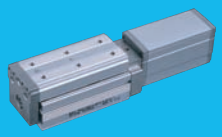
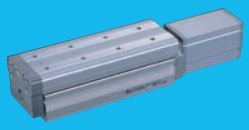
テーブルタイプ／アームタイプ フラットタイプ

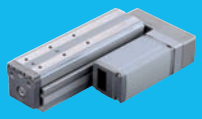
RCP3　RCS3
RCA2　RCS2
RCA

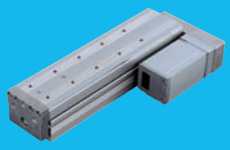
RCP3/RCA2 -TA3C


RCP3/RCA2 -TA5C


RCP3/RCA2 -TA7C

RCP3/RCA2 -TA3R


RCP3/RCA2 -TA5R


RCP3/RCA2 -TA7R

RCA2-TCA3NA

RCA2-TWA3NA

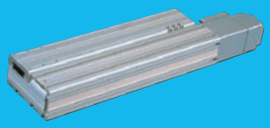
RCA2-TFA3NA

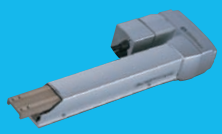
RCS3-CTZ5C

RCS2-TCA5N

RCS2-TWA5N

RCS2-TFA5N


RCS2-F5D

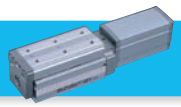

RCA/RCS2 -A4R

RCA/RCS2 -A6R

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

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。

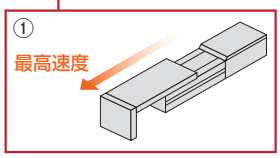
【位置決め動作選定条件】

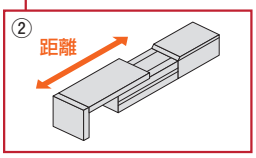
下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件（①最高速度、②距離、③重さ）を満たす機種を選択して下さい。

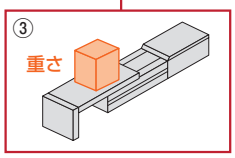
【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※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、〈　〉は垂直使用の場合									リード(mm)	定格推力	最大押付力	可搬質量(kg)	
25mm	30	50	75	100	150	200	250	300		(N)	(N)	水平	垂直
	200								4	42.7	—	0.75	0.25
	100								2	85.5	—	1.5	0.5

選定条件







〈表のご注意〉（1）帯の色はモータ種類毎に設定されています。
（緑：パルスモータ、青：24Vサーボ、グレー：200Vサーボモータ）
（2）パルスモータ仕様は速度によって可搬質量が変化しますので、各機種掲載ページの速度と可搬質量の相関図で、実際のスペックをご確認下さい。

テーブルタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※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、〈　〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力 (N)	最大押付力 (N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状を表します。		掲載ページ
RCP3		300〈200〉	6	—	15	~0.7	~0.3	I	⊖24V ⊜100V～⊜230V	RCP3-TA3□	—	D-7 D-17
		200〈133〉	4	—	22	~1.4	~0.6					
		100〈67〉	2	—	45	~2	~1					
		300	6	—	25	~1	~0.5			RCP3-TA4□	—	D-9 D-19
		200	4	—	37	~2	~1					
		100	2	—	75	~3	~1.5					
		465〈400〉	10	—	34	~2	~1			RCP3-TA5□	—	D-11 D-21
		250	5	—	68	~4	~1.5					
		125	2.5	—	136	~6	~3					
		560〈500〉	12	—	60	~4	~1			RCP3-TA6□	—	D-13 D-23
		300	6	—	110	~6	~2					
		150	3	—	189	~8	~4					
		600〈580〉	12	—	60	~6	~1			RCP3-TA7□	—	D-15 D-25
		300	6	—	110	~8	~2					
		150	3	—	189	~10	~4					

※〈　〉内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル　A = アブソリュート

⊖=DC（直流）　⊜=AC（交流）

テーブルタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※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、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状を表します。		掲載ページ
RCA2		25mm 30 50 75 100 150 200 250 300										
		200	4	42.7	—	0.75	0.25	I	⊖24V ⇄100V	RCA2-TCA3NA (ボールネジ)	—	D-27
		100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50	1	170.9	—	3	1					
		200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TCA3NA (すべりネジ)	—	D-27
		100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50	1	100.5	—	1	0.5					
		〈220〉 270 300	6	33.8	—	2	0.5			RCA2-TCA4NA (ボールネジ)	—	D-29
		200	4	50.7	—	3	0.75					
		100	2	101.5	—	6	1.5					
		220 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-TCA4NA (すべりネジ)	—	D-29
		200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100	2	59.7	—	1	0.5					
		200	4	42.7	—	0.75	0.25			RCA2-TWA3NA (ボールネジ)	—	D-31
		100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50	1	170.9	—	3	1					
		200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TWA3NA (すべりネジ)	—	D-31
		100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50	1	100.5	—	1	0.5					
		〈220〉 270 300	6	33.8	—	2	0.5			RCA2-TWA4NA (ボールネジ)	—	D-33
		200	4	50.7	—	3	0.75					
		100	2	101.5	—	6	1.5					
		220 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-TWA4NA (すべりネジ)	—	D-33
		200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100	2	59.7	—	1	0.5					
		200	4	42.7	—	0.75	0.25			RCA2-TFA3NA (ボールネジ)	—	D-35
		100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50	1	170.9	—	3	1					
		200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TFA3NA (すべりネジ)	—	D-35
		100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50	1	100.5	—	1	0.5					
		〈220〉 270 300	6	33.8	—	2	0.5			RCA2-TFA4NA (ボールネジ)	—	D-37
		200	4	50.7	—	3	0.75					
		100	2	101.5	—	6	1.5					
		220 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-TFA4NA (すべりネジ)	—	D-37
		200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100	2	59.7	—	1	0.5					
		300	6	28	—	1	0.5			RCA2-TA4□	—	D-39 D-47
		200	4	43	—	2	1					
		100	2	85	—	3	1.5					
		465 〈400〉	10	34	—	2	1			RCA2-TA5□	—	D-41 D-49
		250	5	68	—	3.5	2					
		125	2.5	137	—	5	3					
		560 〈500〉	12	17	—	2	0.5			RCA2-TA6□	—	D-43 D-51
		300	6	34	—	4	1.5					
		150	3	68	—	6	3					
		600 〈580〉	12	26	—	4	1			RCA2-TA7□	—	D-45 D-53
		300	6	53	—	6	2.5					
		150	3	105	—	8	4					

アームタイプ

RCA		330	10	39.2	—	—	2.5	I A	⊖24V ⇄100V	RCA-A4R	—	D-63
		165	5	78.4	—	—	4.5					
		400	12	33.3	—	—	2			RCA-A5R	—	D-65
		200	6	65.7	—	—	4					
		400	12	48.4	—	—	3			RCA-A6R	—	D-67
		200	6	96.8	—	—	6					

※〈 〉内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル　A = アブソリュート

⊖=DC(直流)　⇄=AC(交流)

性能（スペック）確認

テーブルタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※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、〈　〉は垂直使用の場合 25mm / 30 / 50 / 75 / 100 / 150 / 200 / 250 / 300	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
RCS3		833	30	85	—	1.5	1	I A	200V	RCS3-CTZ5C	—	D-55
RCS2		280〈230〉 380〈330〉	10	89	—	5	1.5	I A	100V 200V	RCS2-TCA5N	—	D-57
		250〈230〉 250	5	178	—	10	3					
		125	2.5	356	—	20	6					
		280〈230〉 380〈330〉	10	89	—	5	1.5			RCS2-TWA5N	—	D-59
		250〈230〉 250	5	178	—	10	3					
		125	2.5	356	—	20	6					
		280〈230〉 380〈330〉	10	89	—	5	1.5			RCS2-TFA5N	—	D-61
		250〈230〉 250	5	178	—	10	3					
		125	2.5	356	—	20	6					

アームタイプ

シリーズ	外観	ストローク	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
RCS2		330	10	39.2	—	—	2.5	I A	100V 200V	RCS2-A4R	—	D-69
		165	5	78.4	—	—	4.5					
		400	12	33.3	—	—	2			RCS2-A5R	—	D-71
		200	6	65.7	—	—	4					
		400	12	48.4	—	—	3			RCS2-A6R	—	D-73
		200	6	96.8	—	—	6					

フラットタイプ

シリーズ	外観	ストローク	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量 水平	可搬質量 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
RCS2		800	16	63.8	—	—	2	I A	100V 200V	RCS2-F5D (60W)	—	D-75
		400	8	127.5	—	—	5					
		200	4	255.1	—	—	11.5					
		800	16	105.8	—	—	3.5			RCS2-F5D (100W)	—	
		400	8	212.7	—	—	9					
		200	4	424.3	—	—	18					

I = インクリメンタル　A = アブソリュート

⊖ = DC（直流）　～ = AC（交流）

MEMO

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-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

■型式項目　RCP3 — TA3C — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □ - □

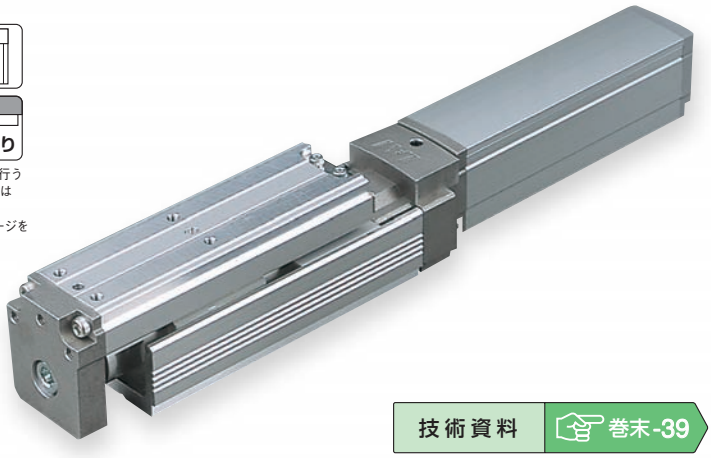
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



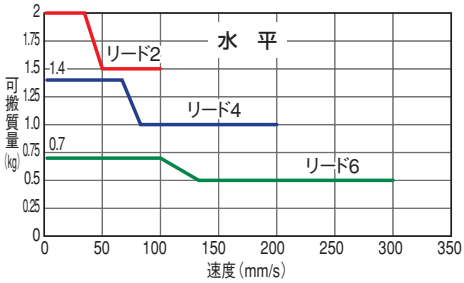
技術資料　巻末-39

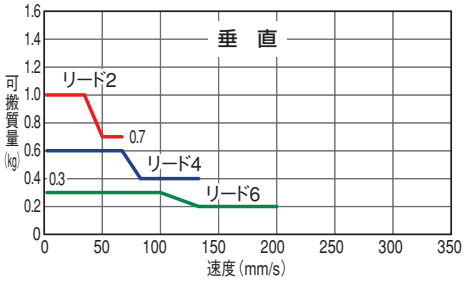
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G(リード2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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1)速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～0.7	～0.3	15	20～100(10mm毎)
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④	ボールネジ	4	～1.4	～0.6	22	20～100(10mm毎)
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④	ボールネジ	2	～2	～1	45	20～100(10mm毎)

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

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100(mm)
ボールネジ	6	300〈200〉
ボールネジ	4	200〈133〉
ボールネジ	2	100〈67〉

※〈　〉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
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(ロボットケーブル)	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m)～X10(10m)	—
	X11(11m)～X15(15m)	—
	X16(16m)～X20(20m)	—

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

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→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　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)

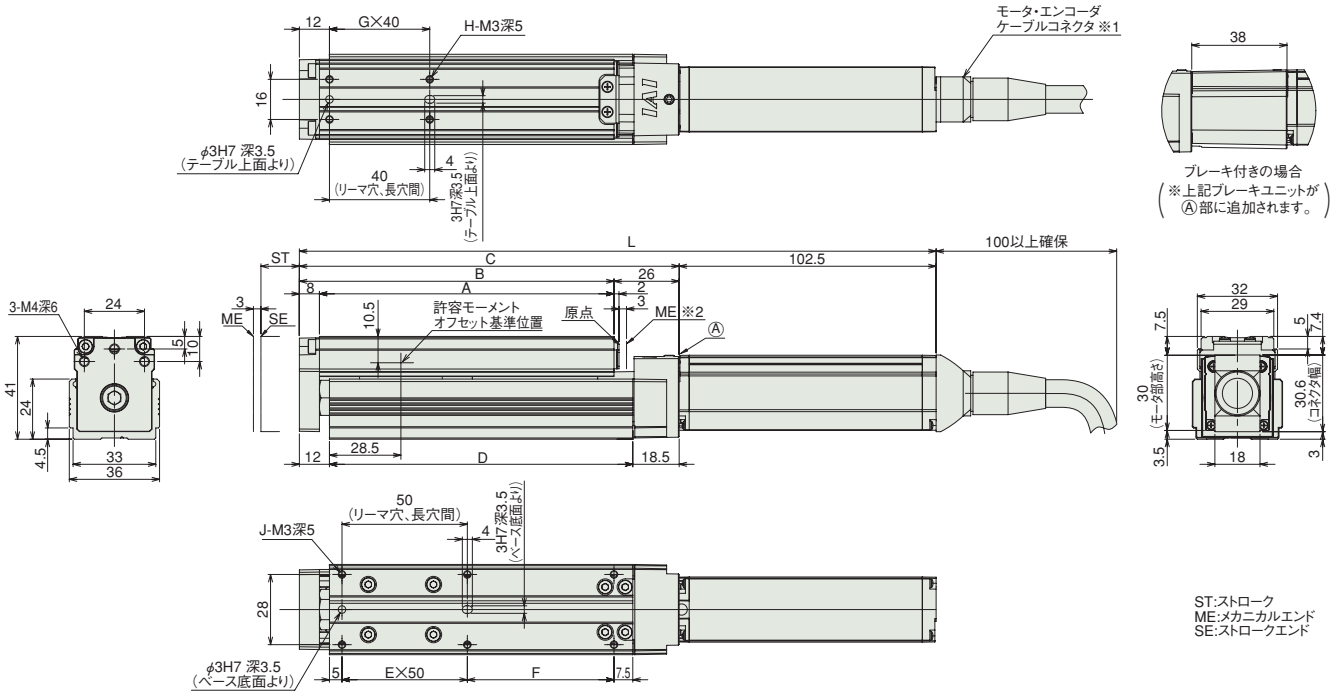
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※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
L	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
A		87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B		95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
C		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
H		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。

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-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

■型式項目　RCP3 — TA4C — I — 28P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

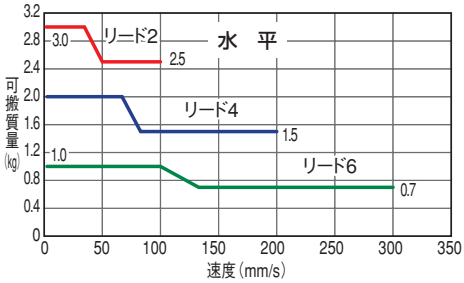
技術資料　巻末-39

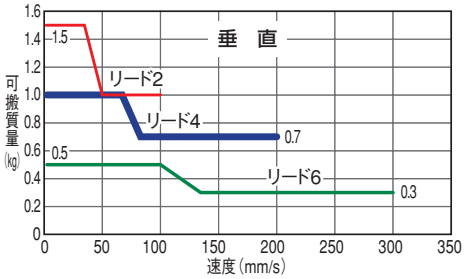
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④	ボールネジ	6	～1	～0.5	25	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④		4	～2	～1	37	
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④		2	～3	～1.5	75	

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	20～100 (mm)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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　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)

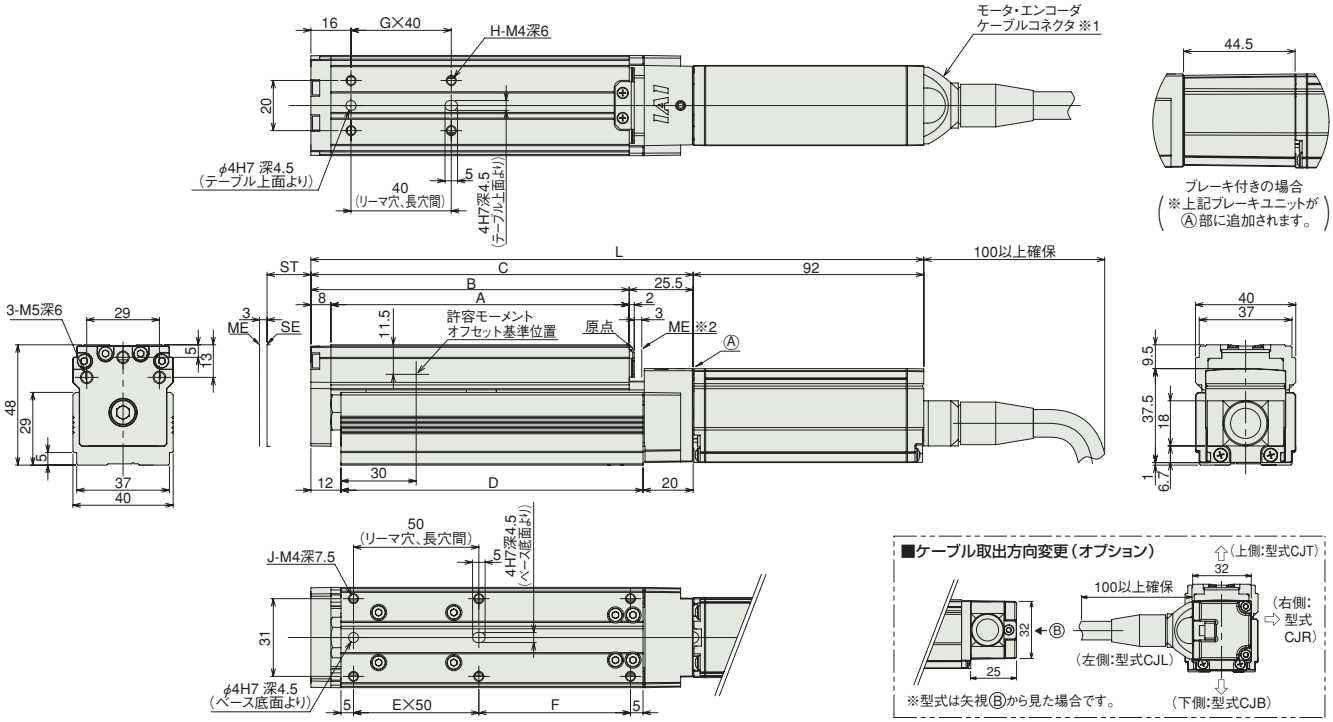
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルは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。

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	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
A		89	99	109	119	129	139	149	159	169
B		97	107	117	127	137	147	157	167	177
C		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
E		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
H		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シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-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

■型式項目　RCP3 — TA5C — I — 35P — □ — □ — □ — □ — □

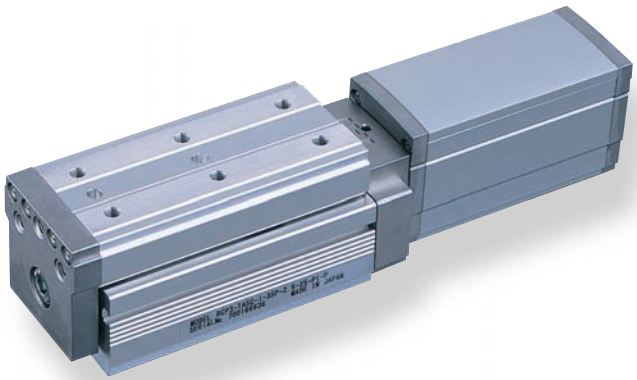
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



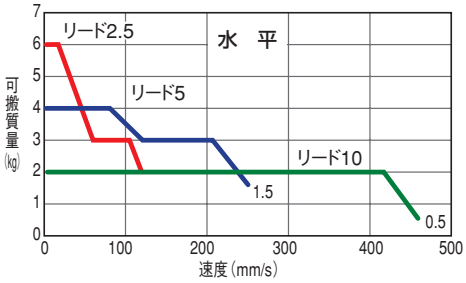
技術資料　巻末-39

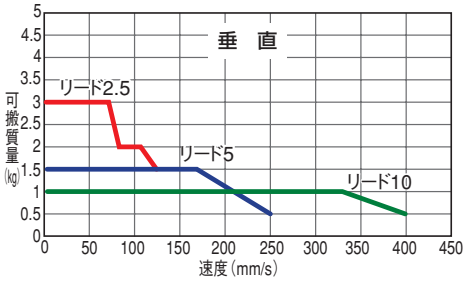
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 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

（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。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	～2	～1	34	25～100 (25mm毎)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	～4	～1.5	68	
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。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	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）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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	B	→ 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	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）

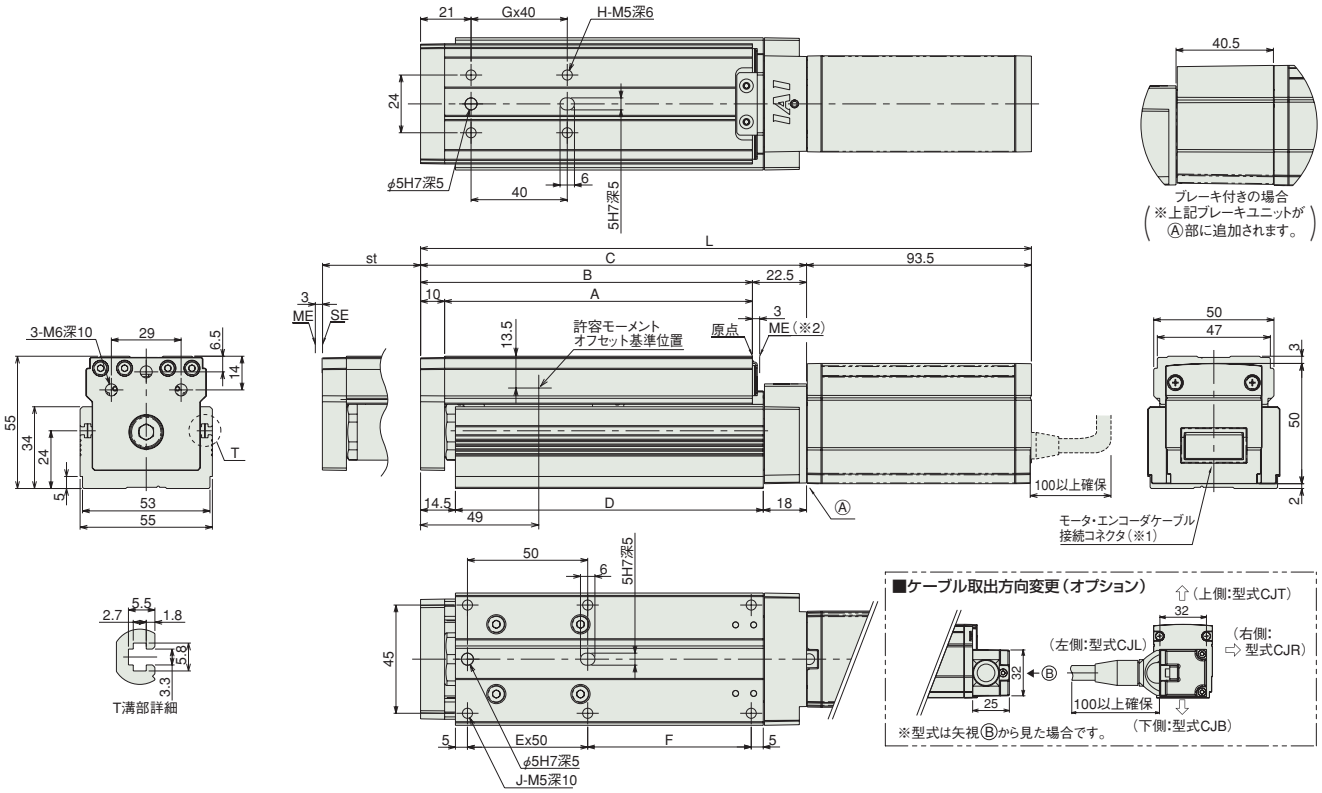
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク		25	50	75	100
L	ブレーキ無し	229	254	279	304
	ブレーキ付き	269.5	294.5	319.5	344.5
A		103	128	153	178
B		113	138	163	188
C		135.5	160.5	185.5	210.5
D		103	128	153	178
E		1	1	2	2
F		43	68	43	68
G		1	1	2	2
H		4	4	6	6
J		6	6	8	8
質量(kg)		1.2	1.4	1.5	1.7

(※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

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-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

■型式項目　RCP3 — TA6C — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □

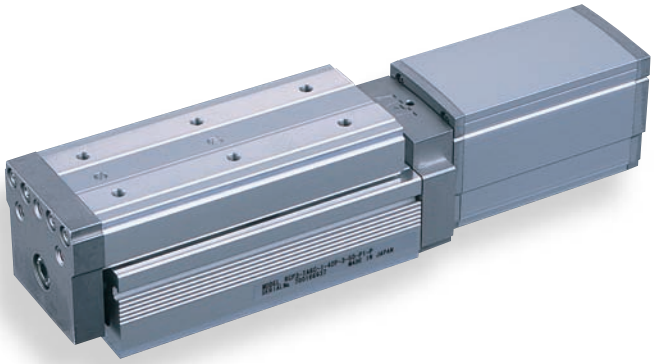
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



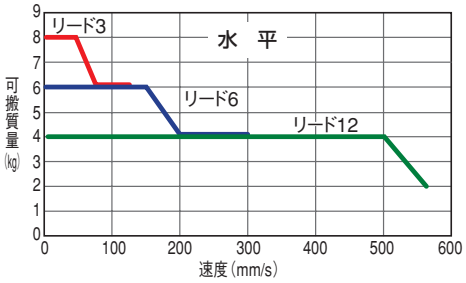
技術資料　巻末-39

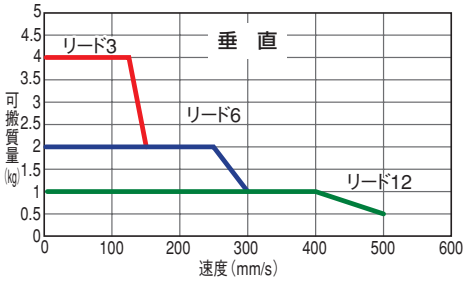
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 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。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	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	25～150 (25mm毎)
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～6	～2	110	
RCP3-TA6C-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

リード＼ストローク	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）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※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	B	→ 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: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）

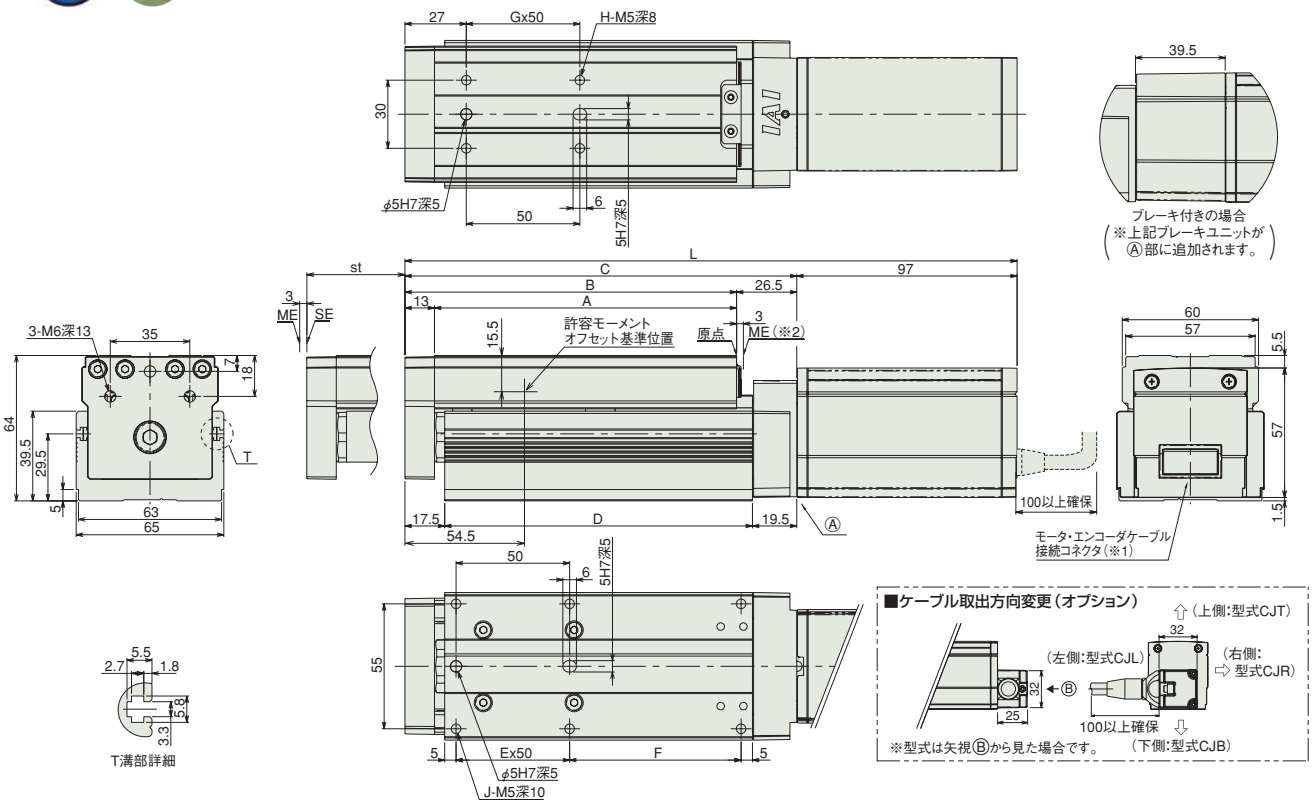
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク		25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
A		108	133	158	183	208	233
B		121	146	171	196	221	246
C		147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
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
H		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

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-TA7C

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

■型式項目　RCP3 — TA7C — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □

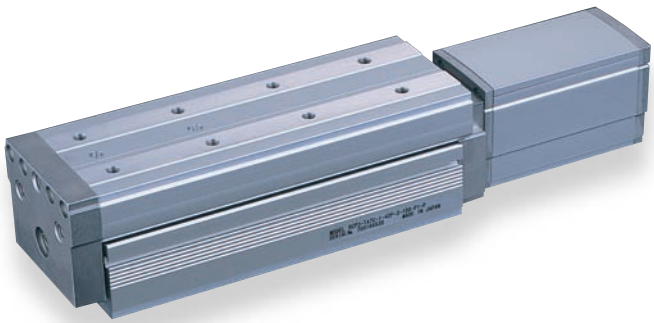
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ～ 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



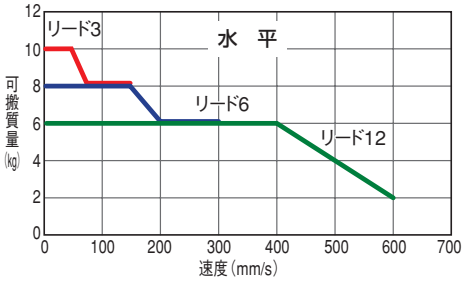
技術資料　巻末-39

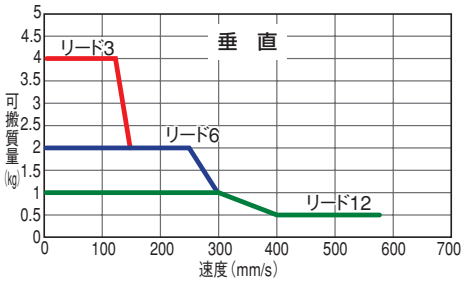
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 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。

型式	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	最大可搬質量（注 1） 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～1	60	25～200 (25mm毎)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	～8	～2	110	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	～10	～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

リード＼ストローク	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）

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（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 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）

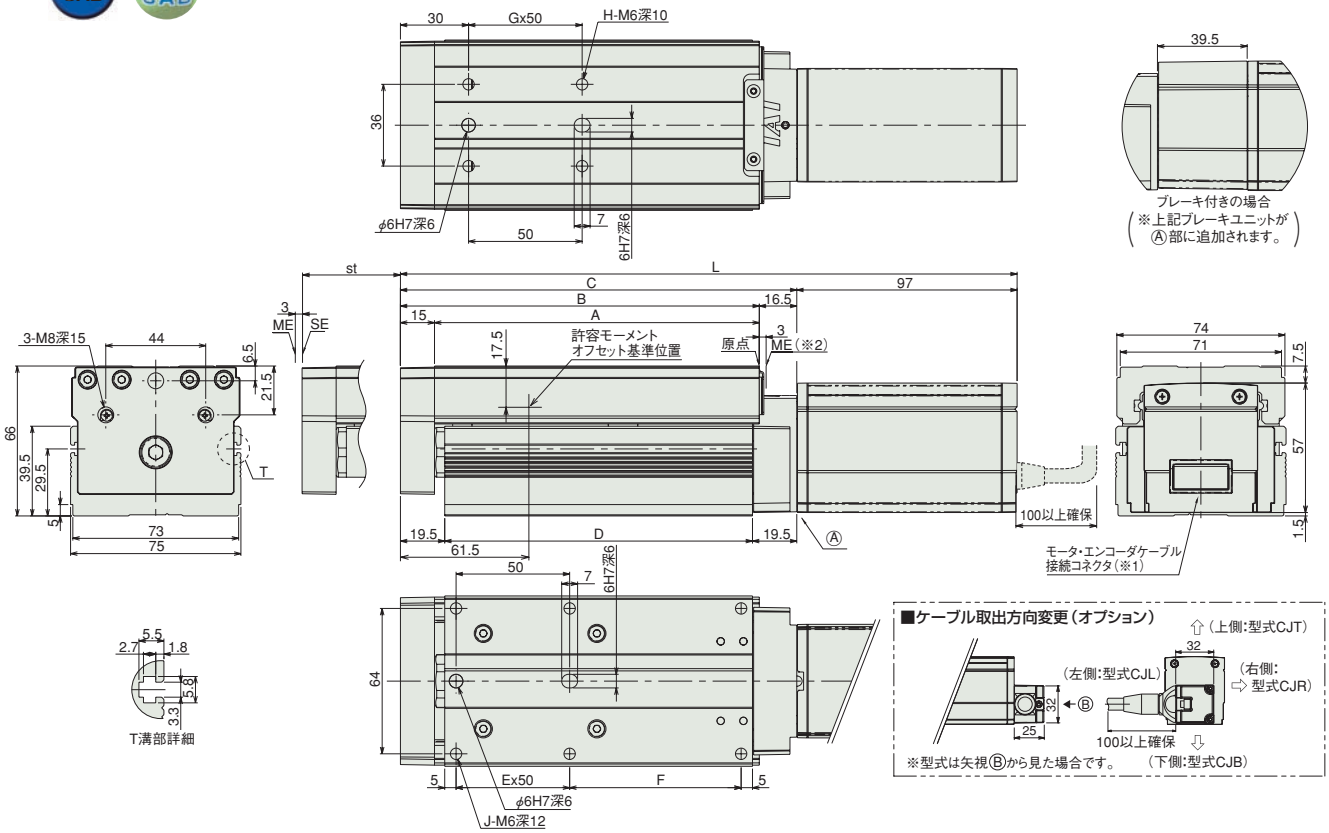
（※）基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
	ブレーキ付き	286	311	336	361	386	411	436	461
A		118	143	168	193	218	243	268	293
B		133	158	183	208	233	258	283	308
C		149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
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
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

（※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

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

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

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

RCP3-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

■型式項目　RCP3 — TA3R — I — 20P — □ — □ — □ — □ — □ - □

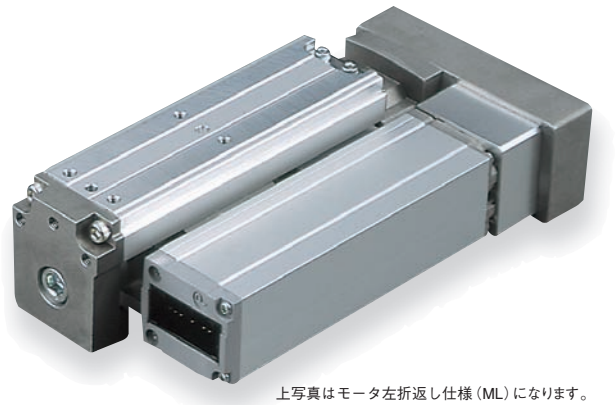
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20 □サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 〜 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

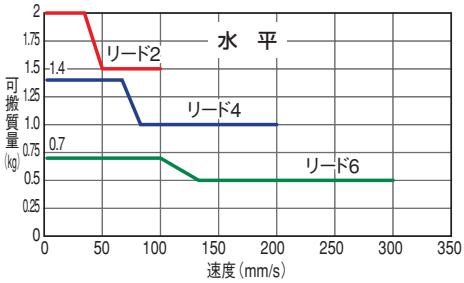
技術資料　巻末-39

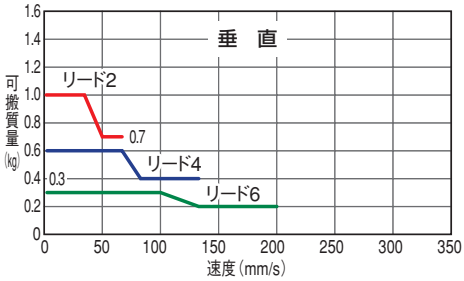
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	垂直 (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	ボールネジ	6	～0.7	～0.3	15	±0.02	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④		4	～1.4	～0.6	22		
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 オプション　※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク		20 ～ 100 (mm)
ボールネジ	6	300〈200〉
	4	200〈133〉
	2	100〈67〉

※〈 〉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
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（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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: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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

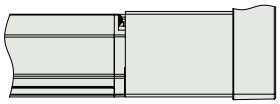
寸法図

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

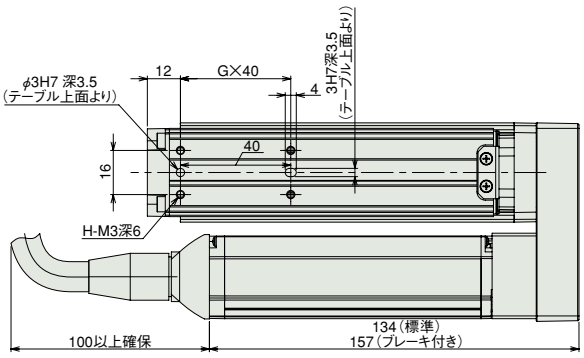
特注対応のご案内 巻末-67

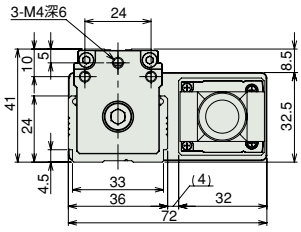
2次元CAD 3次元CAD

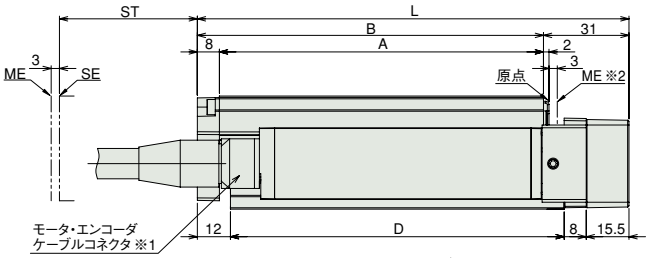
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

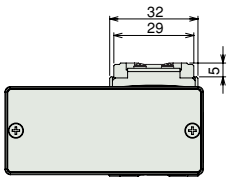


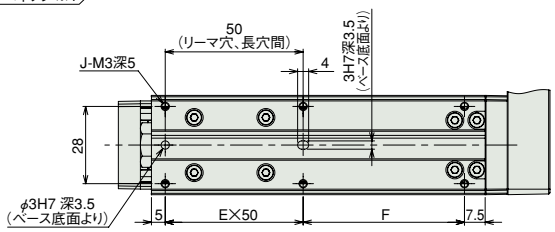
ブレーキ付きの場合
（寸法は右図参照）











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

※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
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B	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
H	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。

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-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

■型式項目　RCP3 － TA4R － I － 28P － □ － □ － □ － □ － □

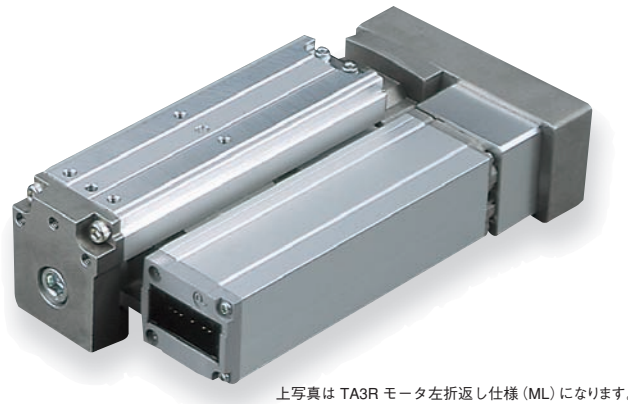
RCP3	TA4R	I	28P	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28 □サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



上写真は TA3R モータ左折返し仕様（ML）になります。

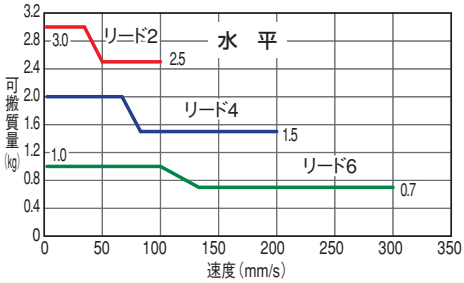
技術資料　巻末-39

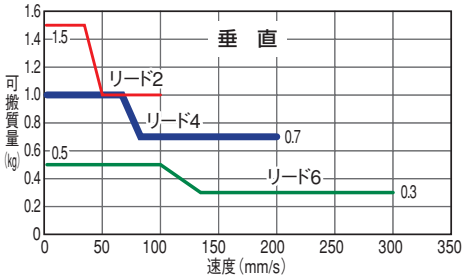
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

（注 1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量（注 1） 水平 (kg)	垂直 (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	ボールネジ	6	～1	～0.5	25	±0.02	20～100 (10mm毎)
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④		4	～2	～1	37		
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④		2	～3	～1.5	75		

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		20～100 (mm)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

（単位は mm/s）

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

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
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（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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）

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

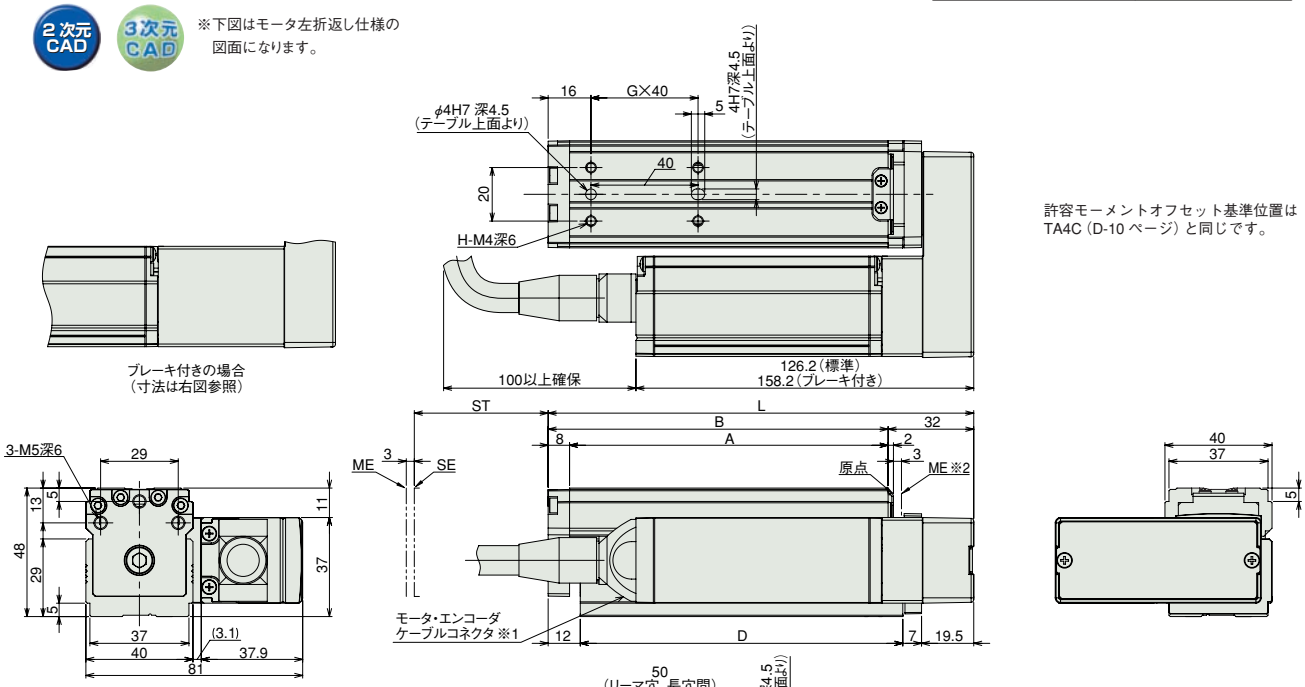
寸法図

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

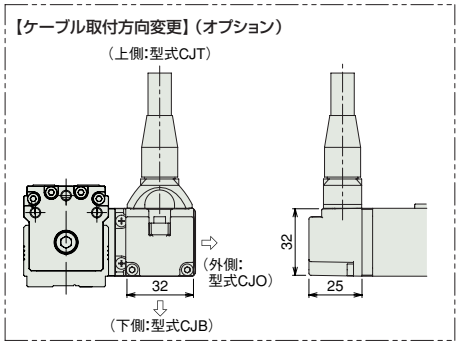
特注対応のご案内 巻末-67

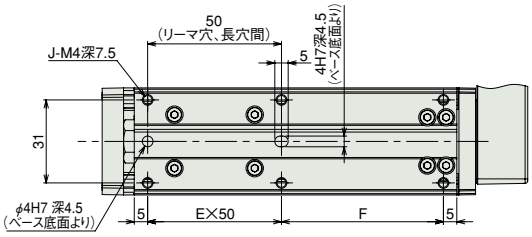
2次元CAD 3次元CAD

※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。





ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※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 0.2kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	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
E	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
H	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	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-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

■型式項目　RCP3 － TA5R － I － 35P － □ － □ － □ － □ － □

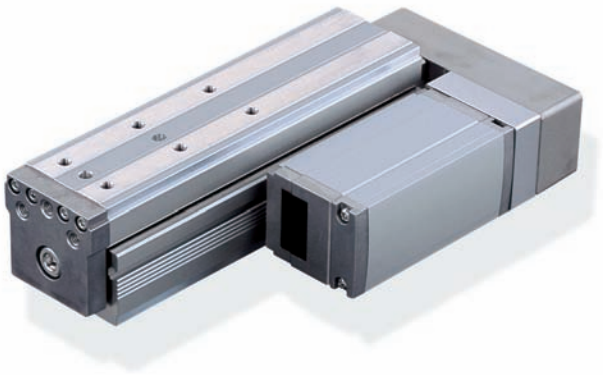
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



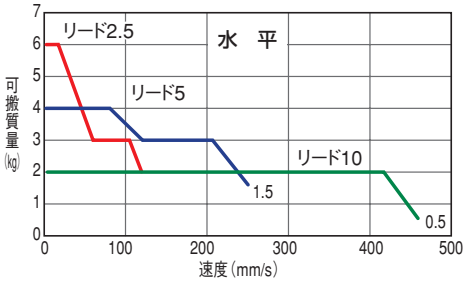
技術資料　巻末-39

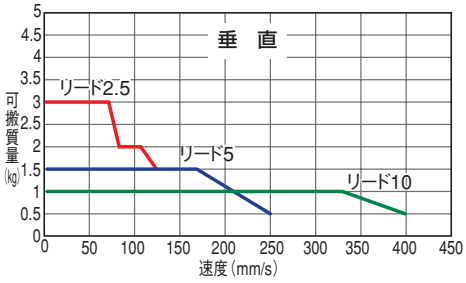
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 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 (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	～2	～1	34	25～100 (25mm毎)
RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	～4	～1.5	68	
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 ～ 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）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

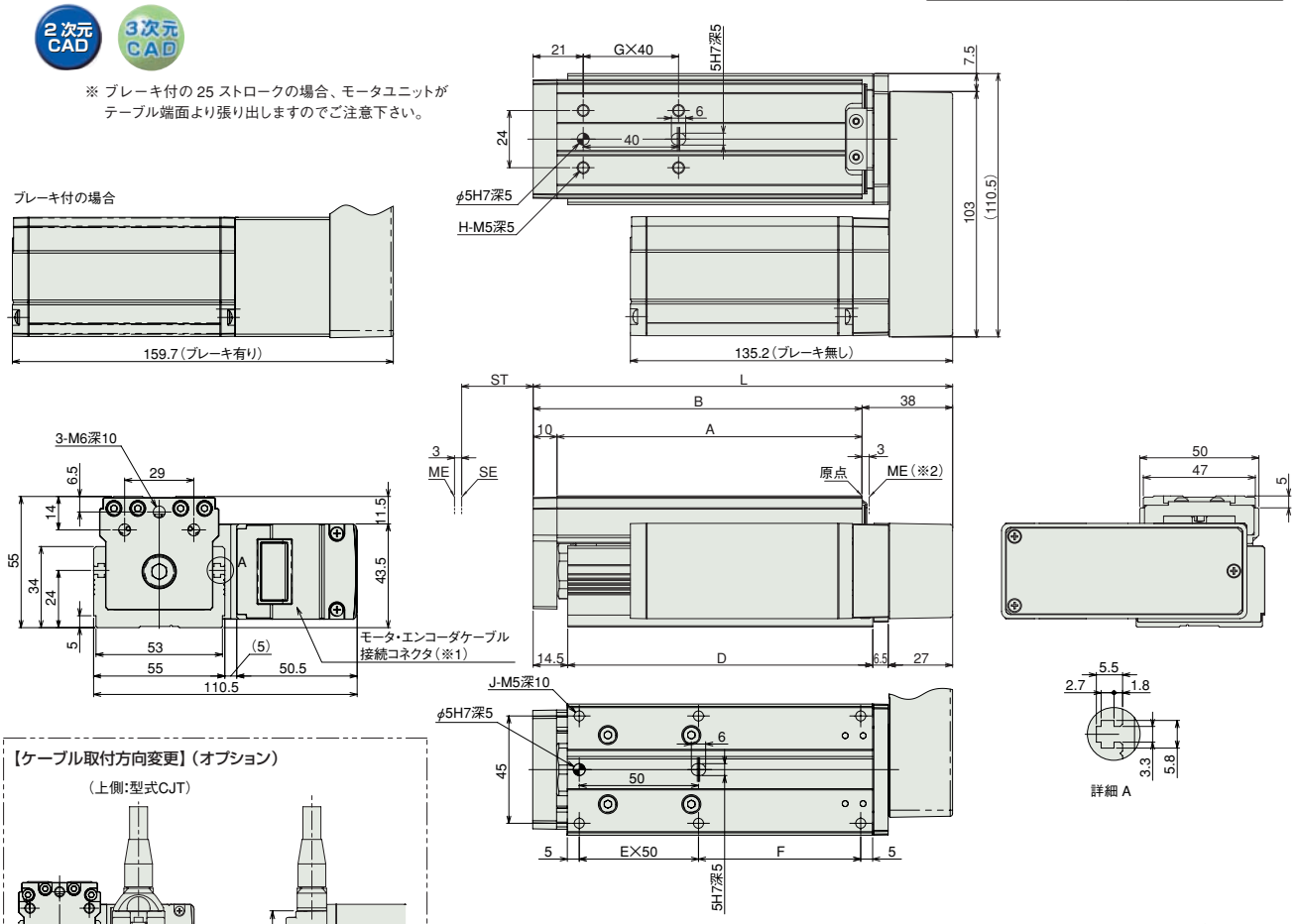
寸法図

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

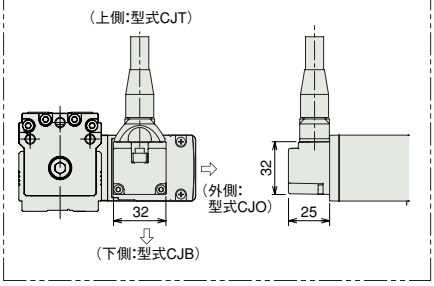
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※ ブレーキ付の 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。



【ケーブル取付方向変更】（オプション）



許容モーメントオフセット基準位置は TA5C（D-12 ページ）と同じです。

■ストロークの別寸法・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
A	103	128	153	178
B	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
H	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

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCP3-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

■型式項目　RCP3 — TA6R — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □

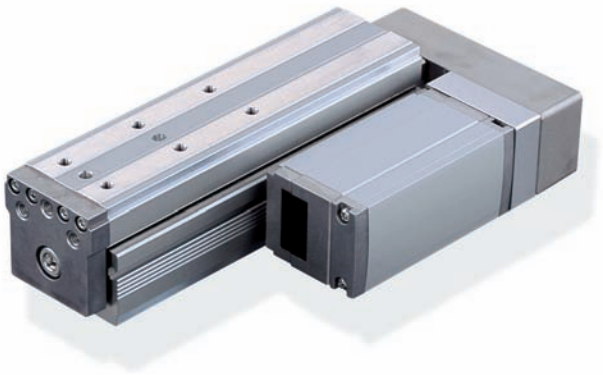
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



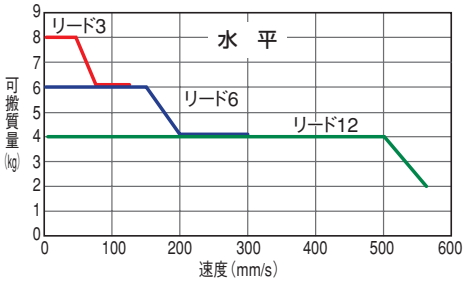
技術資料　巻末-39

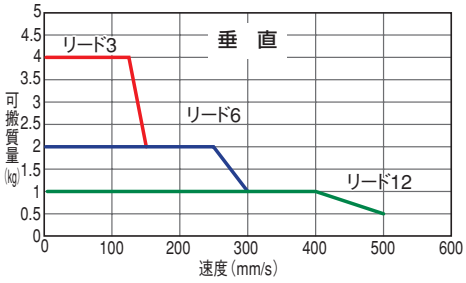
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 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 (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	～4	～1	60	25～150 (25mm毎)
RCP3-TA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	～6	～2	110	
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）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

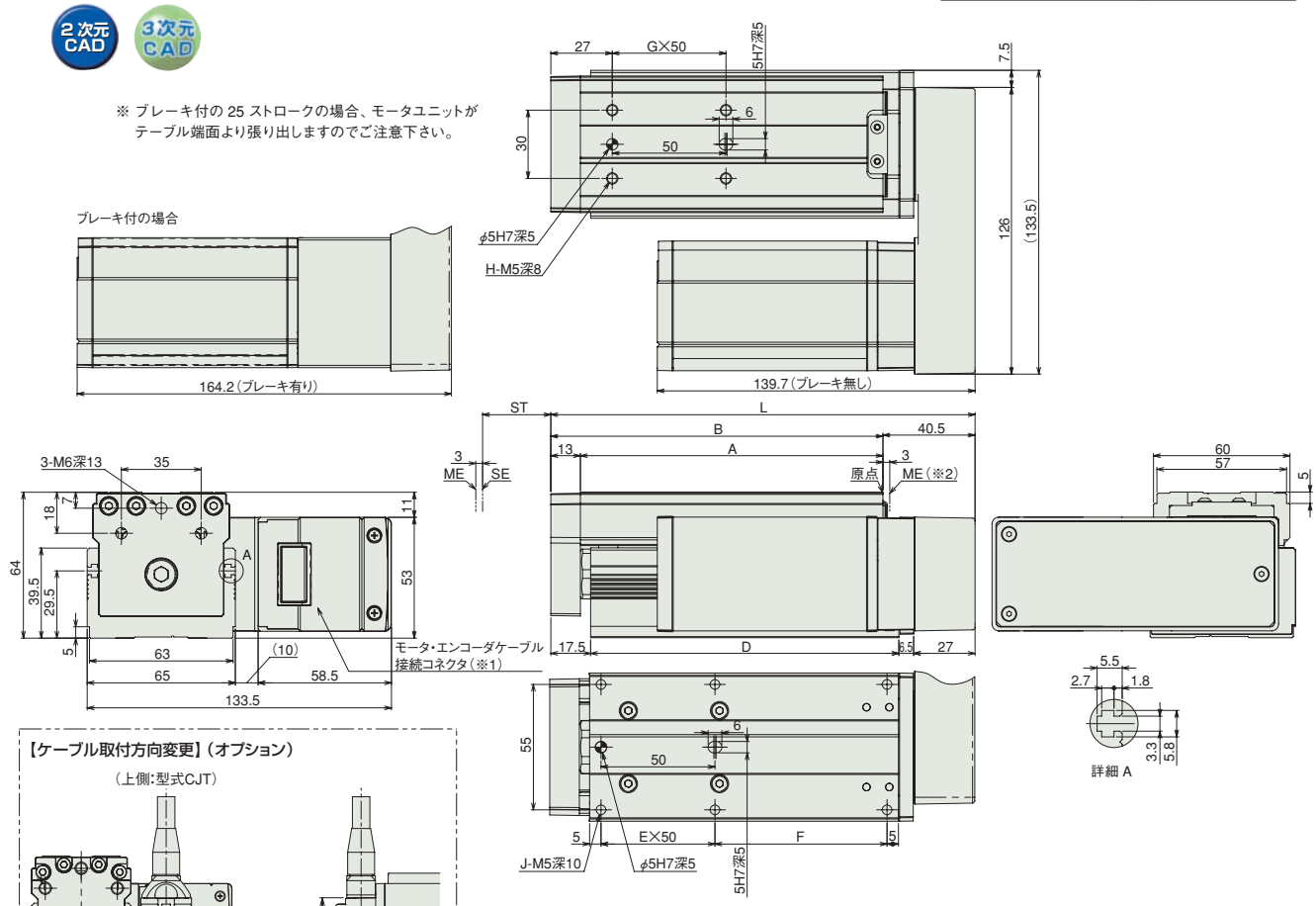
寸法図

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

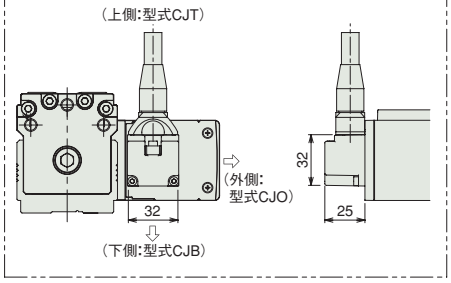
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※ ブレーキ付の 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。



【ケーブル取付方向変更】（オプション）



許容モーメントオフセット基準位置は TA6C（D-14 ページ）と同じです。

■ストロークの別寸法・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
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
B	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
H	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

（※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適応コントローラ

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

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

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

RCP3-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

■型式項目　RCP3 — TA7R — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □

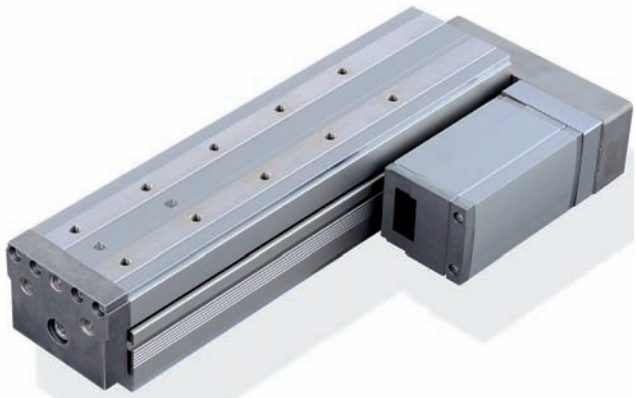
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ～ 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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



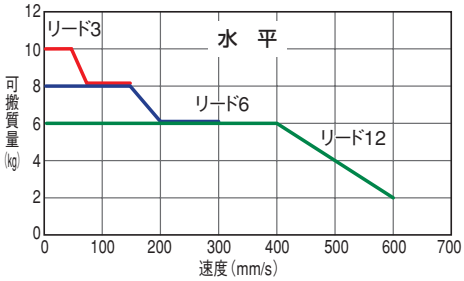
技術資料　巻末-39

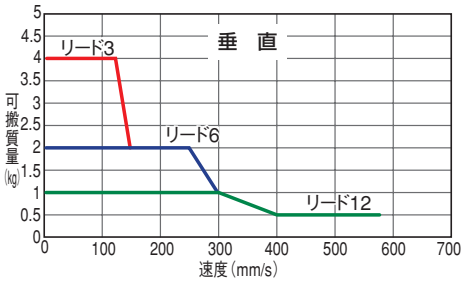
POINT 選定上の注意

(1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
(2) 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 (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	～6	～1	60	25～200 (25mm毎)
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	～8	～2	110	
RCP3-TA7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	～10	～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 ～ 200 (25mm 毎)
12	600 〈580〉
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）

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 (ロボットケーブル)	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m)～ **X15** (15m)	—
	X16 (16m)～ **X20** (20m)	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

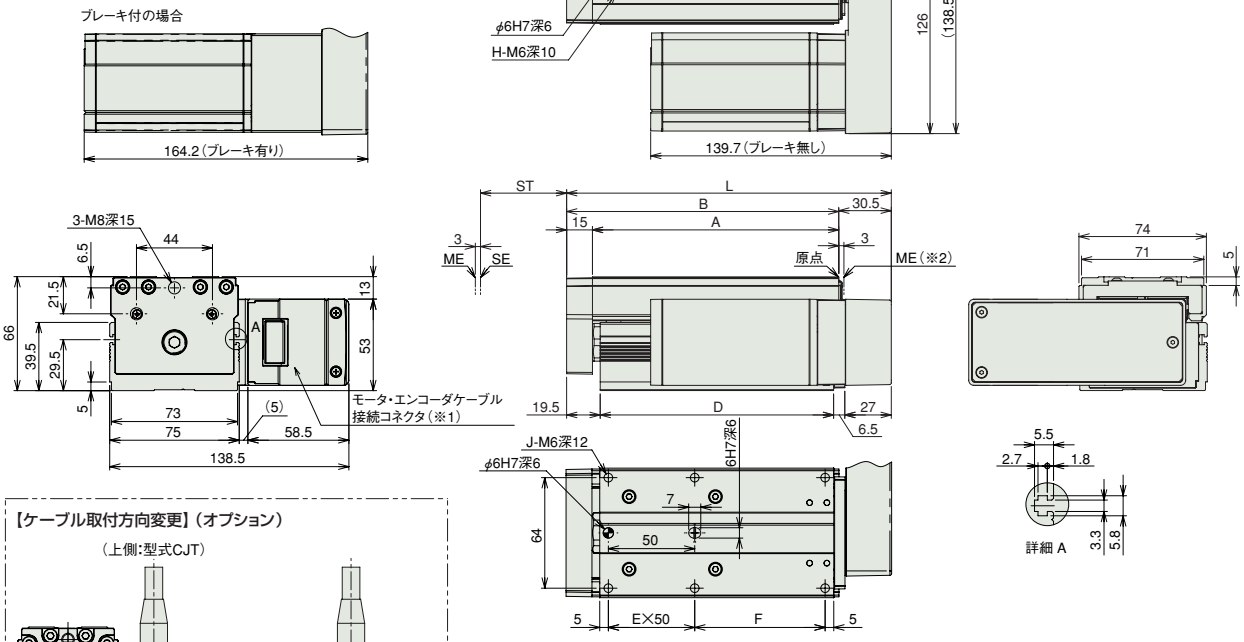
寸法図

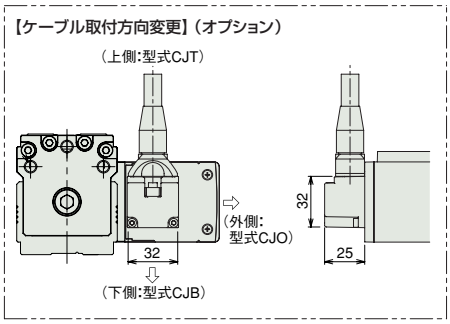
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※ ブレーキ付の 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。

（※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

■ストロークの別寸法・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
B	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
H	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

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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－ I － 10 － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

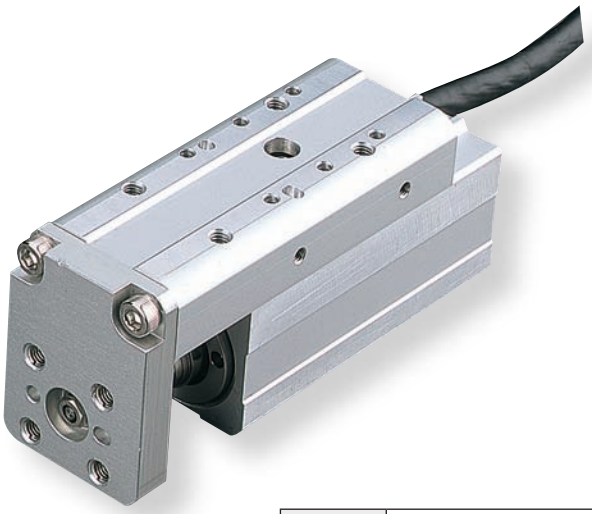
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TCA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TCA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TCA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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 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(※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
	ボールネジ仕様	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。

寸法図

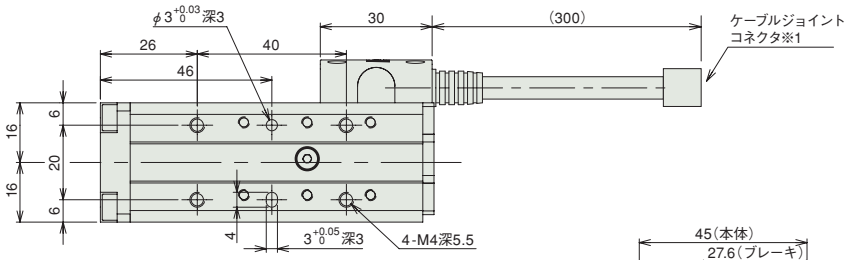
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

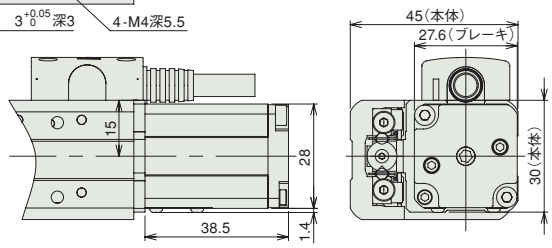
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

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

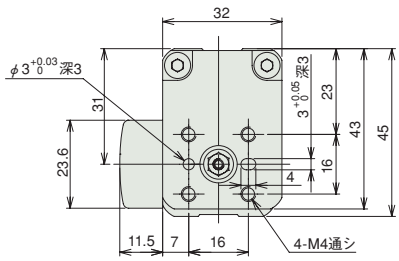
ご注意
本体取付面(底面)のセンターと、テーブル上の取付面のセンターは同位置ではありませんのでご注意下さい。

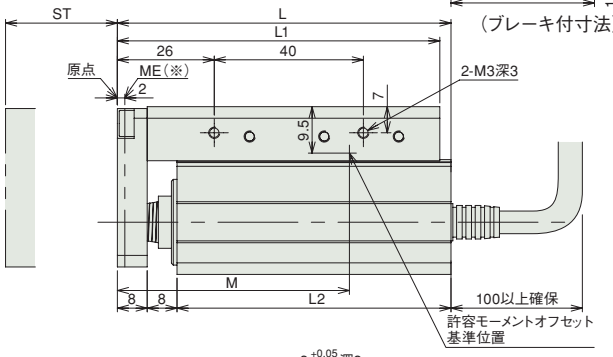


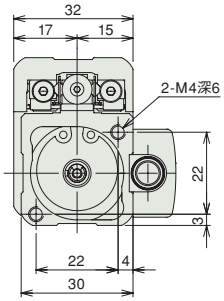


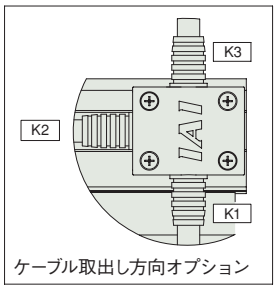
(ブレーキ付寸法)

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

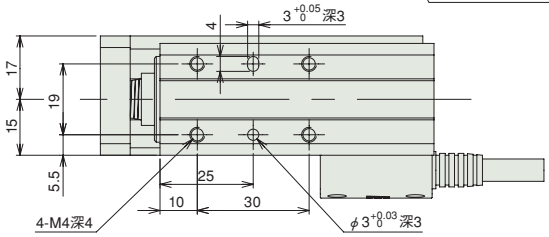








ケーブル取出し方向オプション



※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	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		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-10Ⓘ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10Ⓘ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10Ⓘ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10Ⓘ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 － 20 － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

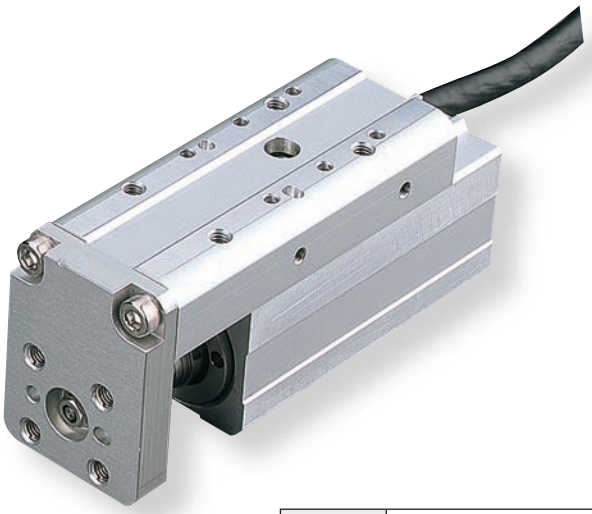
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

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

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

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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)
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。

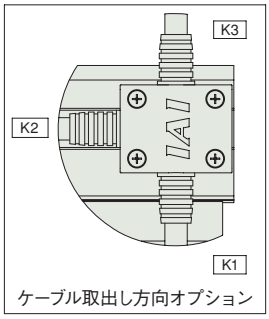
寸法図

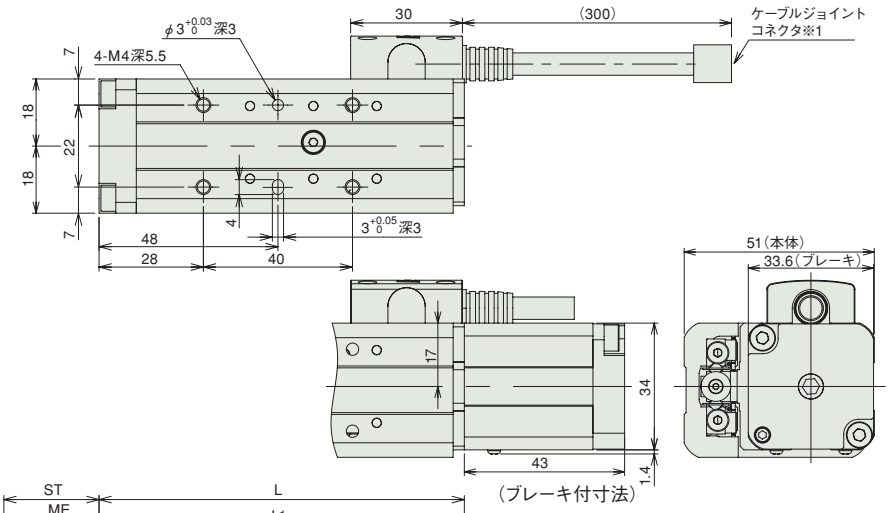
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

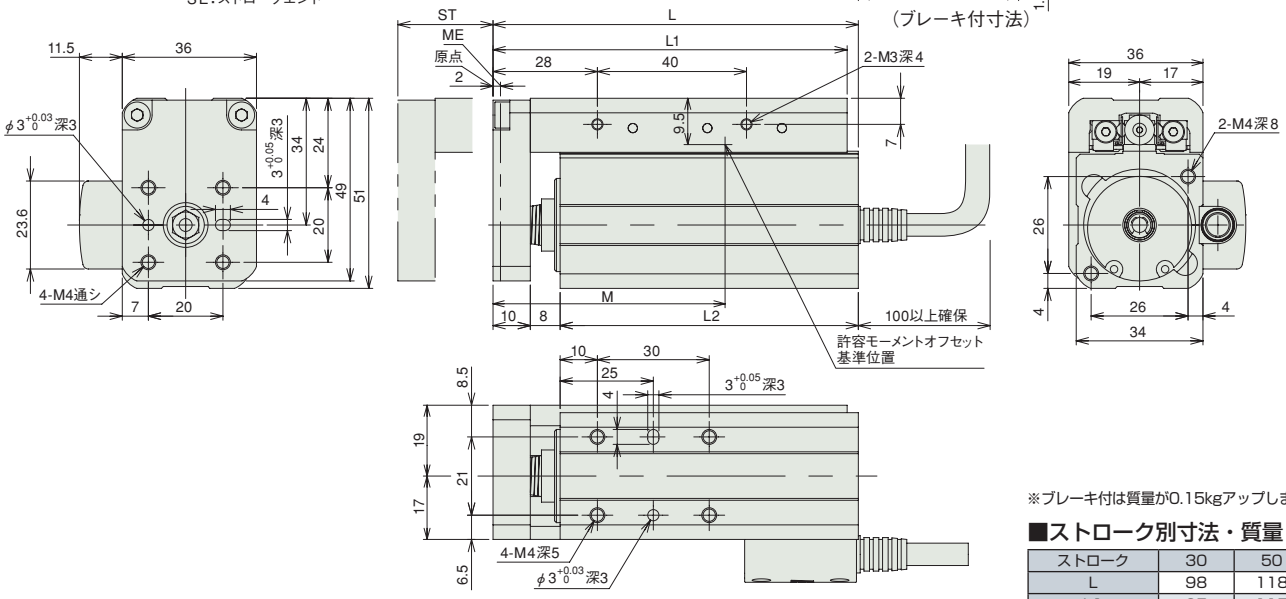
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時は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0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量(kg)	0.48	0.6

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 – I – 10 – □ – □ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

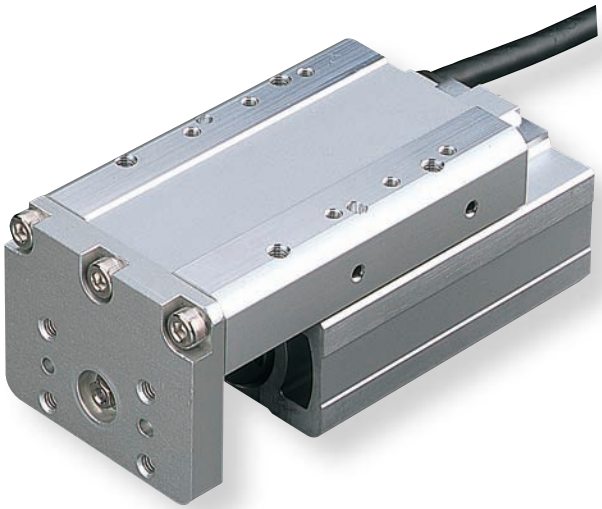
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

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

省電力対応



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

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

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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 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(※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）
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（※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。

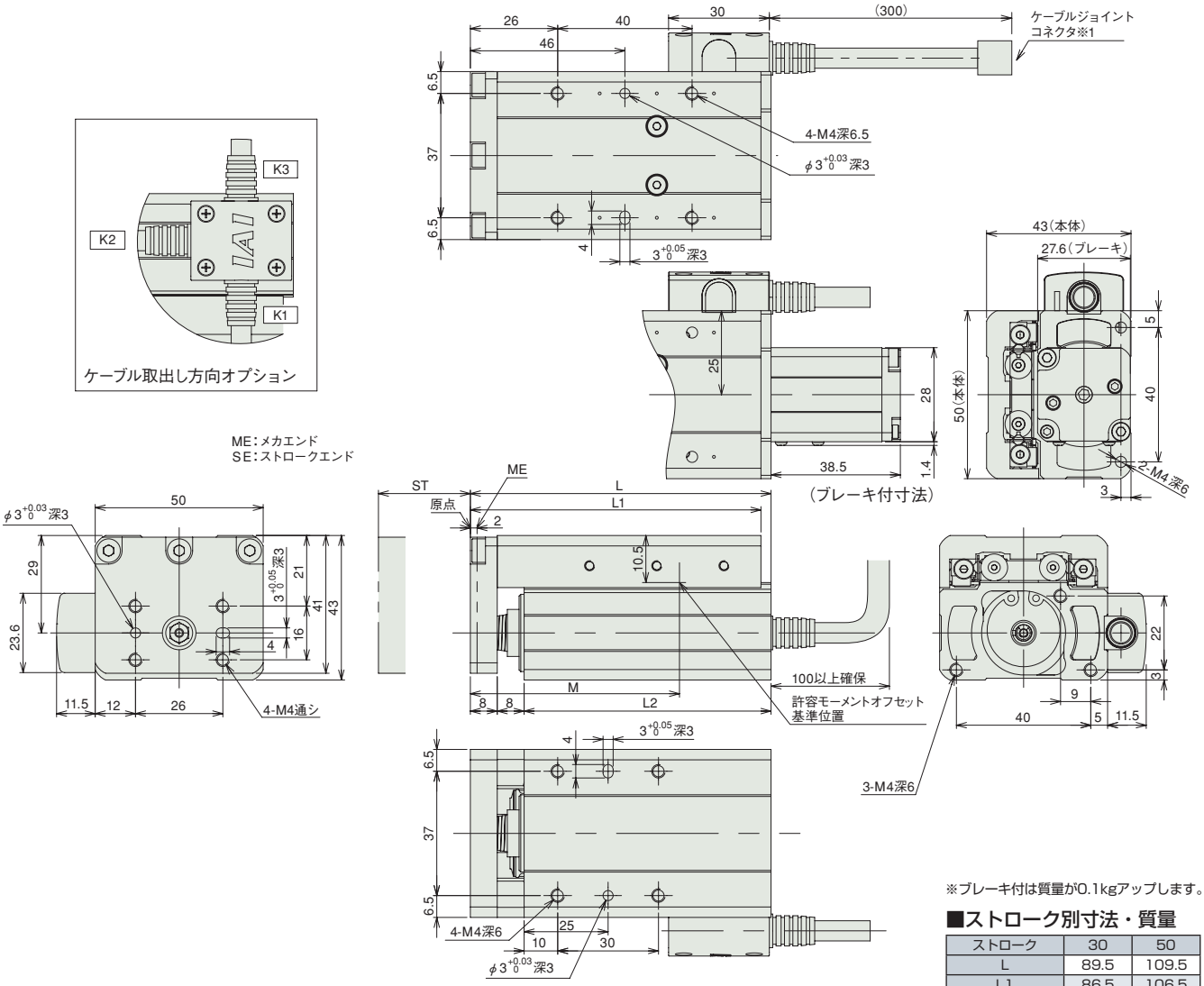
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時は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0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

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適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 – I – 20 – □ – □ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

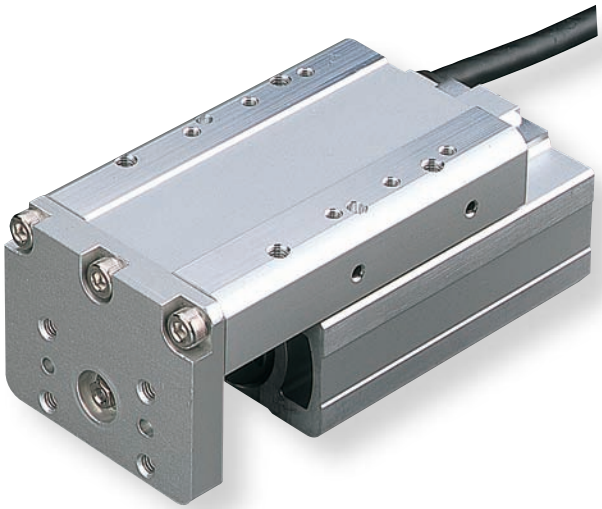
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
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ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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: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	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。

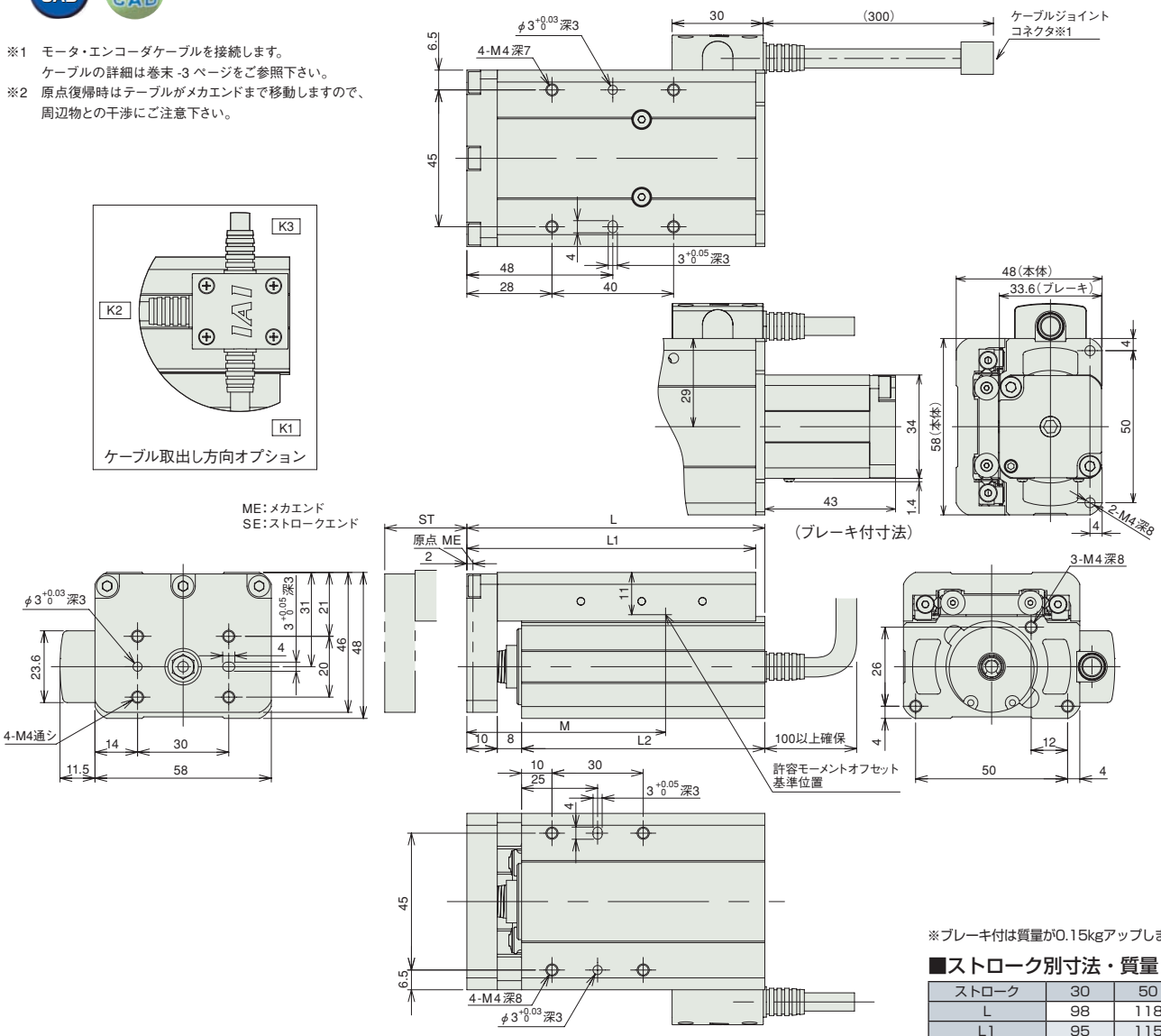
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

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

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適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 – 10 – □ – □ – □ – □ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

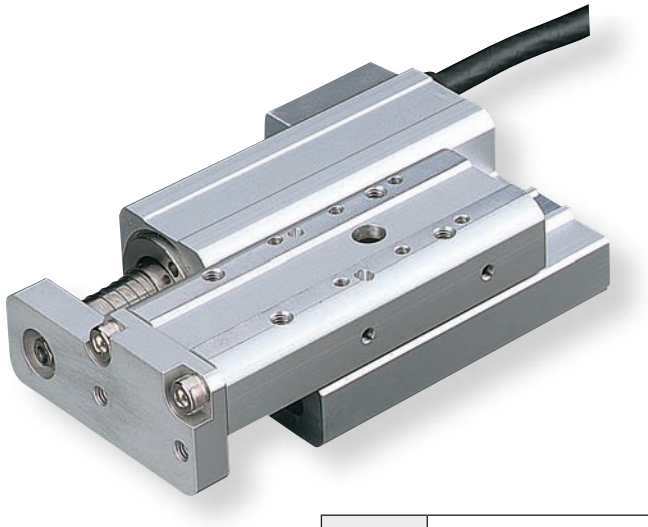
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

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

省電力対応



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-TFA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	±0.02	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TFA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TFA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	±0.05	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TFA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

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

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

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

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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(※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
	ボールネジ仕様	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。

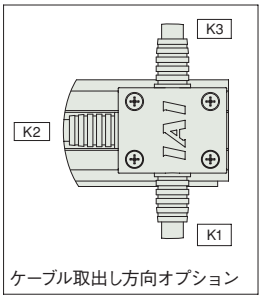
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

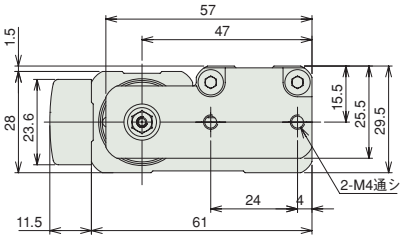
2次元CAD 3次元CAD

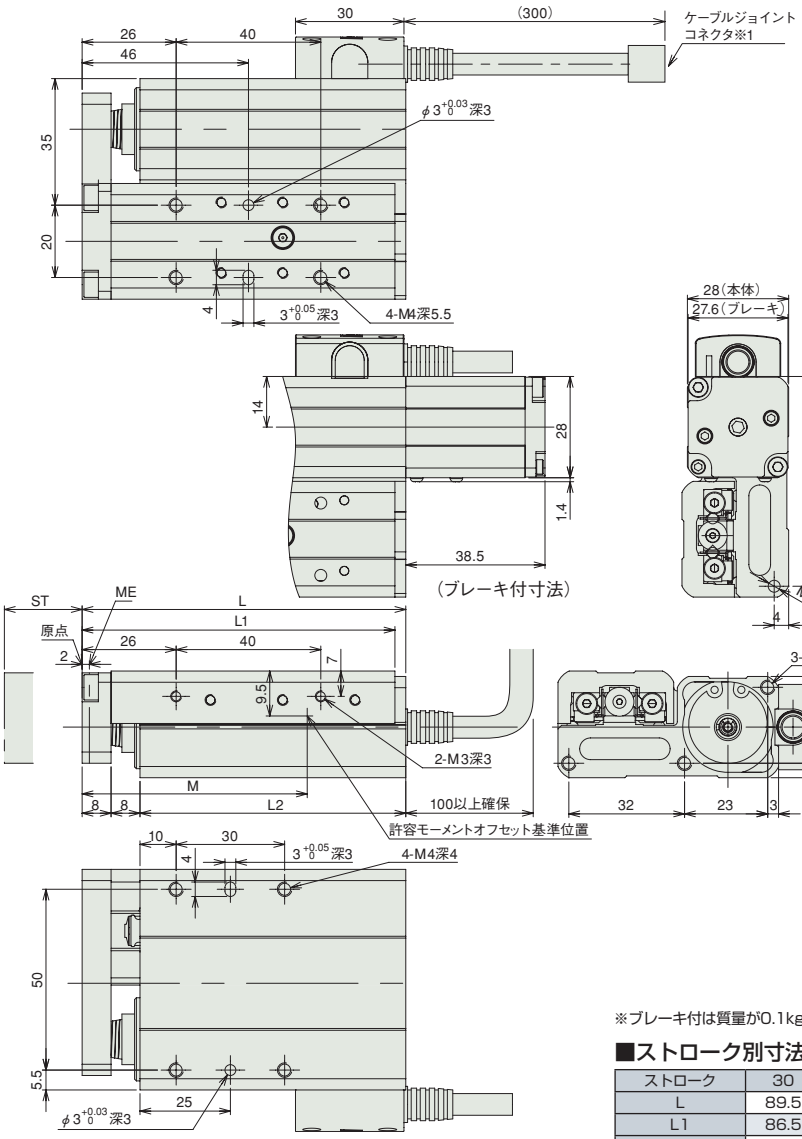
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、
周辺物との干渉にご注意下さい。



ケーブル取出し方向オプション

ME：メカエンド
SE：ストロークエンド





※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.4	0.48

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

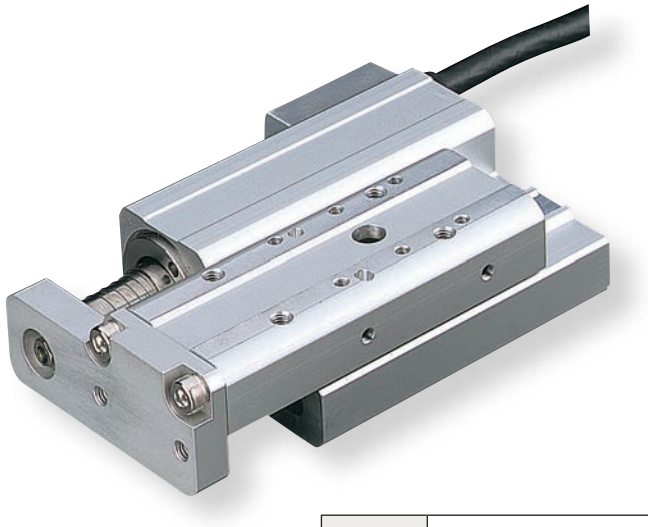
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TFA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TFA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TFA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TFA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

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

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合　(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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)
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。

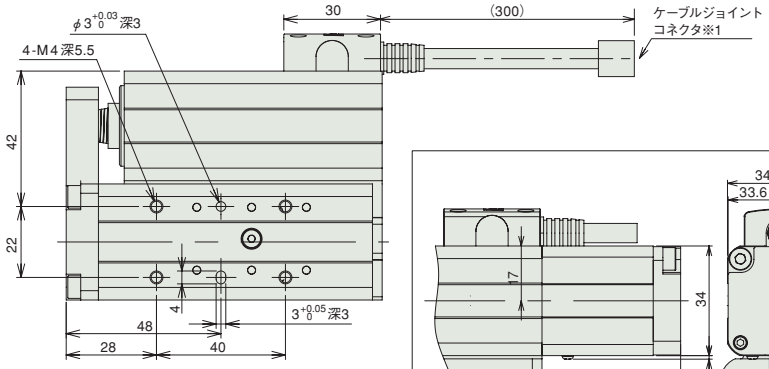
寸法図

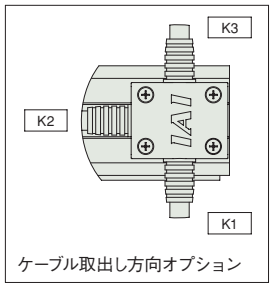
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

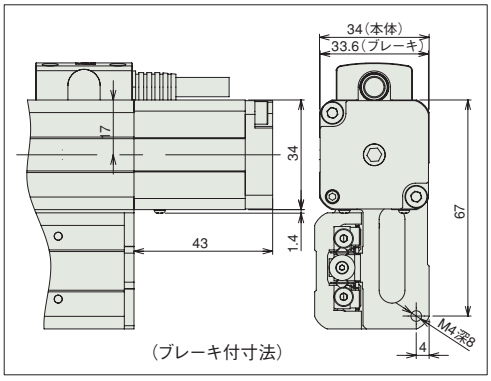
2次元CAD 3次元CAD

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



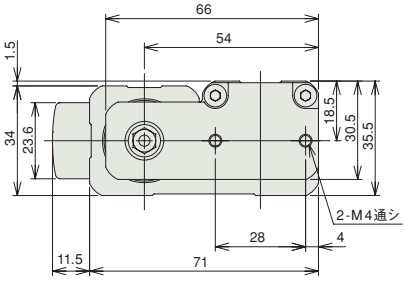


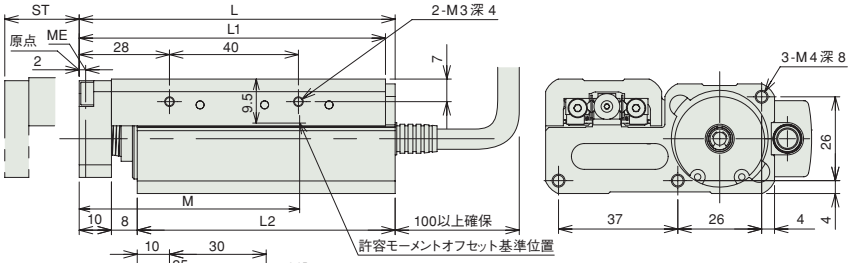
ケーブル取出し方向オプション

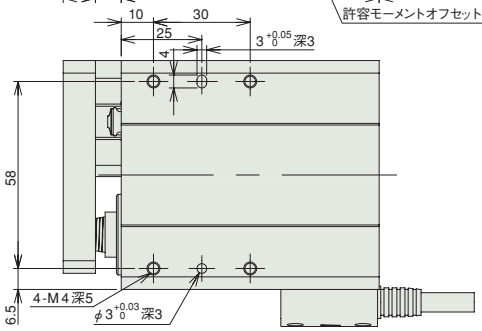


(ブレーキ付寸法)

ME:メカエンド
SE:ストロークエンド







※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.6	0.72

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 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

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④	10	ボールネジ	6	1	0.5	28	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④			4	2	1	43	
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

	リード＼ストローク	20 ～ 100 (10mm 毎)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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)

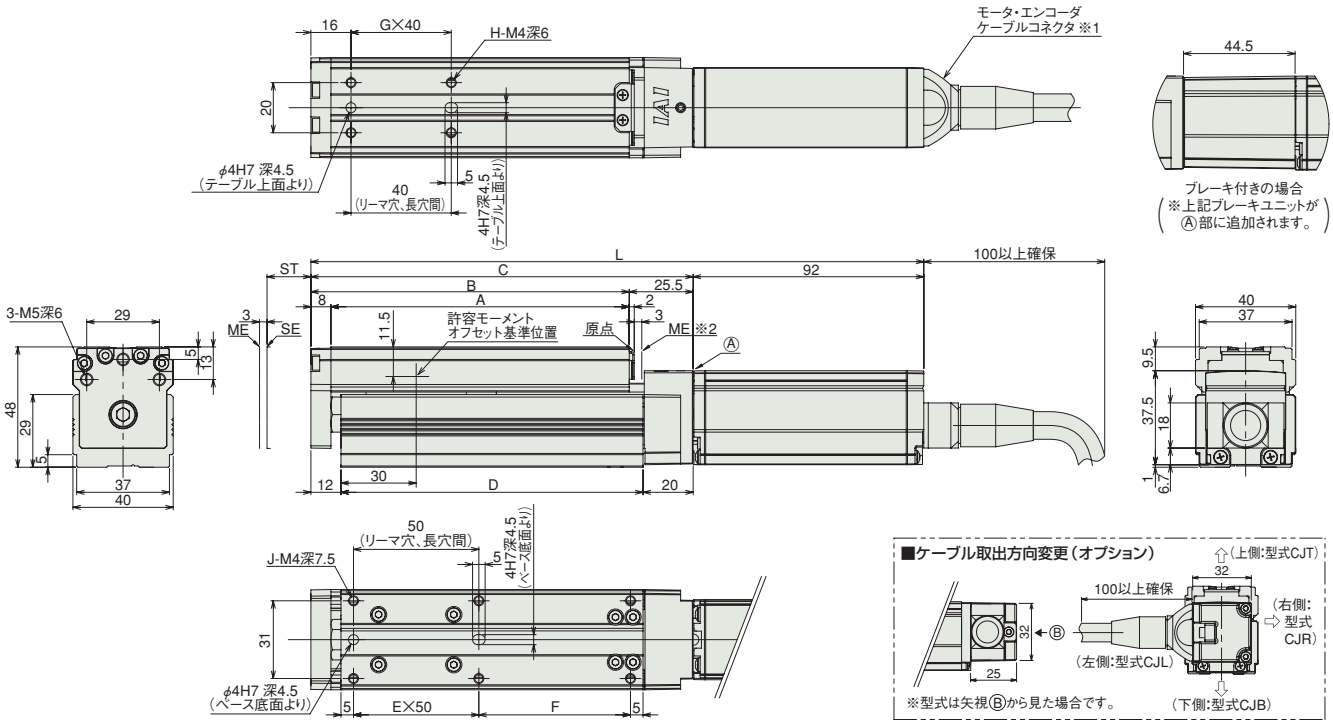
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67



※1 モータ・エンコーダケーブルは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。

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	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
A		89	99	109	119	129	139	149	159	169
B		97	107	117	127	137	147	157	167	177
C		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
E		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
H		4	4	4	4	6	6	6	6	6
J		6	6	6	6	8	8	8	8	8
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		MSEP-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅱ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅳ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-10Ⅰ-Ⅱ-2-0	1	512 点		–	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10Ⅰ-PLⅥ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10Ⅰ-Ⅳ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10Ⅰ-Ⅱ-2-0	2	1500 点		–	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCA2-TA5C

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	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

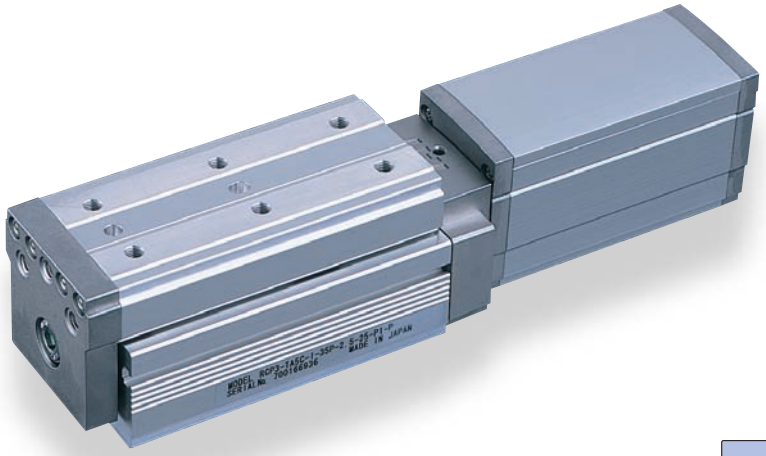
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 水平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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA5C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5C-I-20-5-①-②-③-④		5	3.5	2	68	
RCA2-TA5C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

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 ～ 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)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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　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）

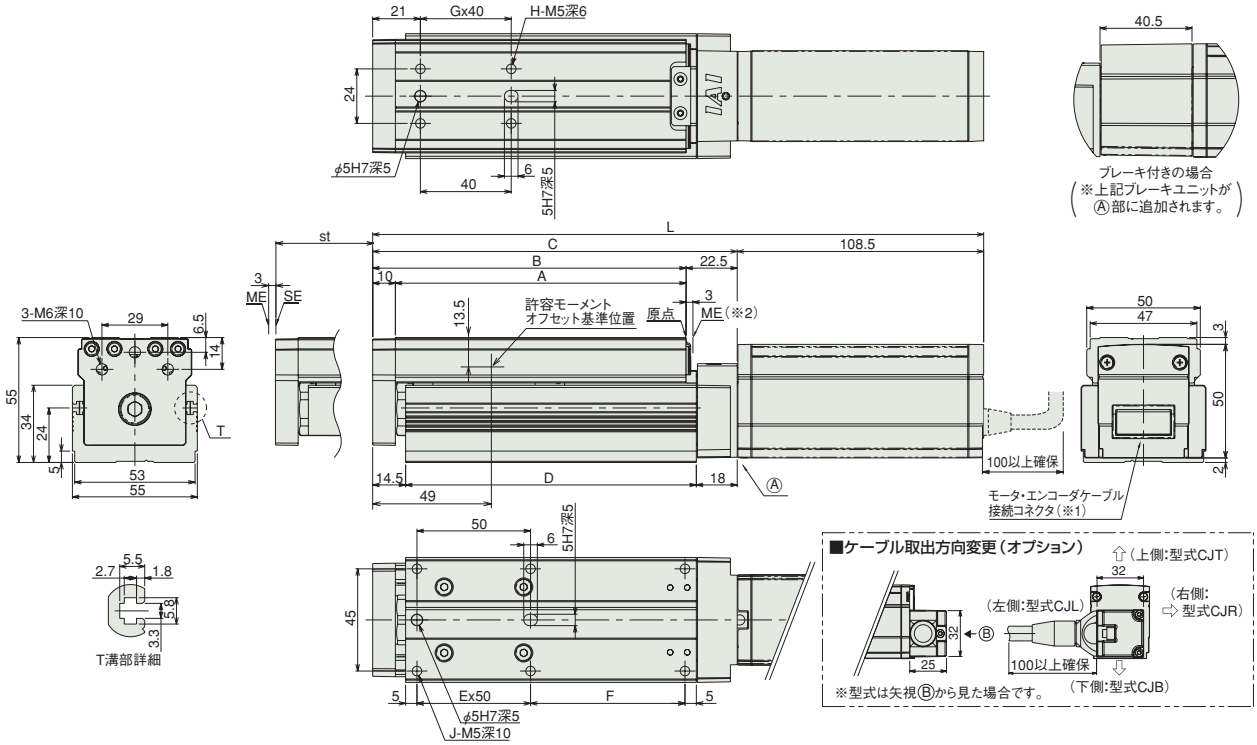
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



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

■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
L	ブレーキ無し	244	269	294	319
	ブレーキ付き	284.5	309.5	334.5	359.5
A		103	128	153	178
B		113	138	163	188
C		135.5	160.5	185.5	210.5
D		103	128	153	178
E		1	1	2	2
F		43	68	43	68
G		1	1	2	2
H		4	4	6	6
J		6	6	8	8
質量(kg)		1.2	1.4	1.5	1.7

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ～ 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

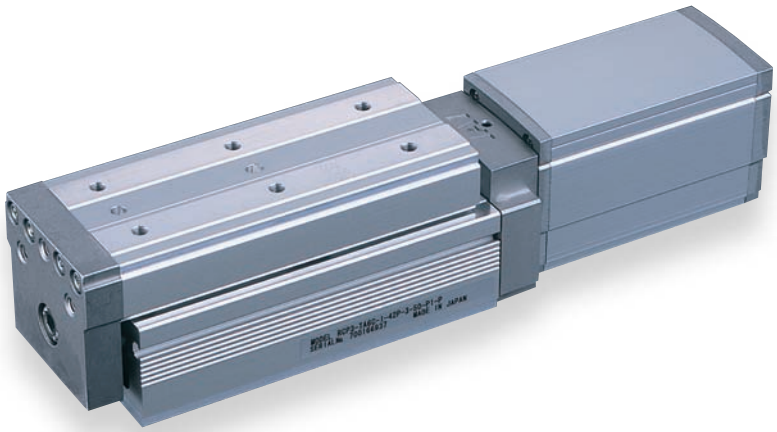
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

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

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

■ストロークと最高速度

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）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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　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）

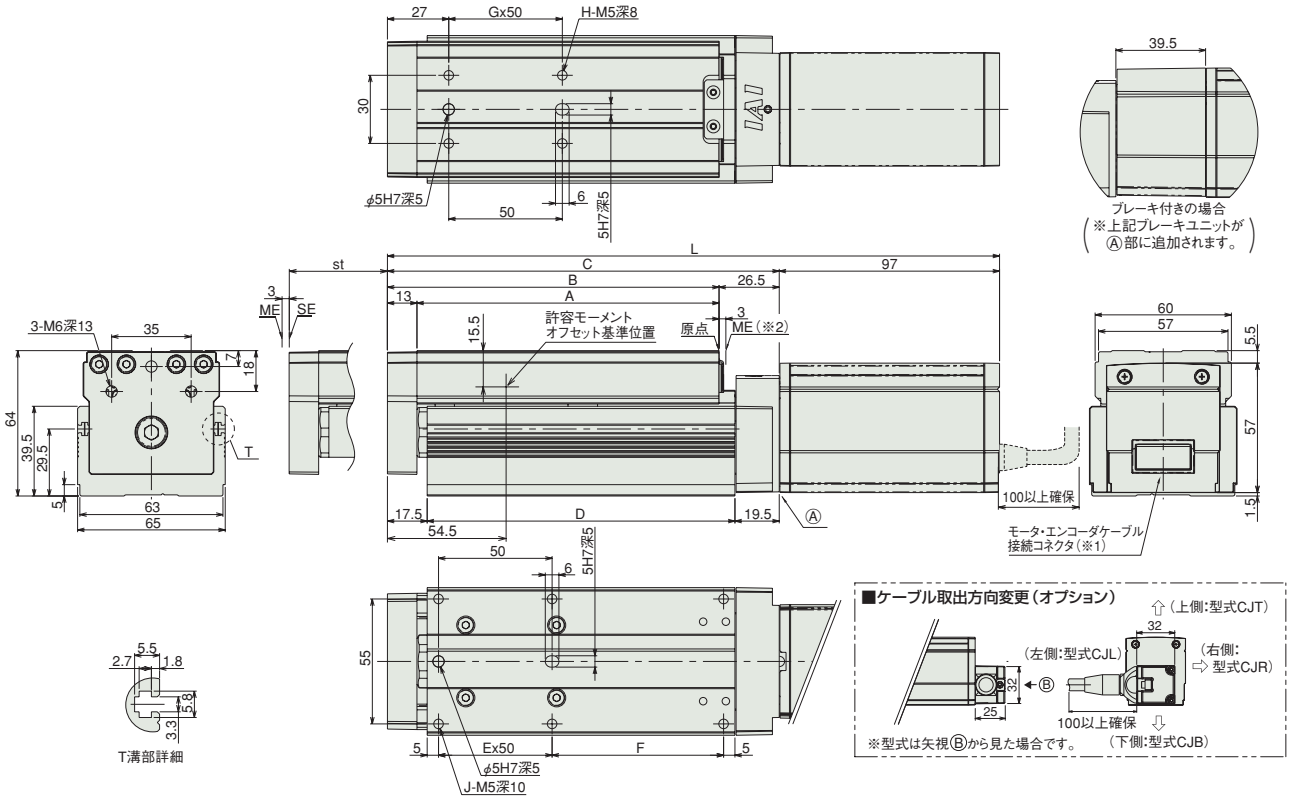
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク		25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
A		108	133	158	183	208	233
B		121	146	171	196	221	246
C		147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
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
H		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		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓘ-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	–	→M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⓘ-~Ⓥ-0-0		256点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓘ-2-0	1	512点		–	→M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20Ⓘ-PLⓋ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-0		768点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓘ-2-0	2	1500点		–	→M-187
その他接続可能機種	AMEC(→M-15)、ASEP(→M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→M-127)						

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 — I — 30 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm 〜 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

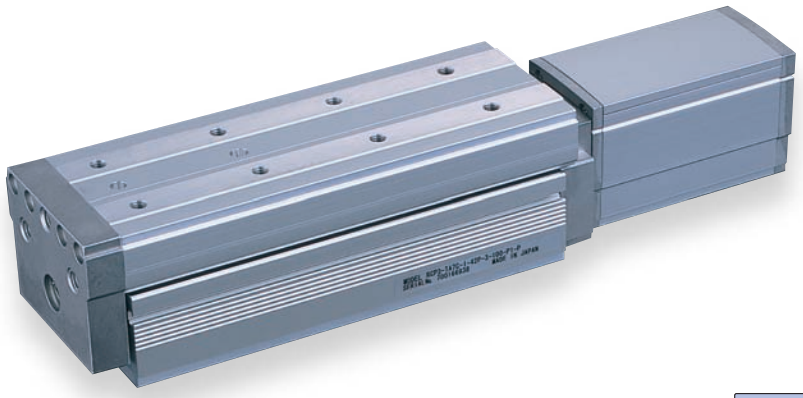
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 水平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	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA7C-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1	26	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7C-I-30-6-①-②-③-④		6	6	2.5	53	
RCA2-TA7C-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

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 ～ 200 (25mm 毎)
12	600〈580〉
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）

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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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　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）

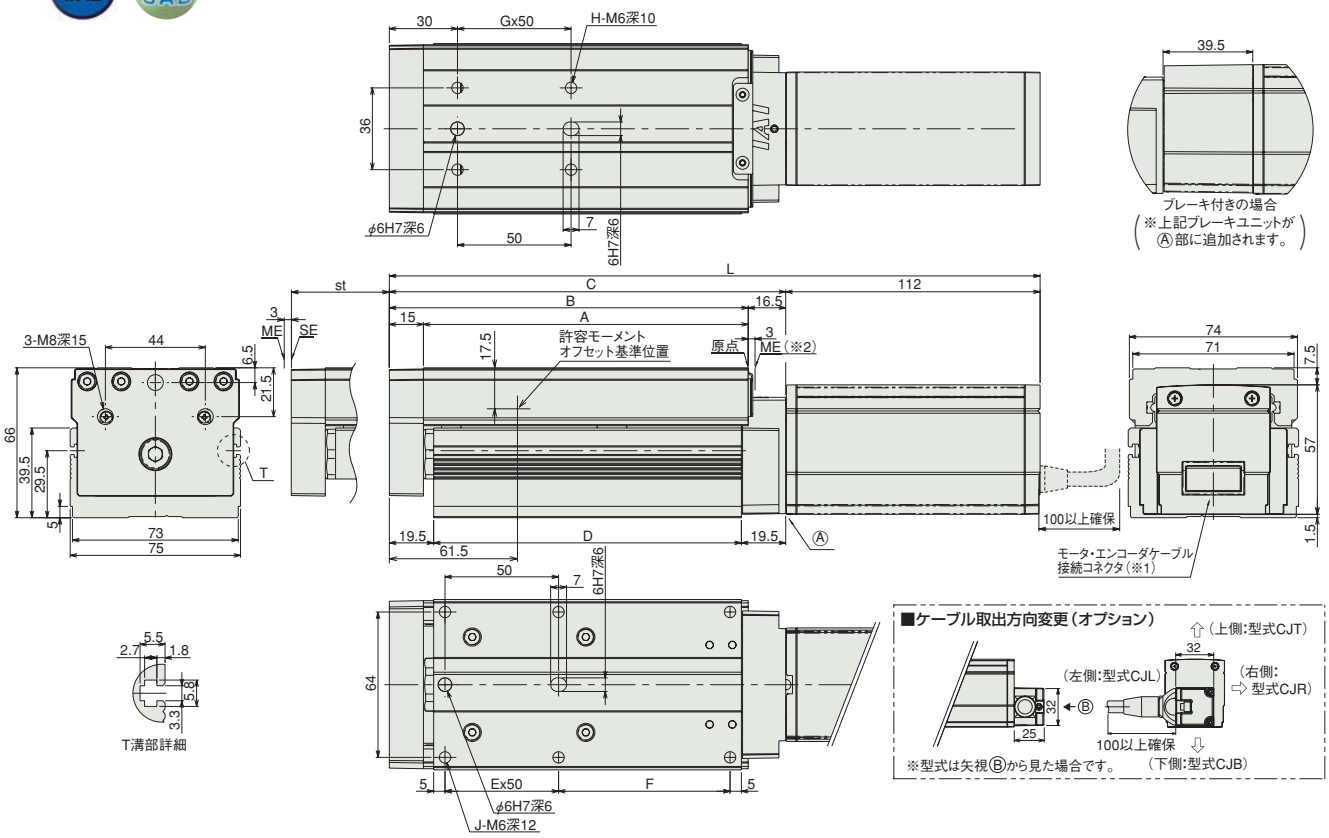
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD



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

■ストロークの別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	261.5	286.5	311.5	336.5	361.5	386.5	411.5	436.5
	ブレーキ付き	301	326	351	376	401	426	451	476
A		118	143	168	193	218	243	268	293
B		133	158	183	208	233	258	283	308
C		149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
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
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

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

RCA2	TA4R	I	10	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm ～ 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

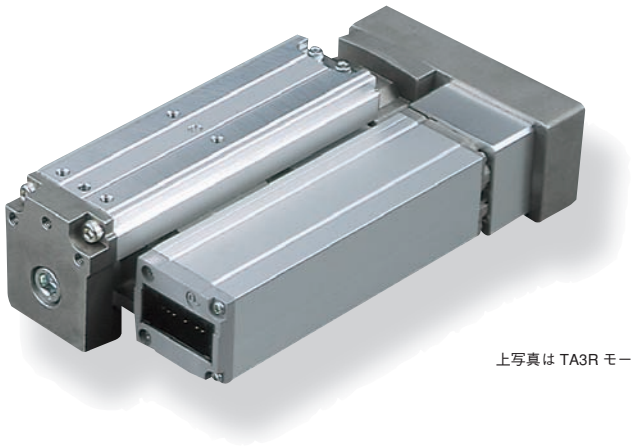
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



上写真は TA3R モータ左折返し仕様（ML）になります。

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 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

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

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク		20 ～ 100 (10mm 毎)
ボールネジ	6	300
	4	200
	2	100

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
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（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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）

（※）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。

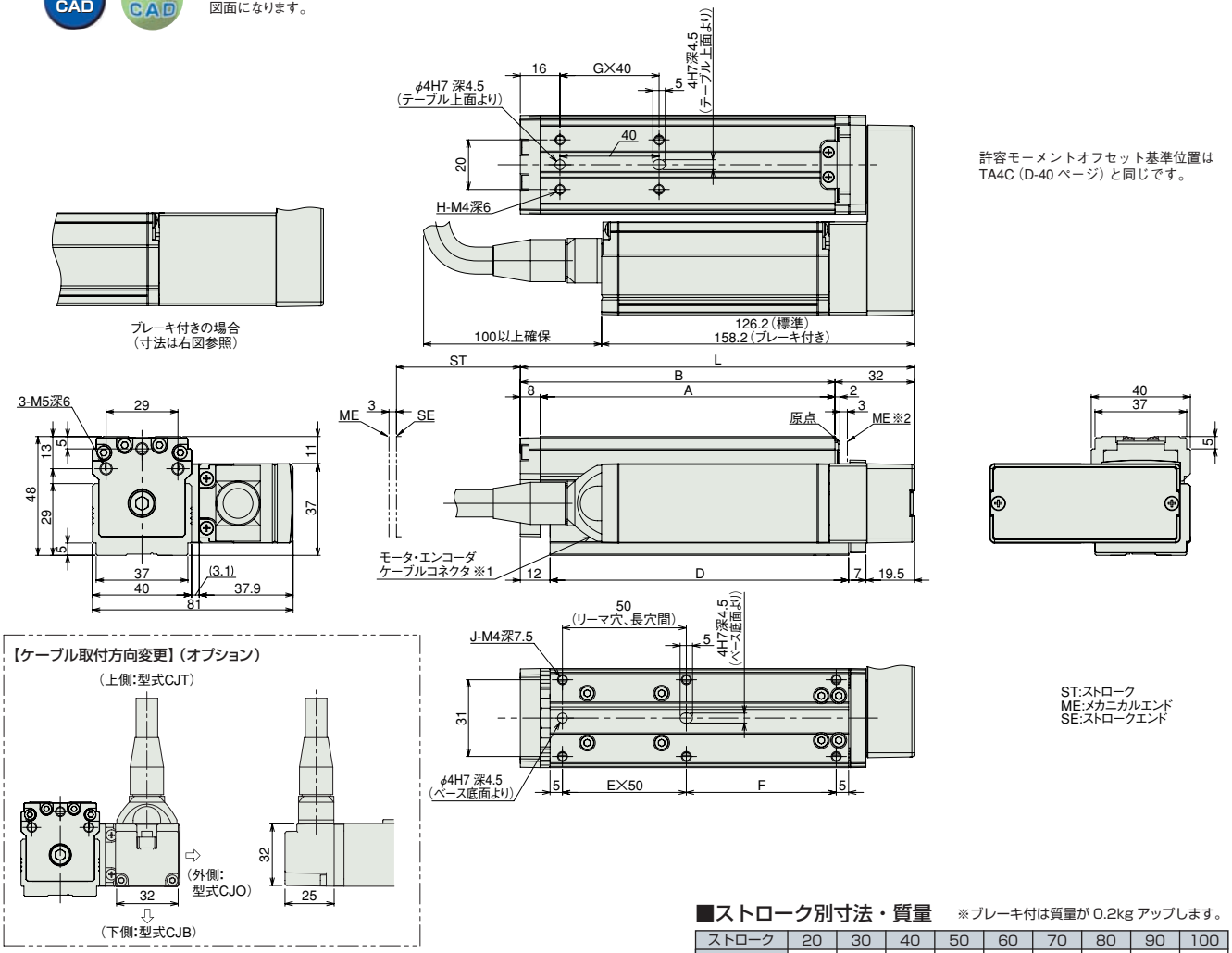
寸法図

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

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



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。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※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 0.2kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	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
E	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
H	4	4	4	4	6	6	6	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

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 水平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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA5R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5R-I-20-5-①-②-③-④		5	3.5	2	68	
RCA2-TA5R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

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 ～ 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）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

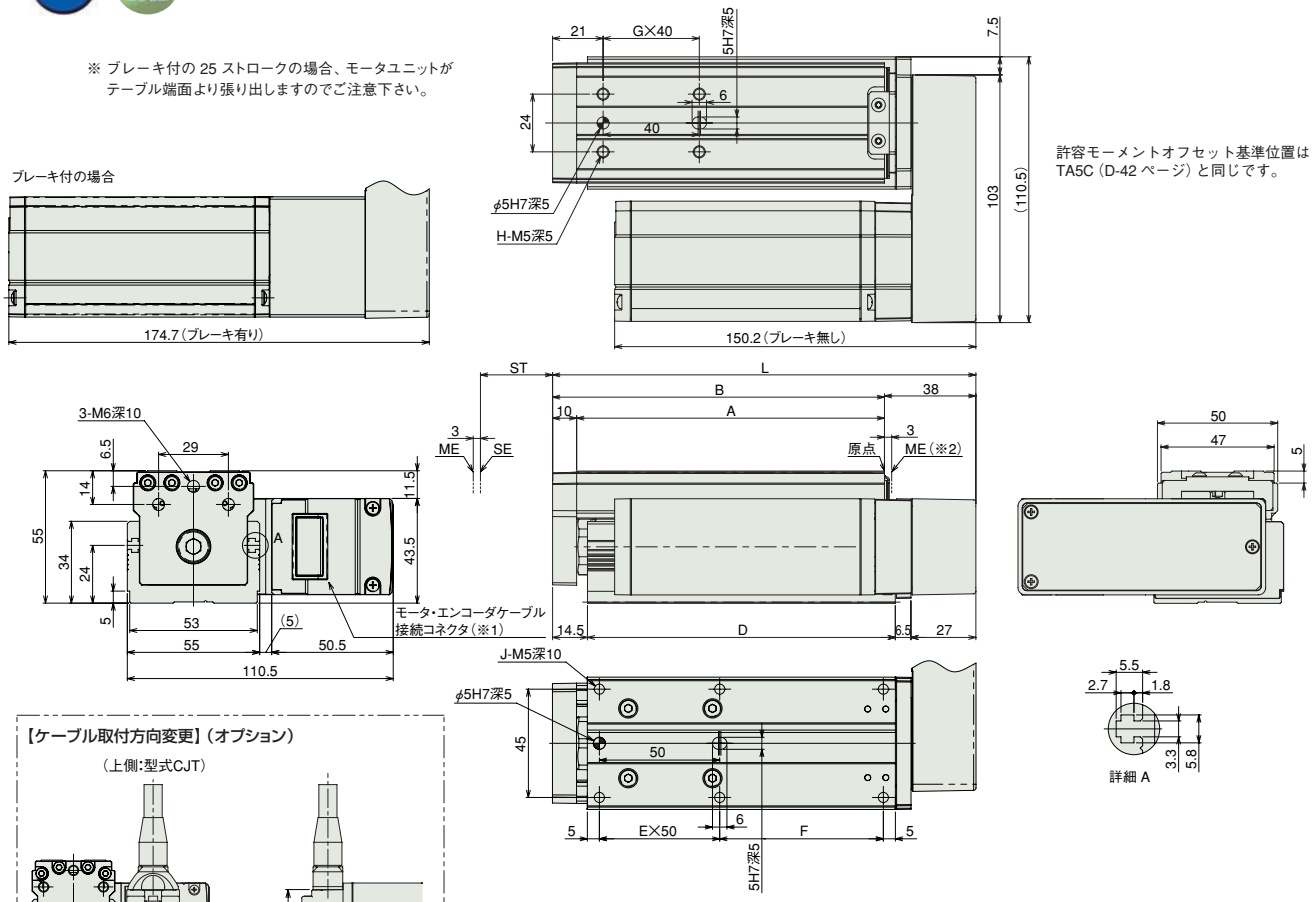
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元CAD 3次元CAD

特注対応のご案内 巻末-67

※ 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TA5C（D-42 ページ）と同じです。



（※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

■ストロークの別寸法・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
A	103	128	153	178
B	113	138	163	188
D	103	128	153	178
E	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
H	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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

■型式項目　RCA2 — TA6R — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ～ 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

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

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

■ストロークと最高速度

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）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

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

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

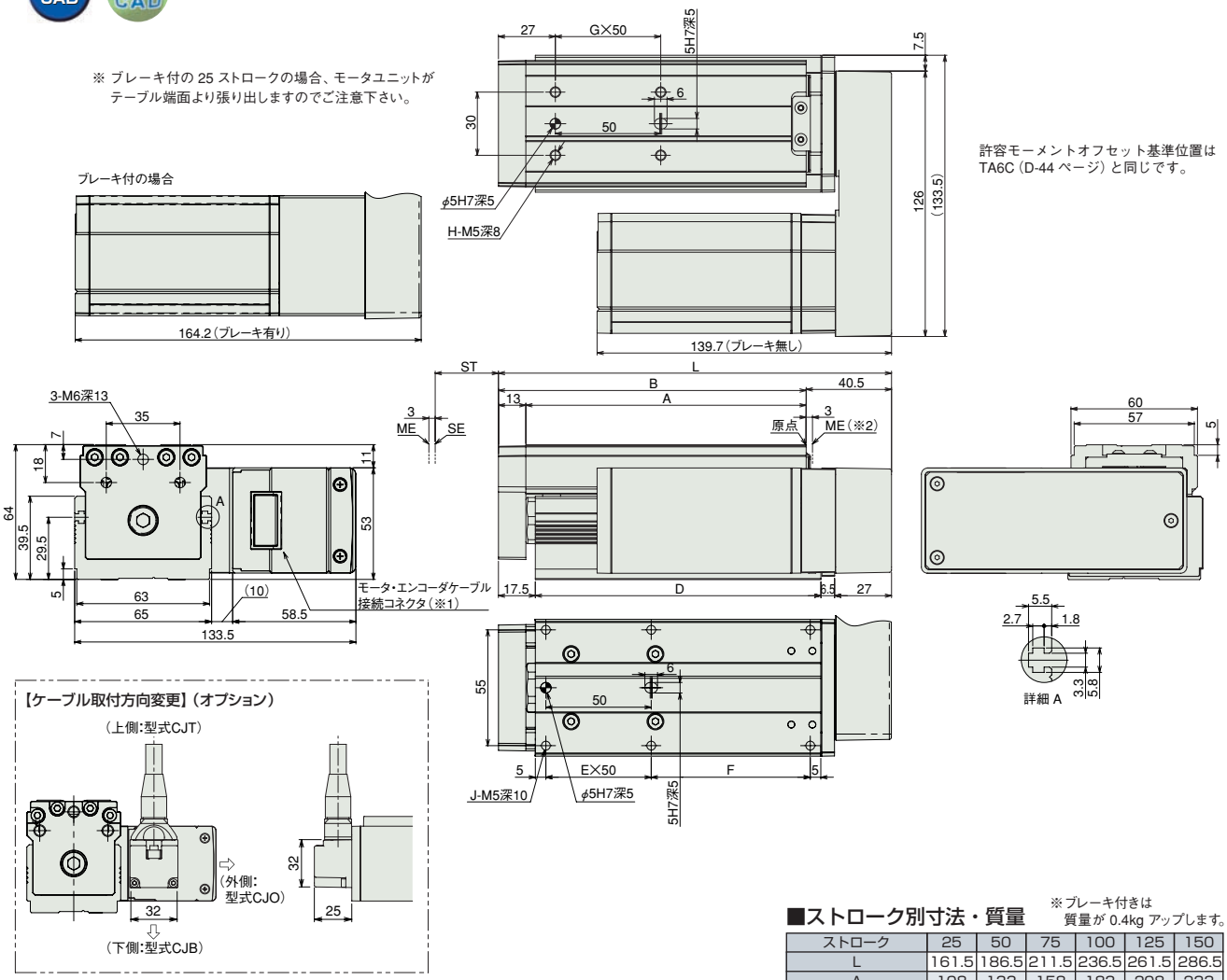
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※ ブレーキ付の 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TA6C（D-44 ページ）と同じです。



（※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

■ストロークの別寸法・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
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
B	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
H	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

②適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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

■型式項目　RCA2 — TA7R — I — 30 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm 〜 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入下さい。

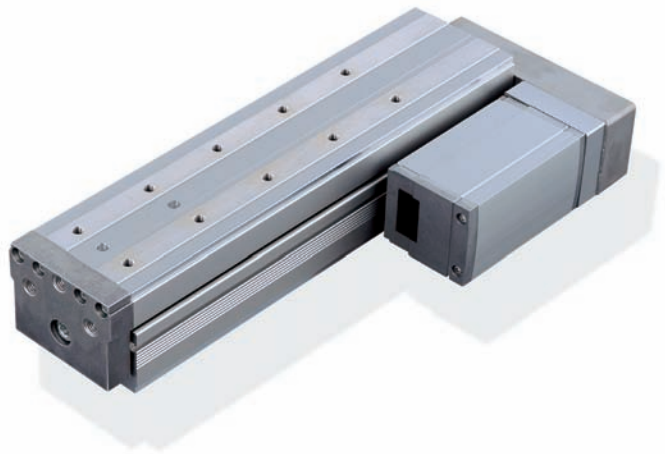
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

省電力対応



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 水平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	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA7R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1	26	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7R-I-30-6-①-②-③-④		6	6	2.5	53	
RCA2-TA7R-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

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 ～ 200 (25mm 毎)
12	600〈580〉
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）

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（ロボットケーブル）	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—
	X11 (11m)～ X15 (15m)	—
	X16 (16m)～ X20 (20m)	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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: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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

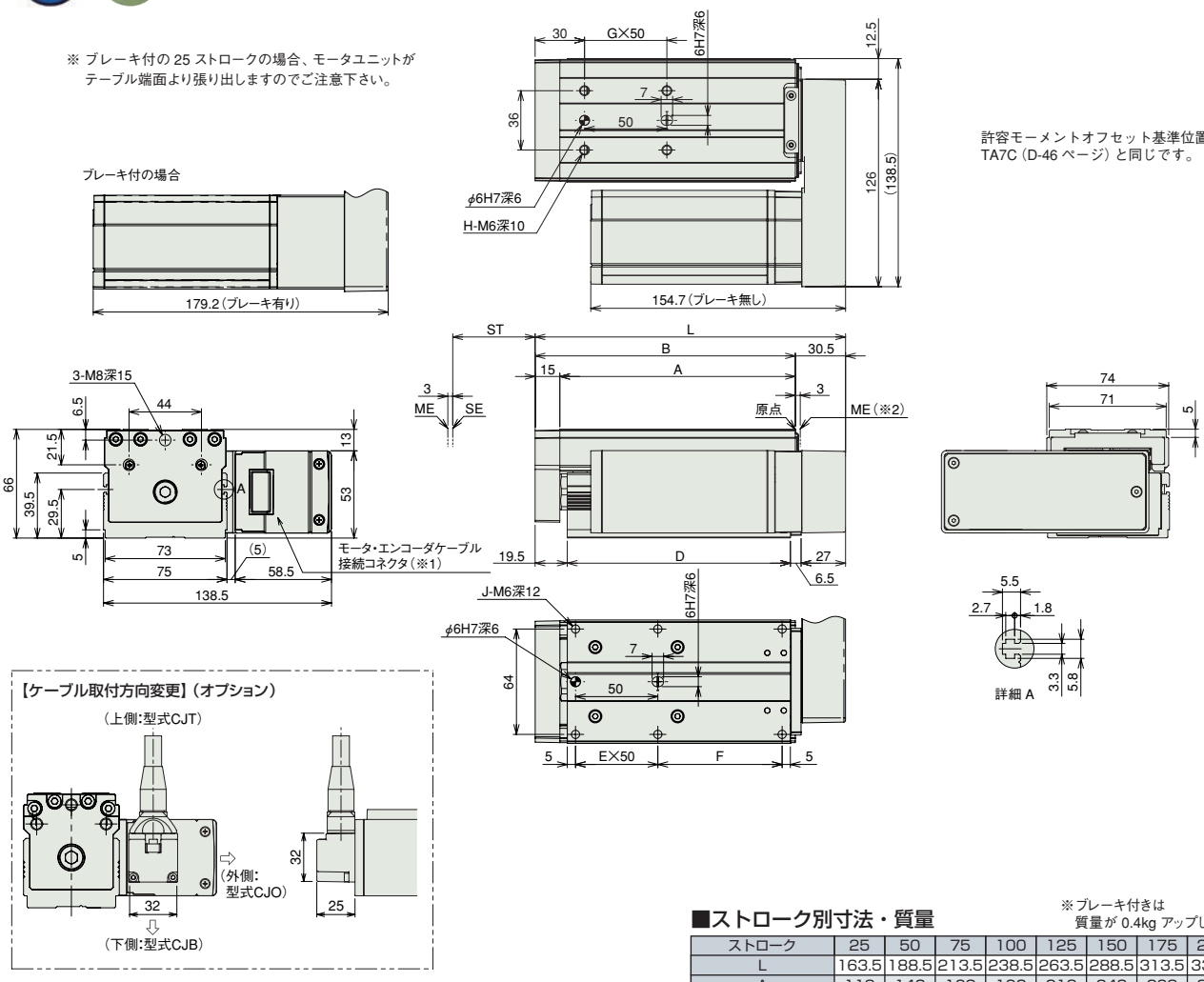
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

※ ブレーキ付の 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-46 ページ）と同じです。



（※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

■ストロークー別寸法・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
B	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
H	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

②適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅱ-2-0	C:8 LC:6	3 点	DC24V	–	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-Ⓥ-Ⅲ-～Ⅳ-0-0		256 点			
ポジショナタイプ		ACON-CA-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	1	512 点		–	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-30Ⅰ-PLⅥ-2-0		–		–	
ネットワークタイプ		ACON-CA-30Ⅰ-Ⅳ-0-0		768 点		–	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-30Ⅰ-Ⅱ-2-0	2	1500 点		–	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC（→ M-15）、ASEP（→ M-25）、ACON-CY/PL/PO/SE（→ M-127）						

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 － □ － 60 － 10 － □ － T2 － □ － B － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		A：アブソリュート I：インクリメンタル	60：サーボモータ 60W		25：25mm ～ 100：100mm （25mm ピッチ毎設定）	T2：SCON-CA XSEL-PCT/QCT	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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

RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

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

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1)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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3-CTZ5C-①-60-10-②-T2-③-B-④	60	10	1.5	1	85	25～100 (25mm 毎)

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

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	25～100 (25mm 毎)
10	833

②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 アブソリュート / インクリメンタル
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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ～X10 (10m)	—
	X11 (11m)～X15 (15m)	—
	X16 (16m)～X20 (20m)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～R10 (10m)	—
	R11 (11m)～R15 (15m)	—
	R16 (16m)～R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ D-78	—
ブレーキ（標準）	B	→ 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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

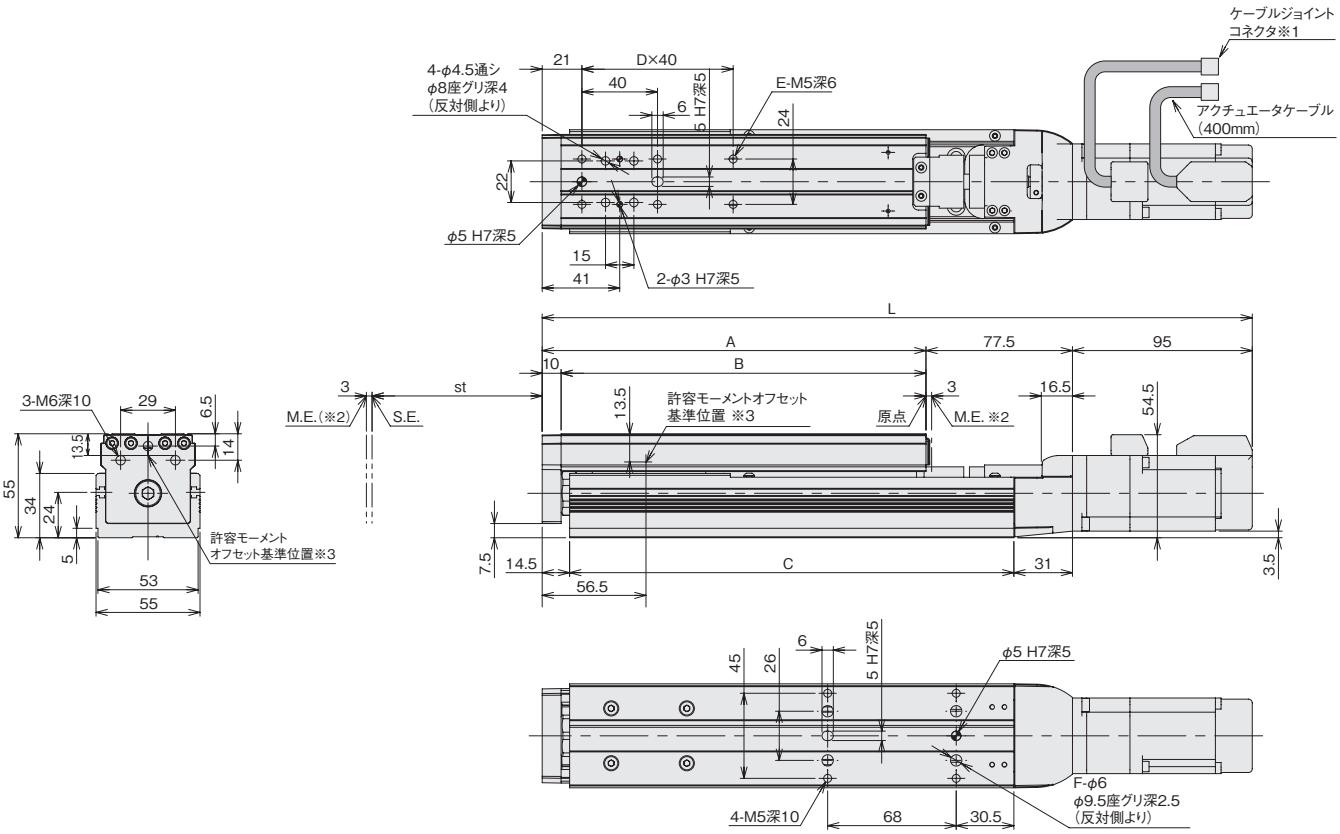
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

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

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	300.5	325.5	350.5	375.5
A	128	153	178	203
B	118	143	168	193
C	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

RCS3-CTZ5C 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
プログラム制御タイプ		XSEL-PCT-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-3	6	20000点	三相 AC200V	–	→ M-219
プログラム制御タイプ（安全カテゴリ対応タイプ）		XSEL-QCT-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-3					
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⅱ-2-2 SCON-CA-60Ⓘ-Ⅱ-2-2 ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相 AC200V	–	【SCON-CAL】→ M-153 【SCON-CA】→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⅲ-0-2 SCON-CA-60Ⓘ-Ⅲ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⅱ-2-2		(–)		–	→ M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⅱ-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。 ※Ⓘエンコーダ種類（I：インクリ／A：アブソ） ※Ⅱ I/O種類（NP／PN） ※Ⅲフィールドネットワーク記号

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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

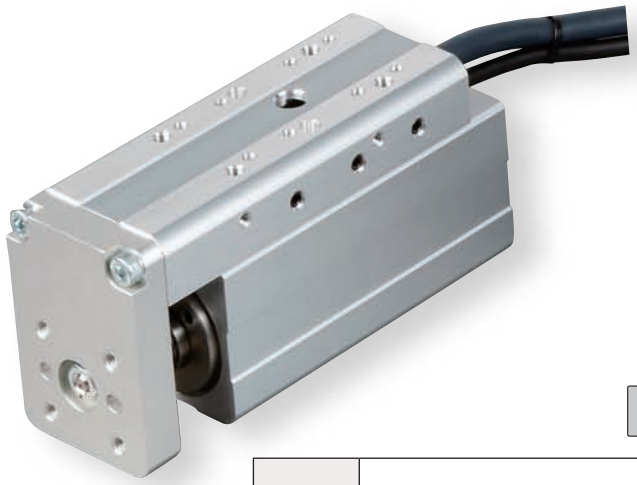
■型式項目　RCS2 － TCA5N － □ － 60 － □ － □ － □ － □ － □ － □

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

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

CE　RoHS
※CEはオプションになります。

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-③-④-⑤			5	10	3	178		
RCS2-TCA5N-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

■ストロークと最高速度

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

※〈　〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -5 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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。

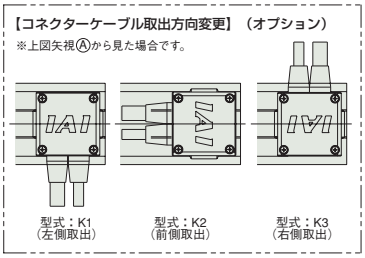
寸法図

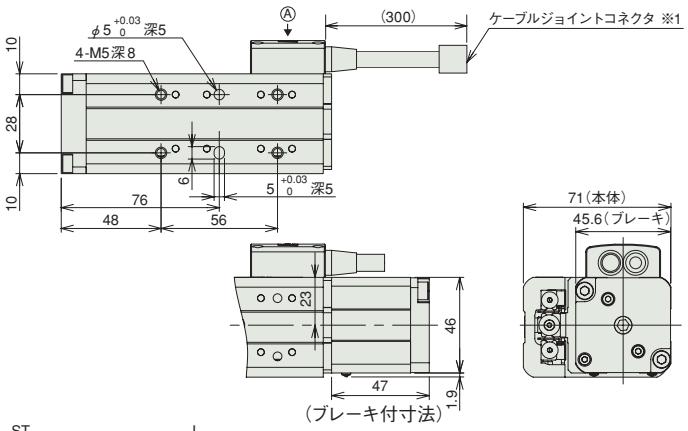
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

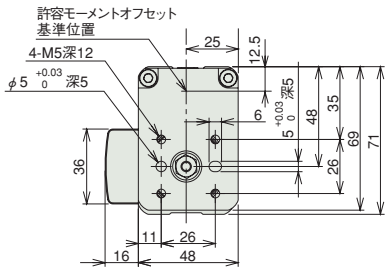
特注対応のご案内 巻末-67

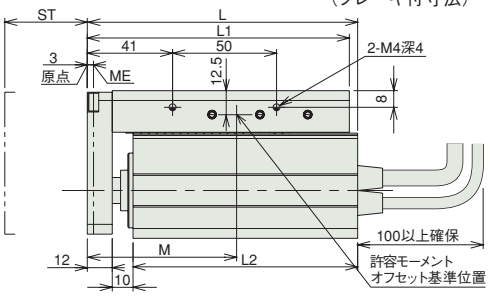
2次元CAD 3次元CAD

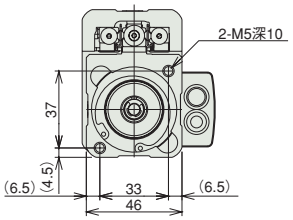
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

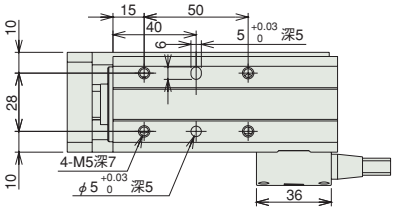


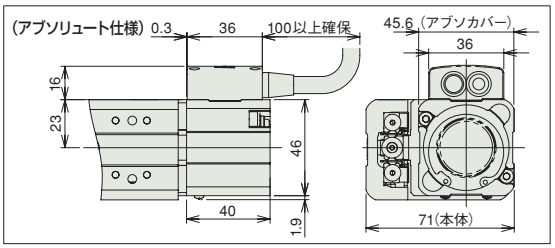












※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

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

③適応コントローラ

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

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

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※ⅢXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※Ⅴ I/O種類 (NP／PN)
※Ⅰエンコーダ種類 (I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅴ電源電圧の種類 (1:100V／2:単相200V／3:三相200V)
※Ⅱ電源電圧の種類 (1:100V／2:単相200V)
※Ⅴフィールドネットワーク記号
※インクリのアクチュエータは SCON-CAL／CGAL、MSCON、XSEL-J／K、XSEL-P／Qの5,6軸目、XSEL-R／Sは接続できません。

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 － □ － 60 － □ － □ － □ － □ － □ － □

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

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

※CEはオプションになります。

水平　垂直　横立て　天吊り

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

技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-TWA5N-①-60-10-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TWA5N-①-60-5-②-③-④-⑤			5	10	3	178		
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

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

※〈　〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -5 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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。

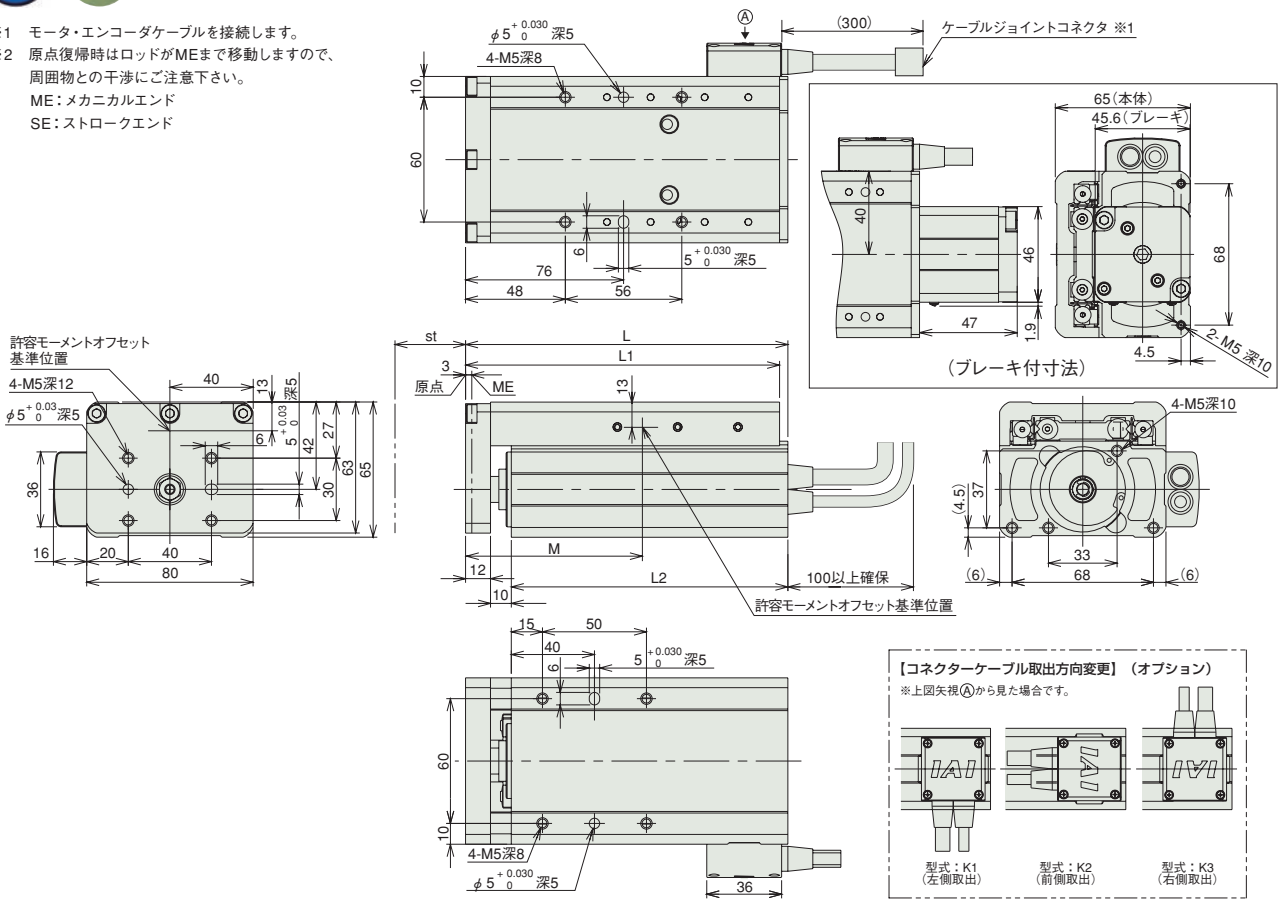
寸法図

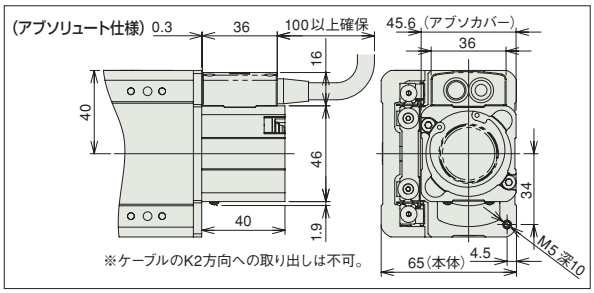
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

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





※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
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Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC 100V (XSEL-P/Q/R/S以外) 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 － □ － □ － □ － □ － □ － □

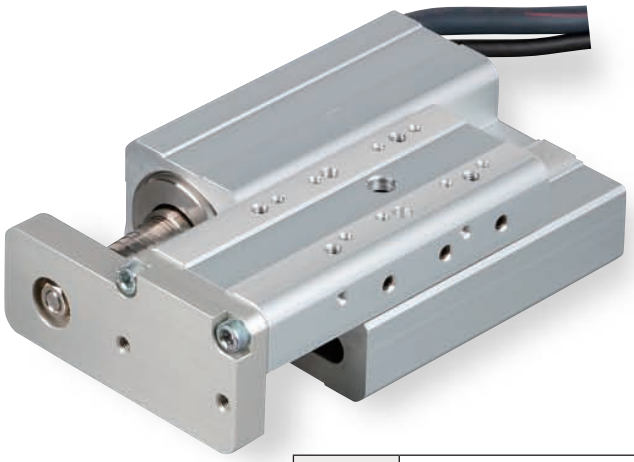
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル仕様 A: アブソリュート仕様	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T1:XSEL-J/K T2:SCON-CA MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R □□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

※CEはオプションになります。

水平　垂直　横立て　天吊り

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) 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 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-TFA5N-①-60-10-②-③-④-⑤	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TFA5N-①-60-5-②-③-④-⑤			5	10	3	178		
RCS2-TFA5N-①-60-2.5-②-③-④-⑤			2.5	20	6	356		

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

※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

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

※〈　〉内は垂直使用の場合　（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -5 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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。

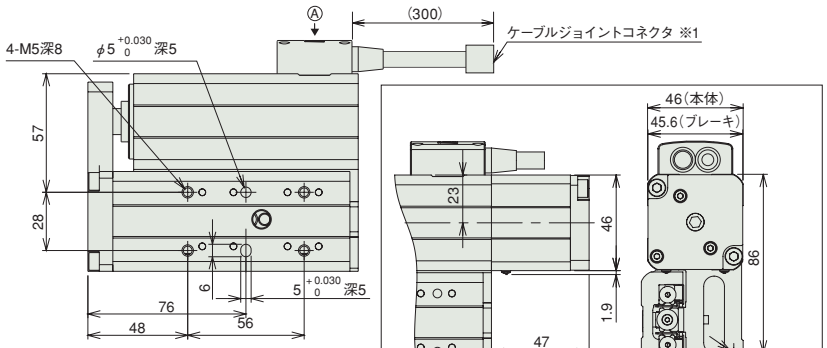
寸法図

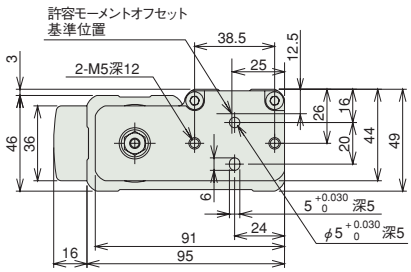
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

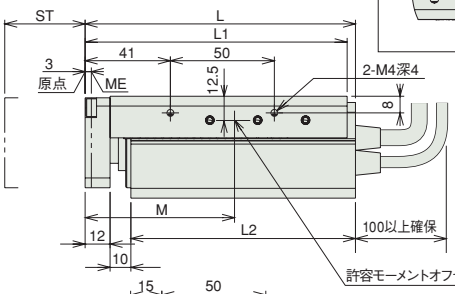
特注対応のご案内 巻末-67

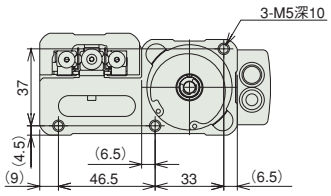
2次元CAD 3次元CAD

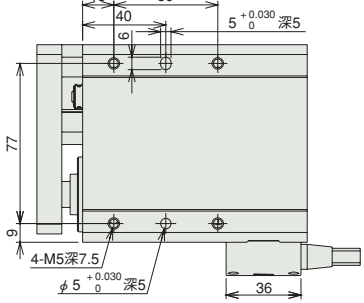
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

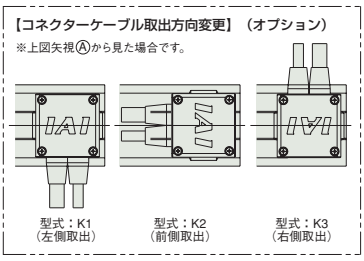


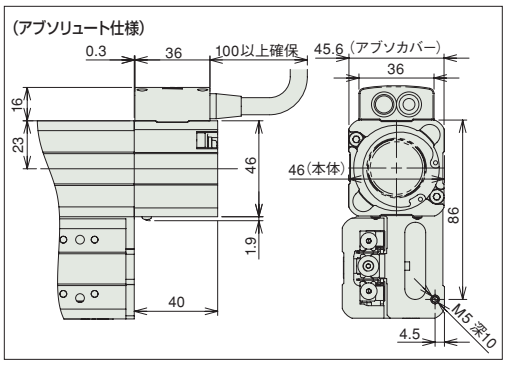












※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
質量(kg)	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Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ	1	512点	単相AC 100V (XSEL-P/Q/R/S以外) 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-Ⓥ-2-Ⓘ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-60Ⓘ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
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

■型式項目　RCA — A4R — □ — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※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。

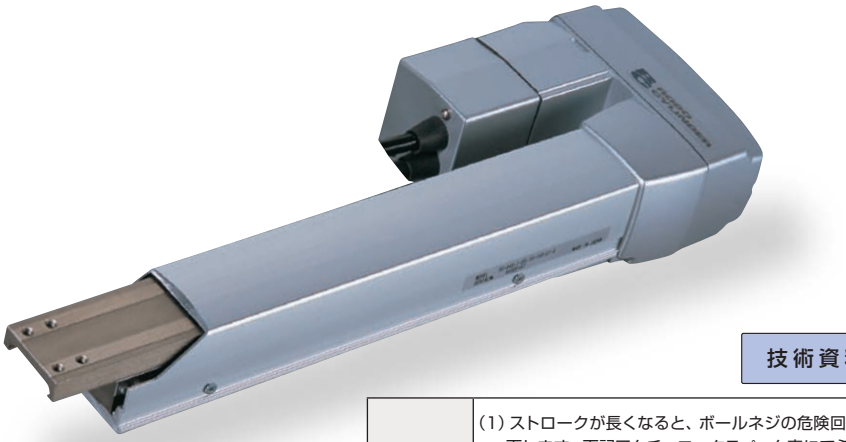
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

省電力対応

水平　垂直　横立て　天吊り

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	–	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCA-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤		5	–	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	330
5	165

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→ 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）

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

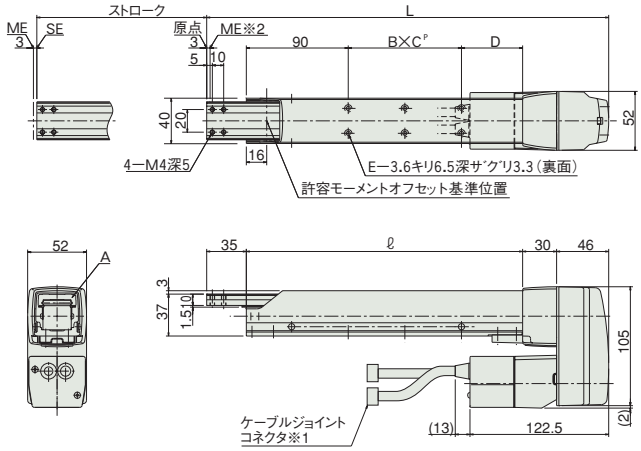
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

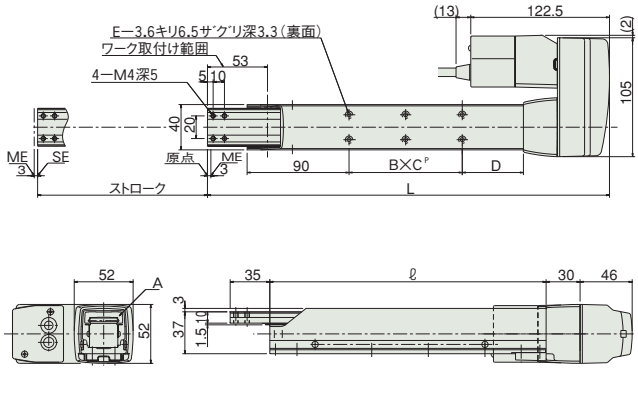
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが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

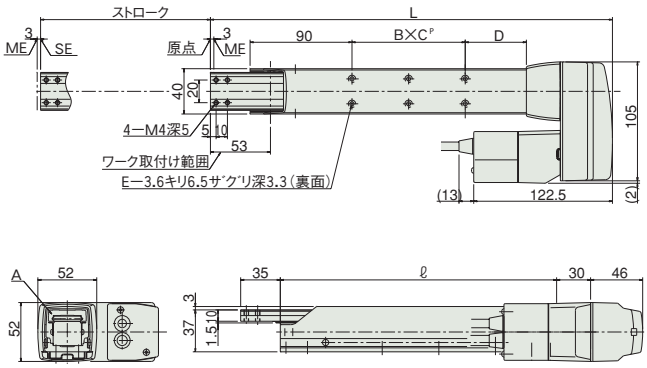
モータ下折返し（オプション記号：MB）

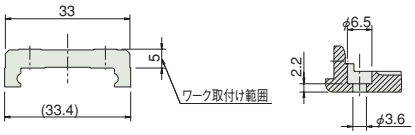


モータ右折返し（オプション記号：MR）



モータ左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細　ベース取付け穴断面

■ストローク別寸法・質量

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

③適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
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

■型式項目　RCA — A5R — □ — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCA	A5R	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	20：サーボモータ 20W	12:12mm 6：6mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※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。

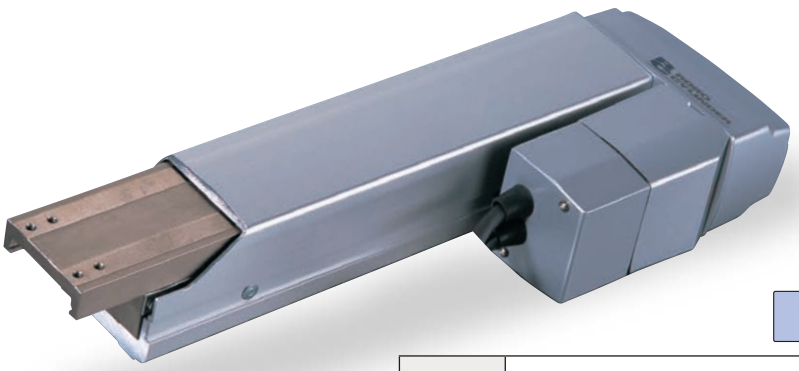
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

省電力対応

水平　垂直　横立て　天吊り

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	–	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCA-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤		6	–	4	65.7	

■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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→ 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）

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

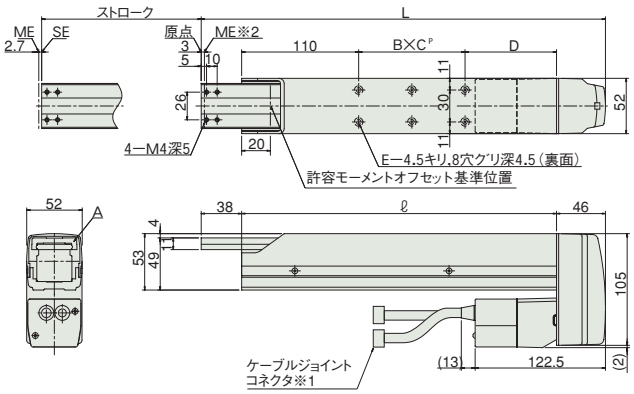
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

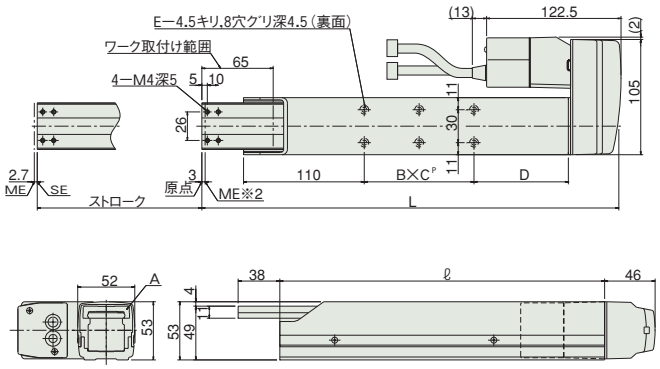
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが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

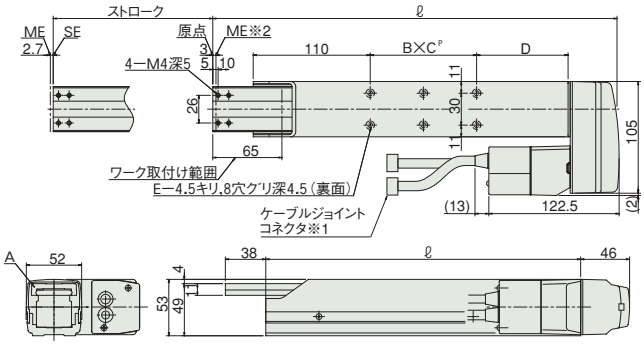
モータ下折返し（オプション記号：MB）

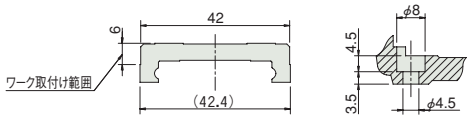


モータ右折返し（オプション記号：MR）



モータ左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細　　ベース取付け穴断面

■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^P	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

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
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

■型式項目　RCA — A6R — □ — 30 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCA	A6R	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様 ※アブソリュート仕様は ACON-CA、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。	30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※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。

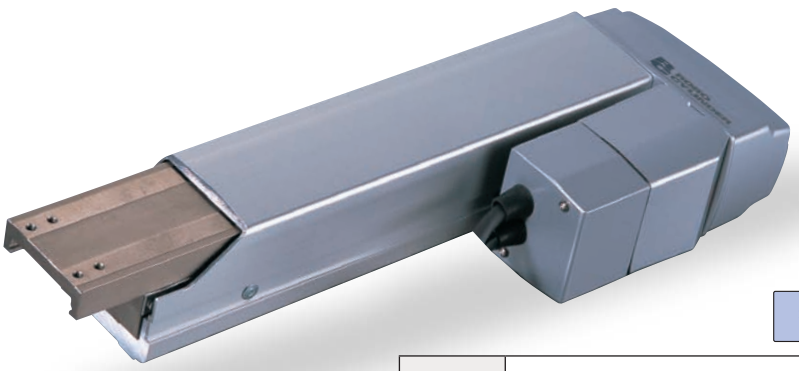
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE　RoHS

省電力対応

水平　垂直　横立て　天吊り

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	–	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCA-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	–	6	96.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→ 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）

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

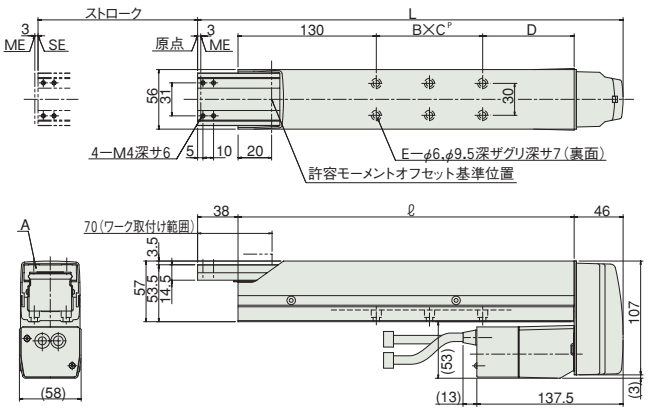
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

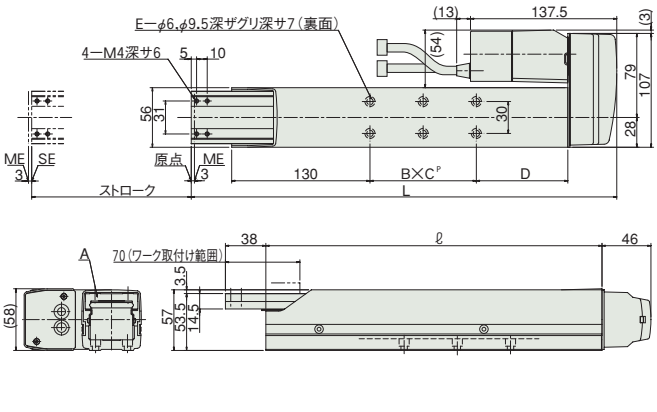
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドが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

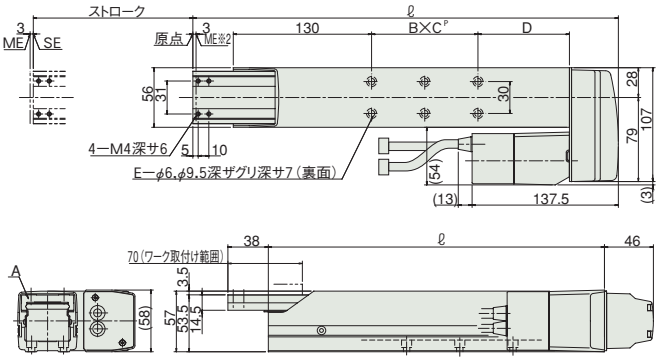
モータ下折返し（オプション記号：MB）

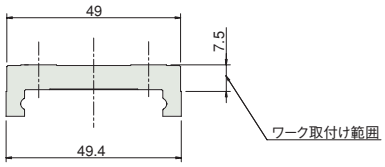


モータ右折返し（オプション記号：MR）

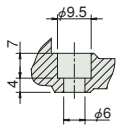


モータ左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細



ベース取付け穴断面

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ℓ	216	266	316	366
B×C	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	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、ご注意下さい。

③適応コントローラ

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

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

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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

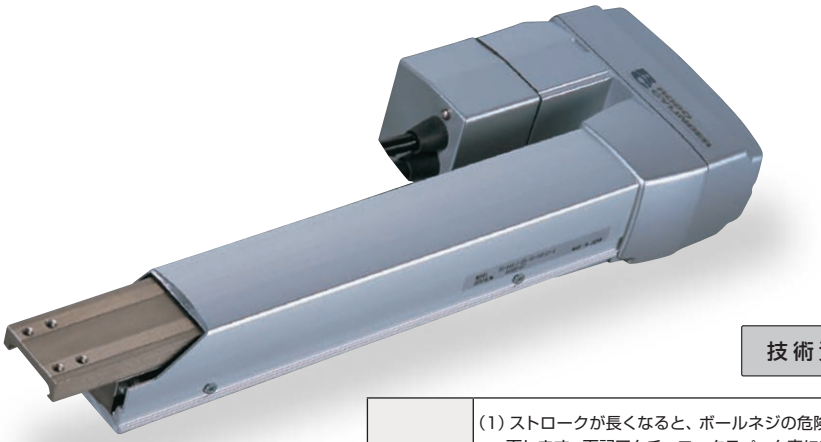
■型式項目　RCS2 — A4R — □ — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P :1m S :3m M :5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、MB/MR/ML いずれかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE RoHS
※CEはオプションになります。

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	–	2.5	39.2	50～200 (50mm毎)
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤		5	–	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	330
5	165

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -5 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→ 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）

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

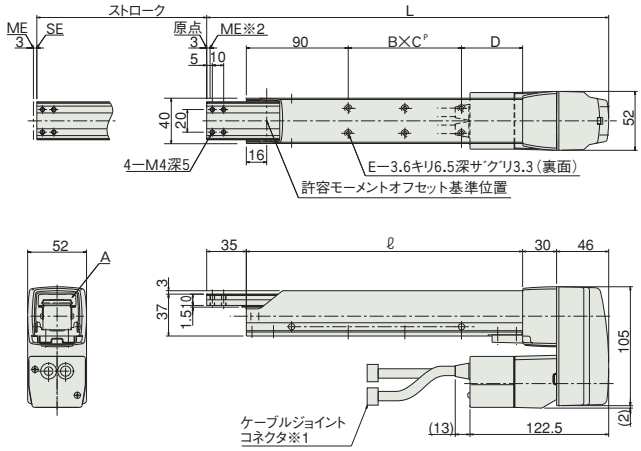
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

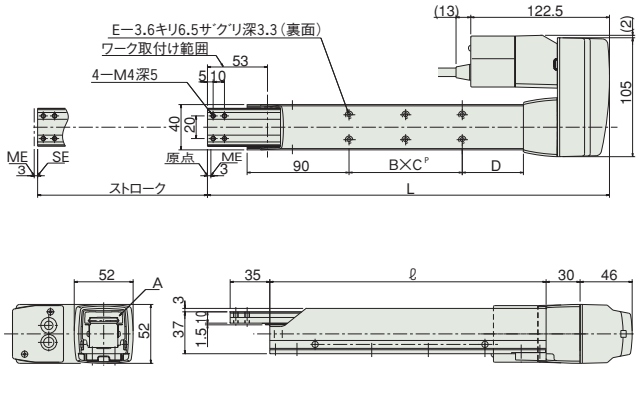
2次元CAD 3次元CAD

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

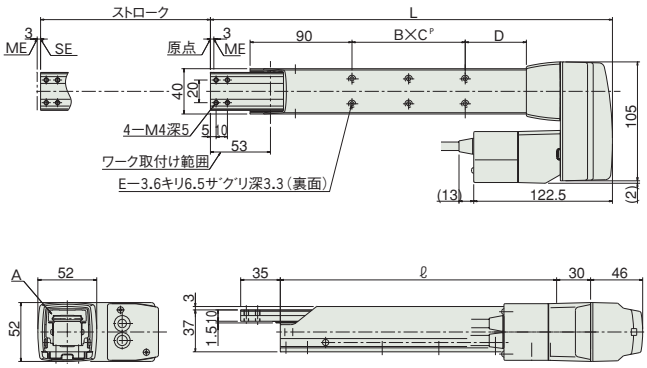
モータ下折返し（オプション記号：MB）

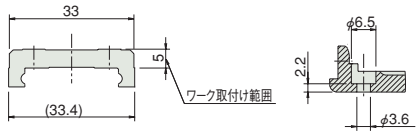


モータ右折返し（オプション記号：MR）



モータ左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細　ベース取付け穴断面

■ストローク別寸法・質量

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

③適応コントローラ

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外） 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/Sのみ）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ		(−)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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 — □ — □ — □ — □ — □ — □

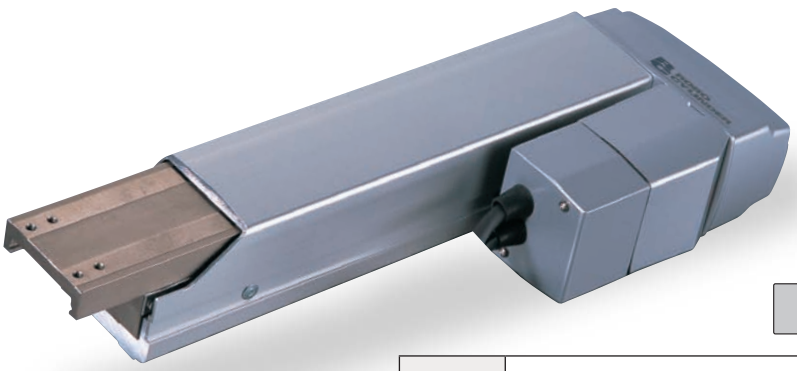
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20：サーボモータ 20W	12:12mm 6：6mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R□□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、MB/MR/ML いずれかの記号を必ずご記入下さい。

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

※CEはオプションになります。

水平　垂直　横立て　天吊り

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	–	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCS2-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤		6	–	4	65.7	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -5 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→ 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	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）

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

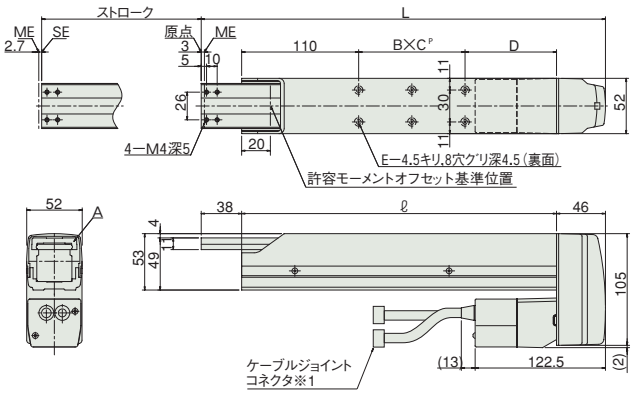
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

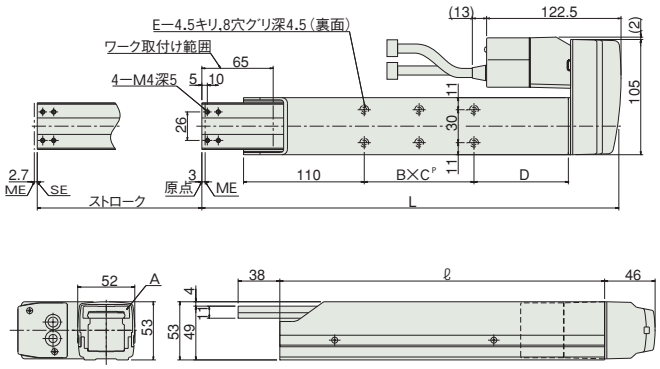
2次元CAD 3次元CAD

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

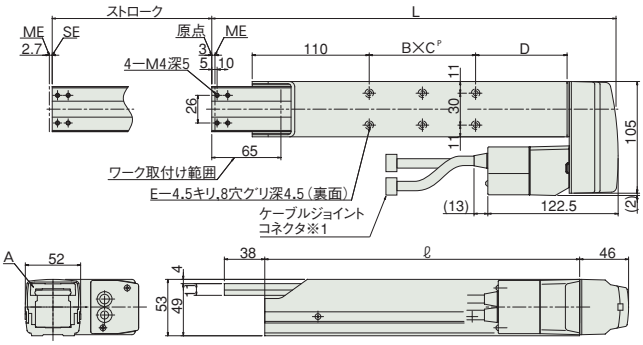
モータ下折返し（オプション記号：MB）

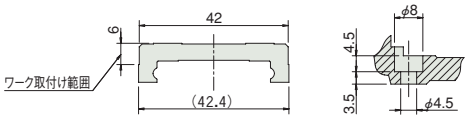


モータ右折返し（オプション記号：MR）



モータ左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細　　ベース取付け穴断面

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

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外） 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/Sのみ）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-20Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-20Ⓘ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-20Ⓘ-N1-EEE-2-Ⅴ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

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

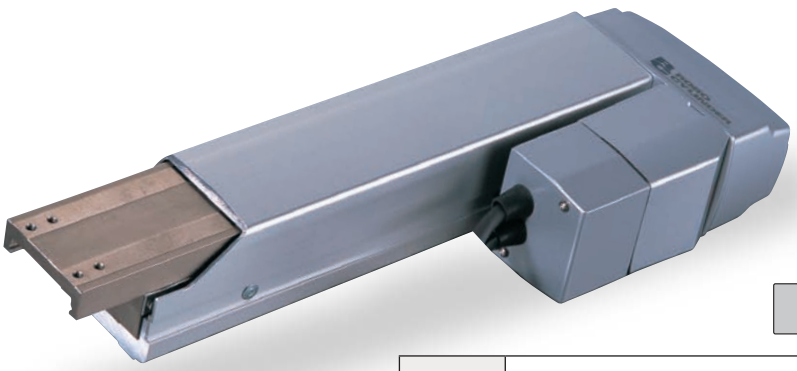
■型式項目　RCS2 — A6R — □ — 30 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ :長さ指定 R □□ :ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、MB/MR/ML いずれかの記号を必ずご記入下さい。

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

CE RoHS
※CEはオプションになります。

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.2G 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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	–	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCS2-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	–	6	96.8	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

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

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

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

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -5 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ（標準）	B	→ 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	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）

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

寸法図

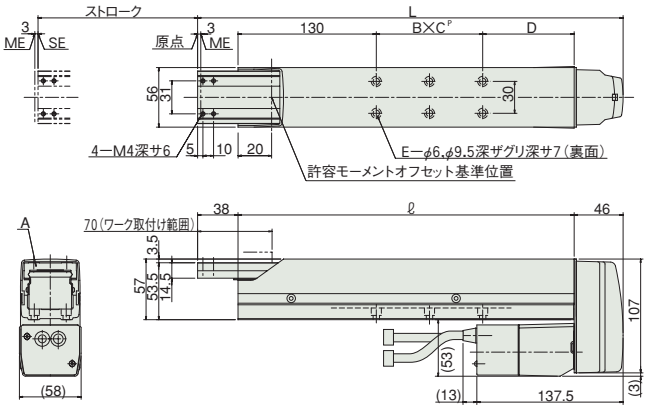
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

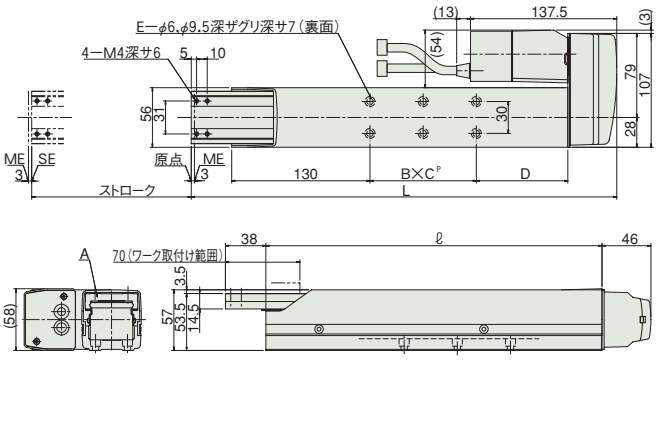
2次元CAD 3次元CAD

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

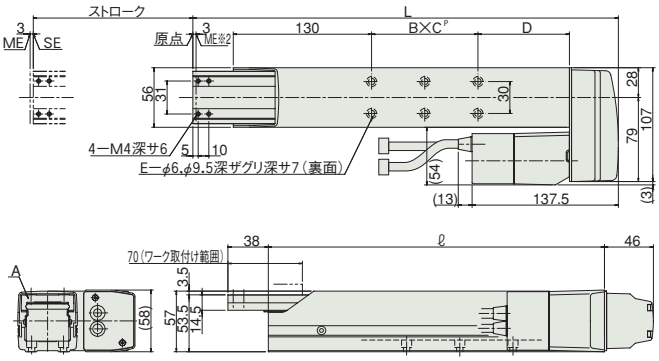
モータ下折返し（オプション記号：MB）

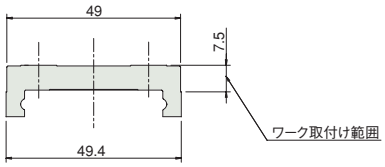


モータ右折返し（オプション記号：MR）

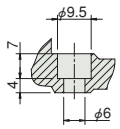


モータ左折返し（オプション記号：ML）





A部詳細



ベース取付け穴断面

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
ℓ	216	266	316	366
B×C^P	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	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、ご注意下さい。

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-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⅱ SCON-CA-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外） 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/Sのみ）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-30DⒾ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-30DⒾ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-30DI-Ⓥ-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-30DⒾ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-30DⒾ-Ⓥ-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-30DⒾ-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

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

A スライダタイプ
B ロッドタイプ
C グリッパ・ロータリ
D テーブル・アームフラット
E リニアサーボ
F その他
G 直交ロボット
H テーブルトップ
J スカラロボット
K クリーン対応
L 防塵・防滴対応
M コントローラ
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2
RCA

RCS2-F5D

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

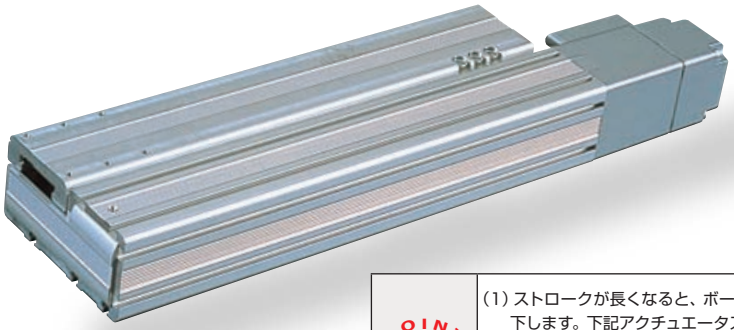
■型式項目　RCS2 — F5D — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS2	F5D	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	60：サーボモータ 60W 100：サーボモータ 100W	16:16mm 8：8mm 4：4mm	50:50mm ～ 300:300mm （50mmピッチ毎設定）	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

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

CE　RoHS
※CEはオプションになります。

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



技術資料　巻末-39

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 4 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記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)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-F5D-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	巻末 P120 参照	2.0	63.8	50～300 (50mm 毎)
RCS2-F5D-①-60-8-②-③-④-⑤		8		5.0	127.5	
RCS2-F5D-①-60-4-②-③-④-⑤		4		11.5	255.1	
RCS2-F5D-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16		3.5	105.8	
RCS2-F5D-①-100-8-②-③-④-⑤		8		9.0	212.7	
RCS2-F5D-①-100-4-②-③-④-⑤		4		18.0	424.3	

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

■ストロークと最高速度

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

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 60W	インクリメンタル 100W	アブソリュート モータ W 数 60W	アブソリュート 100W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

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

※保守用のケーブルは巻末 -5 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-77	—
CE対応仕様	CE	→ 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　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。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

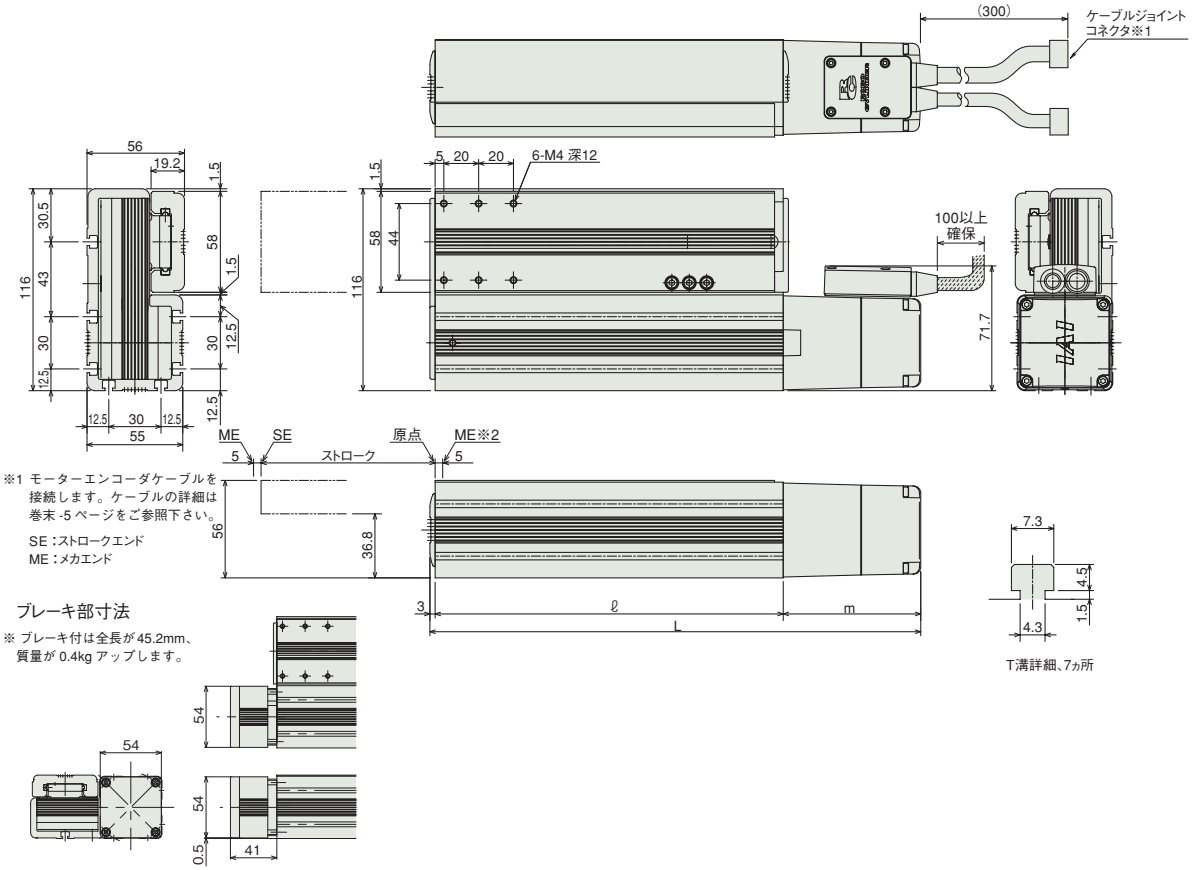
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

特注対応のご案内 巻末-67



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

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が45.2mm、質量が0.4kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	232	282	332	382	432	482
	100W	250	300	350	400	450	500
ℓ		150	200	250	300	350	400
m	60W	79					
	100W	97					
質量(kg)	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3
	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-Ⓥ-2-Ⓘ SCON-CA-□①-Ⓥ-2-Ⓘ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q/R/S以外) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-□①-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-□①-Ⓥ-0-Ⓘ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-□I-Ⓥ-2-Ⓘ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ		SCON-CGAL-□①-Ⓥ-2-Ⓘ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワーク制御タイプ		MSCON-C-1-□①-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-□①-Ⓥ-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		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。
※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□モータ種類(60／100)
※ⓂXSELのタイプ名(J／K／P／Q／R／S)
※ⓋIO種類(NP／PN)
※①エンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V／3:三相200V)

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**

説 明 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

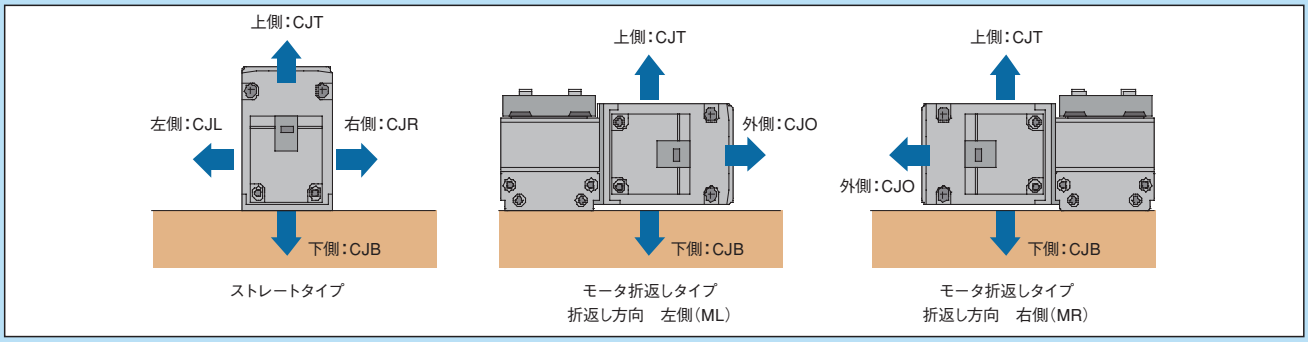
型 式 **CE**

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。

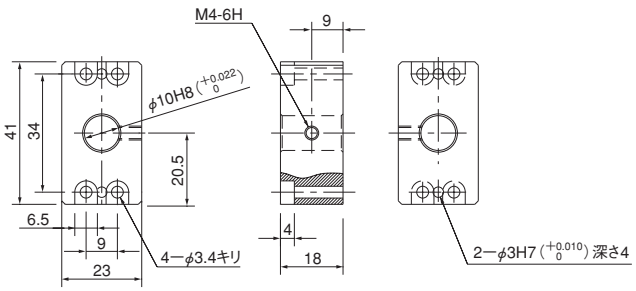


フランジブラケット

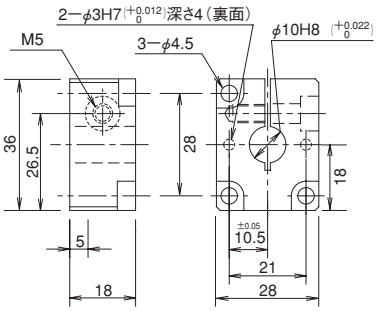
型 式 **FB**

説 明 グリッパ本体を固定するためのブラケットです。

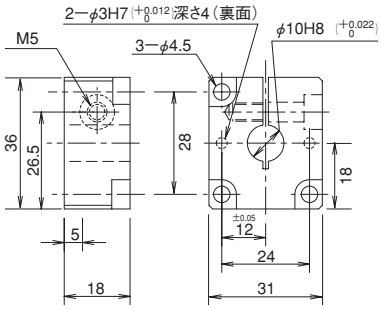
GRSS/GRLS用
単品型式
RCP2-FB-GRSS



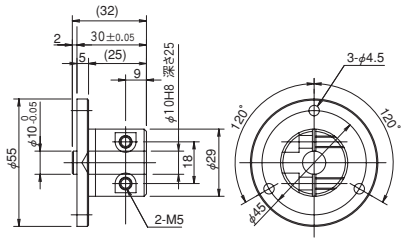
GRS用
単品型式
RCP2-FB-GRS



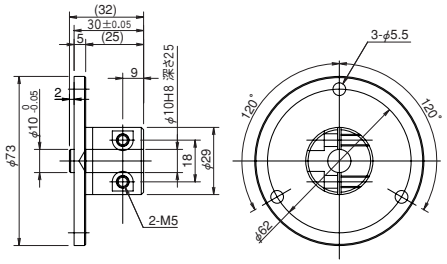
GRM用
単品型式
RCP2-FB-GRM



GR3LS/GR3SS用
単品型式　RCP2-FB-GR3S



GR3LM/GR3SM用
単品型式　RCP2-FB-GR3M



キー溝付仕様

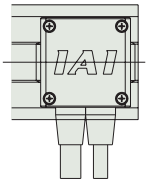
型　式　**K**

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。

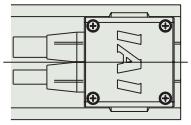
コネクタケーブル取出方向変更

型　式　**K1 / K2 / K3**

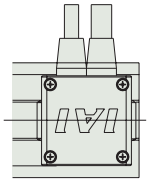
説　明　コネクタケーブルの取出し方向を、左側／前側／右側の3方向から選択が出来ます。



型式:K1
（左側取出）



型式:K2
（前側取出）



型式:K3
（右側取出）

リミットスイッチ

型　式　**L**

説　明　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

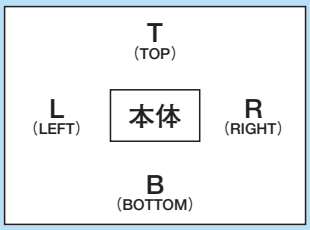
型　式　**LA**

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　**NM**

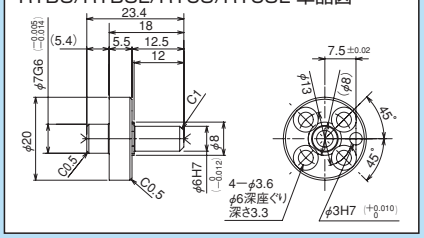
説　明　通常原点位置は、モータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。（原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意下さい）

シャフトアダプタ

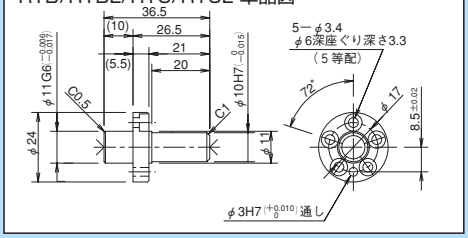
型 式 **SA**

説 明 ロータリの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。

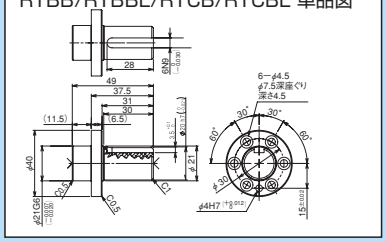
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

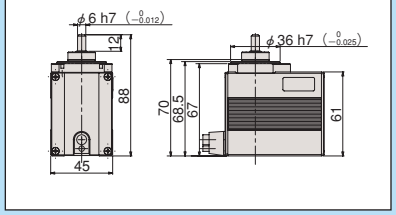


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



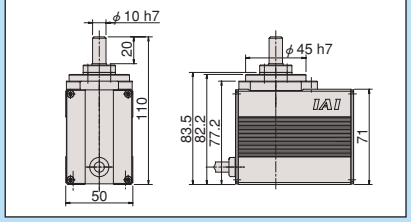
RCP2-RTBS ／ RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



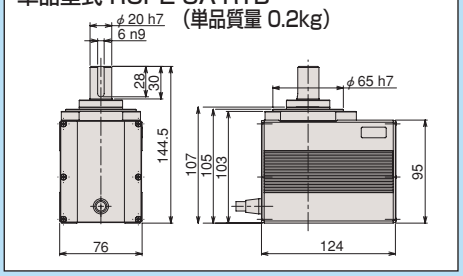
RCP2-RTB ／ RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



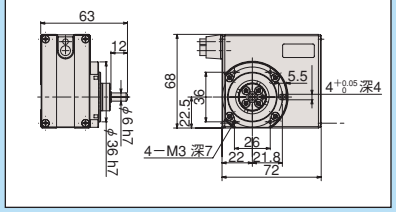
RCP2-RTBB ／ RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)



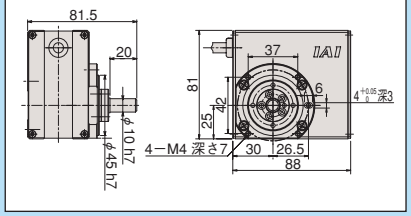
RCP2-RTCS ／ RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



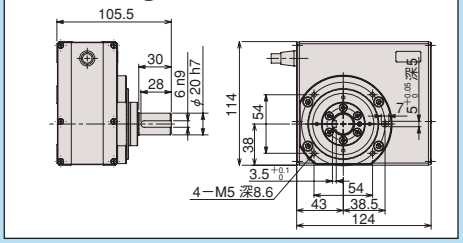
RCP2-RTC ／ RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



RCP2-RTCB ／ RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)

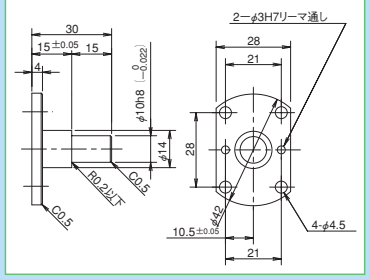


シャフトブラケット

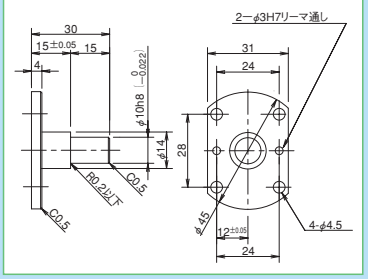
型 式 **SB**

説 明 グリッパ本体を取り付けるための固定金具です。

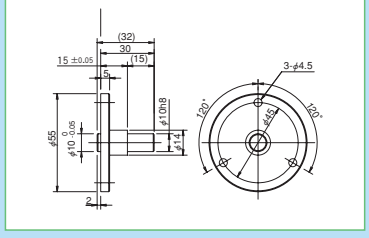
RCP2-GRS用　単品型式 RCP2-SB-GRS



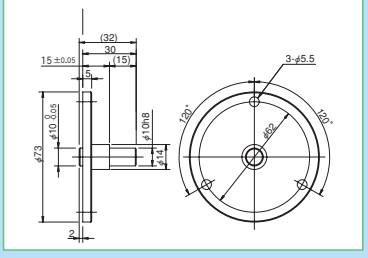
RCP2-GRM用　単品型式 RCP2-SB-GRM



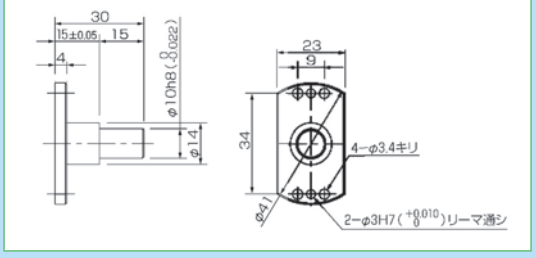
GR3LS/GR3SS用　単品型式 RCP2-SB-GR3S



GR3LM/GR3SM用　単品型式 RCP2-SB-GR3M



RCP2-GRSS用　単品型式 RCP2-SB-GRSS

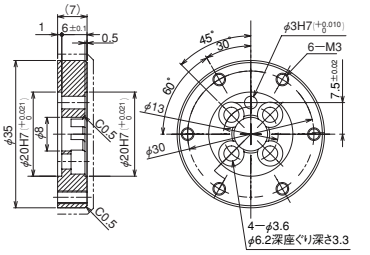


テーブルアダプタ

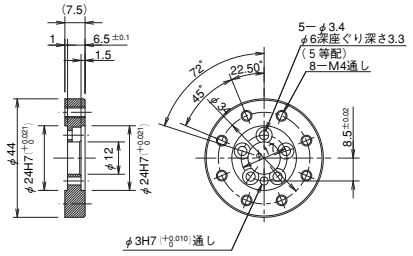
型 式 **TA**

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。

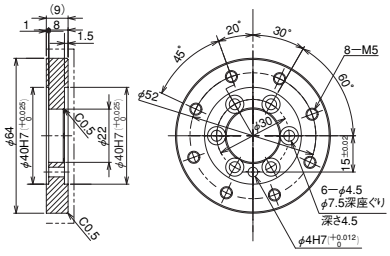
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

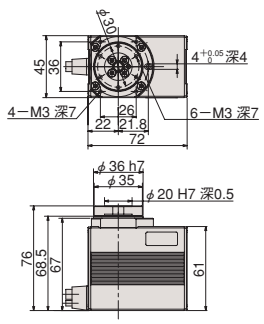


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



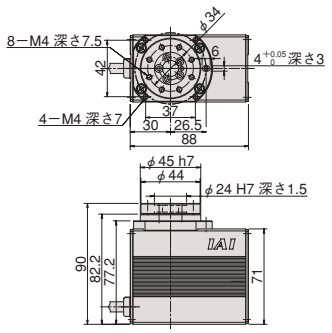
RCP2-RTBS ／ RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



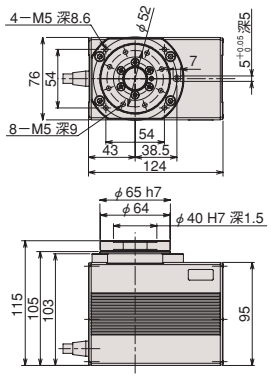
RCP2-RTB ／ RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



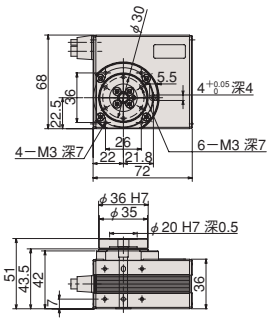
RCP2-RTBB ／ RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)



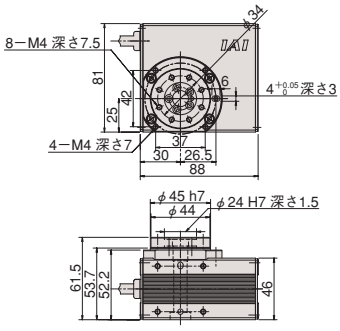
RCP2-RTCS ／ RTCSL 組合せ図

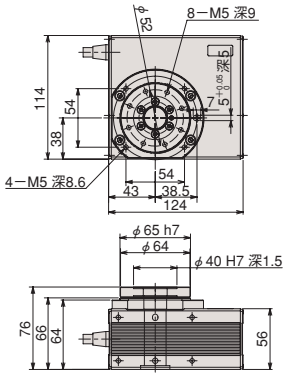
単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



RCP2-RTC ／ RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



RCP2-RTCB ／ RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)