-0		768点		_	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	2	1500点		_	→ M-17
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P®-①-2-4					
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®-@-0-4	4	20000 =	単相 AC 100V ~		→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	p	MSEL-PG-1-42P®-①-2-4	4	30000点	230V	_	
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®-@-0-4					
その他接続可能機種 PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

IAI

С

D テーブル・アームフラッ Е

F

G Н -ーブル トップ

スカラト スポット ドリ対 に 防済対応 防済対応

М

RCP3

# 3-TA7R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm パルスモータ モータ折返し仕様

RCP3 - TA7R -

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「IIになります。

仕様

I: インクリメンタル 42P:パルスモータ

— 42P リード

6: 6mm

3: 3mm

42 □サイズ

ストローク 12:12mm

25:25mm 200:200mm

(25mm ビッチ毎設定)

P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP

MSEL

適応コントローラ ---

N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下

ー オブション

さい。

CE RoHS

※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。

■型式項目



※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

[各 卷末-39

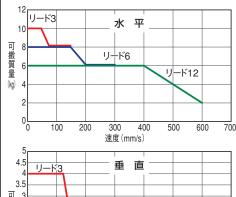
(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。 (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。 選定上の 注意

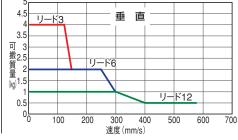
(3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。

(4) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

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





### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

力型		リード 最大可		最大押付力	ストローク
<b>宝</b> 以	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~ 1	60	
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	25~200 (25mm毎)
RCP3-TA7R-I-42P-3-①-②-③-④	Э	~ 10	~4	189	

### ■ストロークと最高速度

ストロークリード	25 ~ 200 (25mm 毎)							
12	600 (580)							
6	300							
3	150							

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s) 記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。

### ①ストローク別価格表(標準価格)

9711 — 7	
①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_
175	_
200	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-

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

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
原点逆仕様	NM	→ D-78	_

### アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	O.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m
使用周囲温度・温度	0~40℃、85%BH以下(結露無きこと)

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





特注対応のご案内

登末-67

Α

В

С

D

F

G

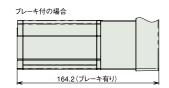
Н

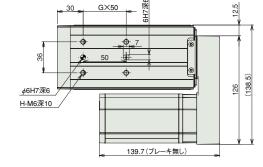
M

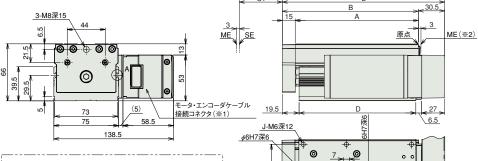


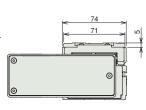


※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットが テーブル端面より張り出しますのでご注意下さい。

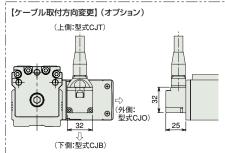












許容モーメントオフセット基準位置は TA7C (D-16 ページ) と同じです。

5

0

E×50

0

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは 質量が 0.4kg アップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	118	143	168	193	218	243	268	293
В	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
Н	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

②適応コントロ-	

RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

HOF3フケースのアファユニースは下記のコンドロープも動作が引起しなる内壁に心したテースをと歴がくたです。							
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	luva l	MSEP-Ŵ-Ѿ-~Ũ-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-᠓-~᠓-0-0	LC:6	256点		_	→ IVI-39
ポジショナタイプ 高出力仕様	í i	PCON-CA-42P®-①-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL®-2-0	1	_	D024V	-	→ M-91
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P®-@-0-0		768点		-	
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	2	1500点		_	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P®-①-2-4					
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®-®-0-4	4	30000点	単相 AC 100V ~	_	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様	D .	MSEL-PG-1-42P®-①-2-4	4	30000 無	230V	_	7 IVI-209
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®-@-0-4					
その他接続可能機種		PSEP(→ M-25)、PN	IEC(→ M-15)、	PCON-CY/PL/	P0/SE(→ I	M-107)	

\*\*PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 \*\*① I/O種類 (NP/PN) \*\*①軸数 \*\*⑩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。
\*\*⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

※**コントローラ**は付属しません。

垂 直

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。

横立て

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

В

С

D

Е

F

Н

G

J スカラト K リ対 L 防済対 方 方 方

RCA<sub>2</sub>

# RCA2-TCA3NA ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 32mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2-TCA3NA-シリーズ —

タイプ

1 -

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

10 エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm

2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

ストローク 30:30mm

50:50mm

一 適応コントローラ —

ケーブル長 - オプション 下記オプション

ASEL A3:AMEC P:1m S : 3m ASEP MSEP A5:ACON-CA

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し 価格表参照

M : 5m X□□:長さ指定

RoHS

I: インクリメンタル 10:サーボモータ 4:ボールネジ4mm

10W

省電力対応



技術資料

登末-39

- (1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)		搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TCA3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-TCA3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-① -② -③ -④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-1S-① -② -③ -④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

ストローク						
ボ	4	20	00			
ールネジ	2	100				
ジ	1	5	0			
す	4	20	00			
すべりネジ	2	10	00			
ジ	1	5	0			

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準	価格	
	送りねじ		
	ボールネジ	すべりネジ	
30	_	_	
50	_	_	

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_
省電力対応	LA	→ D-78	_

### アクチュエータ仕様

	項目	内容		
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C1O		
ロストモー	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)			
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理		
動的許容モーメント(※1)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m		
静的許容モーメント		Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:6.7N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)		
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復		
た1」 <del>対</del> 叩	ボールネジ什様	5.000km もしくは 5.000 万往復(※2)		

- (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
- (※2)リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

### www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

Α

В

С

D

ーブル・ -ムフラット

Ε

F

G

Н





※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。 ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

登末-67

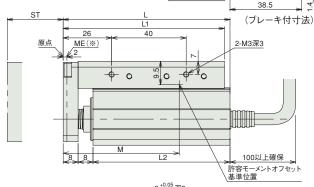
ご注意

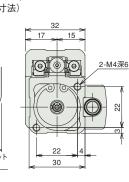
本体取付面(底面)のセンターと、 テーブル上の取付面のセンターは 同位置ではありませんのでご注意 下さい。

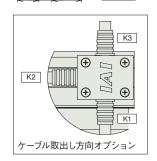
φ3<sup>+0.03</sup>深3 (300)ケーブルジョイント コネクタ※1 46 0-0 0 \$ 0 Φ-<u></u> 0 0 3+0.05深3 45(本体) 4-M4深5.5 27.6(ブレーキ) 00

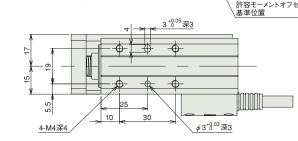
00

ME:メカエンド SE:ストロークエンド 3+0.05 深3 φ3<sup>+0.03</sup>深3  $\odot$ 0 23 43 45 23.6 11.5 16 4-M4通シ









※ブレーキ付は質量がO.1kgアップします。

### ■7トローク別寸法・質量

-	■ストローノ加引法・負重						
	ストローク	30	50				
	L	89.5	109.5				
	L1	86.5	106.5				
	L2	73.5	93.5				
	М	64	84				
	質量 (kg)	0.37	0.44				

②適応コントローラ
-----------

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。							
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	dura	MSEP-Ŵ-መ-~	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点		_	→ IVI-39
ポジショナタイプ		ACON-CA-10I①-@-2-0		512点	DC24V	-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10(①-PL⑩-2-0	1	_		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10I①-⑩-0-0		768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-@-2-0	2	1500点		_	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※伽 N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCA2-TCA3NA D-28

RCA2

M

С

D Е

F

G Н

J カラト スポット メリ対 L 防済対 防済対抗

RCA<sub>2</sub>

# **RCA2-TCA4NA** ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 36mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2-TCA4NA-

I – エンコーダ種類 ― モータ種類 ― タイプ

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

20 I: インクリメンタル 20:サーボモータ 6:ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 20W

ストローク 30:30mm

50:50mm

リード

4S:すべりネジ 4mm

一 適応コントローラ —

- オプション

ケーブル長

下記オプション 価格表参照

ASEL A3:AMEC P:1m S : 3m ASEP MSEP M : 5m A5:ACON-CA X□□:長さ指定

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

※コントローラは付属しません。

シリーズ —

RoHS



※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。

天吊り



省電力対応

技術資料

登末-39



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で 動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TCA4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-TCA4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TCA4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-TCA4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

### ■ストロークと最高速度

ストローク		30 (mm)	50 (mm)			
ボ	6	270 (220)	300			
ールネジ	4	200				
ジ	2	100				
व	6	220	300			
すべりネジ	4	200				
ジ	2	100				

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをで参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク	標準価格			
(mm)	送りねじ			
(11111)	ボールネジ	すべりネジ		
30	_	_		
50	_	_		

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_
省電力対応	LA	→ D-78	_

### アクチュエータ仕様

項目		内容		
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10		
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)		
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理		
動的許容モーメント(※)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m		
静的許容モーメント		Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:6.7N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)		
土仁主会	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復		
た1」  天巾	ボールネジ仕様	5.000km もしくは 5.000 万往復		

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

### www.iai-robot.co.jp

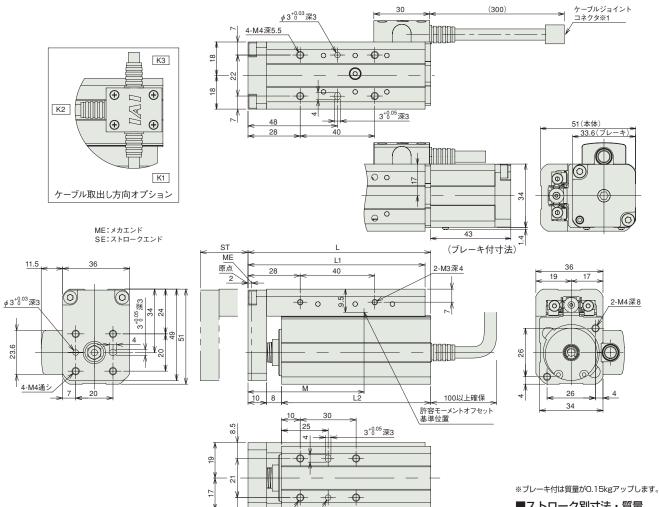
特注対応のご案内

登末-67





※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。 ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローシ.	如月)之。	貝里
ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
М	66	86
質量 (kg)	0.48	0.6

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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	luvi	MSEP-Ѿ-Ѿ-~Ѿ-2-0	C:8	3点			. M 20
冒磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-@-~Ŵ-0-0	LC:6	256 点		_	→ M-39
:: (ジショナタイプ	61	ACON-CA-20I①-@-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I①-PL⑩-2-0		_		-	
マットワークタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-0-0	-	768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-@-2-0	2	1500点		-	→ M-18

4-M4深5

φ3<sup>+0.03</sup>深3

6.5

※⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

IAI

RCA2-TCA4NA D-30

D ームフラット

Α

В

С

Е

F

G

Н

L

M

RCA2

С

D Е

F

Н

G

M

RCA<sub>2</sub>

# **RCA2-TWA3NA** ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 50mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 – TWA3NA – シリーズ — タイプ

| -エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

10 リード

2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm

2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

I: インクリメンタル 10:サーボモータ 4:ボールネジ4mm

10W

ストローク 30:30mm

50:50mm

一 適応コントローラ —

ケーブル長 - オプション A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し 下記オプション

ASEL A3:AMEC S : 3m ASEP MSEP M : 5m

価格表参照 P:1m

A5:ACON-CA X□□:長さ指定

省電力対応

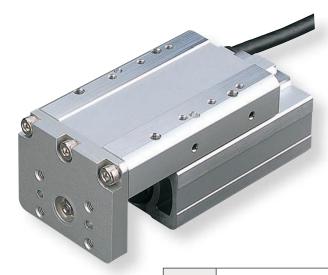
RoHS

※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。



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

登末-39



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TWA3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-TWA3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-1-10-20-30-40			1	3	1	170.9		
RCA2-TWA3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-TWA3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

اد /	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)
ボ	4	20	00
ールネジ	2	10	00
ジ	1	5	0
₫	4	20	00
すべりネジ	2	10	00
ジ	1	5	0

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク	標準価格		
(mm)	送りねじ		
(111111)	ボールネジ	すべりネジ	
30	_	_	
50	_	_	

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_
省電力対応	LA	→ D-78	_

### アクチュエータ仕様

	項目	内容		
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C1O		
ロストモーション		ボールネジ:0.1 mm以下/すべりネジ:0.3 mm以下(初期値)		
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理		
動的許容モーメント(※1)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:9.4N·m		
静的許容モーメント		Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:19.1N·m		
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)		
土仁主会	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復		
LE1 J 天印	ボールネジ什様	5.000km もしくは 5.000 万往復(※2)		

- (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
- (※2)リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

### www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

Α

В

С

D ーブル・ -ムフラット

Ε

F

G

Н

Μ

RCA2





※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。 ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

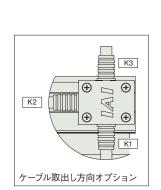
(300)

登末-67

ケーブルジョイント コネクタ※1

43(本体)

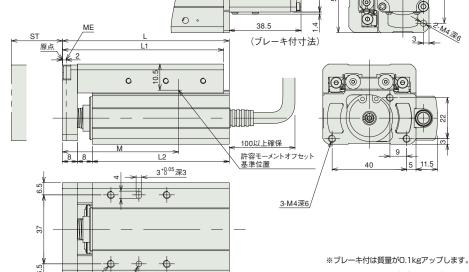
27.6(ブレーキ)



ME:メカエンド SE:ストロークエンド

46 ф. 0 4-M4深6.5 φ3<sup>+0.03</sup>深3 0 φ-3+0.05深3 0 50(本体)

φ3<sup>+0.03</sup>深3 (d) (O) 0 29 23.6 11.5 4-M4通シ



## ■フトローク別せは、毎号

■ ストロージ	別习汉.	貝里
ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.52	0.58

(2)適	r <del>5</del> –	1 7 /	LП	
	$M_{\rm M} -$			

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	loo	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点		. M 20	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-⑩-~Ŵ-0-0	LC:6	256 点		_	→ M-39
ポジショナタイプ		ACON-CA-10I①-①-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10I①-PL⑰-2-0	1	_	BOLTV	ı	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-10I①-⑩-0-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-@-2-0	2	1500点		_	→ M-187
その他接続可能機種		AMEC(→ M-15)、A	SEP(→ M-25)、A	CON-CY/PL/PO/	SE(→ M-1	27)	

10 φ3<sup>+0.03</sup>深3

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※伽 N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

С

D Ε

F

Н

G

RCA<sub>2</sub>

# **RCA2-TWA4NA** ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 – TWA4NA – シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

20 リード

4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm

4S:すべりネジ 4mm

I: インクリメンタル 20:サーボモータ 6:ボールネジ 6mm

20W

ストローク 30:30mm

50:50mm

一 適応コントローラ

下記オプション

価格表参照

ケーブル長 - オプション

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し ASEL A3:AMEC P:1m

S : 3m ASEP MSEP M : 5m A5:ACON-CA X□□:長さ指定

省電力対応

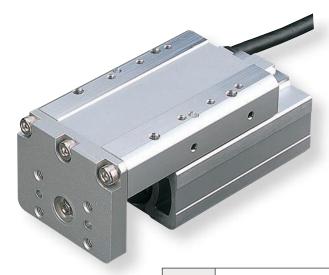
RoHS

※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。



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

登末-39



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で 動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

### アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-TWA4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをで参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

### ■ストロークと最高速度

Ŋ-	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)	
ボ	6	270 (220)	300	
ールネジ	4	200		
ジ	2	100		
<del>d</del>	6	220 300		
すべりネジ	4	200		
ジ	2	10	00	

(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	標準価格		
(mm)	送りねじ		
(11111)	ボールネジ	すべりネジ	
30	_	_	
50	_	_	

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_
省電力対応	LA	→ D-78	_

### アクチュエータ仕様

項目					
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10			
ロストモー	-ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)			
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理			
動的許容モーメント(※)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:12.2N·m			
静的許容モーメント		Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:24.8N·m			
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)			
走行寿命	すべりネジ仕様				
上1J <del>为</del> 叩	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復			

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



### CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

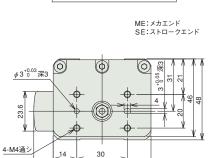
登末-67



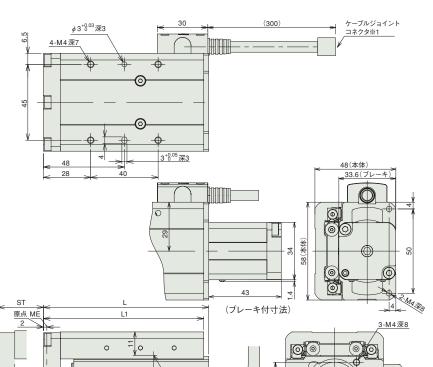
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

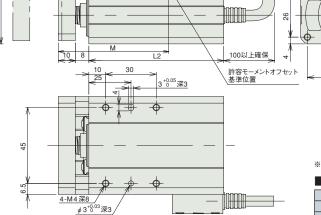
ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照下さい。 ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、 周辺物との干渉にご注意下さい。





58





※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

50

■ストローク別寸法・質量				
ストローク	30	50		
L	98	118		
L1	95	115		
L2	80	100		
M	66	86		
質量 (kg)	0.65	0.77		

②適応コ	レ	<b>I-D-</b>	ーラ
RCA2シリー	-ズ0	りアクチ	- I -

11.5

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	dung	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点		_	- W-39
ポジショナタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I①-PL⑰-2-0	1	_	DC24V	-	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-0-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-@-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※⑩ N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様) の記号 ※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号 ※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCA2-TWA4NA D-34

スライダ **タイ**プ B

Α

ロッド タイプ C

ロ テーブル・ アーム・フラット

E リニア サーボ

F その他

G 直交 コボット

H テーブル トップ

スカラ コボット K

トラスル ・ L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

RCP3

RCA2

2662

RCA

C ブリッパ コータ!

D Е

F

G Н

Jカラト スポッド クリカート 大川対 L 藤成 防滴対応

М

RCA<sub>2</sub>

RCA2-TFA3NA ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅 61mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 – TFA3NA –

I – シリーズ ― タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

10

リード

30:30mm 50:50mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

ストローク

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し ASEL A3:AMEC ASEP MSEP

一 適応コントローラ —

P:1m S : 3m M : 5m

- オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

ケーブル長

RoHS

※**コントローラ**は付属しません。



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



省電力対応

技術資料

登末-39



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可納質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TFA3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-TFA3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TFA3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-TFA3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

Ŋ-	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)		
ボ	4	200			
ールネジ	2	100			
ジ	1	50			
<del>d</del>	4	200			
すべりネジ	2	100			
ジ	1	5	0		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク	標準価格		
(mm)	送りねじ		
(11111)	ボールネジ	すべりネジ	
30	_	_	
50	_	_	

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_
省雷力対応	LA	→ D-78	_

### アクチュエータ仕様

	項目	内容			
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C1O			
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)			
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理			
動的許容t	ーメント(※1)	Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m			
静的許容モーメント		Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:6.7N·m			
使用周囲温	護・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)			
	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復			
	ボールネジ什様	5.000km もしくは 5.000 万往復(※2)			

- (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
- (※2)リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。



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

特注対応のご案内

登末-67

Α

В

С

D

ーブル・ -ムフラット

Ε

F

G

Н

M

RCA2



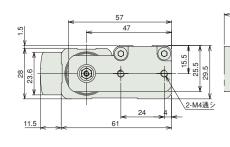


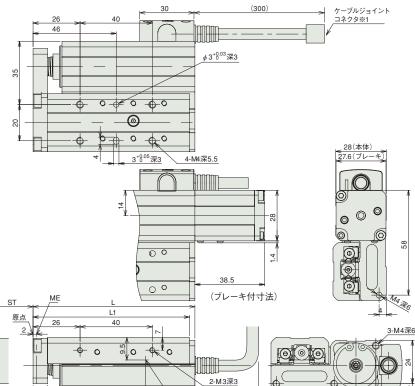
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。

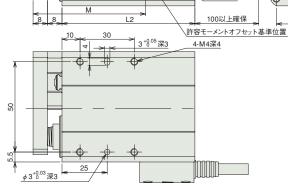
※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、 周辺物との干渉にご注意下さい。



ME:メカエンド SE:ストロークエンド







※ブレーキ付は質量がO.1kgアップします。

### ■7トローク別寸法・質量

■ストローノがり広・貝里					
ストローク	30	50			
L	89.5	109.5			
L1	86.5	106.5			
L2	73.5	93.5			
М	64	84			
質量 (kg)	0.4	0.48			
	ストローク L L1 L2 M	ストローク 30 L 89.5 L1 86.5 L2 73.5 M 64			

	適応:	1	
1 1021	THE LOCK		

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-⑩-~Ŵ-0-0	LC:6	256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-10I①-⑩-2-0	1	512点	- DC24V	-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10I①-PL⑰-2-0		_		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10I①-⑩-0-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-@-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※伽 N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

С

D Ε

F

G Н

RCA<sub>2</sub>

# RCA2-TFA4NA ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅 71mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様 /すべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 – TFA4NA – シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類 ― 

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

| -

20 リード

ストローク 30:30mm

50:50mm

一 適応コントローラ — A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し

ケーブル長

- オプション

ASEL A3:AMEC P:1m S : 3m ASEP MSEP M : 5m A5:ACON-CA

下記オプション 価格表参照

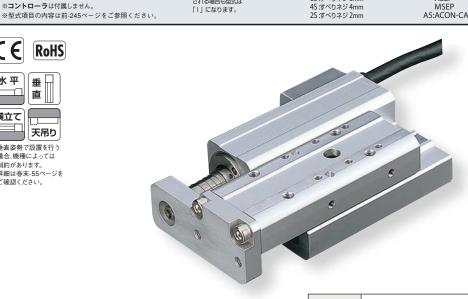
X□□:長さ指定

RoHS

※コントローラは付属しません。



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



省電力対応

技術資料

登末-39



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で 動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	- 545 - 6	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TFA4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-TFA4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TFA4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-TFA4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)	
<sub>ボ</sub> 6		270 (220) 300		
ールネジ	4	200		
ジ	2	100		
व	6	220	300	
すべりネジ	4	200		
ジ	2	100		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをで参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

# ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		
	送りねじ		
(111111)	ボールネジ	すべりネジ	
30	_	_	
50	_	_	

# ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_
省電力対応	LA	→ D-78	_

# アクチュエータ仕様

	項目	内容				
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10				
ロストモー	-ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)				
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理				
動的許容も	ーメント(※)	Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m				
静的許容も	ーメント	Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:6.7N·m				
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復				
	ボールネジ仕様	5.000km もしくは 5.000 万往復				

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



# 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



Α

В

С

D

ーブル・ -ムフラット

Ε

F

G

Н

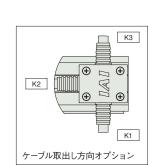
М

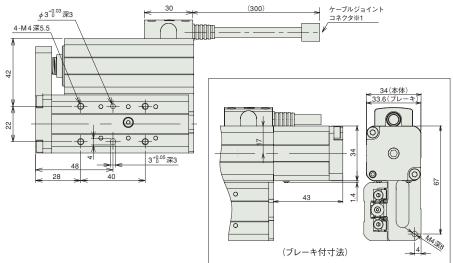
RCA2

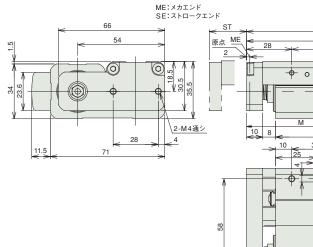


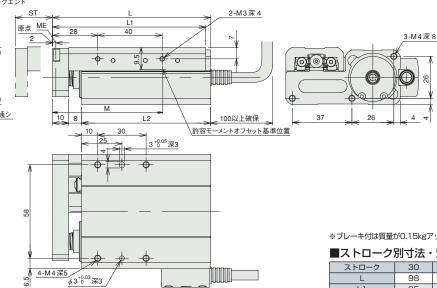
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、 周辺物との干渉にご注意下さい。









※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

# ■ストローク別寸法・質量

	■ヘトローノかり広・負重					
ストローク	30	50				
L	98	118				
L1	95	115				
L2	80	100				
M	66	86				
質量 (kg)	0.6	0.72				

(2) 適	_		
(2)75		$\sim$	

<u>∮3<sup>+0.03</sup></u>深3

HUA2ンリースのアフテュエーダは下記のコントローフで到下が刊能です。こ1史用になる用途に応じたダイフをご透がください。							
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	dung	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-⑩-~Ŵ-0-0	LC:6	256 点		_	- 101-09
ポジショナタイプ		ACON-CA-20I①-⑪-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I①-PL⑰-2-0	1	_	D024V	-	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-0-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-@-2-0	2	1500点		_	→ M-187
その他接続可能機種		AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)					

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※伽 N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCA2-TFA4NA D-38

C リッ/ コータ

D Е

F

G Н

Jカラト スポッド クリカート 大川対 L 藤成 防滴対応

RCA<sub>2</sub>

# RCA2-TA4C ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型カップリングタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCA2 — TA4C

シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類 l: インクリメンタル 10:サーボモータ 10W ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

6:6mm 4:4mm 2:2mm

10

ストローク 20:20mm

一 適応コントローラ — A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し ASEL A3:AMEC 100:100mm

A5:ACON-CA

ASEP MSEP (10mm ピッチ毎設定)

P:1m S : 3m M : 5m

ケーブル長

- オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

省電力対応

RoHS

※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。



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

登末-39



(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。

加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。 (2) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

力型		送りネジ	リード			定格推力	ストローク
		及り不り	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④			6	1	0.5	28	
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	2	1	43	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

اد /	ストロークド	20~100 (10mm毎)
ボ	6	300
ールネジ	4	200
ジ	2	100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格					
20	_					
30	_					
40	_					
50	_					
60	_					
70	_					
80	_					
90	_					
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	<b>P</b> (1m)	_
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーフル) 	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
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	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末 -79ページをご参照ください。

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

登末-67

Α

В

С

D ーブル・ -ムフラット

Е

F

G

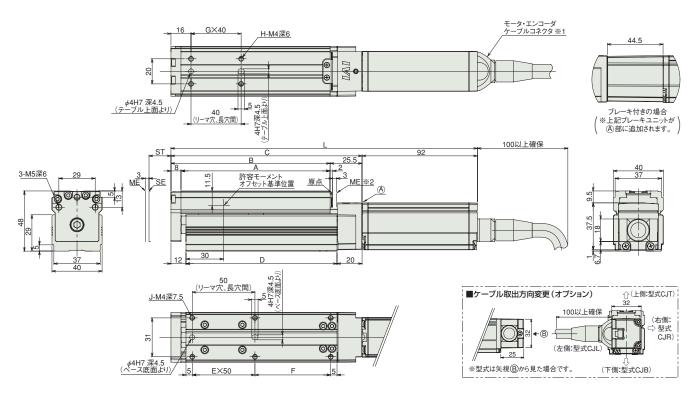
Н

М

RCA2







- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末・3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意

ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

# ■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

7	ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
L	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
	Α	89	99	109	119	129	139	149	159	169
	В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
	С	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
	D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
	Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
	G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
	J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
1	質量 (kg)	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	I ma	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-⑩-~Ŵ-0-0	LC:6	256 点		_	→ IVI-39	
ポジショナタイプ		ACON-CA-10I①-⑩-2-0		512点	DC24V	-		
パルス列入力制御タイプ			ACON-CA-10I①-PL⑰-2-0	1	_	DC24V	ı	→ M-115
ネットワークタイプ			ACON-CA-10I①-⑩-0-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I①-⑩-2-0	2	1500点		_	→ M-187	
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)							

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※伽 N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

B ロット タイス

C ブリッパ コータ!

D Е

F

G Н

J カラト スポット K クリーン応 上 防滴対応

М

RCA<sub>2</sub>

# **RCA2-TA5** C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 - TA5C -

I – 20 シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 -

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「1」になります。

l: インクリメンタル 20:サーボモータ

20W

リード 10:10mm

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 25:25mm

ASEL A3:AMEC 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)

A5:ACON-CA

ケーブル長 A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEP MSEP

一 適応コントローラ —

N:無し P:1m S : 3m

M : 5m X□□:長さ指定

省電力対応

下記オプション

価格表参照

ー オプション

CE RoHS

**※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。



※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

登末-39



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時 の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

	モータ出力	リード	-511 1 5		定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA5C-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-TA5C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	3.5	2	68	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

■ストロークと最高速度

ストロークリード	25~100 (25mm毎)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
<b>原占逆什様</b>	NM	→ D-78	_

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

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

登末-67

Α

В

С

D ーブル・ -ムフラット Ε

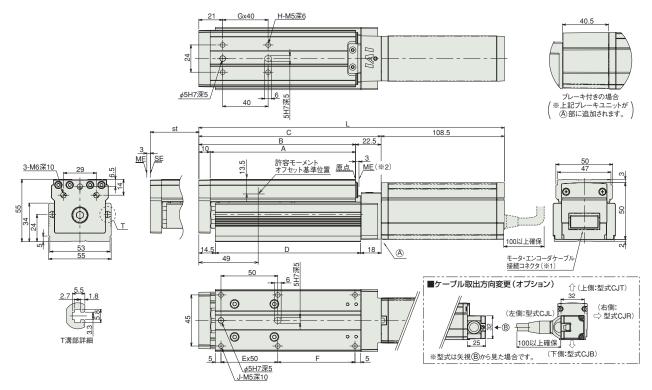
F

G

Н







(※1)モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※伽 N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

■ストローク別寸法・質量 \*\*ブレーキ付は質量が 0.3kgアップします。

ストローク 25 50 75 100 ブレーキ無し 244 269 294 319 ブレーキ付き 284.5 309.5 334.5 359.5 
 103
 128
 153
 178

 113
 138
 163
 188

 135.5
 160.5
 185.5
 210.5
 103 128 153 178 43 68 43 68 2 6 8 2 1 4 4 Н 6 6 質量 (kg) 1.2 1.4 1.5

L

М

RCA2

②適応コントローラ	)=\	s 私 佐 ビゴサマナ マ 佐田 にも 7 田 ◇ に 内 I					
		で動作が可能です。ご使用になる用途に応じ -					
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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	luva i	MSEP	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点		_	→ IVI-39
<b>ポジショナタイプ</b>		ACON-CA-20SI①-①-2-0		512点	D00414	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20SI①-PL⑩-2-0	1	-	DC24V	-	→ M-11
ネットワークタイプ		ACON-CA-20SI①-⑩-0-0		768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SI①-@-2-0	2	1500点		-	→ M-18
その他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)							

В С

D

Е

F G

Н

Jカラト スポッド クリカート 大川対 L 藤成 防滴対応



RCA<sub>2</sub>

# **RCA2-TA6C** ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 — TA6C —

シリーズ ― タイプ ― エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「1」になります。

l: インクリメンタル 20:サーボモータ

20W

20 リード

6: 6mm

3: 3mm

ストローク 12:12mm

25:25mm ASEL A3:AMEC 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)

A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEP MSEP A5:ACON-CA

一 適応コントローラ —

ケーブル長 オプション 下記オプション N:無し 価格表参照 P:1m

S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

省電力対応

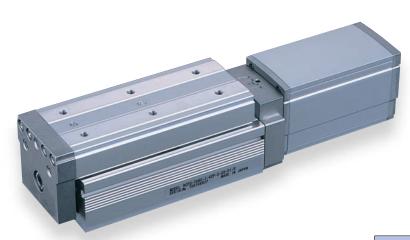
 $C \in$ RoHS

※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。



※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

登末-39



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
		(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA6C-I-20-12-①-②-③-④		12	2	0.5	17	
RCA2-TA6C-I-20-6-①-②-③-④	20	6	4	1.5	34	25~150 (25mm毎)
RCA2-TA6C-I-20-3-①-②-③-④		3	6	3	68	

# ■ストロークと最高速度

ストローク リード	25~150 (25mm毎)				
12	560 (500)				
6	300				
3	150				

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをで参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	_	
(ロボットケーブル)	(2m)		
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_	
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_	

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
	_	- 11117	13. 1 124 12
フレーキ	В	→ D-77	_
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	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
原点逆什様	NM	→ D-78	_

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%BH以下 (結露無きこと)

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

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

登末-67

Α

В

С

D ーブル・ -ムフラット Ε

F

G

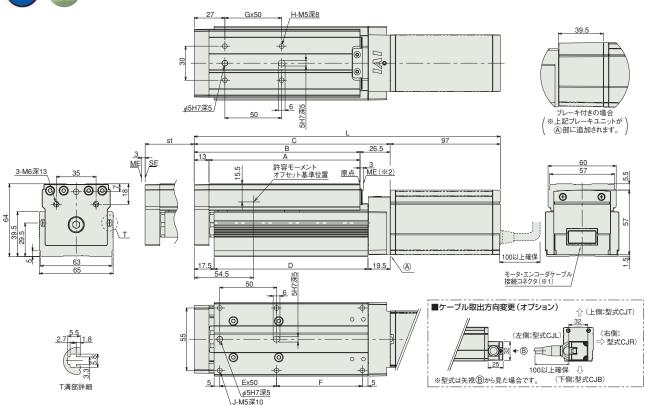
Н

М

RCA2







(※1)モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

# ■ストローク別寸法・質量 \*ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストロ	コーク	25	50	75	100	125	150
	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
L	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
, ,	Ā	108	133	158	183	208	233
E	3	121	146	171	196	221	246
(	)	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
[	)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E		1	1	2	2	3	3
F	=	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
(	3	1	1	2	2	3	3
H	1	4	4	6	6	8	8
	J	6	6	8	8	10	10
質量	(kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	lug	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			→ M-39	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-⑩-~Ŵ-0-0	LC:6	256 点			7 101-39	
ポジショナタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-2-0		512点	DC24V	-		
パルス列入力制御タイプ			ACON-CA-20I①-PL⑰-2-0	1	_	D024V	-	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-0-0		768点		-		
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-@-2-0	2	1500点		_	→ M-187	
その他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)								

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※伽 N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCA2-TA6C D-44

C ブリッパ コータ!

D Е

F

Н

G

J カラト スポット K クリ 対 L 防滴対応 方滴対応

М

RCA<sub>2</sub>

# RCA2-TA7C ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm サーボモータ カップリング仕様

■型式項目 RCA2 — TA7C —

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

リード 12:12mm

6: 6mm

3: 3mm

30

30W

l: インクリメンタル 30:サーボモータ

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「1」になります。

ストローク

A1:ACON-CY/PL/PO/SE 25:25mm ASEL A3:AMEC 200:200mm

ASEP MSEP (25mm ビッチ毎設定) A5:ACON-CA

一 適応コントローラ — ケーブル長 N:無し P:1m

下記オプション 価格表参照

ー オプション

S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

# 省電力対応

 $C \in$ RoHS

※**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。



※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

登末-39



- (1) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

五型土		リード			定格推力	ストローク
		(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA7C-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1	26	
RCA2-TA7C-I-30-6-①-②-③-④	30	6	6	2.5	53	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7C-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

# ■ストロークと最高速度

ストロークリード	25 ~ 200 (25mm 毎)				
12	600 (580)				
6	300				
3	150				

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_
175	_
200	_

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

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

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

## ④オプション価格表 (標準価格)

3 - · · - · III.III			
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
原点逆什様	NM	→ D-78	_

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

Α

В

С

D テーブル・ アーム・フラット Ε

F

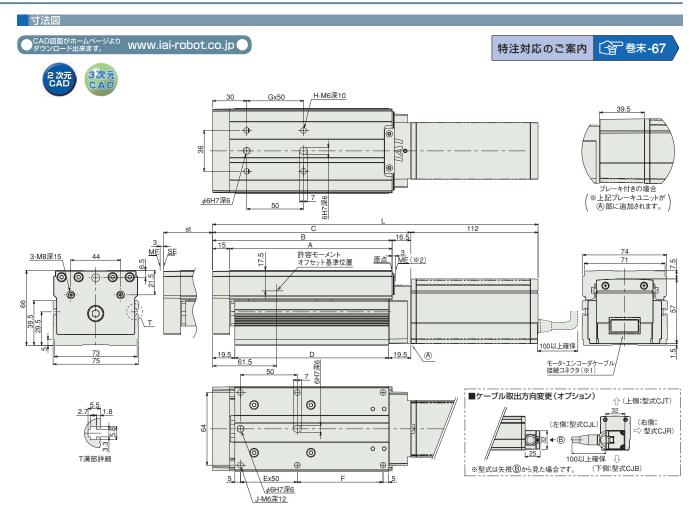
G

Н

L

M

RCA2



(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

ストロ	コーク	25	50	75	100	125	150	175	200
	ブレーキ無し	261.5	286.5	311.5	336.5	361.5	386.5	411.5	436.5
L	ブレーキ付き	301	326	351	376	401	426	451	476
,	Ā	118	143	168	193	218	243	268	293
	3	133	158	183	208	233	258	283	308
(	3	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
[	)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
	Ε	1	1	2	2	3	3	4	4
	F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
(	3	1	1	2	2	3	3	4	4
H	+	4	4	6	6	8	8	10	10
,	J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量	(kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6

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	参照ペーシ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	dun	MSEP-Ѿ-Ѿ-~Ѿ-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-Ŵ-መ-~®-0-0		256 点			→ IVI-39
ポジショナタイプ		ACON-CA-30I①-@-2-0		512点	DC24V	-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I①-PL⑩-2-0	1	-		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30I①-⑩-O-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30I①-@-2-0	2	1500点		_	→ M-18
その他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)							

IAI

C ブリッハ ロータ!

D Е

F

G Н

J カラト スポット イリ対 L 防済対 防済対抗

RCA<sub>2</sub>

# **RCA2-TA4R** ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ モータユニット型折返しタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCA2 — TA4R 10 I シリーズ 一 エンコーダ種類 モータ種類 - オプション タイプ ケーブル長

6:6mm

4:4mm

2:2mm

l: インクリメンタル 10:サーボモータ

10W ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

適応コントローラ ストローク 20:20mm ASEL A3:AMEC 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し ASEP MSEP A5:ACON-CA

P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下 さい。

省電力対応

RoHS 垂 直 横立て

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

※コントローラは付属しません。

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

登末-39

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード2及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です

■ストロークと最高速度

加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。 (2) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TA4R-I-10-6-①-②-③-④	(11)		6	]	0.5	28	(111111)	(******)
RCA2-TA4R-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	2	1	43	± 0.02	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4R-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85		

		– -	
	اد /	ストロークド	20~100 (10mm毎)
	ボ	6	300
	ールネジ	4	200
	ジ	2	100

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格					
20	_					
30	_					
40	_					
50	_					
60	_					
70	_					
80	_					
90	_					
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	<b>P</b> (1m)	-
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-

- ※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
- ※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

## ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
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	ボールネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末 -79ページをご参照ください。



3-M5深6

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

登末-67

Α

В

С

D

Е

F

G

Н

M

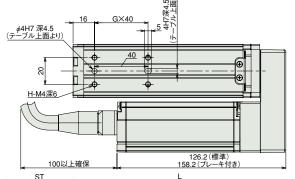
RCA2



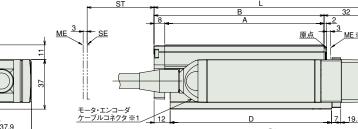


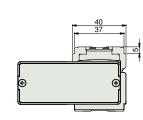
ブレーキ付きの場合 (寸法は右図参照)

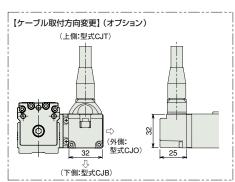
※下図はモータ左折返し仕様の 図面になります。



許容モーメントオフセット基準位置は TA4C (D-40 ページ) と同じです。

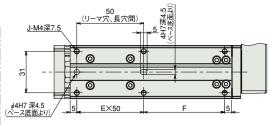






※伽 N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

(3.1)



ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

- モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 3 ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意 下さい。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
А	89	99	109	119	129	139	149	159	169
В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
Н	4	4	4	4	6	6	9	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	1.1	1.1

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

#### ②適応コントローラ RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 電磁弁多軸タイプ PIO仕様 MSEP-Ū-®-~®-2-0 3点 C:8 LC:6 1111 → M-39 電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様 MSEP-Ŵ-®-~®-0-0 256点 ポジショナタイプ ACON-CA-10I①-@-2-0 512点 DC24V パルス列入力制御タイプ ACON-CA-10I -PL -2-0 1 → M-115 ネットワークタイプ ACON-CA-10I①-⑩-0-0 768点 プログラム制御タイプ ASEL-CS-1-10I①-@-2-0 2 1500点 → M-187 その他接続可能機種 $AMEC(\rightarrow M-15)$ , $ASEP(\rightarrow M-25)$ , $ACON-CY/PL/PO/SE(\rightarrow M-127)$ ※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ) ※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

В

С

D テーブル・アームフラッ

Е F

> G Н

J カラト スポッド クリカート 大川対 L 下 防済対 た が済

M

RCA<sub>2</sub>

# **RCA2-TA5R** ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 55mm サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCA2 — TA5R — シリーズ ― タイプ ― エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

仕様

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「II になります。

リード l: インクリメンタル 20:サーボモータ 10:10mm 20W 5: 5mm 2.5:2.5mm

20

ストローク 一 適応コントローラ — 25:25mm

ASEL A3:AMEC 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)

A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEP MSEP A5:ACON-CA

ケーブル長 N:無し P:1m S : 3m M : 5m

X□□:長さ指定

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下

ー オプション

さい。

省電力対応

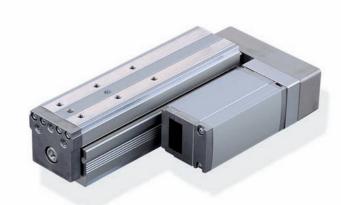
 $C \in$ RoHS

※**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。



※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。



登末-39 技術資料



- (1)水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時 の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA5R-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-TA5R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	3.5	2	68	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

# ■ストロークと最高速度

ストロークリード	25 ~ 100 (25mm 毎)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s) 記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末87ページをご参照下さい。

#### ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
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	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 登末-67

Α

В

С

D

Ε

F

G

Н

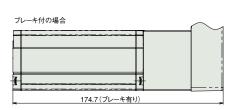
M

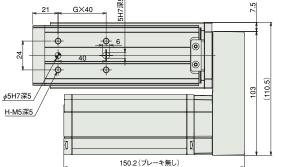
RCA2





※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットが テーブル端面より張り出しますのでご注意下さい。





•

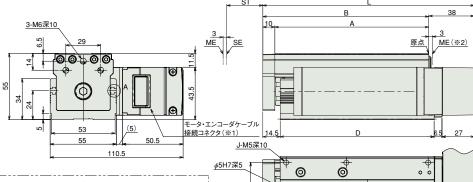
\_\_\_6

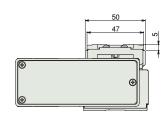
5H7涨5

0 0

0

許容モーメントオフセット基準位置は TA5C (D-42 ページ) と同じです。







【ケーブル取付方向変更】(オプション) (上側:型式CJT) (下側:型式CJB)

■ストローク別寸法・質量 \*\*ブレーキ付きは質量が 0.3kg アップします。

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
А	103	128	153	178
В	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
Н	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9

(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。							
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ペーシ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	duva	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点		_	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-⑩-~Ŵ-0-0	LC:6	256 点			7 101-09
ポジショナタイプ		ACON-CA-20SI①-@-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20SI①-PL⑩-2-0	1	-	DC24V	-	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-20SI①-⑩-0-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20SI①-@-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)							

C ブリッパ ロータリ

D テーブル・アームフラッ Е

F

Н

G

J カラト スポッド クリカート 大川対 L 下 防済対 た が済

М

RCA<sub>2</sub>

# RCA2-TA6R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 65mm サーボモータ モータ折返し仕様

6: 6mm

3: 3mm

■型式項目 RCA2 — TA6R — シリーズ ― タイプ ― エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「1」になります。

仕様

l: インクリメンタル 20:サーボモータ

20W

20 リード

ストローク 12:12mm

25:25mm 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)

ASEL A3:AMEC ASEP MSEP

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し A5:ACON-CA

一 適応コントローラ —

P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下

ー オプション

さい。

省電力対応

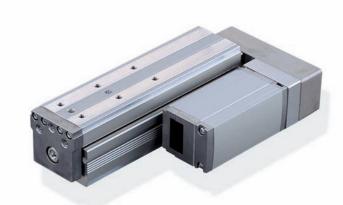
 $C \in$ RoHS

※**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。



※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。



登末-39 技術資料



- (1)水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード 3 と垂直使用は 0.2G)で動作させた時の 値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空丸	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA6R-I-20-12-①-②-③-④		12	2	0.5	17	
RCA2-TA6R-I-20-6-①-②-③-④	20	6	4	1.5	34	25~150 (25mm毎)
RCA2-TA6R-I-20-3-①-②-③-④		3	6	3	68	

# ■ストロークと最高速度

ストロークリード	25 ~ 150 (25mm 每)
12	560 (500)
6	300
3	150

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 オブション ※押けが動作については巻末87ページをご参照下さい。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

· · · · · · · ·	7周旧式(水平區旧)
①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_

### ③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-

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

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
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	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

Α

В

С

D ーブル・ -ムフラット

Ε

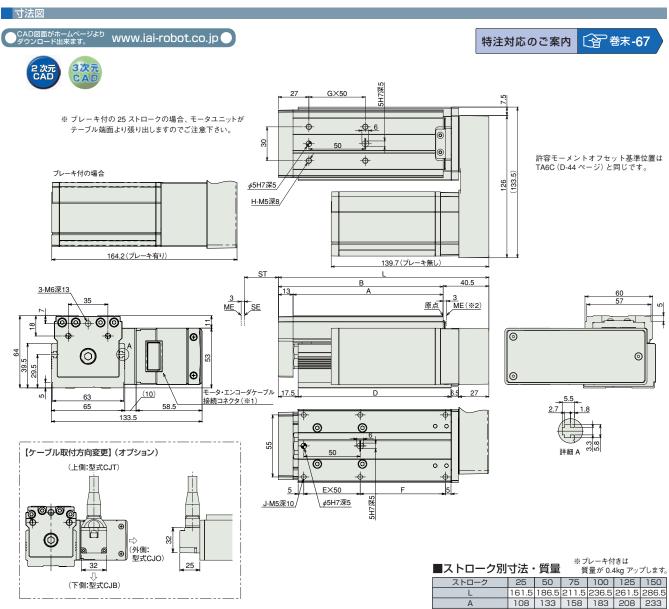
F

G

Н

M

RCA2



(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
В	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
Н	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

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	durá	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			. M 20	
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点		_	→ M-39	
ポジショナタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-2-0		512点	DC24V	-		
パルス列入力制御タイプ		AC	ACON-CA-20I①-PL⑩-2-0	1	-	DOL-1	_	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-20I①-⑩-0-0		768 点		ı		
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-@-2-0	2	1500点		ı	→ M-18	
その他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)								

※**コントローラ**は付属しません。

RoHS

垂 直 

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。

 $C \in$ 

横立て

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

В

С

D テーブル・アームフラッ

Е F

G Н

J カラト スポッド クリカート 大川対 L 下 防済対 た が済

М

RCA<sub>2</sub>

# RCA2-TA7R ロボシリンダ テーブルタイプ 本体幅 75mm サーボモータ モータ折返し仕様

3: 3mm

■型式項目 RCA2 — TA7R — 

シリーズ ― タイプ ― エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

仕様

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「1」になります。

30 l: インクリメンタル 30:サーボモータ

30W

リード ストローク 12:12mm 6: 6mm

25:25mm 200:200mm (25mm ビッチ毎設定)

ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA

一 適応コントローラ — ケーブル長 A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し

P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定 さい。

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入下

ー オプション

# 省電力対応



登末-39 技術資料

- (1)水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード 3 と垂直使用は 0.2G)で動作させた時の 値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

五型土		リード			定格推力	ストローク
		(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA7R-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1	26	
RCA2-TA7R-I-30-6-①-②-③-④	30	6	6	2.5	53	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7R-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

# ■ストロークと最高速度

ストロークリード	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 (580)
6	300
3	150

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s) 記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをで参照下さい。

# ①ストローク別価格表 (標準価格)

サストローンが1回行致(1条十回行)					
①ストローク (mm)	標準価格				
25	_				
50	_				
75	_				
100	_				
125	_				
150	_				
175	_				
200	_				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	<b>P</b> (1m)	-
(ロボットケーブル)	<b>S</b> (3m)	_
(ロホットケーノル)	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	-

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

# ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
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(外側)	CJO	→ D-77	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-77	_
省電力対応	LA	→ D-78	_
モータ左折返し仕様 (標準)	ML	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
原点逆仕様	NM	→ D-78	_

# アクチュエータ仕様

Ŧ	中南
項目 項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



# CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

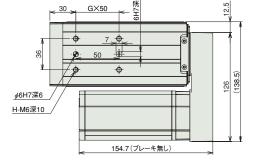
登末-67





※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットが テーブル端面より張り出しますのでご注意下さい。





В

D

9

0

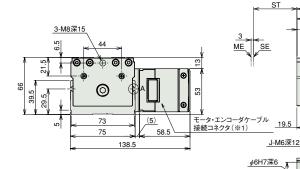
0

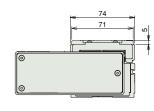
0

EX50

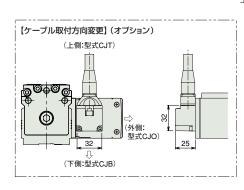
SH7涨6

許容モーメントオフセット基準位置は TA7C (D-46 ページ) と同じです。









■ストローク別寸法・質量

30.5

27

6.5

原点

※ブレーキ付きは 質量が 0.4kg アップします。

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
Α	118	143	168	193	218	243	268	293
В	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
Н	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)

(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

	2)適点		
100			

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	dura	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点		_	→ IVI-39
ポジショナタイプ		ACON-CA-30I①-⑩-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I①-PL⑰-2-0	1	_	D024V	-	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-30I①-⑩-0-0		768 点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30I①-@-2-0	2	1500点		_	→ M-187
その他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)							

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※回軸数 ※⑰ N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

※①省電力対応を指定した場合に記号(LA) ※⑩フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)※⑦C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

С

Α

В

D

Ε F

G

Н

М

RCA2

て ブリッパ ロータ!

D Е

F

G Н

RCS3

# RCS3-CTZ5C

ロボシリンダ 高速テーブルタイプ 本体幅 55mm 200V サーボモータ

■型式項目 RCS3 — CTZ5C — シリーズ ― タイプ

一 エンコーダ種類 一 モータ種類 一 A:アブソリュート 60:サーボモータ

60W

1:インクリメンタル

10 リード 一 ストローク 25:25mm

**T2 一 適応コントローラ 一** 

XSEL-PCT/OCT

T2:SCON-CA

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

В

100:100mm (25mm ピッチ毎設定) N:無し P:1m S:3m M:5m

# RoHS



**※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。

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

**全**巻末-39

- (1)本アクチュエータは横立て、天吊りでの動作は 出来ませんのでご注意ください。取付け時の注意に 関しては巻末-55ページをご参照下さい。
- (2)本アクチュエータを動作させる場合は、 S字モーションによる加減速設定と制振制御を 設定して頂く必要があります。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)			ストローク (mm)
RCS3-CTZ5C-①-60-10-②-T2-③-B-④	60	10	1.5	1	85	25~100 (25mm 毎)

# ■ストロークと最高速度

ストローク	25~100
リード	(25mm 毎)
10	833

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

### ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク	標準価格
(mm)	アブソリュート / インクリメンタル
25	_
50	_
75	_
100	_

#### ③ケーブル長価格表(標準価格)

◎ ンプルス画作式 (原中画作)					
種類	ケーブル記号	標準価格			
	<b>P</b> (1m)	_			
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_			
	<b>M</b> (5m)	_			
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_			
長さ特殊	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	_			
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_			
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_			
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	_			
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_			
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	_			
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (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
原点逆仕様	NM	→ D-78	_
ブレーキ(標準)	В	→ D-77	_

# アクチュエータ仕様

項目	内容			
駆動方式	φ8mm転造ボールネジ			
繰返し位置決め精度	±0.02mm			
ロストモーション	0.05mm以下			
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理			
静的許容モーメント	Ma:51.1N·m Mb:73.0N·m Mc:112.4N·m			
動的許容モーメント(※)	Ma:10.3N·m Mb:14.8N·m Mc:17.8N·m			
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)			

·張出し負荷長/Ma方向:50mm以下、Mb、Mc方向:50mm以下

(※)基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態に よって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

登末-67

Α

В

С

D

ーブル・ -ムフラット

Е

F

G

Н

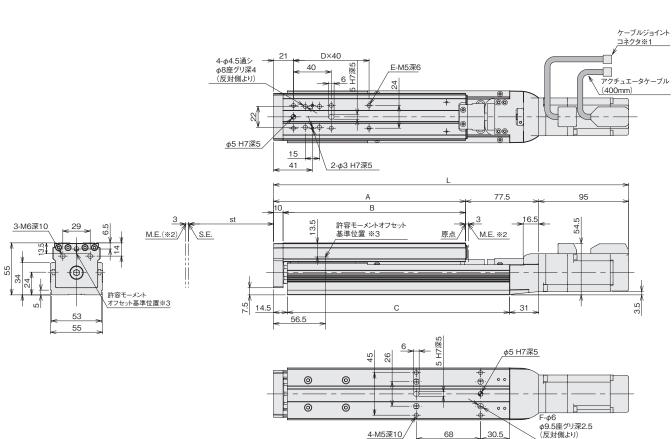




※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と 反モータ側の寸法が逆になります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



4-M5深10

# ■ストローク別寸法・質量

30.5

一人 「ローノ川」仏・兵里								
ストローク	25	50	75	100				
L	300.5	325.5	350.5	375.5				
Α	128	153	178	203				
В	118	143	168	193				
С	160	185	210	235				
D	1	1	2	2				
E	4	4	6	6				
F	0	0	4	4				
質量 (kg)	1.6	1.8	1.9	2				

適応コントローラ

HCS3-CT25C のアクチュエータは下記のコントローフで動作か可能です。ご使用になる用途に応じたタイノをご選択くたさい。									
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		
プログラム制御 タイプ	P III ga	XSEL-PCT-1-60①-N1-EEE-2-3	6	20000	三相	_	→ M-219		
プログラム制御タイプ (安全カテゴリ対応タイプ)	5111111	XSEL-QCT-1-60①-N1-EEE-2-3	6		点		AC200V	_	- W-219
ポジショナモード		SCON-CAL-60①-@-2-2 SCON-CA-60①-@-2-2		512点		_	[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	1	7点	単相	_			
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-60 ①-@-0-2 SCON-CA-60 ①-@-0-2		768点	AC200V	_			
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-60I-@-2-2		(-)		_	→ M-139		
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60 ①-@-2-2		512点		_	→ M-153		

※型式は1軸仕様、ネットワーク未対応の型式です。  ${\bf **}$  ${\bf !}$ エンコーダ種類 ( ${\bf !}$ : インクリ/ ${\bf A}$ : アブソ) ※ □ I/O種類 (NP/PN)

※⑩フィールドネットワーク記号

М

L

RCS3

て ブリッパ ロータ!

D テーブル・ アームフラッ Е

F

G Н

テーブルフ スポ K クリ対 L 防済対 L 防済対応

RCS2

# RCS2-TCA5N ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 48mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCS2 - TCA5N -シリーズ — タイプ

60 モータ種類 -エンコーダ種類 ―

仕様

什様

ストローク l: インクリメンタル 60: サーボモータ 10:10mm 50:50mm

適応コントローラ

T1:XSEL-J/K

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

T2:SCON-CA MSCON SSEL 60W 5: 5mm 75:75mm A: アブソリュート 2.5:2.5mm 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

RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。





※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。



選定上の 注意

技術資料 **管 巻末-39** 

(1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作 させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。 (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。

(3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力	送りネジ	リード			定格推力	繰返し 位置決め精度	ストローク
<u> </u>	(W)	とりむり	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)	(mm)
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-③-④-⑤			10	5	1.5	89		
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

ストロークリード	50 (mm)	75 (mm)						
10	280 (230)	380 (330)						
5	250 (230) 250							
2.5	12	25						

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

0	12.740 C - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 -	THE CONTINUE THE				
	標準価格					
②ストローク	①エンコーダ種類					
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート				
	I	A				
50	_	_				
75						

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
	<b>P</b> (1m)	_		
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_		
	<b>M</b> (5m)			
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)			
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_		
	X16 (16m)~ X20 (20m)			
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_		
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)			
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_		
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_		
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_		

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
CE対応仕様	CE	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_

# アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:15N·m Mb:15N·m Mc:7.1N·m
静的許容モーメント	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:17.9N·m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

- ·張出し負荷長/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下
- (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

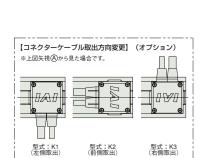
**登末-67** 

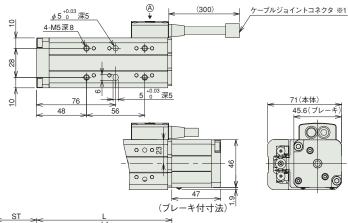


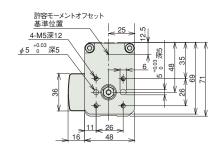


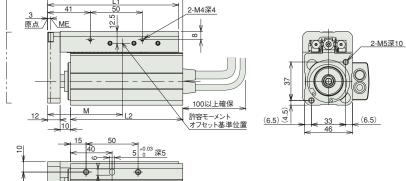
モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

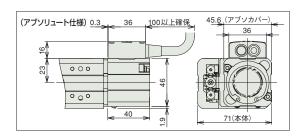








36



※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量				
ストローク	50	75		
L	130	155		
L1	126	151		
L2	108	133		
M	89	105.5		
質量 (kg)	1.3	1.5		

	3適	応コ	ン	F		ラ
--	----	----	---	---	--	---

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。							
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60 ①- ⑩-2-⑪ SCON-CA-60 ①- ⑩-2-⑩		512点		_	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	7点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/		[SCON-CA] - → M-139
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-①-0-⑪ SCON-CA-60①-①-0-⑪	1	768点	R/S以外)	_	NI-100
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-60I		(-)	単相 AC 200V	_	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60①		512点	三相AC	_	→ M-153
ポジショナ多軸仕様 ネットワーク制御タイプ	THE STATE OF	MSCON-C-1-60①-⑰-0-⑩	6	256 点	200V (XSEL-P/Q/ R/S のみ)	_	→ M-167
プログラム制御		SSEL-CS-1-60①	2	20000点	n/3のか)	_	→ M-197
タイプ	Filled	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-®	8	53332 点 (タイプにより異なります)		_	→ M-219

4-M5深7

 $\phi 5^{+0.}$ 

유

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※面XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※面 I/O種類(NP/PN)

※①エンコーダ種類():インクリ/A:アブソ)※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)※②フィールドネットワーク記号※インクリのアクチュエータは SCON-CAL/CGAL,MSCON,XSEL-J/K,XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sは接続できません。

IAI

RCS2-TCA5N D-58

В

Α

С

D

ーブル・ -ムフラット Е

F

G

Н

М

RCS2

B ロッ タイス

C ブリッハ ロータ!

D テーブル・ アーム・フラッ Ε

F

G Н

スロボ K クリ対 L 防済対 防済対抗

М

RCS2

# RCS2-TWA5N ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型ワイドタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCS2 — TWA5N —

タイプ

シリーズ —

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

エンコーダ種類 ― モータ種類 10:10mm

ストローク 50:50mm

75:75mm

適応コントローラ T1:XSEL-J/K

ケーブル長

オプション

価格表参照

下記オプション

N:無し P:1m S:3m M:5m T2:SCON-CA MSCON

SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

l: インクリメンタル 60: サーボモータ 仕様 A: アブソリュート

60W 5: 5mm

什様

60

2.5:2.5mm

RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。





※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

**管 巻末-39** 



- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作 させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

# ■リードと可搬質量

	モータ出力	洋わさぎ	リード	最大可	搬質量	定格推力	繰返し	ストローク
至八	(W)	及り不フ	(mm)	水平 (kg)	垂直(kg)	(N)	位置決め精度 (mm)	(mm)
RCS2-TWA5N-①-60-10-②-③-④-⑤			10	5	1.5	89		
RCS2-TWA5N-①-60-5-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
RCS2-TWA5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230)	250
2.5	12	25

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

	1±/// © / / 1 / / /			
	標準価格 ク			
②ストローク				
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート		
	I	A		
50	_	_		
75	_	_		

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

(1) プル民間旧名(原午間旧)				
種類	ケーブル記号	標準価格		
	<b>P</b> (1m)	_		
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_		
	<b>M</b> (5m)	_		
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_		
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_		
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_		
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_		
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	-		
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	1		
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_		
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_		

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
CE対応仕様	CE	→ D-77	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_

# アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:15N·m Mb:15N·m Mc:25.5N·m
静的許容モーメント	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:64.8N·m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

- ·張出し負荷長/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
- (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

# 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

**登末-67** 

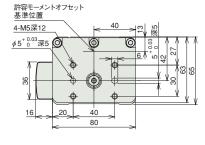


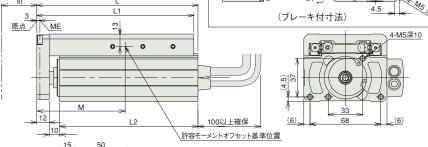
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

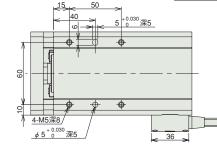
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、 周囲物との干渉にご注意下さい。 ME:メカニカルエンド

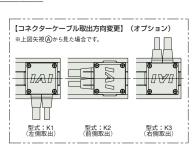
SE:ストロークエンド

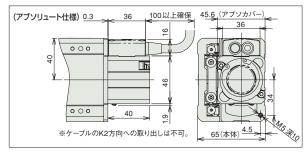
(300)φ5<sup>+0.030</sup>深5 ケーブルジョイントコネクタ ※1 4-M5深8 **+** 0 65(本体)
45.6(ブレーギ) 0 0 8 П 000 0 0 💠 0 0 **0** П 5 0 深5 46 68 76 0 48 000 L1 (ブレーキ付寸法) ME 5 4-M5深10











※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

#### ■ストローク別寸法・質量 ストローク 50 75 155 130 126 151 L1 L2 108 133 M 89 105.5 質量 (kg) 1.7 2.0

③適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。 ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。							
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60 ①- ⑩-2-⑪ SCON-CA-60 ①- ⑩-2-⑩		512点		_	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	7点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/		[SCON-CA] - → M-139
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-⑦-0-⑪ SCON-CA-60①-⑦-0-⑪	l l	768点	R/S以外)	_	- W 100
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-60I		(-)	単相 AC 200V	_	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60①		512点	三相AC	_	→ M-153
ポジショナ多軸仕様 ネットワーク制御タイプ	THE STATE OF	MSCON-C-1-60①-⑰-0-⑩	6	256 点	200V (XSEL-P/Q/ R/S のみ)	_	→ M-167
プログラム制御		SSEL-CS-1-60①	2	20000点	n/3 (00 <del>0)</del>	_	→ M-197
タイプ	Filled	XSEL-@-1-60①-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。 ※面XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※面 I/O種類(NP/PN)

※①エンコーダ種類():インクリ/A:アブソ)※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)※②フィールドネットワーク記号※インクリのアクチュエータは SCON-CAL/CGAL,MSCON,XSEL-J/K,XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sは接続できません。

Α

В

С

D ーブル・ -ムフラット Е

F

G

Н

M

RCS2

B ロッ

C ブリッハ コータ!

D テーブル・ アーム・フラッ Ε

F

G

Н

J カラト スポット イリ対 L 防済対 防済対抗

М

RCS2

# **RCS2-TFA5N** ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型扁平タイプ 本体幅 95mm 200V サーボモータ ボールネジ仕様

■型式項目 RCS2 - TFA5N -60 エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ -- タイプ 適応コントローラ ケーブル長

> l: インクリメンタル 60: サーボモータ 10:10mm 仕様 60W

5: 5mm A: アブソリュート 2.5:2.5mm ストローク T1:XSEL-J/K 50:50mm 75:75mm

N:無し P:1m S:3m M:5m

価格表参照

オプション

下記オプション

T2:SCON-CA MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 仕様 X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

CE RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



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** 

選定上の 注意

- (1) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作 させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意下さい。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力	送りさぎ	リード			定格推力	繰返し 位置決め精度	ストローク
<u> </u>	(W)	及り不り	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	(mm)
RCS2-TFA5N-①-60-10-②-③-④-⑤			10	5	1.5	89		
RCS2-TFA5N-①-60-5-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
RCS2-TFA5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

※〈 〉内は垂直使用の場合

■ストロークと最高速度

ストロークリード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230) 250	
2.5	12	25

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	標準価格						
②ストローク	①エンコーダ種類						
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート					
	I	А					
50	_	_					
75	_	_					

# ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格			
H13	10 1 1 1 10 5		131 1 104 114			
ブレーキ	В	→ D-77	_			
CE対応仕様	CE	→ D-77	_			
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-78	_			
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-78	_			
コネクタケーブル右側取出	КЗ	→ D-78	_			

# アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:15N·m Mb:15N·m Mc:7.1N·m
静的許容モーメント	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:17.9N·m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

- ·張出し負荷長/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
- (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

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



Α

В

С

D

ーブル・ -ムフラット

Е

F

G

Н

M

RCS2



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

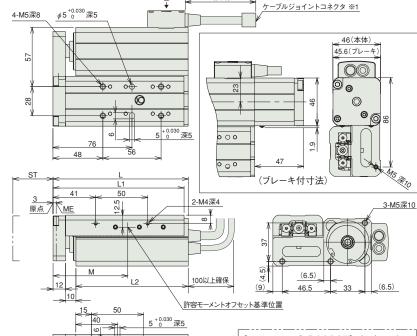
許容モーメントオフセット 基準位置

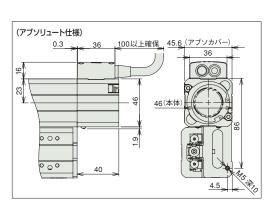
働

2-M5深12

※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、 周囲物との干渉にご注意下さい。

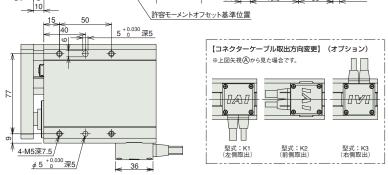
MF:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





5 0 深5

φ5<sup>+0.030</sup>深5



※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量					
ストローク	50	75			
L	130	155			
L1	126	151			
L2	108	133			
M	89	105.5			
哲量 (٧σ)	1.4	1.6			

③適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。 ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。							
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60 ①- ⑩-2-⑪ SCON-CA-60 ①- ⑩-2-⑩		512点		_	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	,	7点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/		[SCON-CA] - → M-139
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-①-0-⑪ SCON-CA-60①-①-0-⑪	1	768点	R/S以外)	_	- NI-100
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-60I		(-)	単相 AC 200V	_	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60①		512点	三相AC	_	→ M-153
ポジショナ多軸仕様 ネットワーク制御タイプ	THE STATE OF	MSCON-C-1-60①-⑰-0-⑩	6	256点	200V (XSEL-P/Q/ R/S のみ)	-	→ M-167
プログラム制御		SSEL-CS-1-60①	2	20000点	n/3 ( <i>)</i> ( <i>n</i> /3 ( <i>n</i> /3 ( <i>)</i> ( <i></i>	_	→ M-197
タイプ	Filled	XSEL-@-1-60①-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。※面XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)※値 I/O種類 (NP/PN)

※①エンコーダ種類():インクリ/A:アブソ)※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)※②フィールドネットワーク記号※インクリのアクチュエータは SCON-CAL/CGAL,MSCON,XSEL-J/K,XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sは接続できません。

C ブリッパ ロータ!

D テーブル・ アームフラッ Е

F

Н

G

テーブルフ スロボ K クリ対 L 防滴対 L 医療院

М

**RCA** 

# RCA-A4R

# ロボシリンダ アームタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ モータ折返し仕様

一 適応コントローラ —

RCA - A4R -シリーズ — タイプ

仕様

什様

A: アブソリュート

20 エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

20W

リード I:インクリメンタル 20:サーボモータ 10:10mm

5: 5mm 200:200mm (50mmビッチ毎設定) ※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。 簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

ストローク

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N : #U
ASEL P : 1 m
A3:AMEC S : 3 m
ASEP M : 5 m 50:50mm ASEP MSEP

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル A5:ACON-CA

ケーブル長

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 MB/MR/ML いずれかの 記号を必ずご記入下さい。

ー オプション

省電力対応

登末-39



※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。

■型式項目



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。



(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度

(2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。

の確認をして下さい。

(3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

# ■リードと可換質量

リートとり放員里						
	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空式 	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	_	2.5	39.2	50~200
RCA-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤	20	5	_	4.5	78.4	(50mm毎)

ストローク	50 ~ 200 (50mm 每)						
10	330						
5	165						

■ストロークと最高速度

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

@7\D #	標準価格				
②ストローク	①エンコーダ種類				
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_				

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	ı
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	<b>RO1</b> (1m) $\sim$ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	В	→ D-77	
省電力対応	LA	→ D-78	
モータ下折返し仕様	MB	→ D-78	
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-78	
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	ボールネジ φ8mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:2.7N·m Mb:3.1N·m Mc:2.9N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

# CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内



В

С

D ーブル・ -ムフラット

Ε

F

G

Н

M

**RCA** 

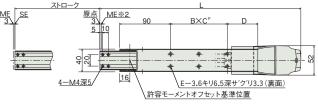


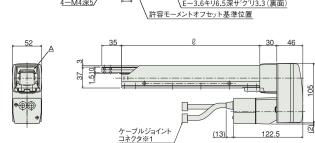


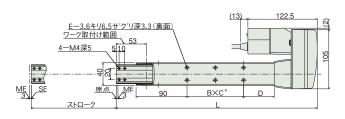
モータ下折返し(オプション記号: MB)

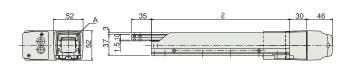
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

# モータ右折返し(オプション記号:MR)



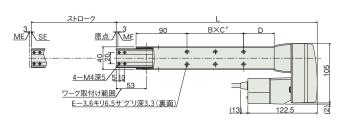


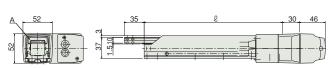


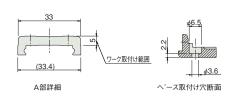


# モータ左折返し(オプション記号:ML)

※伽省電力対応を指定した場合に記号(LA)







# ■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
P	144	194	244	294
B×C₽	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

③適応コントローラ	->	ひんじつかるよ ブルロにもえのふにさい	トレノーディング VRS ATT ノンシン				
		動作が可能です。ご使用になる用途に応じた 					1
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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	duva	MSEP-⑦-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点		_	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点			7 101-03
ポジショナタイプ		ACON-CA-20①		512点	D0041/	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PL@-2-0	1	_	DC24V	_	→ M-11
ネットワークタイプ		ACON-CA-20①	-	768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①	2	1500点		-	→ M-18
- の他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)							

※伽 N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

C ブリッパ ロータ!

D テーブル・ アームフラッ Е

F

Н

G

テーブルフ スロボ K リカラト と 防済対 と 防済対

М

**RCA** 

RCA-A5R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅 52mm 24V サーボモータ モータ折返し仕様

一 適応コントローラ —

RCA – A5R – ■型式項目 シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類 ― I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm

仕様

什様

A: アブソリュート

20

20W

※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。 簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

リード ストローク

6: 6mm

50:50mm 200:200mm (50mmビッチ毎設定)

ASEP MSEP X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル A5:ACON-CA

ケーブル長

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 MB/MR/ML いずれかの 記号を必ずご記入下さい。

ー オプション

省電力対応



※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。



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 登末-39

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度 の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

# ■リードと可燃質量

	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空入	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	_	2	33.3	50~200
RCA-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤	20	6	_	4	65.7	(50mm毎)

■ストロークと最高速度				
ストロークリード	50~200 (50mm 毎)			
12	400			
6	200			

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク	標準価格				
	①エンコーダ種類				
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート			
	l	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	В	→ D-77	
省電力対応	LA	→ D-78	
モータ下折返し仕様	MB	→ D-78	
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-78	
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	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:4.5N·m Mb:5.4N·m Mc:4.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内



Α

В

С

D ーブル・ -ムフラット

Е

F

G

Н

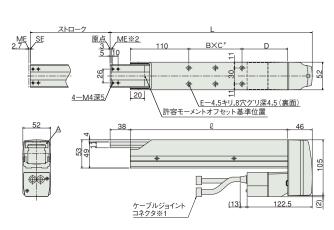
M



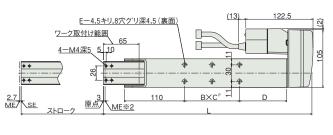


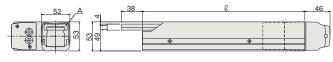
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

# モータ下折返し(オプション記号:MB)

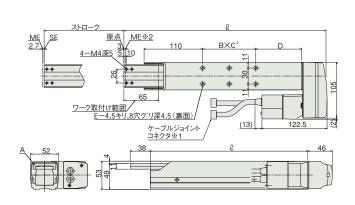


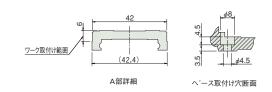
# モータ右折返し(オプション記号:MR)





# モータ左折返し(オプション記号:ML)





## ■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
ę.	196	246	296	346
B×C⁵	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となります。標準仕様は50ストローク

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
Q.	196	246	296	346
B×C <sup>p</sup>	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

**RCA** 

の設定がありませんので、ご注意 下さい。

		動作が可能です。ご使用になる用途に応じた 			1 土西海	+悪:件/巫+存	<b>₩</b>
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	l ma	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点		_	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点		_	- 101-33
ポジショナタイプ		ACON-CA-20①⑩-⑪-2-0		512点	DC24V	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20I-PL@-2-0	1	_	DC24V	-	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-20①		768 点		_	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①⑰-⑪-2-0	2	1500点		_	→ M-187
その他接続可能機種 AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)							

※伽省電力対応を指定した場合に記号(LA)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)※⑩フィールドネットワーク記号※伽 N (NPN仕様) もしくはP(PNP仕様)の記号

※ ⑦ C (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)

C ブリッパ ロータリ D

テーブル・ アームフラッ Е

F

G

Н

テーブルフ スロボ K リカラト と 防済対 と 防済対

М

**RCA** 

# RCA-A6R

# ロボシリンダ アームタイプ 本体幅 58mm 24V サーボモータ モータ折返し仕様

RCA - A6R -30 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ リード ストローク 一 適応コントローラ — ケーブル長

> l:インクリメンタル 30:サーボモータ 12:12mm 仕様 30W 6: 6mm

A: アブソリュート 什様 ※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。 簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。 50:50mm

200:200mm ASEP MSEP (50mmビッチ毎設定) A5:ACON-CA

A1:ACON-CY/PL/PO/SE N : #U
ASEL P : 1m
A3:AMEC S : 3m
ASEP M : 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 MB/MR/ML いずれかの 記号を必ずご記入下さい。

ー オプション

省電力対応



※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。

■型尤項目



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 登末-39

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度 の確認をして下さい。

■ストロークと最高速度

- (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

_ ·						
型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空丸	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	_	3	48.4	50~200
RCA-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤	30	6	_	6	96.8	(50mm毎)
	- 🗖		<u> </u>		.4m /-L1 1864 //	

#### ストローク 50~200 リード (50mm 毎) 12 400 6 200

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク	標準	価格		
	①エンコーダ種類			
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート		
	I	Α		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	1		

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	В	→ D-77	
省電力対応	LA	→ D-78	
モータ下折返し仕様	MB	→ D-78	
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-78	
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	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:8.1N·m Mb:10.0N·m Mc:6.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

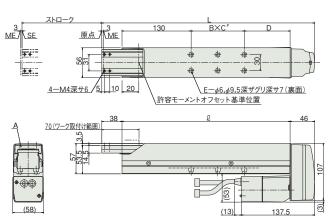




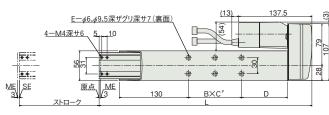


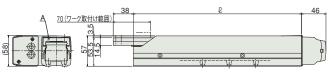
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

# モータ下折返し(オプション記号: MB)

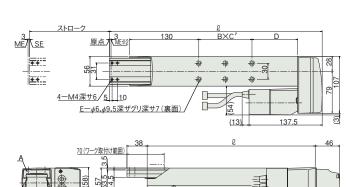


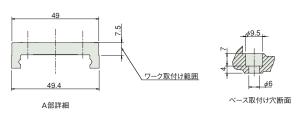
# モータ右折返し(オプション記号:MR)





# モータ左折返し(オプション記号:ML)





# ■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ę.	216	266	316	366
B×C⁵	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となります。標準仕様は50ストローク の設定がありませんので、ご注意

# ③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様	durá	MSEP-Ŵ-⑩-~⑪-2-0	C:8	3点			→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様	1111	MSEP-Ŵ-መ-~®-0-0	LC:6	256 点		_	7 101-33
ポジショナタイプ		ACON-CA-30①		512点	DC24V	-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30I-PL@-2-0	1	_	DC24V	-	→ M-115
ネットワークタイプ		ACON-CA-30①		768 点		_	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30①⑰-⑪-2-0	2	1500点		_	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合

※伽省電力対応を指定した場合に記号(LA)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)※⑩フィールドネットワーク記号※⑩ N (NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

※ ① I/O種類 (NP/PN)※ ⑦ C (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)

IAI

RCA-A6R D-**68** 

Α В

С

D ーブル・ -ムフラット Е

F

G

Н

M

**RCA** 

C ブリッパ ロータ! D

テーブル・アームフラッ Е

F G

Н テーブル トップ

J カラト スポット ケリ対 L 防滴対 防滴対応

М

RCS2

RCS2-A4R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅 40mm 200V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCS2 - A4R -20 モータ種類 ― シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 ー オプション

> l: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm 仕様 20W

5: 5mm A: アブソリュート 什様

T1:XSEL-J/K 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL 200:200mm (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S

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

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 MB/MR/ML いずれかの 記号を必ずご記入下さい。

巻末-39

CE RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



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。



(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度 の確認をして下さい。

■ストロークと最高速度

(2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。

(3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可 水平(kg)			ストローク (mm)
RCS2-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	00	10	_	2.5	30.5	50~200
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤	20	5	_	4.5	78.4	(50mm毎)

<b>—</b> ··· — -							
ストローク	50 ~ 200 (50mm 每)						
10	330						
5	165						

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

@7\D #	標準価格		
②ストローク	①エンコーダ種類		
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート	
	I	Α	
50	_	_	
100	_	_	
150	_	_	
200	_	_	

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	В	→ D-77	_
CE対応仕様	CE	→ D-77	_
モータ下折返し仕様	MB	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-78	_
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	ボールネジ φ8mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:2.7N·m Mb:3.1N·m Mc:2.9N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内



Α

В

С

D ーブル・

Е

F

G

Н

M

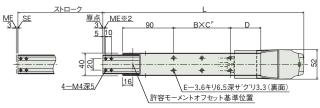
RCS2

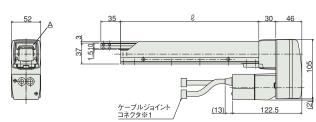




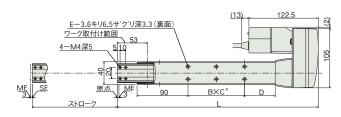
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

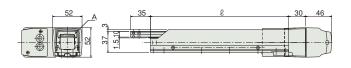
# モータ下折返し(オプション記号: MB)



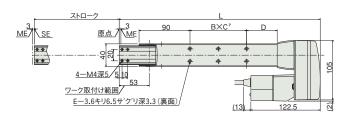


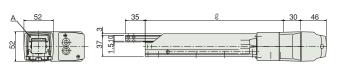
### モータ右折返し(オプション記号:MR)





# モータ左折返し(オプション記号:ML)





# ワーク取付け範囲 へ ース取付け穴断面 Δ部詳細

# ■ストローク別寸法・質量

717 6		100	150	000
ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
l	144	194	244	294
B×C <sup>p</sup>	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
l	144	194	244	294
B×C <sup>p</sup>	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

(3)	旭	心—	レン	ΓL	」一フ

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-20①-⑩-2-⑪ SCON-CA-20①-⑰-2-⑩		512点		_	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	,	7点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/		[SCON-CA] → M-139
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-20①-⑦-0-⑪ SCON-CA-20①-⑦-0-⑪		768点	R/S以外)	-	NI-100
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-20I		(-)	単相 AC 200V	_	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20①		512点	三相 AC	_	→ M-153
ポジショナ多軸仕様 ネットワーク制御タイプ	FEEE	MSCON-C-1-20①	6	256 点	200V (XSEL-P/Q/ R/S のみ)	-	→ M-167
プログラム制御		SSEL-CS-1-20①	2	20000点	n/3のか)	_	→ M-197
タイプ	Fiffed	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	8	53332 点 (タイプにより異なります)		_	→ M-219

※⑪電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V) ※⑰フィールドネットワーク記号

C ブリッパ ロータリ D

テーブル・ アームフラッ Ε

F G

Н テーブル トップ

М

RCS2

RCS2-A5R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅 52mm 200V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCS2 — A5R — 20 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 ー オプション

T1:XSEL-J/K I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 50:50mm 仕様 20W 6: 6mm

A: アブソリュート 什様

200:200mm (50mmピッチ毎設定)

N:無し P:1m S:3m M:5m T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル XSEL-R/S

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 MB/MR/ML いずれかの 記号を必ずご記入下さい。

CE RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



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 場的があります。 詳細は巻末-55ページを ご確認ください。



技術資料 巻末-39

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度 の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空丸	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	_	2	33.3	50~200
RCS2-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤	20	6	_	4	65.7	(50mm毎)

#### ■ストロークと最高速度 ストローク 50~200 リード (50mm 毎) 12 400 6 200

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

		旧式 (冰干區旧)	
②ストローク	標準価格		
(mm)	①エンコーダ種類		
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート	
	I	Α	
50	_	_	
100	_	_	
150	_	_	
200	_		

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	В	→ D-77	_
CE対応仕様	CE	→ D-77	_
モータ下折返し仕様	MB	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-78	_
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	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	O.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:4.5N·m Mb:5.4N·m Mc:4.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

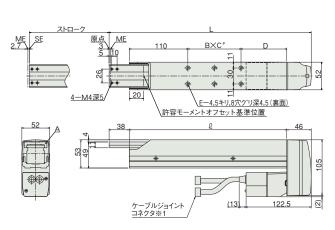
登末-67



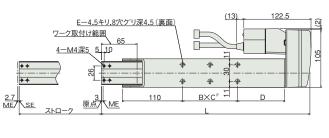


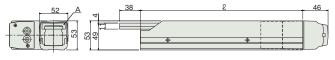
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

# モータ下折返し(オプション記号:MB)

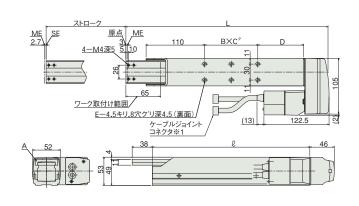


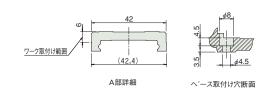
# モータ右折返し(オプション記号:MR)





# モータ左折返し(オプション記号:ML)





# ■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
l	196	246	296	346
B×C₽	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となります。標準仕様は50ストローク の設定がありませんので、ご注意 下さい。

### ③適応コントローラ

RCS2 シリースのアク	ノナュエータ	はト記のコントローフで動作が可能です。こ使	用になる用途に応じ	にタイノをご選択くた	51,°		
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-20①-⑰-2-⑪ SCON-CA-20①-⑰-2-⑩		512点		_	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	7点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/		[SCON-CA] - → M-139
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-20①-⑦-0-⑩ SCON-CA-20①-⑦-0-⑩	l l	768点	R/S以外)	-	- WITOO
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-20I		(-)	単相 AC 200V	_	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20①		512点	三相 AC	_	→ M-153
ポジショナ多軸仕様 ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-20①-⑩-0-⑩	6	256点	200V (XSEL-P/Q/ R/S のみ)	-	→ M-167
プログラム制御		SSEL-CS-1-20①	2	20000点	n/3 (Joy)	_	→ M-197
タイプ	Pilita	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	8	53332 点 (タイプにより異なります)		_	→ M-219

\*\*MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 \*\*①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) \*\*⑩XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) \*\*⑰電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) \*\*⑰ロ種類(NP/PN)

※⑪電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V) ※⑰フィールドネットワーク記号

Α

В

С

D ーブル・

Е

F

G Н

M

RCS2

C ブリッパ ロータリ D

テーブル・ アームフラッ Ε

F

Н

G

テーブルブ スカット スカット メカット 大リ対 に 防滴対応

М

RCS2

RCS2-A6R

ロボシリンダ アームタイプ 本体幅 58mm 200V サーボモータ モータ折返し仕様

■型式項目 RCS2 - A6R -30 シリーズ — タイプ ー オプション

エンコーダ種類 ― モータ種類 ― リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 T1:XSEL-J/K 下記オプション l: インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm 50:50mm

仕様 30W 6: 6mm A: アブソリュート

什様

200:200mm (50mmピッチ毎設定)

N:無し P:1m S:3m M:5m T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル XSEL-R/S

価格表参照 ※モータ折返し方向は、 MB/MR/ML いずれかの 記号を必ずご記入下さい。

CE RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



天吊り ※垂直姿勢で設置を行う



技術資料 巻末-39

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度 の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

# アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
空 <b>以</b>	(W)	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	_	3	48.4	50~200
RCS2-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤	30	6	_	6	96.8	(50mm毎)
	- 🗖				. lm / L. 1461 //	

#### ■ストロークと最高速度 ストローク 50~200 リード (50mm 毎) 12 400

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

(単位は mm/s)

200

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

@7\D #	標準価格				
②ストローク	①エンコーダ種類				
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

6

種類	ケーブル記号	標準価格
	<b>P</b> (1m)	
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	
	<b>M</b> (5m)	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	
	X16 (16m)~ X20 (20m)	
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

# ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	В	→ D-77	_
CE対応仕様	CE	→ D-77	_
モータ下折返し仕様	MB	→ D-78	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-78	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-78	_
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	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	O.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:8.1N·m Mb:10.0N·m Mc:6.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(58)

# www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

登末-67

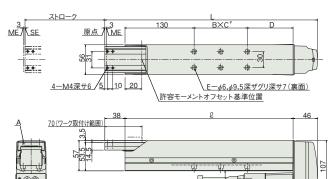


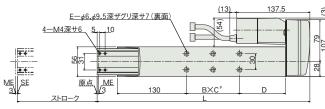


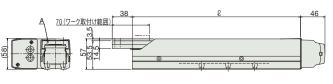
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

#### モータ下折返し(オプション記号: MB) モータ右折返し(オプション記号:MR)

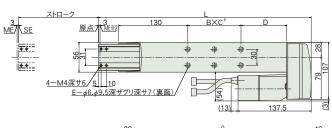
137.5

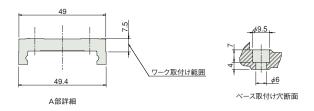


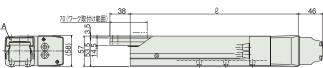




# モータ左折返し(オプション記号:ML)







# ■ストローク別寸法・質量

	J 111	7/12	尺垂	
ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
P	216	266	316	366
B×C⁵	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となります。標準仕様は50ストローク の設定がありませんので、ご注意

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ę.	216	266	316	366
B×C⁵	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

③適応コン	$\vdash \Box$	ーラ
-------	---------------	----

(13)

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-30D①-⑩-2-⑪ SCON-CA-30D①-⑰-2-⑪		512点		_	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	7点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/		[SCON-CA] → M-139
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-30D①-⑦-0-⑩ SCON-CA-30D①-⑦-0-⑩		768点	R/S以外)	_	W 100
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-30DI		(-)	単相 AC 200V	_	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-30D①		512点	三相 AC	_	→ M-153
ポジショナ多軸仕様 ネットワーク制御タイプ	1885	MSCON-C-1-30D①	6	256点	200V (XSEL-P/Q/ R/S のみ)	-	→ M-167
プログラム制御		SSEL-CS-1-30D①	2	20000点	H/S のみ)	_	→ M-197
タイプ	Pilita	XSEL-@-1-30D①-N1-EEE-2-®	8	53332 点 (タイプにより異なります)		_	→ M-219
*MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 **①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)							

В

Α

С

D ーブル・ Е

F

G

Н

M

RCS2

C ブリッパ ロータリ

D テーブル・ アームフラッ Е

F

G

H テーツン スカラト スカラト K クリ対 L 防済対

M

RCS2

# RCS2-F5 D ロボシリンダ フラットタイプ 本体幅 55mm 200V サーボモータ モータビルドイン (直結) 仕様

■型式項目 RCS2 - F5D -シリーズ -- タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類

I: インクリメンタル 60: サーボモータ 16:16mm

60W 8: 8mm 100:サーボモータ A: アブソリュート 4: 4mm 什様 100W

50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

- オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

**C** € RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



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

天吊り



, 選定上σ

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低 下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度

技術資料

- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -87 ページをご参照下さい。

の確認をして下さい。

## アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

モータ出力	リード	-500		定格推力	ストローク
(W)	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
	16		2.0	63.8	
60	8		5.0	127.5	
	4	巻末	11.5	255.1	50~300
	16	参照	3.5	105.8	(50mm 毎)
100	8		9.0	212.7	
	(mm) 水平(kg) 垂直(kg) (N) 2.0 63.8 2.0 63.8 2.0 127.4 2.0 16 2.0 63.8 2.0 127.4 2.0 2.0 16 2.0 16 2.0 10 1.0 2.0 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10	424.3			
	60	(W) (mm)  16  60 8  4  16  100 8	(W) (mm) 水平(kg) 16 60 8	(W) (mm) 水平(kg) 垂直(kg) 2.0 2.0 60 8 5.0 4 巻末 P120 参照 3.5 9.0	(W)

#### ■ストロークと最高速度

リード	トローク	50~300 (50mm 每)
16	3	800
8	1	400
4		200

(単位は mm/s)

**登末-39** 

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オブション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

	標準価格							
②ストローク		①エンコーダ種類						
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート					
	モータ	<sup>7</sup> W 数	モータ W 数					
	60W	100W	60W	100W				
50	_	_	_	_				
100			_	_				
150	-	_	_	_				
200	200 –		_	_				
250	_	_	_	_				
300	ı	_	_	_				

#### ④ケーブル長価格表(標準価格)

O : : : : e il la la : i la la :					
種類	ケーブル記号	標準価格			
	<b>P</b> (1m)	_			
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	-			
	<b>M</b> (5m)	_			
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_			
長さ特殊	X11 (11m)~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_			
	<b>RO1</b> (1m) ~ <b>RO3</b> (3m)	_			
	<b>RO4</b> (4m) ~ <b>RO5</b> (5m)	_			
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_			
	<b>R11</b> (11m)~ <b>R15</b> (15m)	_			
	R16 (16m)~ R20 (20m)	_			

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

#### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-77	_
CE対応仕様	CE	→ D-77	_
原点逆仕様	NM	→ D-78	_

項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10				
繰返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	0.05mm 以下				
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理				
動的許容モーメント(※)	Ma: 5.81N·m Mb: 8.30N·m Mc: 14.8N·m				
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)				

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







※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので ご注意下さい。







Ε

Α

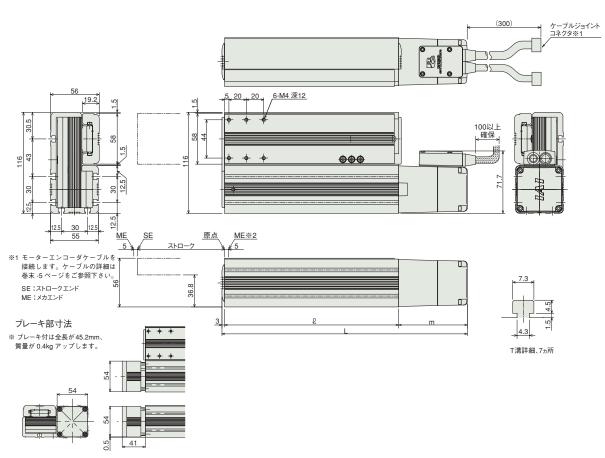
В

F

G Н

M

RCS2



# ■ストローク別寸法・質量

スト	ストローク		100	150	200	250	300
	60W	232	282	332	382	432	482
_	100W	250	300	350	400	450	500
	l		200	250	300	350	400
	60W	79					
m	100W	97					
質量	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3
(kg)	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5

### ③適応コントローラ

RCS2 シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。							
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-□①-⑩-2-⑪ SCON-CA-□①-⑩-2-⑪		512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/ R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC		[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	,	7点			SCON-CA] → M-139
フィールド ネットワークタイプ		SCON-CAL-□①-⑦-0-⑪ SCON-CA-□①-⑦-0-⑩		768点		-	
パルス列入力 制御タイプ		SCON-CA-□I-⑩-2-⑪		(-)		_	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-□①		512点			_
ポジショナ多軸仕様 ネットワーク制御タイプ	HEE	MSCON-C-1-□①-⑩-0-⑩	6	256点	200V (XSEL-P/Q/ R/S のみ)	-	→ M-167
プログラム制御 タイプ		SSEL-CS-1-□①	2	20000点	n/3のか)	_	→ M-197
	Pilled	XSEL-@-1-□①-N1-EEE-2-®	8	53332 点 (タイプにより異なります)		_	→ M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。※①電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)※②フィールドネットワーク記号

※□モータ種類(60/100)
※@XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※⑰IO種類(NP/PN)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※⑫電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

B ロッド タイプ

C グリッパ ロータリ アーブル アームフラット Е

F

G Н

# グリッパ・ロータリ・テーブル・アーム・フラットタイプ オプション

# ケーブル取出し方向

型式 A1/A0

説 明 アクチュエータケーブルの取出し方向を、側面取出し、底面取出しの2種類から選択出来ます。

# アクチュエータケーブル1m仕様(RCP4-GR□専用)

型式 AC1

説 明 アクチュエータケーブルの長さは標準が 200mm ですが、オプションで 1000mm に変更できます。

# ブレーキ

型式 B/BE/BL/BR

アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF 又はサーボ OFF 時にスライダが落下して取り付け物等を破損しない為の保持機構です。

#### CE 対応

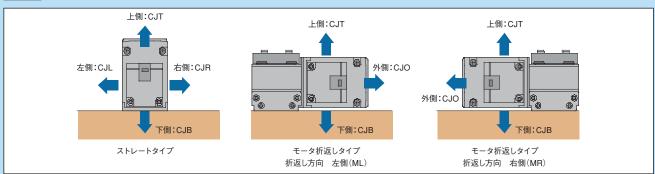
型 式 CE

説明 巻末-70ページCEマーク対応表をご参照下さい。標準でCEに対応していない機種で、CE対応が必要な場合は本オプションをご指定下さい。

# ケーブル取出し方向変更

型式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

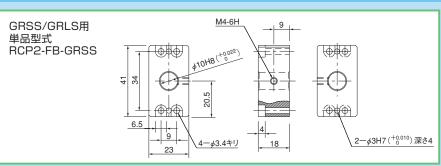
説 明 アクチュエータ本体に装着するモータ・エンコーダケーブルの取付方向を上下左右に変更することが出来ます。

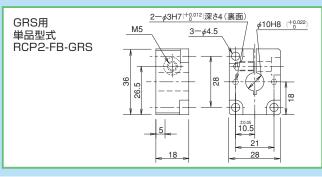


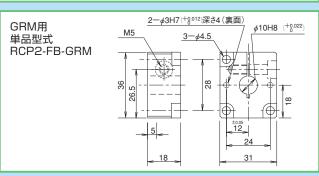
# フランジブラケット

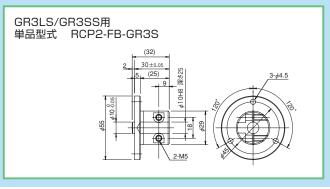
型 式 FB

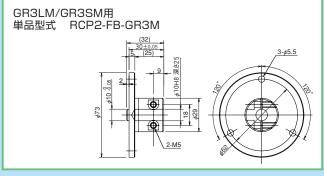
説 明 グリッパ本体を固定するためのブ ラケットです。











#### キー溝付仕様

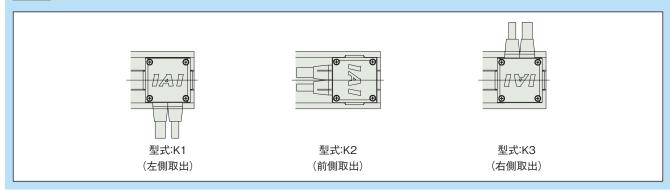
型式

説明回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

#### コネクタケーブル取出方向変更

型 式 K1 / K2 / K3

説 明 コネクタケーブルの取出し方向を、左側/前側/右側の3方向から選択が出来ます。



# リミットスイッチ

型式

原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行 なうためのオプションです。(但しロータリタイプは全機種標準設定となります。)

# 省電力対応

型式【A

説明コントローラの電源容量を低減するオプションです。

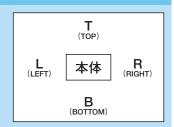
標準仕様/高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。 (機種によって最大値は変化しますので、詳細はACON/ASELコントローラの電源容量をご覧下さい)

# モータ折返し方向

型式 MB/ML/MR/MT

説 明 モータ折返しタイプのモータ折返し方向を指定する記号です。モータ側から見て下側折返しが MB(アームタイプ限定)、左側折返しが ML(全機種)、右側折返しが MR(全機種) 上側折返し が MT となります。

アームタイプは MB が、その他の機種は ML が標準となります。(RCS2-RA13R は MT が 基準となります)



### 原点逆仕様

型式

通常原点位置は、モータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側 に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に 返却して頂き調整が必要となりますのでご注意下さい)

В

С

D

F

G

Н

M

В

D Ε

F

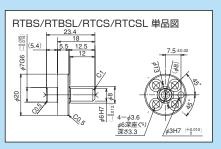
G Н

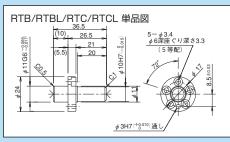
М

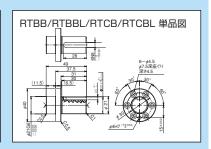
## シャフトアダプタ

型 式 SA

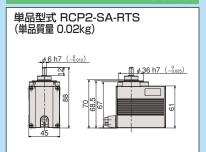
説明ロータリの回転部に冶具等を取り付けるためのアダプタです。



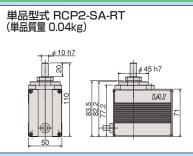




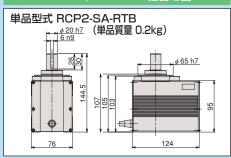
# RCP2-RTBS / RTBSL 組合せ図



# RCP2-RTB / RTBL 組合せ図



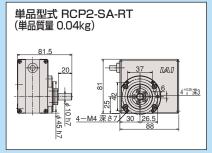
# RCP2-RTBB / RTBBL 組合せ図



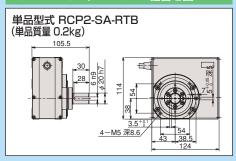
# RCP2-RTCS / RTCSL 組合せ図



# RCP2-RTC / RTCL 組合せ図



# RCP2-RTCB / RTCBL 組合せ図

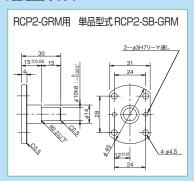


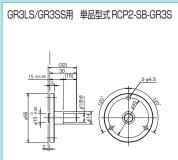
# シャフトブラケット

型式SB

説 明 グリッパ本体を取り付けるための固定金具です。







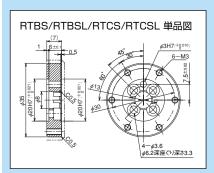


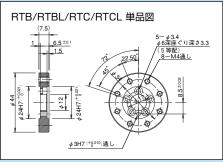


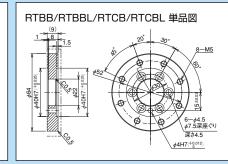
# テーブルアダプタ

型 式 TA

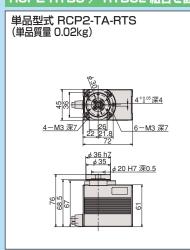
説明ロータリタイプの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。



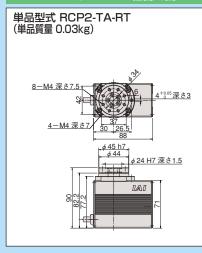




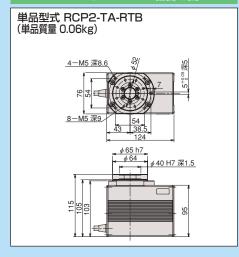
# RCP2-RTBS / RTBSL 組合せ図



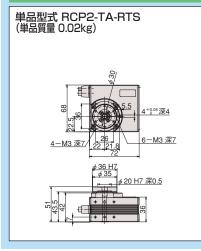
# RCP2-RTB / RTBL 組合せ図



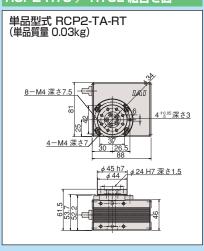
# RCP2-RTBB / RTBBL 組合せ図



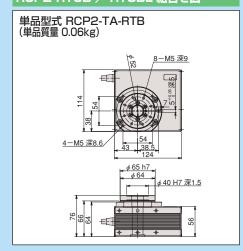
# RCP2-RTCS / RTCSL 組合せ図



# RCP2-RTC / RTCL 組合せ図



# RCP2-RTCB / RTCBL 組合せ図



В

С

D

Е

F

G

Н

M