

RCP6(S)-SA4C

±10μm 標準
±5μm オプション設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータアプソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

CE RoHS

水平 垂直

横立て 天吊り

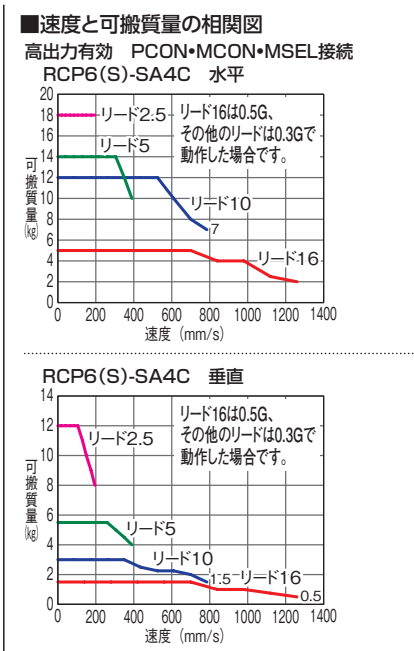
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。



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)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	3	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	14	5.5	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	18	12	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

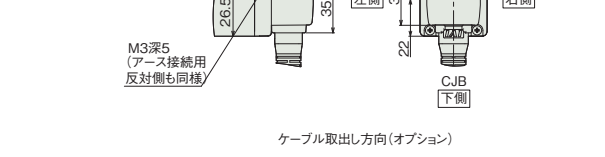
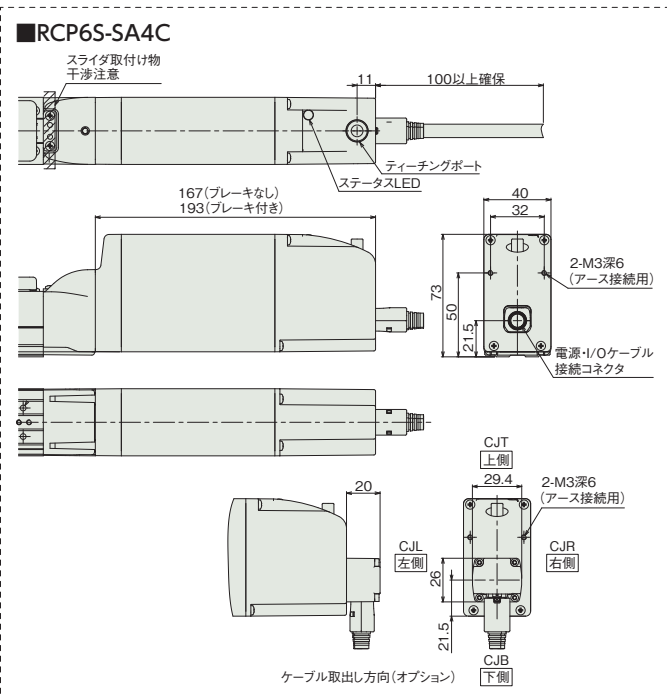
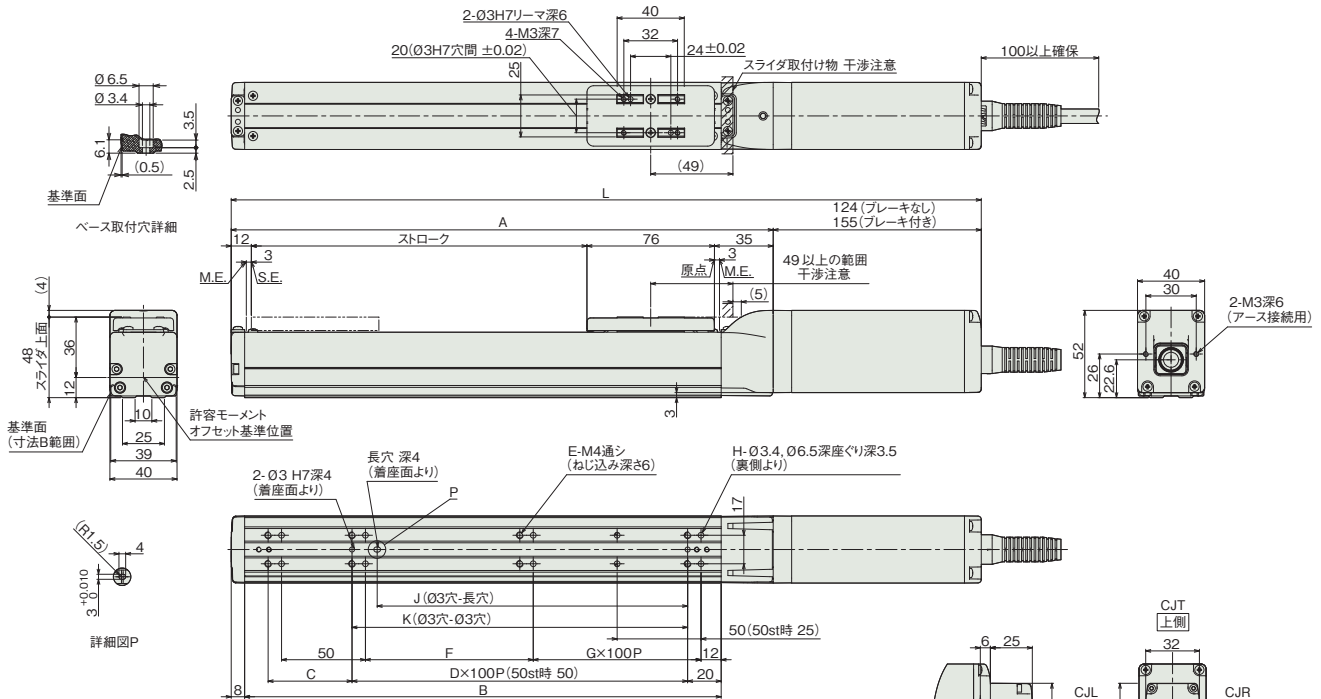
・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード2.5, 5, 10)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	RCP6	ブレーキ無	297	347	397	447	497	547	597	647	697
		ブレーキ有	328	378	428	478	528	578	628	678	728
	RCP6S	ブレーキ無	340	390	440	490	540	590	640	690	740
		ブレーキ有	366	416	466	516	566	616	666	716	766
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623	
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8
		ブレーキ有	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	RCP6S	ブレーキ無	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0
		ブレーキ有	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-SA6C

±10μm

±5μm
オプション設定

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅 58mm

24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	SA6C	WA	42P	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	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。

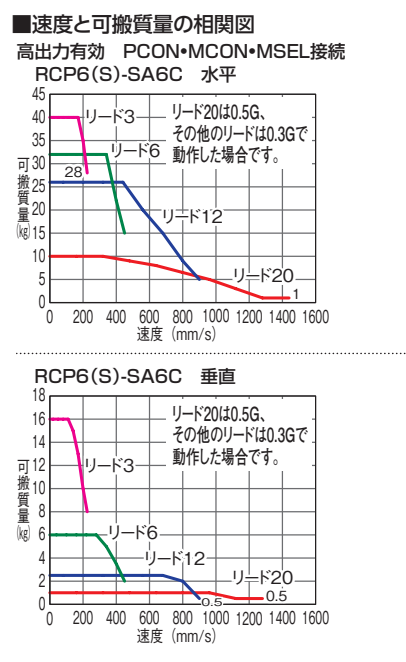
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラク
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- 水平
 - 垂直
 - 横立て
 - 天吊り
- ※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
 - RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)										
			水平 (kg)	垂直 (kg)		リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	15	1	50~800 (50mm毎)	20	高出力有効	1440 <1280>	1335 <1280>	1130	970	840	735	650	575	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	28	2.5		12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6		6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	16		3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

※高精度仕様(HPR)は、繰返し位置決め精度±5μmとなります。
リード20の時は、選択できません。

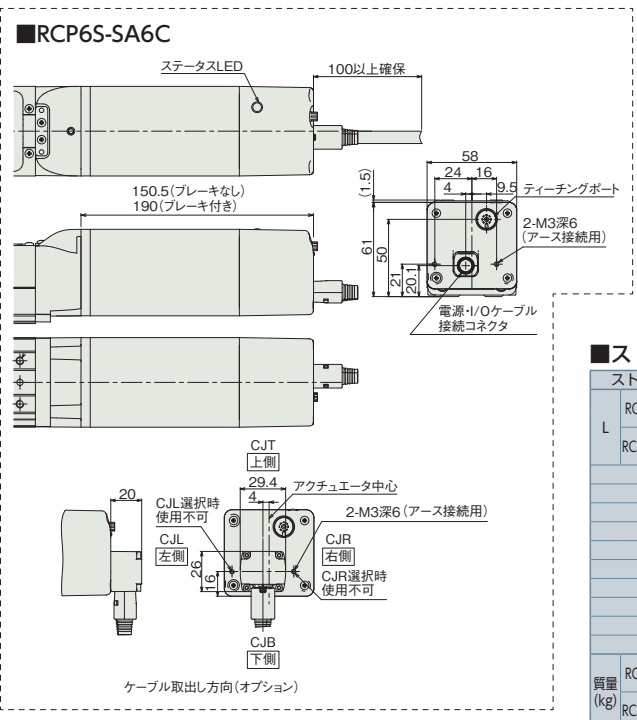
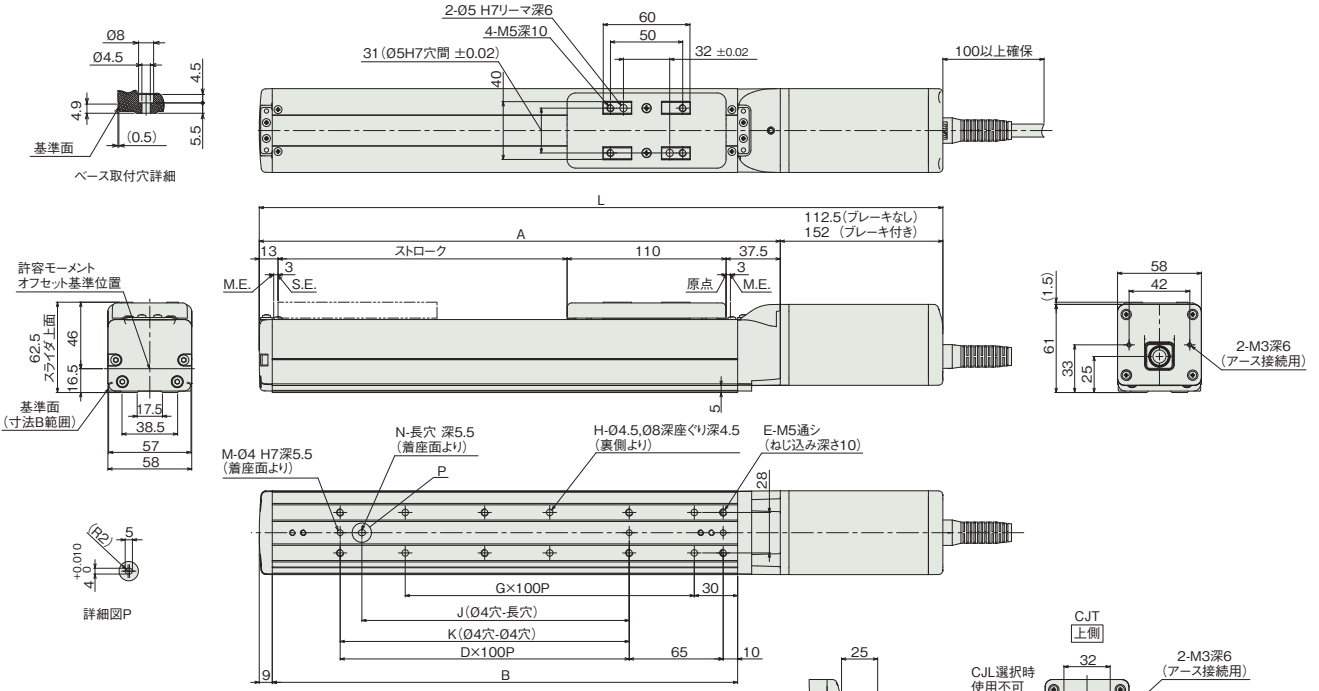
・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード3, 6, 12)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 ブレーキ無し	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	RCP6S ブレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A	RCP6 ブレーキ無し	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
	RCP6S ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5
B		210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M		2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6 ブレーキ無し	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
	RCP6S ブレーキ有り	2.2	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8
RCP6S ブレーキ有り		2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7
		2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	-		-	●	30000			

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-SA7C

±10μm 標準

±5μm 高精度設定

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅 70mm

24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	SA7C	WA:バッテリーレスアプ	56P:パルスモータ56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm(50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

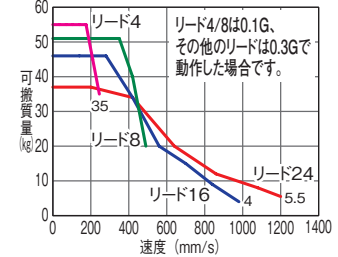


技術資料 ▶ 巻末-55
特対対応 ▶ 巻末-87

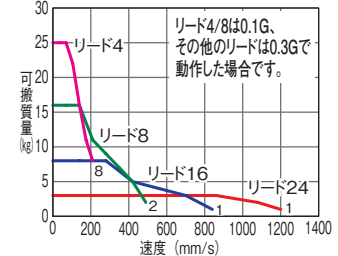
- POINT**
選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
 - (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-SA7C 水平



RCP6(S)-SA7C 垂直



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラク
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	37	3	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	55	25	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)						
		50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1200						
16	高出力有効	980 <840>	965 <840>	830	720	635	560	500
8	高出力有効	490	475	410	355	315	275	245
4	高出力有効	245 <210>	235 <210>	205	175	155	135	120

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※高精度仕様(HPR)は、繰返し位置決め精度±5μmとなります。
リード16・24の時は、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

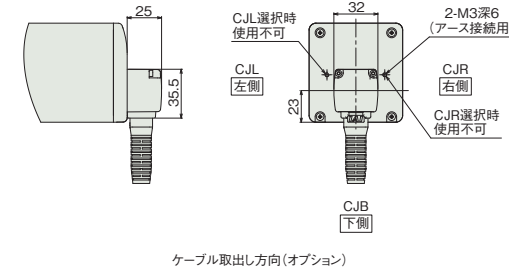
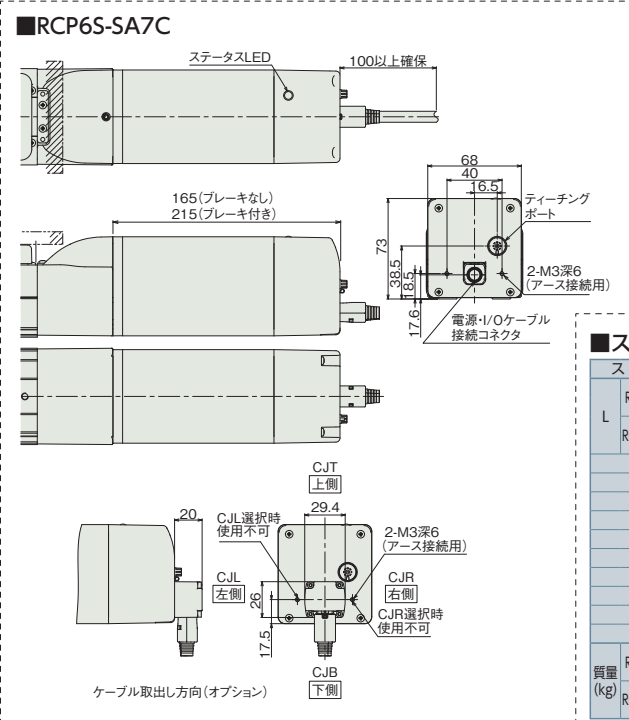
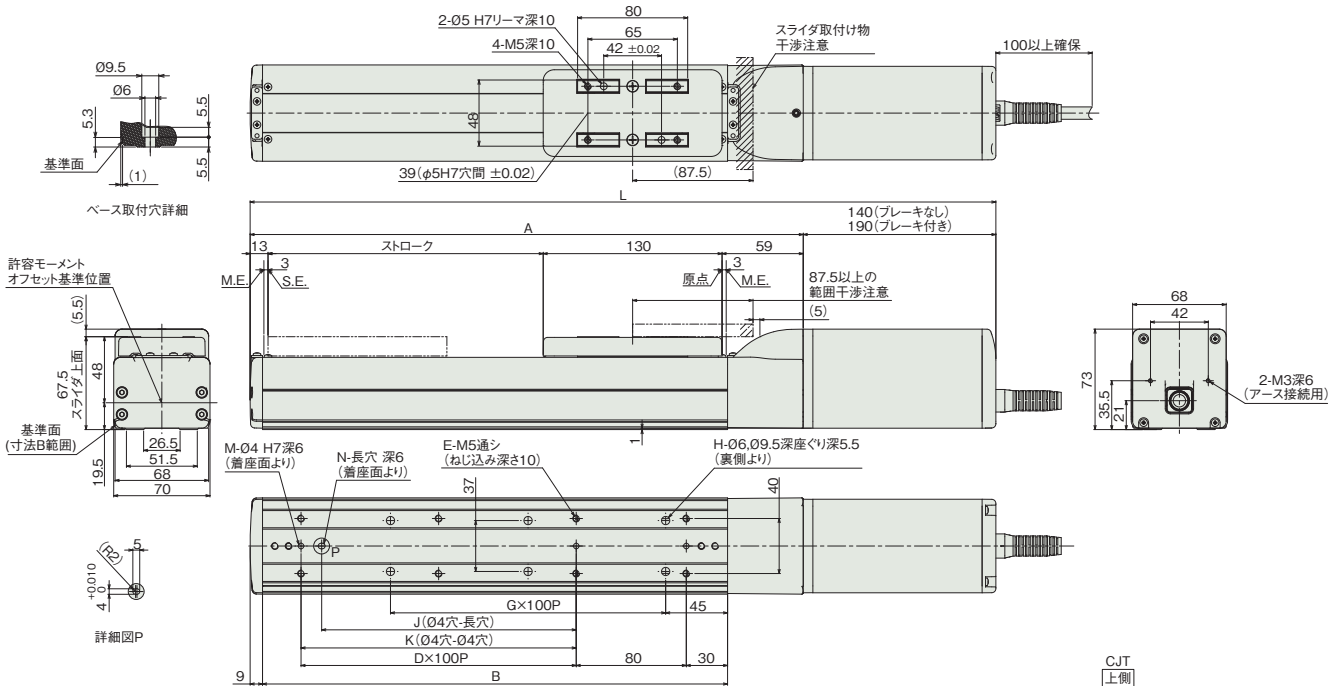
・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード4,8)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 プレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
	RCP6S プレーキ有	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192
A	RCP6 プレーキ無	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167
	RCP6S プレーキ有	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6 プレーキ無	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0
	RCP6S プレーキ有	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4
質量 (kg)	RCP6S プレーキ無	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	6.9	7.2
	RCP6S プレーキ有	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム					
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4			-	-	●				

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-SA8C

±10μm 標準
±5μm オプション設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアンプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 85mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアンプ	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	1100:1100mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

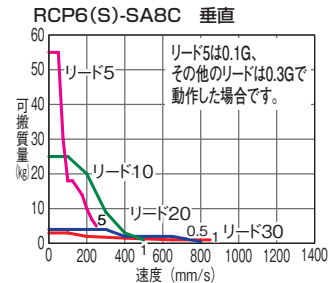
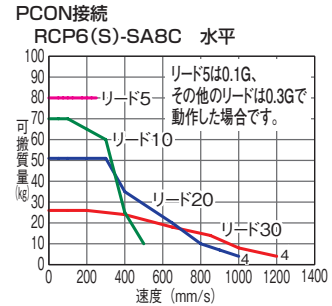


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-30-①-②-③-④	30	28	3	50~1100 (50mm毎)
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	60	4	
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	25	
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	80	55	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1200 <850>	1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660		
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250	240	215	190	175	155	140	130	120	110

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※高精度仕様(HPR)は、繰返し位置決め精度±5μmとなります。
リード20・30の時は、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

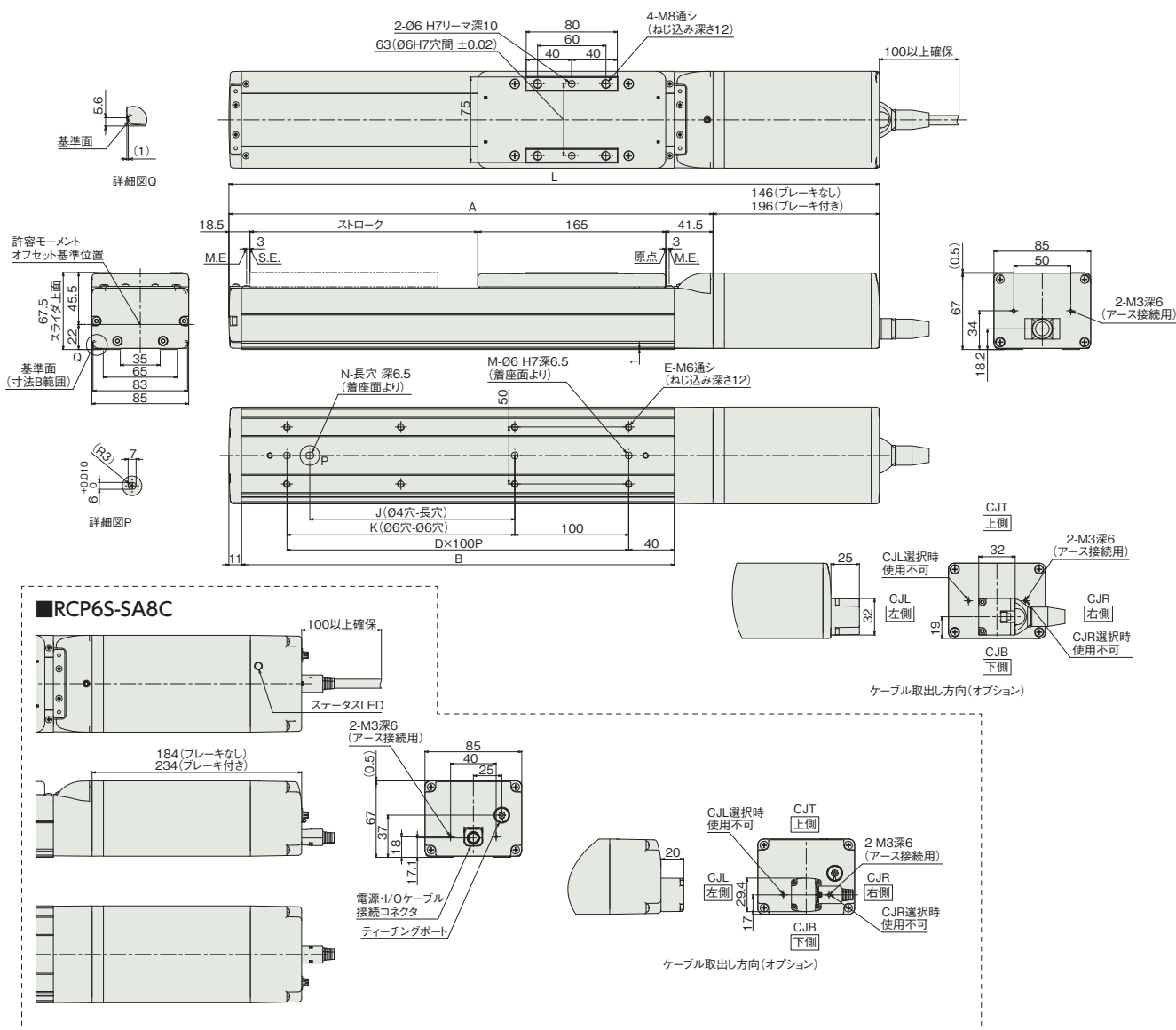
・張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	RCP6	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
	ブレーキ付	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521
	RCP6S	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
	ブレーキ付	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559
A	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2
	ブレーキ付	5.0	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	8.0	8.2	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7
	RCP6S	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.0	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4
	ブレーキ付	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3	9.5	9.8	10.1	10.4	10.6	10.9

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				

ネットワーク ※選択: DeviceNet, CompoNet, EtherNet/IP, CC-Link, MECHATRONIK, EtherCAT, 自由電圧

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-SA4R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24V パルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

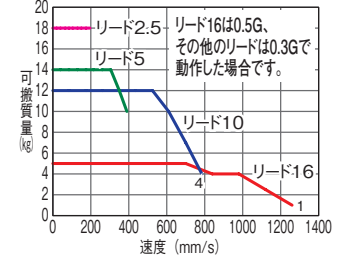
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



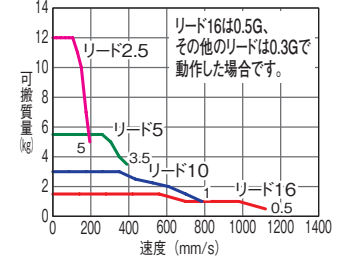
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-SA4R 水平



RCP6(S)-SA4R 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	3	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	14	5.5	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	18	12	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

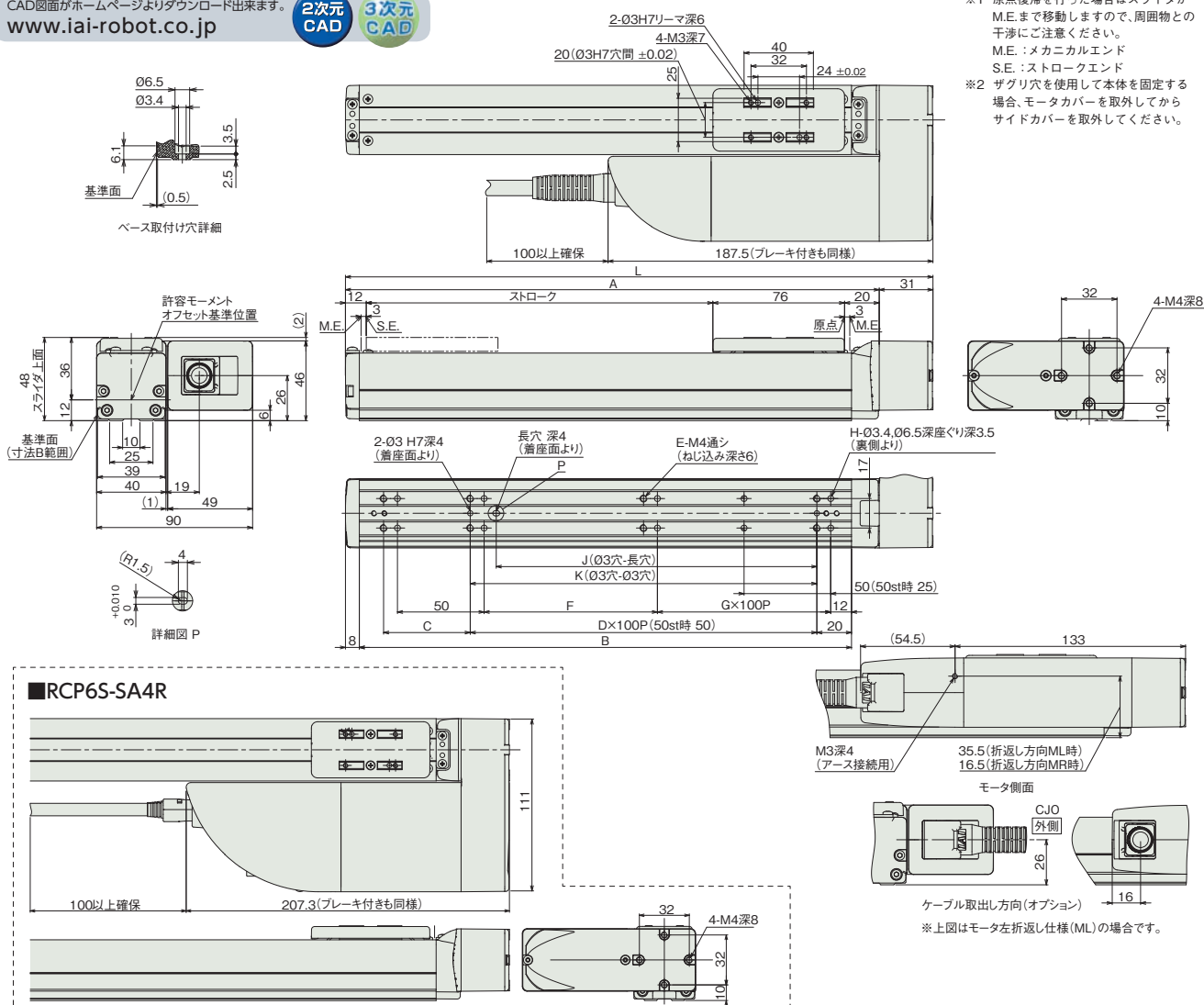
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(*)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下
(*) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60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-80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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
L	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639		
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608		
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584		
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50		
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4		
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16		
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485		
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500		
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.0	2.1
	RCP6S	ブレーキ無	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.0	2.1	2.2
		ブレーキ有	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	同上	64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです	-	-	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-SA6R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

型式項目 - **SA6R** - **WA** - **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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で
 設置を行う場合、機種に
 よっては制約があります。
 詳細は巻末-75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。

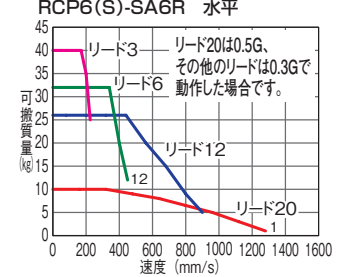
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

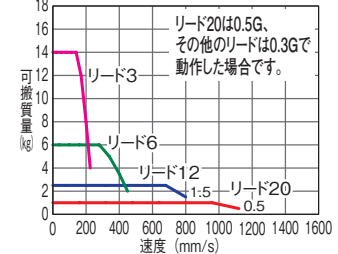
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-SA6R 水平



RCP6(S)-SA6R 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	15	1	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	28	2.5	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	14	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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	±0.01mm
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方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
動的許容モーメント(*)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

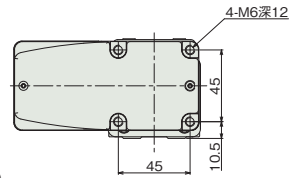
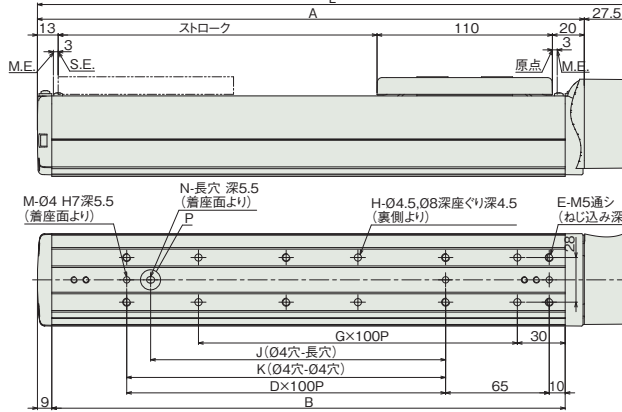
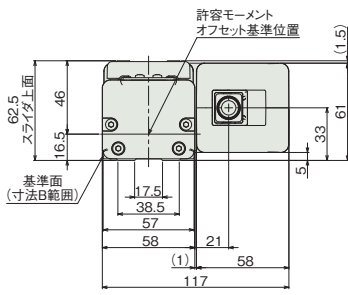
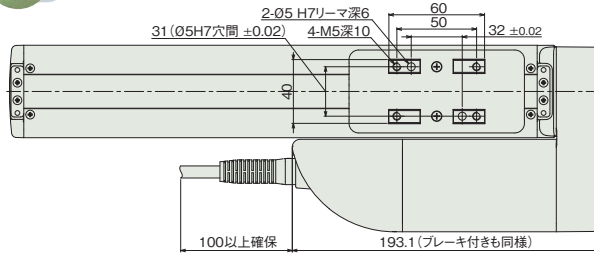
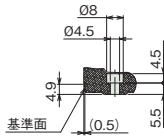
*張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

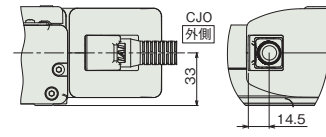
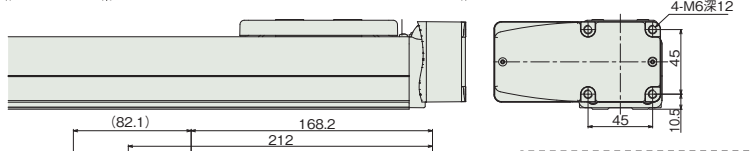
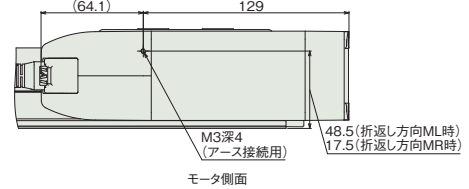
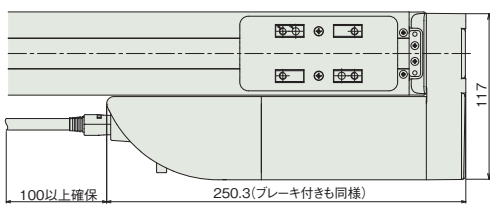
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

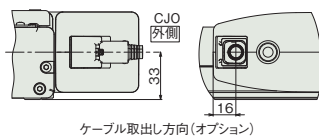
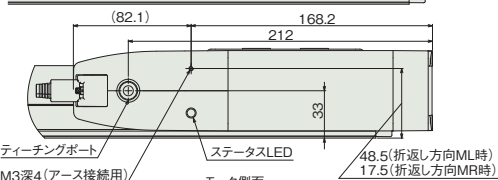
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド
※2 ザグリ穴を使用して本体を固定する場合、モータカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。



RCP6S-5A6R



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6 ブレーキ無	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7
	RCP6S ブレーキ有	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8
質量 (kg)	RCP6S ブレーキ無	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7	4.8
	RCP6S ブレーキ有	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP CompoNet	64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-SA7R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24V パルスモータ

型式項目 □ - **SA7R** - **WA** - **56P** - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリーレス 56P:パルスモータ 24:24mm 50:50mm [RCP6] N:無し 下記オプション
 RCP6S:コントローラ内蔵 アプソ 56P:パルスモータ 8:8mm 800:800mm P:1m P:PCON 価格表参照
 16:16mm ? MCON ML M:5m S:3m ※モータ折返し方向は、
 4:4mm (50mm毎) MSEL SE:SIOタイプ X□□:長さ指定 ML/MRどちらかの
 ※コントローラは付属しません。 R□□:ロボットケーブル 記号を必ずご記入
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

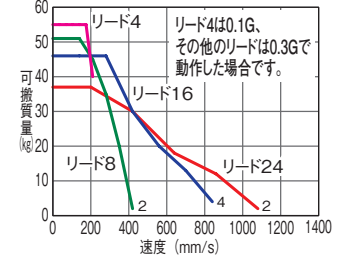
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

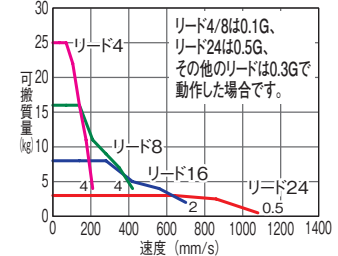
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-SA7R 水平



RCP6(S)-SA7R 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISA/ISPA

ISDB/ISDPB

NS

IF

FS

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	37	3	50~800 (50mm毎)
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	
RCP6 (S)-SA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	55	25	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効		1080			965	850	760
16	高出力有効	840 <700>	830 <700>	720 <700>	635	560	500	
8	高出力有効	420	410	355	315	275	245	
4	高出力有効	210	205	175	155	135	120	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダスペーサ	SS	→ B-274	-

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	±0.01mm
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方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント (※)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

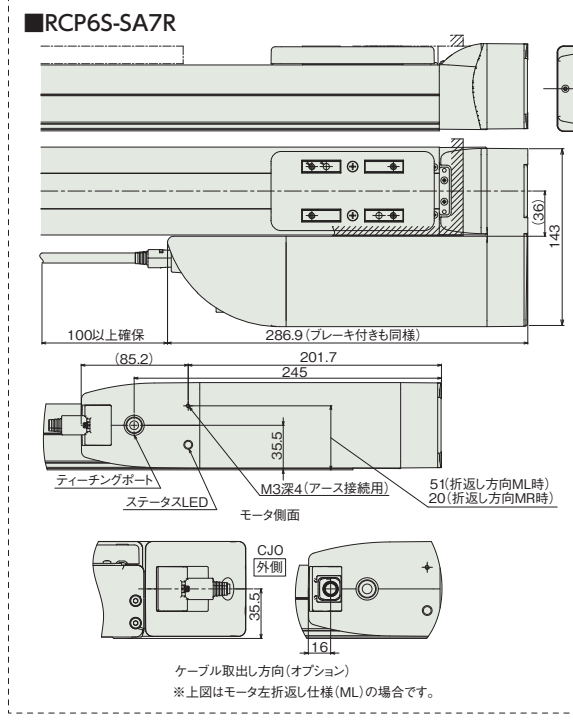
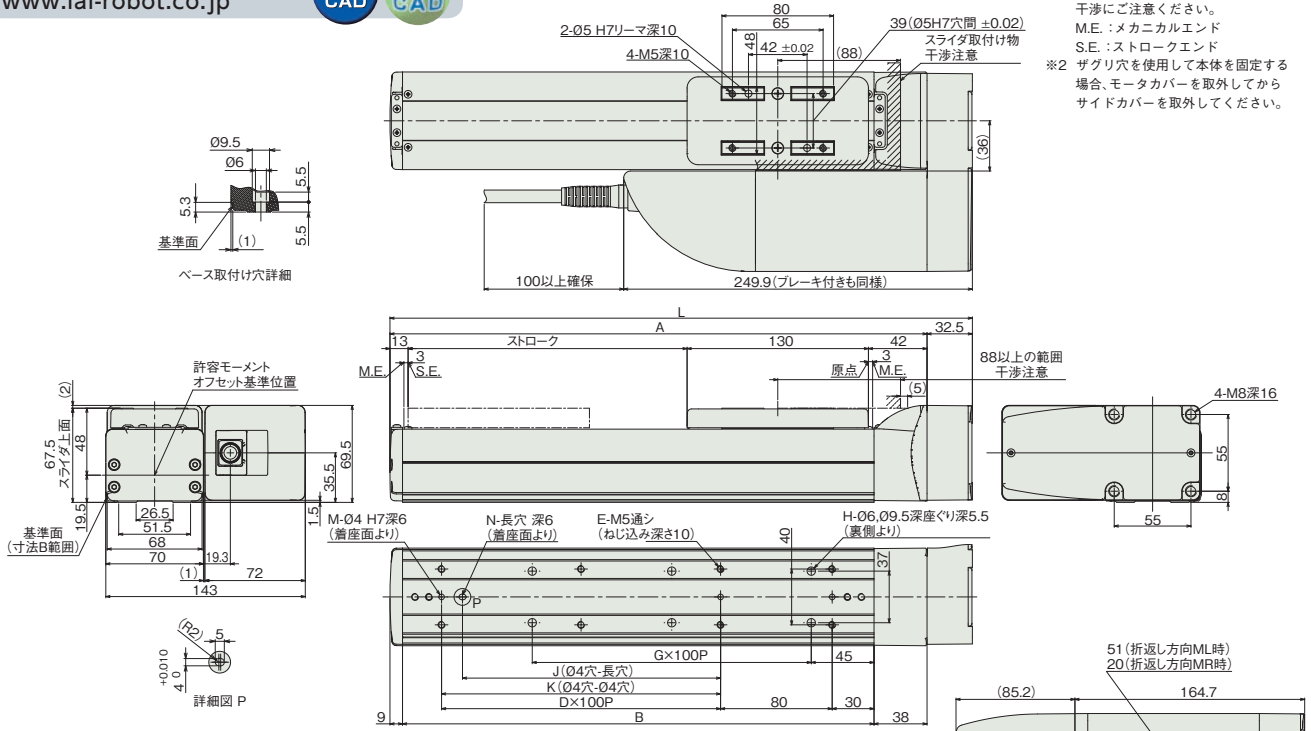
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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

※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド
※2 ザグリ穴を使用して本体を固定する場合、モータカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6 ブレーキ無	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3
	RCP6S ブレーキ有	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5
質量 (kg)	RCP6S ブレーキ無	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5
	RCP6S ブレーキ有	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CompoNet	64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-SA8R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 85mm
24V パルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※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。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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-55
特注対応 ▶ 巻末-87

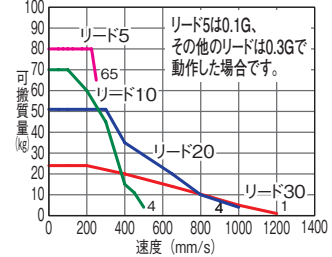


- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

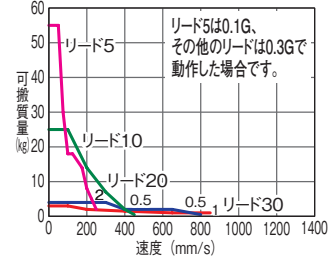
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-SA8R 水平



RCP6(S)-SA8R 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6 (S)-SA8R-WA-56SP-30-①-②-③-④	30	26	3	50~1100 (50mm毎)
RCP6 (S)-SA8R-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	55	4	
RCP6 (S)-SA8R-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	25	
RCP6 (S)-SA8R-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	80	55	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)									
	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1200 <850>		1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660	
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500 <450>	480 <450>	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250 <225>	240 <225>	215	190	175	155	145	130	120	110

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダスペーサ	SS	→ B-274	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(*)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

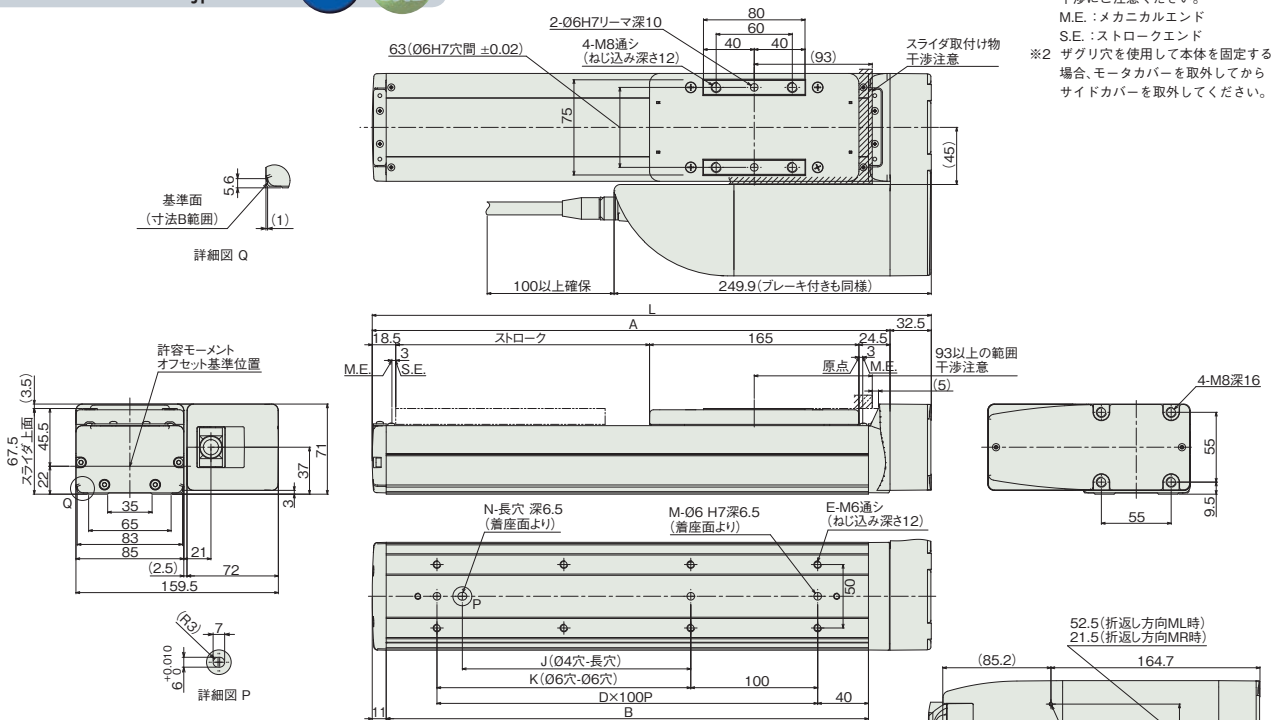
・張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下
 (*) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

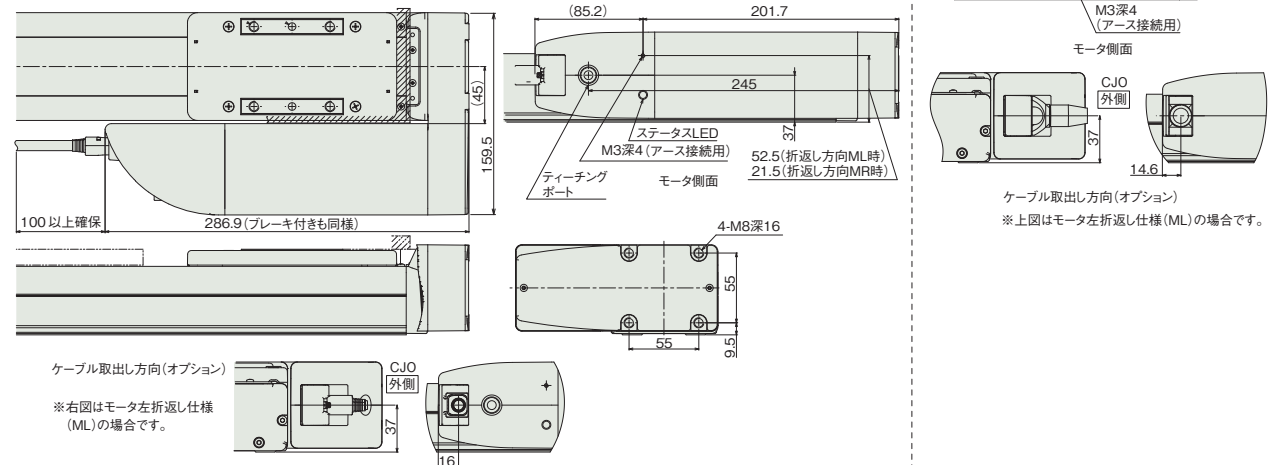
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド
※2 ザグリ穴を使用して本体を固定する場合、モータカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。



■RCP6S-SA8R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	
A	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
N	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7
	ブレーキ無	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.3	10.6	10.9
	RCP6S	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9
	ブレーキ有	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7	11.0

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				
ネットワーク ※選択									
DeviceNet CompoNet EtherNet/IP									
CC-Link MECHATRONIK EtherCAT									

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-WSA10C

±10μm 標準
±5μm オプション設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 100mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA10C	WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



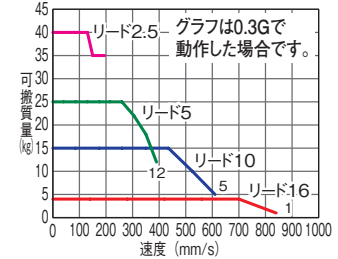
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



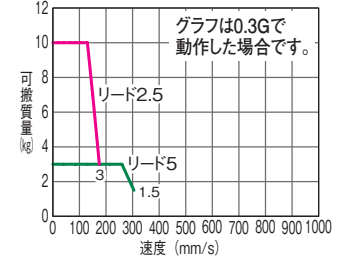
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-WSA10C 水平



RCP6(S)-WSA10C 垂直



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラク
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	-	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)				
		50~300 (50mm毎)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	840	775	660		
10	高出力有効	610	590	490	415	
5	高出力有効	390<350>	355<350>	290	245	205
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※高精度仕様 (HPR) は、繰返し位置決め精度±5μmとなります。リード16の時は、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向271N・m Mb方向271N・m Mc方向553N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向65.4N・m Mb方向65.4N・m Mc方向134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

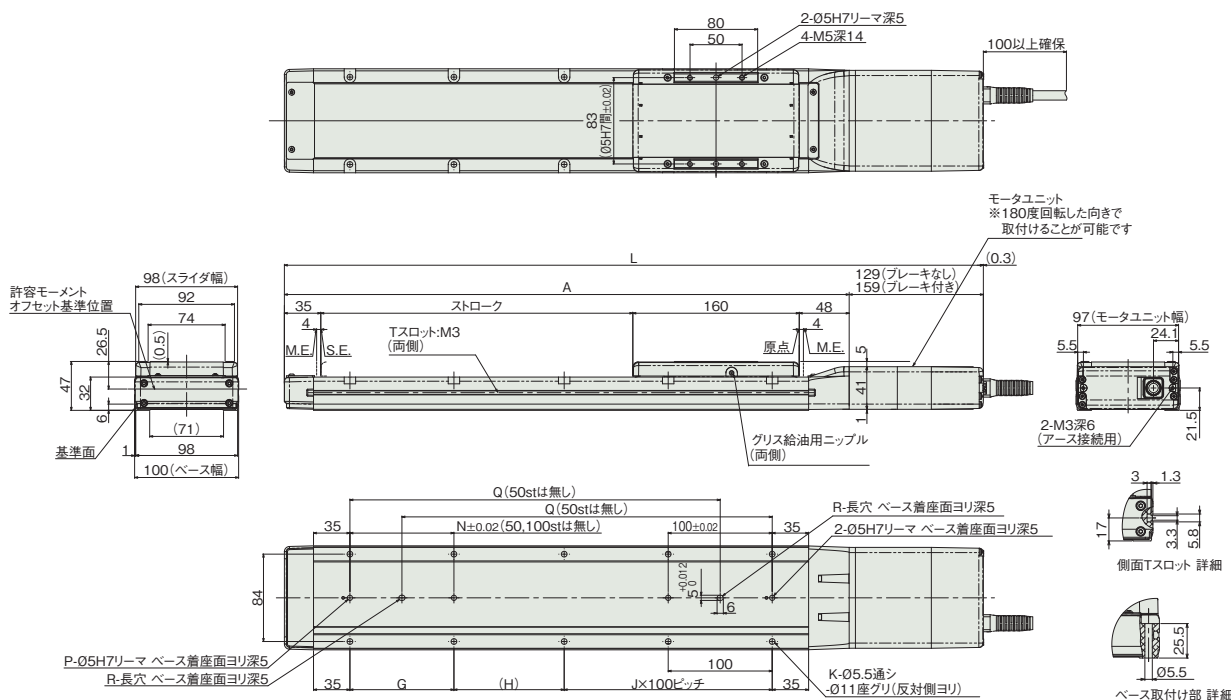
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 500mm以下、Mb・Mc方向: 500mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード2.5, 5, 10)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

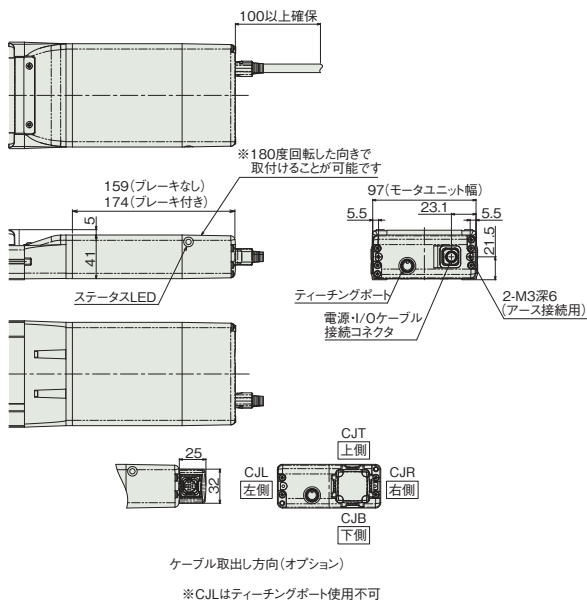
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6S-WSA10C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
L	RCP6	ブレーキ無	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872
		ブレーキ有	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
L	RCP6S	ブレーキ無	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
		ブレーキ有	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917
A		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	
G		-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	
H		56	106	56	106	56	106	56	106	56	106	
J		1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	
K		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
N		-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	
P		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q		-	156	206	256	306	356	406	456	506	556	
R		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0
		ブレーキ有	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2
質量(kg)	RCP6S	ブレーキ無	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1
		ブレーキ有	3.1	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	-		-	●	30000	-	→M-245	

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-WSA12C

±10μm 標準

±5μm 高精度設定

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅 120mm

24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA12C	WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



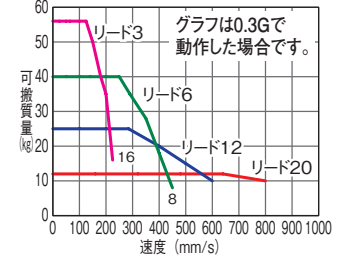
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

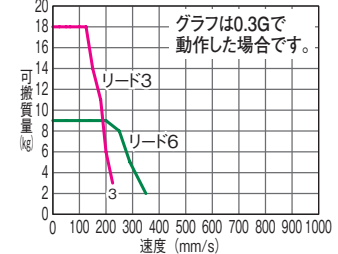
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-WSA12C 水平



RCP6(S)-WSA12C 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	12	-	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	-	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	18	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)									
		50~350 (50mm毎)	400	450	500	550	600	650	700	750	800
20	高出力有効	800				740	650	580	520		
12	高出力有効	600		535	465	405	355	315	285		
6	高出力有効	450 <400>	435 <400>	365	310	265	230	200	175	155	140
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※高精度仕様 (HPR) は、繰返し位置決め精度±5μmとなります。
リード20の時は、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

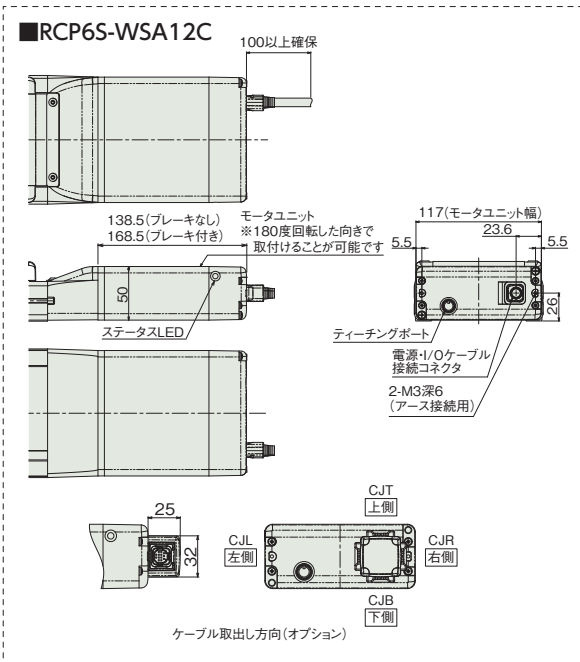
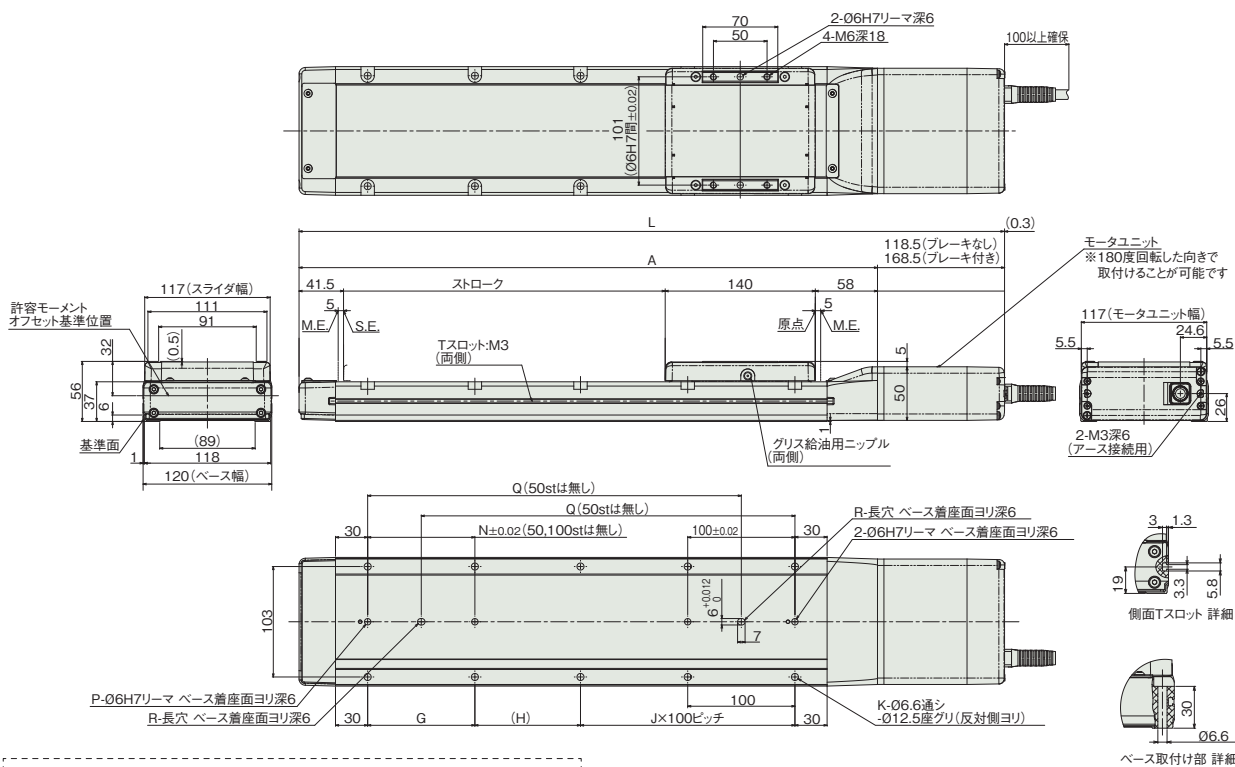
・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 450mm以下、Mb・Mc方向: 450mm以下
(※1) []内は高精度仕様 (リード3, 6, 12) の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 ブレーキ無し	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
	RCP6S ブレーキ無し	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
A	RCP6 ブレーキ無し	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
	RCP6S ブレーキ無し	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
G		289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
H		48.5	98.5	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5
J		1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
K		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
N		1	1	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q		148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
R		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量(kg)	RCP6 ブレーキ無し	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8
	RCP6S ブレーキ無し	4.0	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1
質量(kg)	RCP6 ブレーキ有り	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8
	RCP6S ブレーキ有り	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8	9.1

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245

注
・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可
・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。
詳細は参照ページをご確認ください。

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-WSA14C

±10μm 標準

±5μm 高精度設定

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅 140mm

24Vパルスモータ

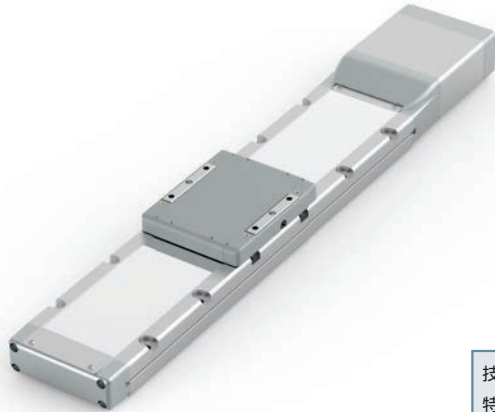
型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA14C	WA	56P	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	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。



*垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

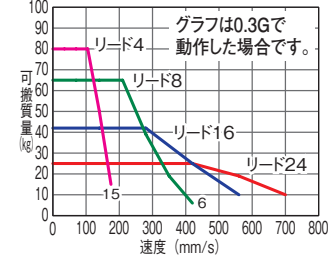


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

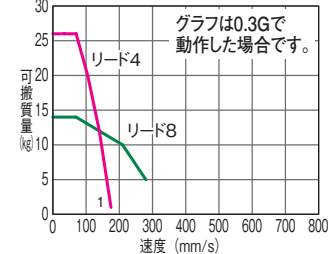
- POINT**
選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
 - (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続 RCP6(S)-WSA14C 水平



RCP6(S)-WSA14C 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISA/ISPA

ISDB/ISDPB

NS

IF

FS

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	14	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	26	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	700			665			
16	高出力有効	560		550	490	440		
8	高出力有効	420 <350>	400 <350>	350	305	270	240	215
4	高出力有効	210 <175>	200 <175>	170	150	135	120	105

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※高精度仕様(HPR)は、繰返し位置決め精度±5μmとなります。
リード16・24の時は、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

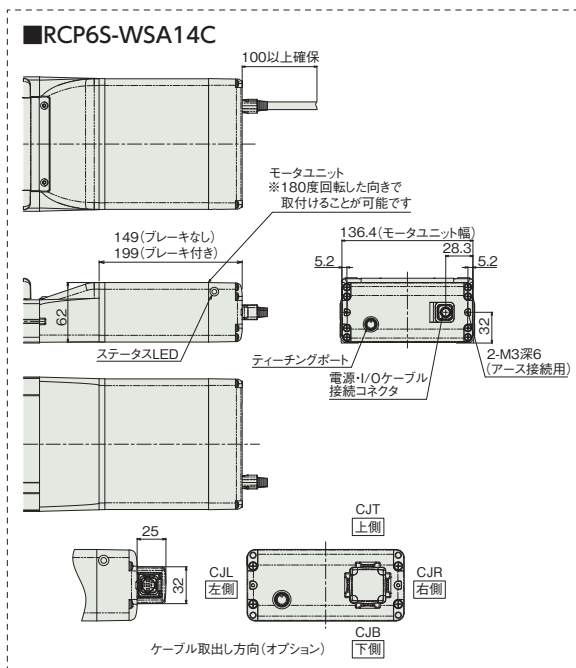
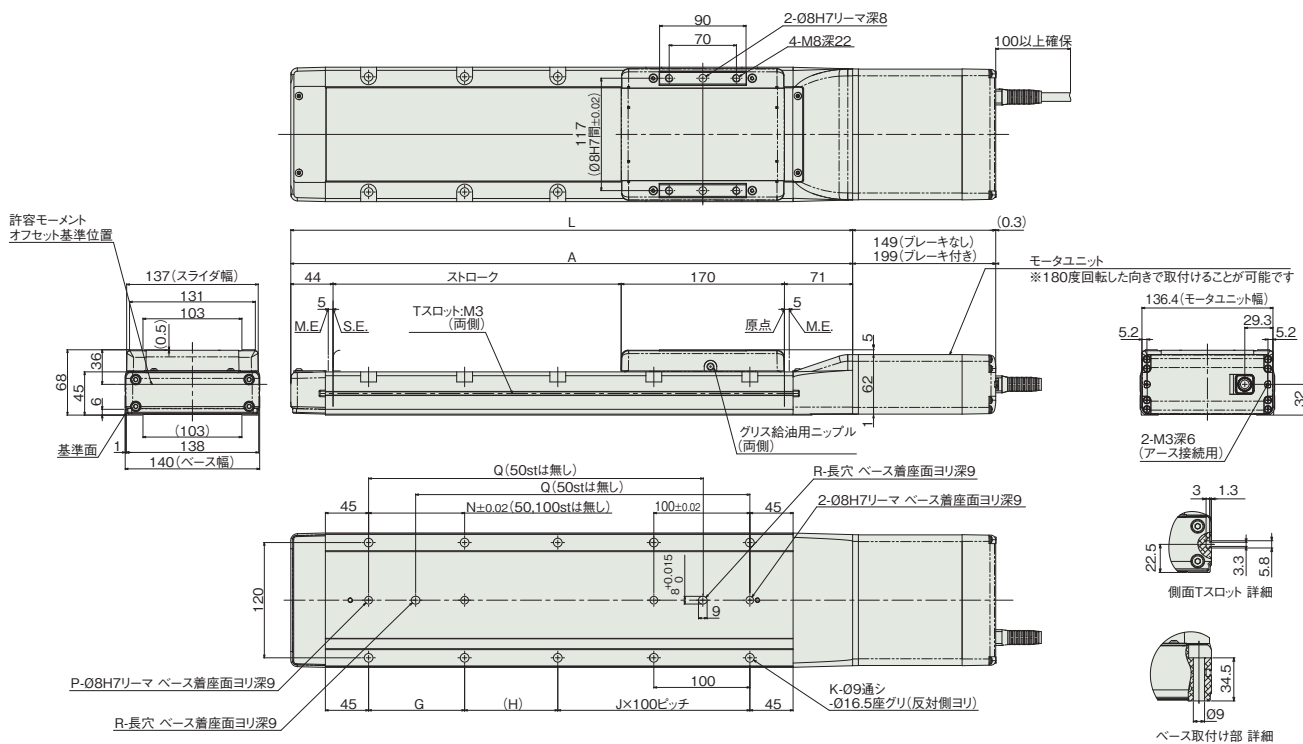
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 550mm以下、Mb・Mc方向: 550mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード4, 8)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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

※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	RCP6S ブレーキ無し	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	RCP6 ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	RCP6S ブレーキ無し	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
G	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47
J	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	20
K	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	7
N	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	—	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	848
R	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量(kg)	RCP6 ブレーキ無し	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
	RCP6S ブレーキ無し	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7	14.2
質量(kg)	RCP6 ブレーキ有り	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8
	RCP6S ブレーキ有り	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	—	64	—	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種は ネットワーク対応のみです	—	—	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-WSA16C

±10μm
標準

±5μm
オプション設定

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅
160mm

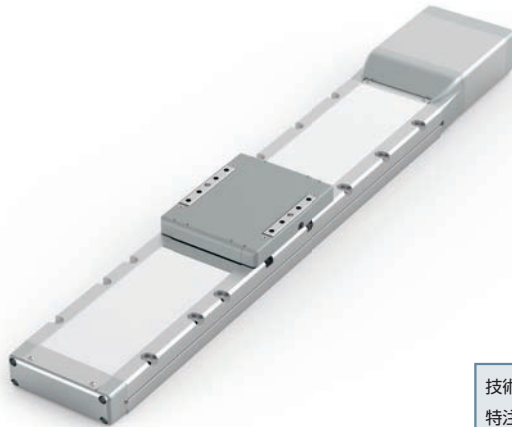
24V
パルスモータ

型式項目	シリース	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/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA16C	WA:バッテリーレスアプ	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

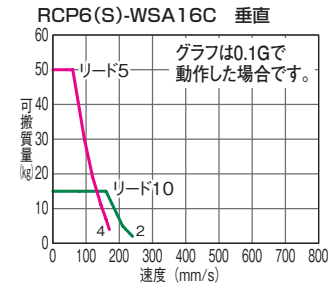
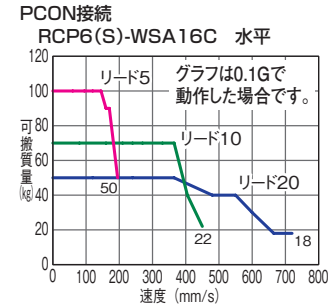


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	50	-	50~1100 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	15	
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	100	50	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)									
	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
20	720		715	645	590	535	490	450	415	
10	450 <240>	440 <240>	395 <240>	355 <240>	320 <240>	290 <240>	265 <240>	240	225	205
5	195 <170>		175 <170>	160	145	130	120	110	100	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
高精度仕様 ※	HPR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

※高精度仕様(HPR)は、繰返し位置決め精度±5μmとなります。
リード20の時は、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

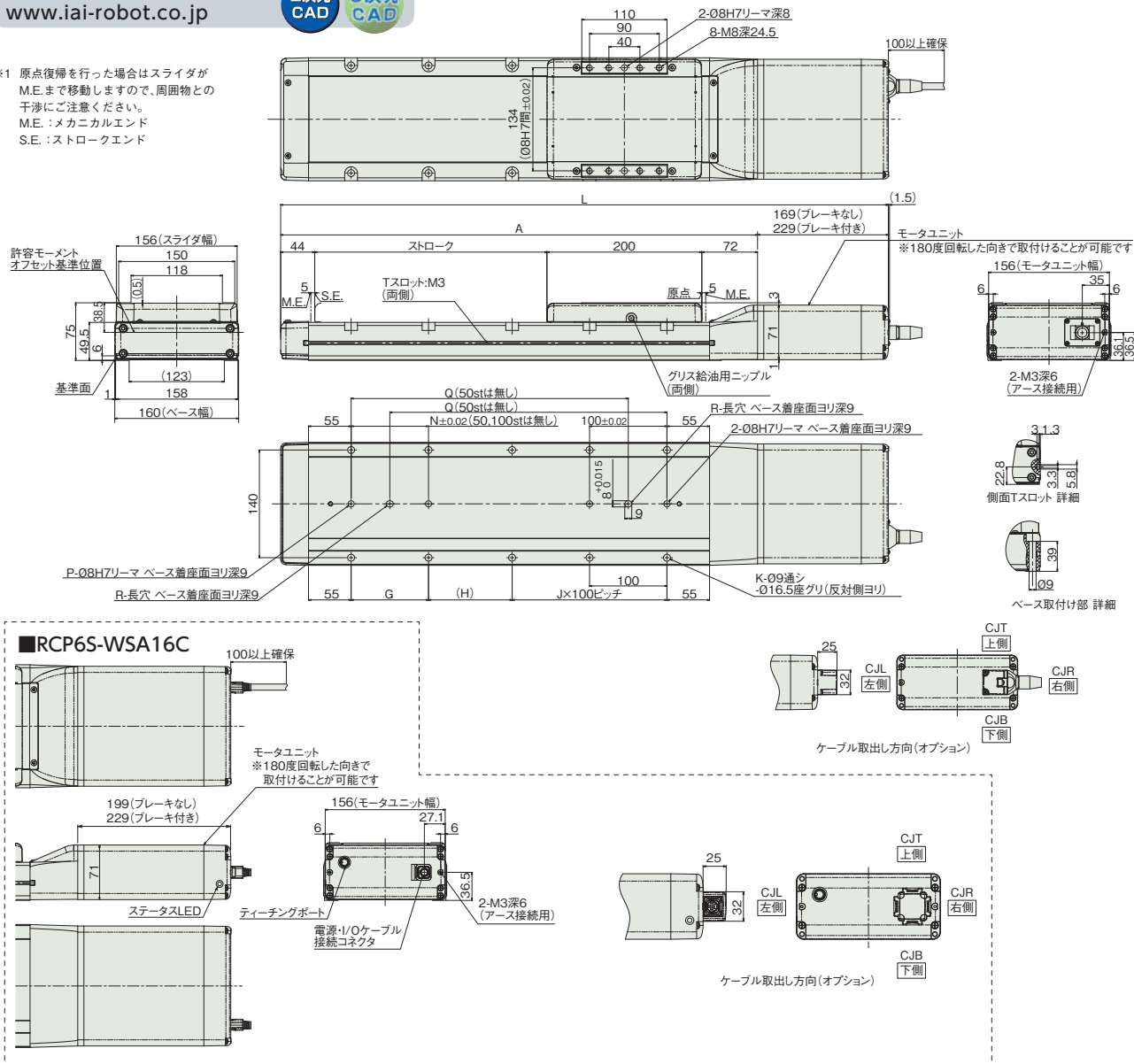
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 650mm以下、Mb・Mc方向: 650mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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

※1 原点復帰を行った場合はスライダが M.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
L	RCP6	ブレーキ無し	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585
		ブレーキ有	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
		ブレーキ無し	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
L	RCP6S	ブレーキ無し	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
		ブレーキ有	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705
		ブレーキ無し	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	1466	
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
J	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10		
K	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26		
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158		
R	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	8.7	9.3	9.9	10.5	11.1	11.7	12.3	12.9	13.4	14.0	14.6	15.2	15.8	16.4	17.0	17.6	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1
		ブレーキ有	9.6	10.1	10.7	11.3	11.8	12.4	13.0	13.5	14.1	14.7	15.2	15.8	16.3	16.9	17.5	18.1	18.6	19.2	19.7	20.3	20.9	21.4
	RCP6S	ブレーキ無し	8.9	9.5	10.1	10.7	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.1	20.6	21.2
		ブレーキ有	9.6	10.2	10.7	11.3	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.3	15.8	16.4	17.0	17.5	18.1	18.7	19.2	19.8	20.4	20.9	21.5

② 適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				●	●	-			

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-WSA10R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 100mm
24Vパルスモータ

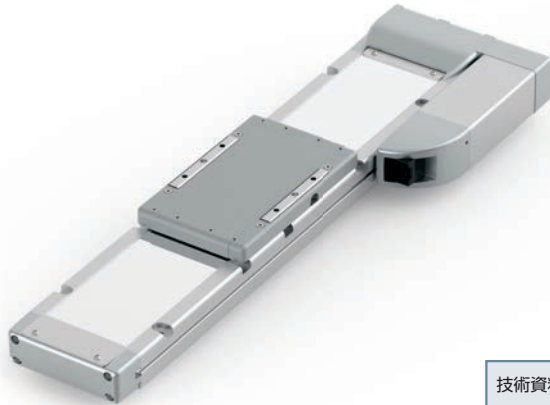
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA10R	WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

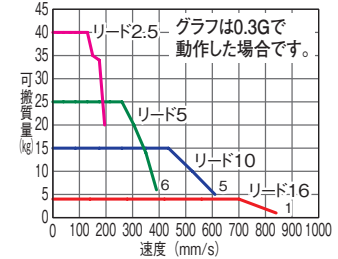
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



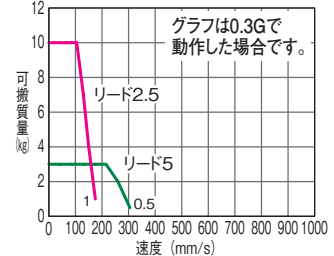
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6-速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-WSA10R 水平



RCP6(S)-WSA10R 垂直



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	-	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度			
		50~300 (50mm毎)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)
16	高出力有効	840	775	660	
10	高出力有効	610	590	490	
5	高出力有効	390 <305>	355 <305>	290	
2.5	高出力有効	195 <175>	175	145	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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	±0.01mm
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方向271N・m Mb方向271N・m Mc方向553N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向65.4N・m Mb方向65.4N・m Mc方向134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

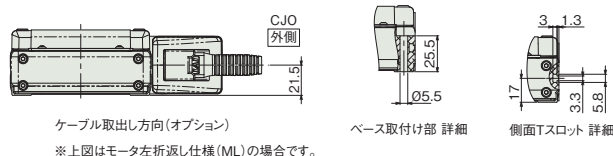
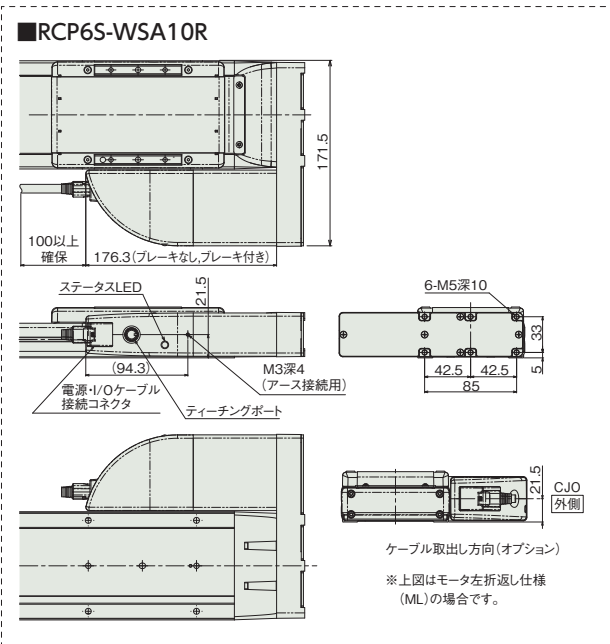
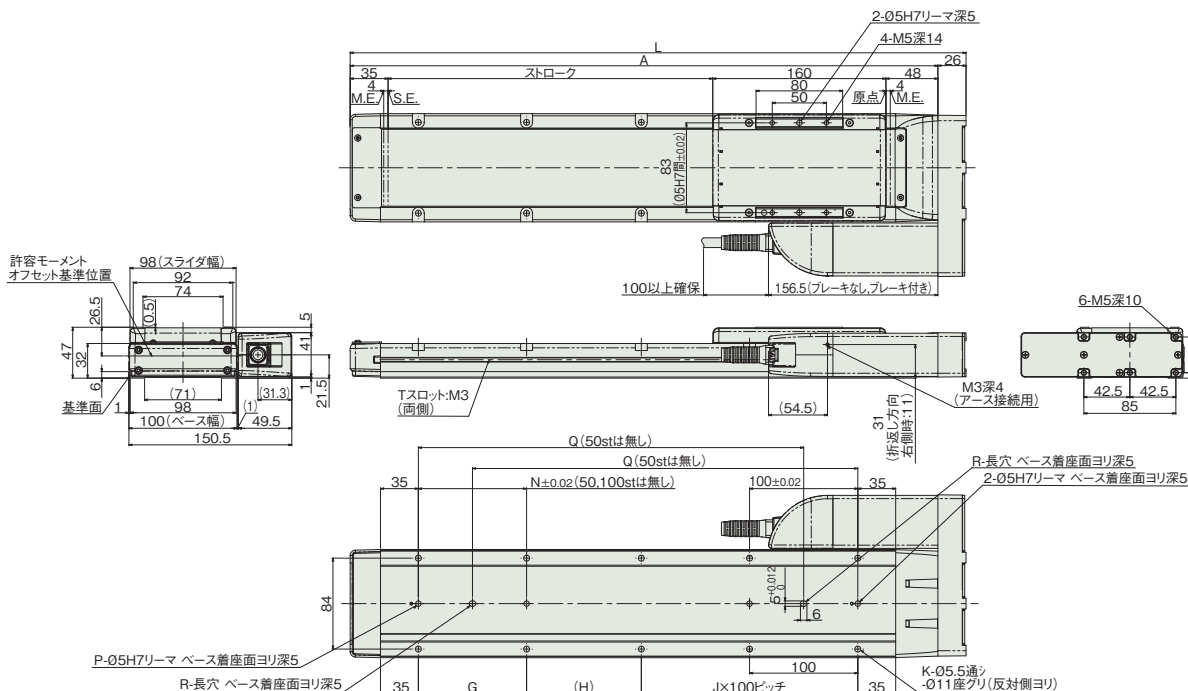
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 500mm以下、Mb・Mc方向: 500mm以下
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100
H	56	106	56	106	56	106	56	106	56	106
J	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4
K	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	156	206	256	306	356	406	456	506	556
R	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8
	RCP6S	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9
	RCP6	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0
	RCP6S	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.3

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-WSA12R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 120mm
24V パルスモータ

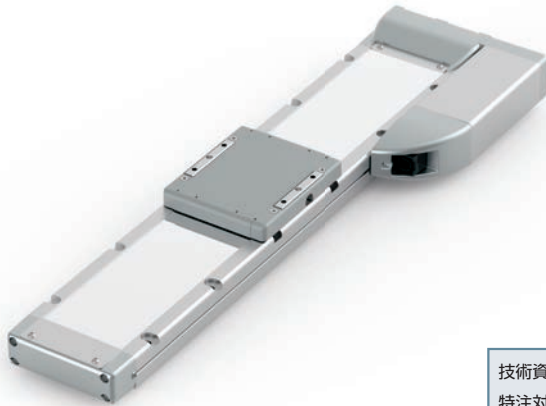
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA12R	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

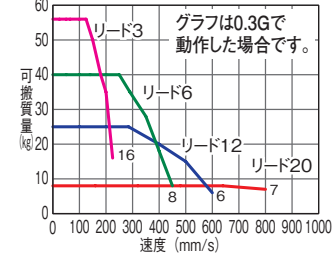
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

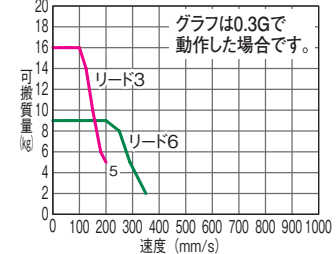
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-WSA12R 水平



RCP6(S)-WSA12R 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	12	-	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	-	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	16	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	800					740	650	580	520	
12	高出力有効	600		535	465	405	355	315	285		
6	高出力有効	450 <400>	435 <400>	365	310	265	230	200	175	155	140
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJ	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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	±0.01mm
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方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 450mm以下、Mb・Mc方向: 450mm以下
(※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-60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-80ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA14R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 140mm
24Vパルスモータ

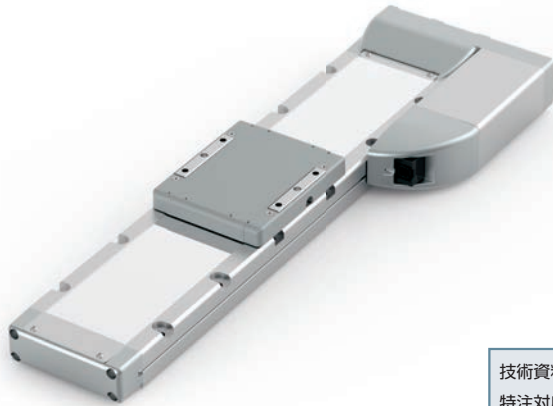
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA14R	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 * モータ折返し方向は、 ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入 ください。

*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。



*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

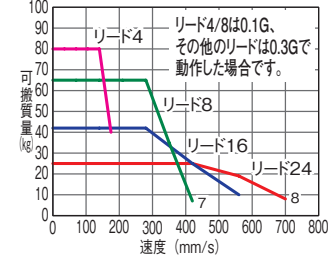
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

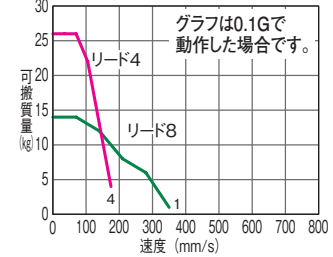
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続
RCP6(S)-WSA14R 水平



RCP6(S)-WSA14R 垂直



RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/
ISPB

SSPA

ISA/
ISPA

ISDB/
ISPDB

NS

IF

FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	14	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	26	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション * 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効		700					665
16	高出力有効		560		550	490	440	
8	高出力有効	420 <350>	400 <350>	350	305	270	240	215
4	高出力有効	175	170	150	135	120	105	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	-
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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

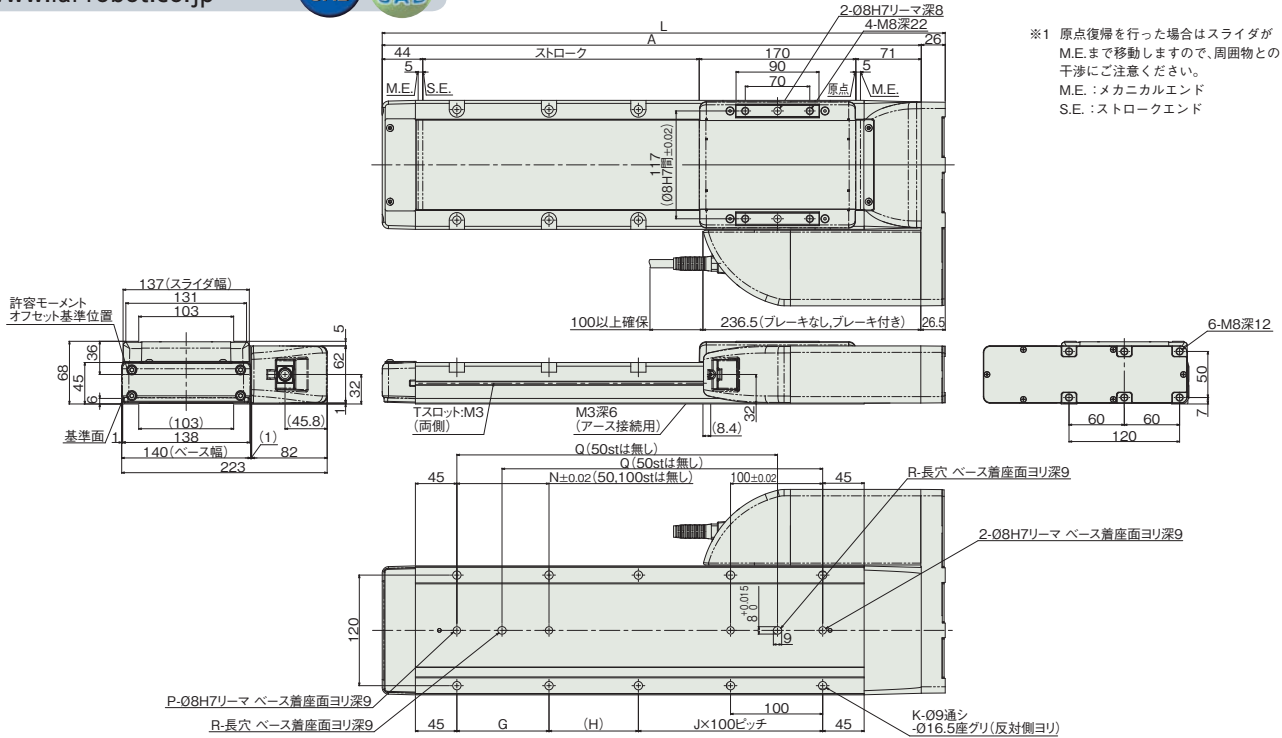
アクチュエータ仕様

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	±0.01mm
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方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント (*1)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向: 550mm以下、Mb・Mc方向: 550mm以下
(*1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

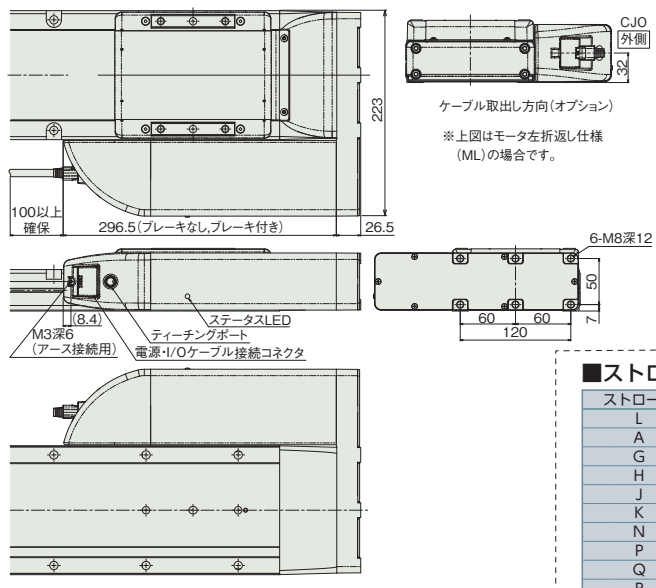
寸法図

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



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド

■RCP6S-WSA14R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
J	1	1	1	1	2	3	3	4	4	5	5	6	6	6	7	7
K	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
R	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6	7.3	7.8	8.2	8.7	9.2	9.6	10.1	10.6	11.1	11.5	12.0	12.5	13.0	13.4	13.9
	ブレーキ無	7.4	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0
	ブレーキ有	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1
	RCP6S	7.6	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	同上	64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		この機種はネットワーク対応のみです	-	-	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を必ず選択してください。高出力設定仕様でのみ動作が可能です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP6(S)-WSA16R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 160mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA16R	WA:バッテリーレスアプ	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1100:1100mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※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。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



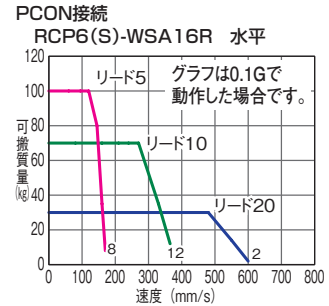
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

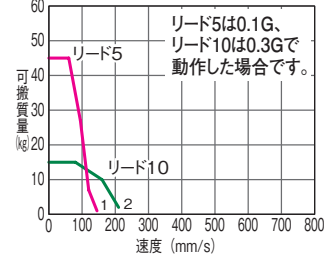


- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、巻末-114ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図



RCP6(S)-WSA16R 垂直



RCP6/RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/ISPB

SSPA

ISA/ISPA

ISDB/ISDPB

NS

IF

FS

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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	30	-	50~1100 (50mm毎)
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	15	
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	100	45	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20	600				590	535	490	450	415	
10	365 <210>	355 <210>	320 <210>	290 <210>	265 <210>	240 <210>	225 <210>	205		
5	170 <145>	160 <145>	145	130	120	110	100			

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
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方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

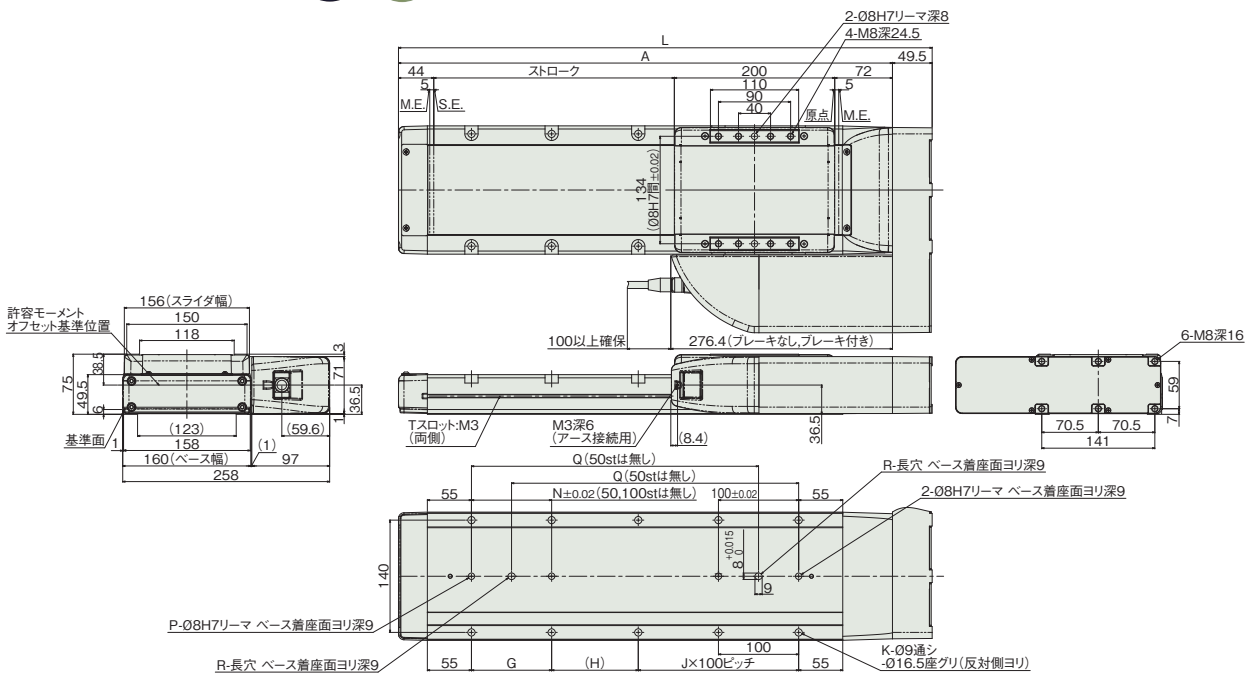
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 650mm以下、Mb・Mc方向: 650mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

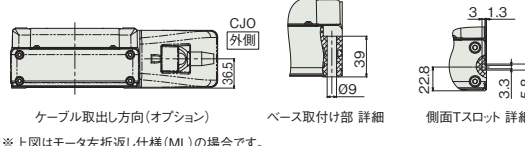
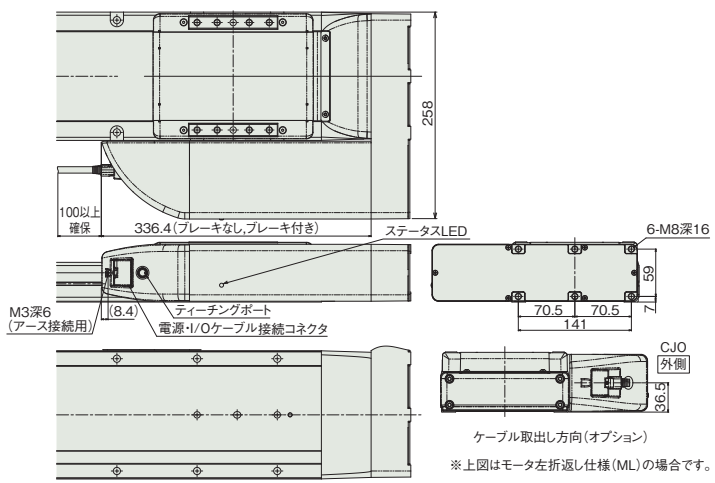
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6S-WSA16R



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5	
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	
J	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
K	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
R	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6	10.4	11.0	11.6	12.2	12.7	13.3	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	16.9	17.5	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.0	21.7	22.2	22.8
	RCP6S	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.3	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1
	RCP6S	10.9	11.5	12.1	12.7	13.3	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.7	23.4

②適応コントローラ

RCP6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。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
				※選択	※選択				
ネットワーク ※選択									
DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATRONIK 自由電圧 EtherCAT 									

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP5-SA4C

簡易防塵仕様 バッテリレスアプン モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5-SA4C-WA-35P** - [] - [] - **P3** - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリレスアプン 35P: パルスモーター 35□サイズ 16: 16mm 50: 50mm P3: PCON N: 無し 下記オプション価格表参照
 5: 5mm 10: 10mm ? 500: 500mm (50mm 毎) MCON P: 1m M: 5m S: 3m X□: 長さ指定
 2.5: 2.5mm MSEP MSEL R□: ロボットケーブル

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



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



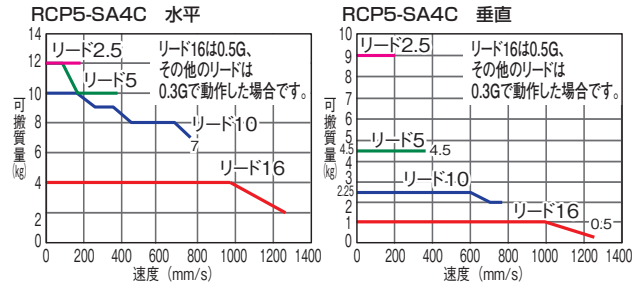
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



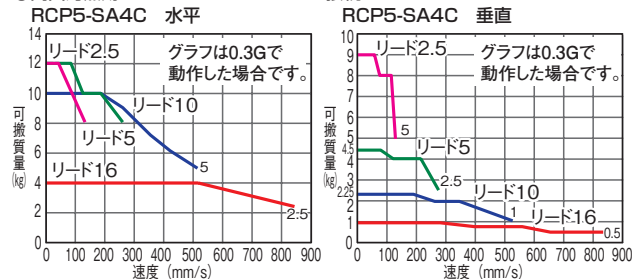
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-153ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA4C-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	4	1	50~500 (50mm毎)
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効	10	2.25	
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	12	4.5	
		高出力無効			
RCP5-SA4C-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	12	9	
		高出力無効			

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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方向8.60N・m Mb方向12.2N・m Mc方向16.7N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向4.98N・m Mb方向7.11N・m Mc方向9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

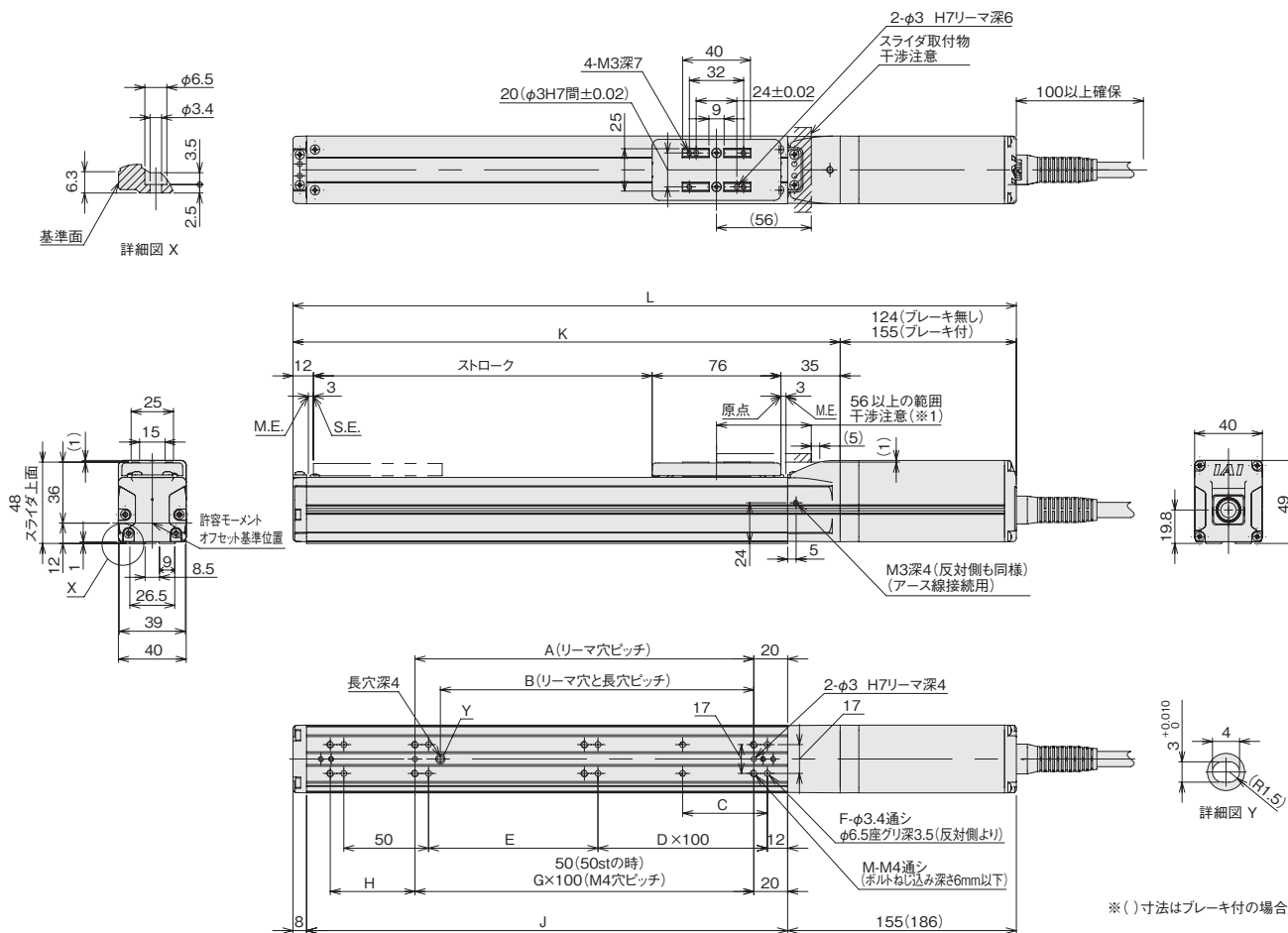
・張出し負荷長の目安/Ma方向:120mm以下、Mb、Mc方向:120mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

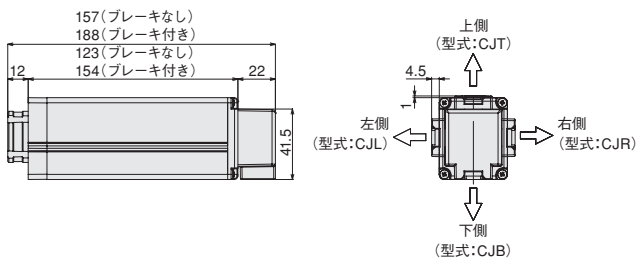
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-274ページをご覧ください。



■ケーブル取り出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
プレーキ無し	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
プレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
A	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
K	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
M	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	1.0	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
プレーキ無し	1.0	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
プレーキ有り	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

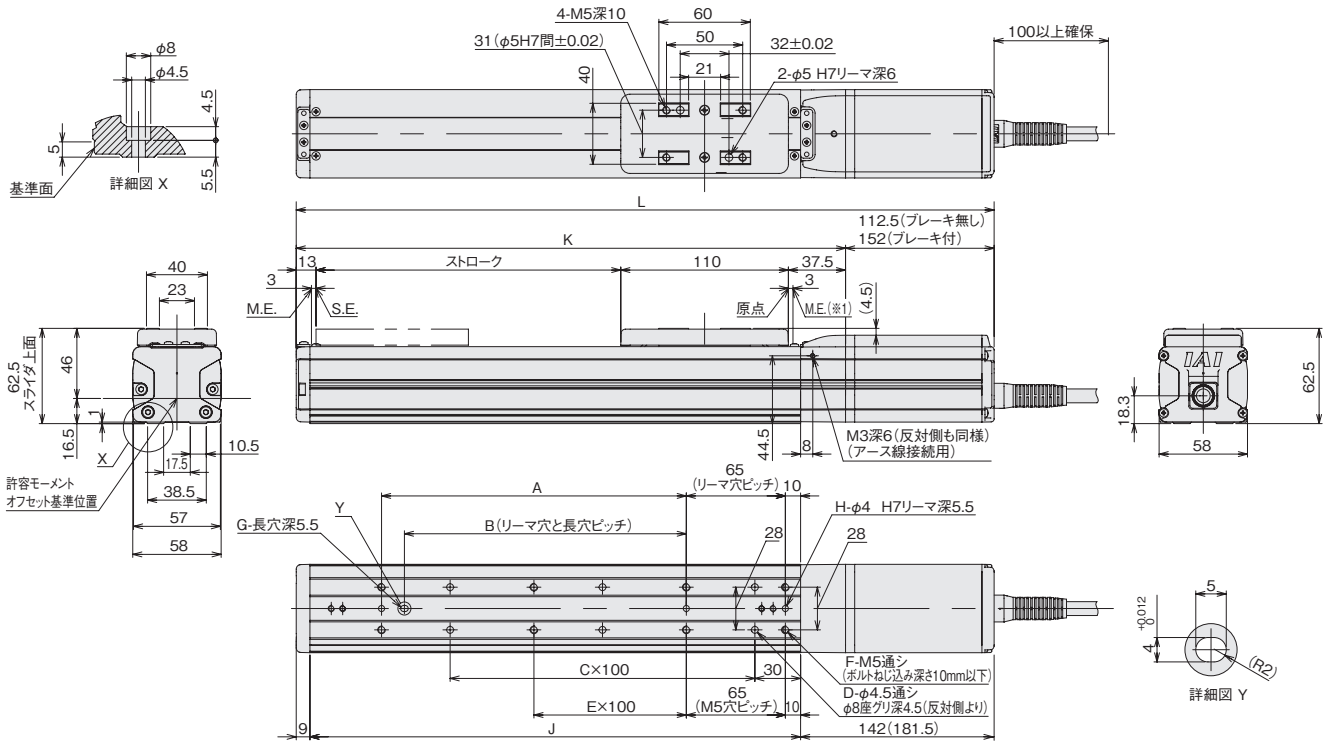
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

寸法図

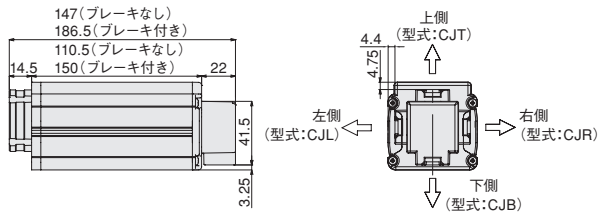
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-274ページをご覧ください。



■ケーブル取出し方向(オプション)



※()寸法はブレーキ付の場合

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	ブレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
J	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
K	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5

■適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP5-SA7C

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 73mm | 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5-SA7C-WA-56P** - □ - □ - **P3** - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン | 56P: パルスモーター 56□サイズ | 24: 24mm | 50: 50mm | P3: PCON | N: 無し | 下記オプション価格表参照
 8: 8mm | 16: 16mm | MCON | P: 1m |
 4: 4mm | 800: 800mm (50mm毎) | MSEP | S: 3m |
 | | MSEL | M: 5m | X□: 長さ指定
 | | | R□: ロボットケーブル

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



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



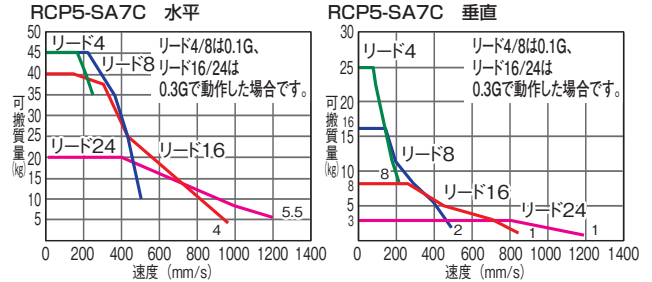
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



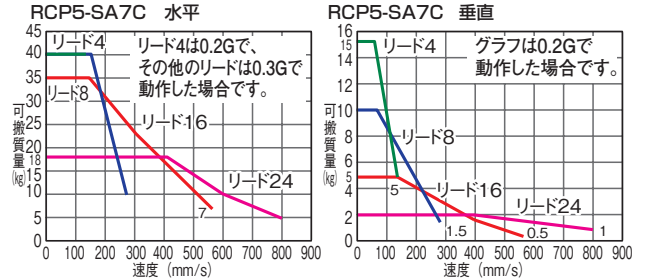
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-153ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA7C-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP5-SA7C-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
			高出力無効	35	
RCP5-SA7C-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
			高出力無効	40	
RCP5-SA7C-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
			高出力無効	40	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	種類	ケーブル記号	標準価格
	S (3m)	-	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	
	M (5m)	-	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-			

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向51.2N・m Mb方向73.1N・m Mc方向148N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下

(※1) L内はリード24の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

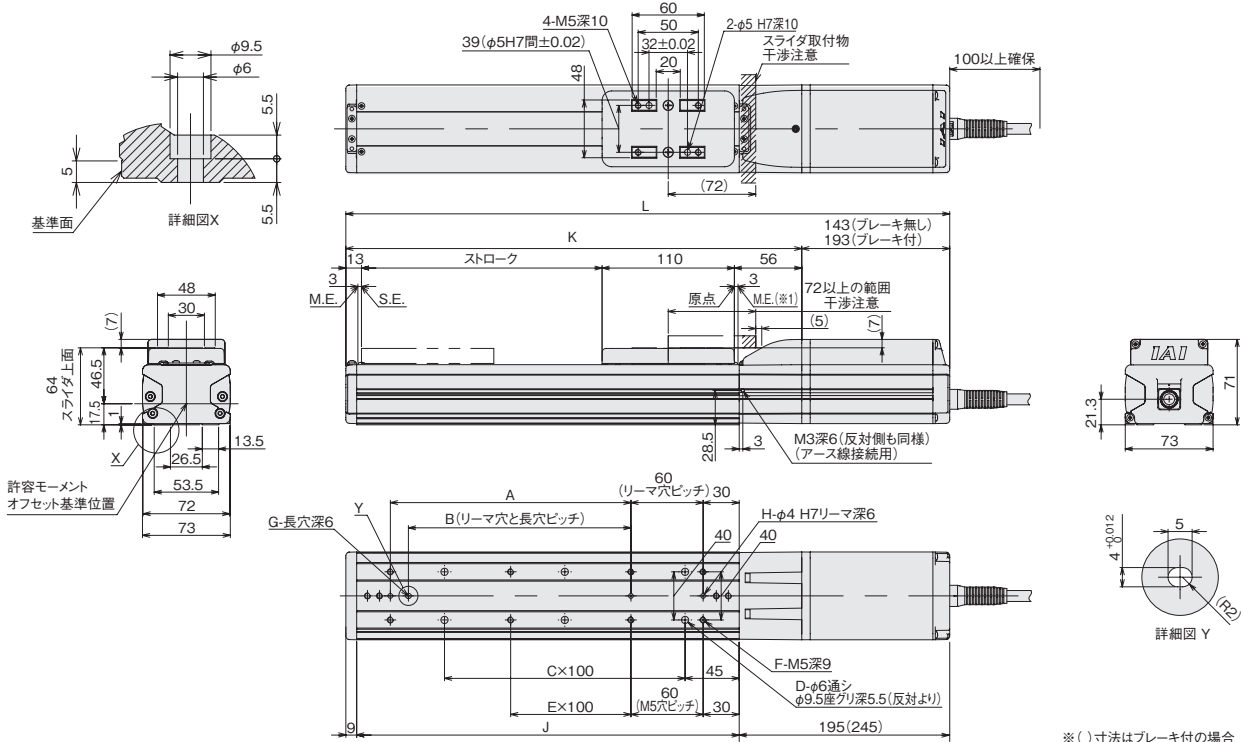
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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

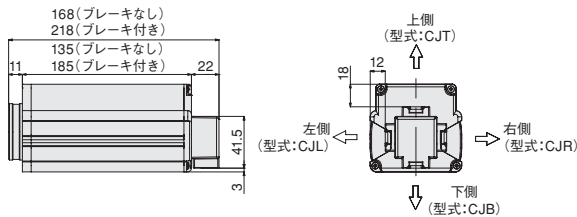


※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-274ページをご覧ください。



※()寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
	ブレーキ有り	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	
K	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.4
	ブレーキ有り	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.9

■適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●				
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP5-SA4R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 40mm | 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5-SA4R-WA-35P** - □ - □ - **P3** - □ - □

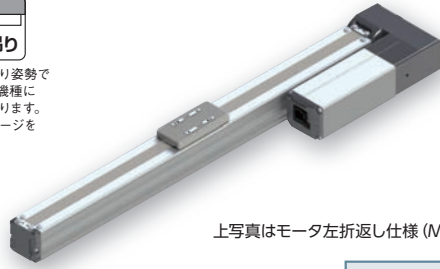
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

WA: バッテリーレスアプン | 35P: パルスモーター 35□サイズ | 16: 16mm | 50: 50mm | P3: PCON | N: 無し | 下記オプション
 10: 10mm | 5: 5mm | MCON | P: 1m | 価格表参照
 2.5: 2.5mm | 500: 500mm (50mm 毎) | MSEP | S: 3m |
 MSEL | M: 5m | ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

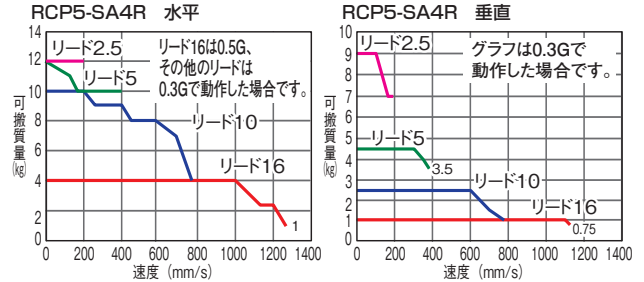
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



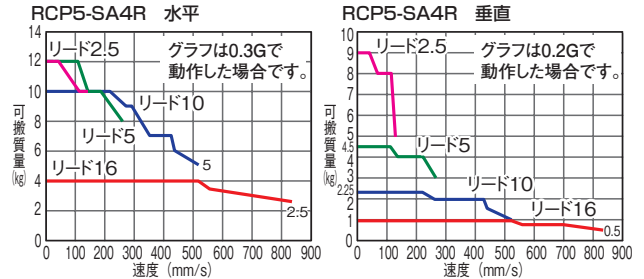
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-155ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA4R-WA-35P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効 高出力無効	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP5-SA4R-WA-35P-10-①-P3-②-③	10	高出力有効 高出力無効	10	2.25	
RCP5-SA4R-WA-35P-5-①-P3-②-③	5	高出力有効	12	4.5	
		高出力無効			
RCP5-SA4R-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5	高出力有効	12	9	
		高出力無効			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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方向8.6N・m Mb方向12.2N・m Mc方向16.7N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向4.98N・m Mb方向7.11N・m Mc方向9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

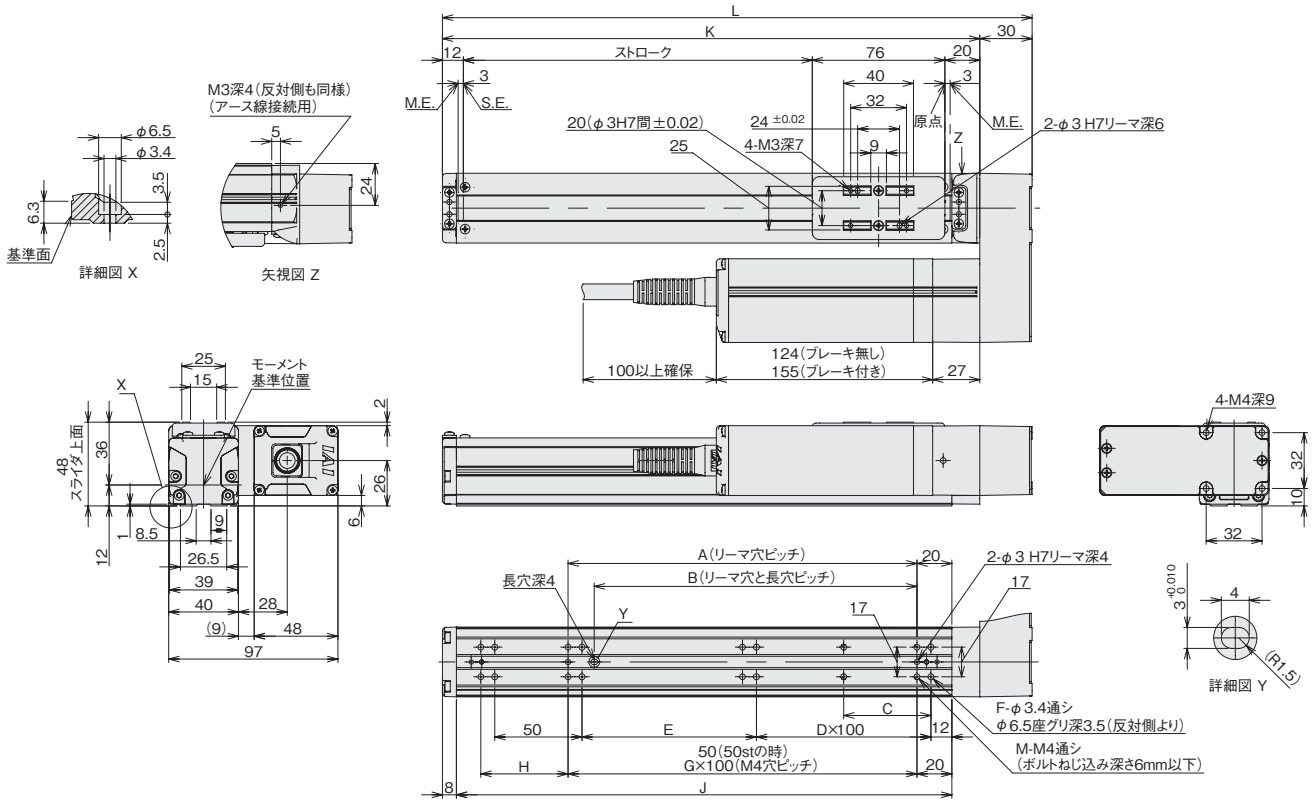
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 120mm以下、Mb、Mc方向: 120mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

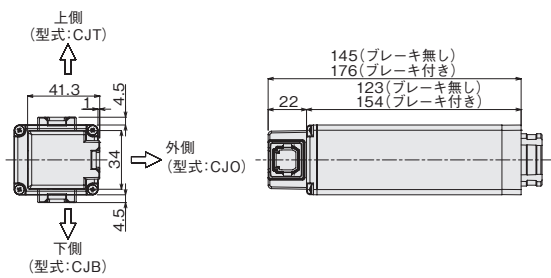
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-274ページをご覧ください。



■ケーブル取り出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
A	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
K	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)										
プレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
プレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/G/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP5-SA6R

- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプ
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 58mm
- 24Vパルスモータ

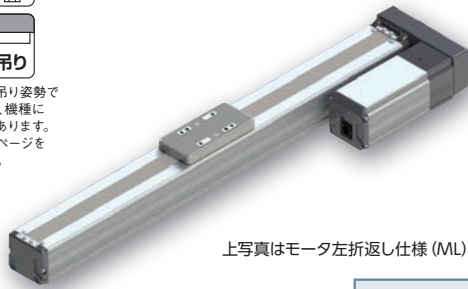
■型式項目 **RCP5-SA6R-WA-42P** - **P3**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA: バッテリーレスアプ	42P: パルスモータ	20: 20mm	42□サイズ	50: 50mm	P3: PCON	N: 無し	下記オプション価格表参照	
		6: 6mm		12: 12mm	?	P: 1m		
		3: 3mm		800: 800mm (50mm毎)		S: 3m		
						M: 5m		※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。
						X□: 長さ指定		
						R□: ロボットケーブル		

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



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



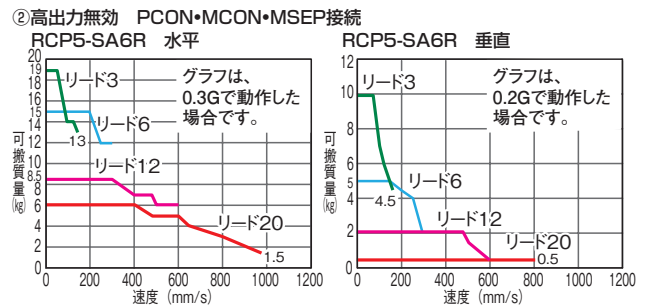
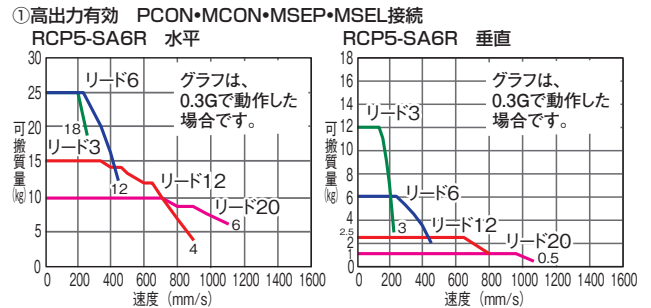
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-155ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA6R-WA-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP5-SA6R-WA-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
		高出力無効	8.5	2	
RCP5-SA6R-WA-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
		高出力無効	16	5	
RCP5-SA6R-WA-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
		高出力無効	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご確認ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご確認ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向38.3N・m Mb方向54.7N・m Mc方向81N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

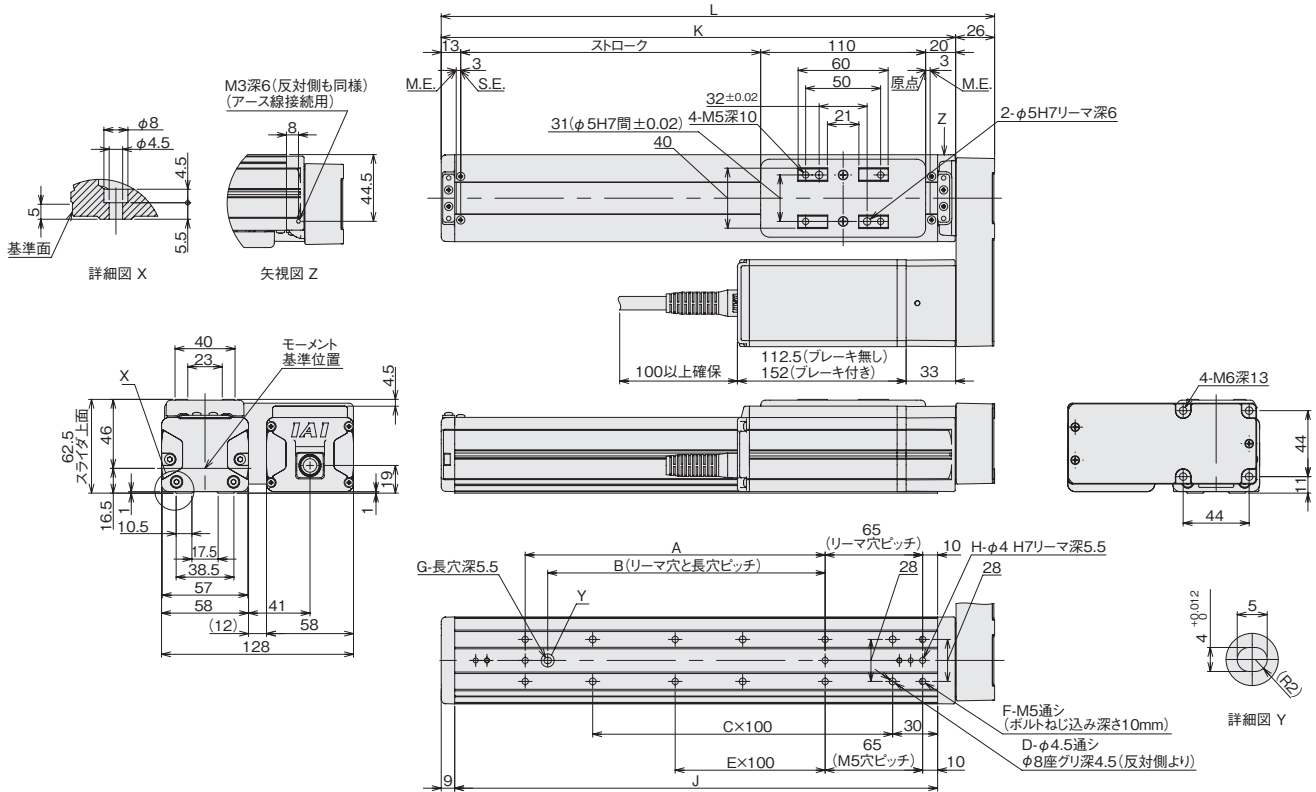
・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
 (※1) []内はリード20の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

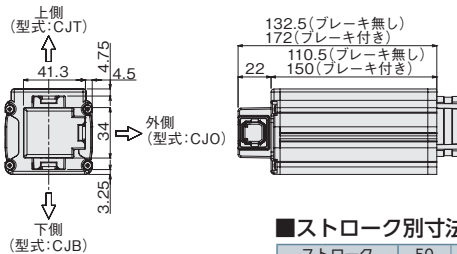
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
※2 スライダ部ローラ仕様(SR)については、B-274ページをご覧ください。



■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様 (ML) の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	219	269	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
K	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
質量 (kg)																
ブレーキ無し	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
ブレーキ有り	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9

■適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6			この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP5-SA7R

簡易防塵仕様 バッテリーレスアプ モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 73mm 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP5-SA7R-WA-56P** - - - **P3** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプ 56P: パルスモーター 24: 24mm 50: 50mm P3: PCON N: 無し 下記オプション価格表参照

8: 8mm 56□サイズ 16: 16mm ? MCON P: 1m ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

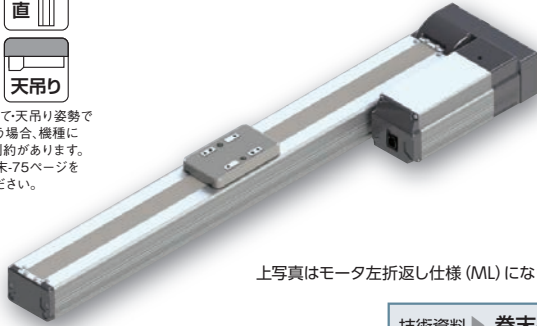
4: 8mm 800: 800mm (50mm 毎) M: 5m S: 3m MSEL

4: 4mm MSEL

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



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

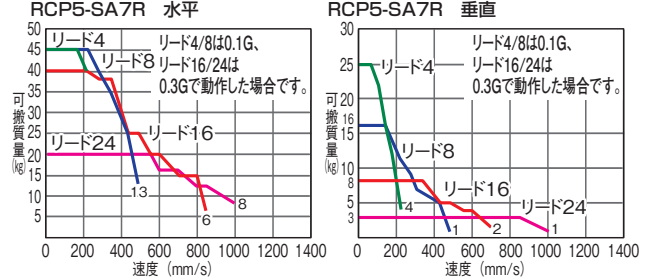
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



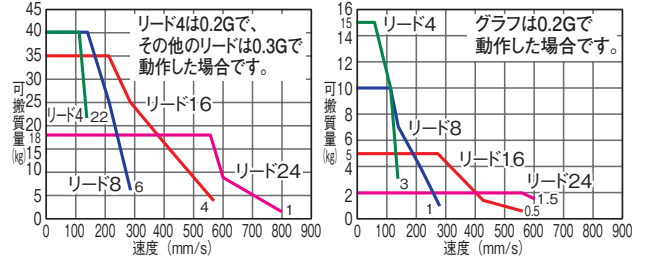
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、巻末-155ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については巻末-109ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA7R-WA-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP5-SA7R-WA-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
			高出力無効	35	
RCP5-SA7R-WA-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
			高出力無効	40	
RCP5-SA7R-WA-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
			高出力無効	40	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご確認ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご確認ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
スライダスペーサ	SS	→ B-274	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向51.2N・m Mb方向73.1N・m Mc方向148N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
(※1) []内はリード24の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCP5-BA4/BA4U

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24Vパルスモータ | ベルトタイプ

■型式項目 RCP5 - - WA - 35P - 48 - - P3 - -

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

BA4 : ベルトタイプ モータ上付き
WA: バッテリーレスアプン
35P: パルスモータ 35□サイズ
48: 48mm 相当
300: 300mm
1200: 1200mm (100mm 毎)

P3: PCON
MCON
MSEP
MSEL

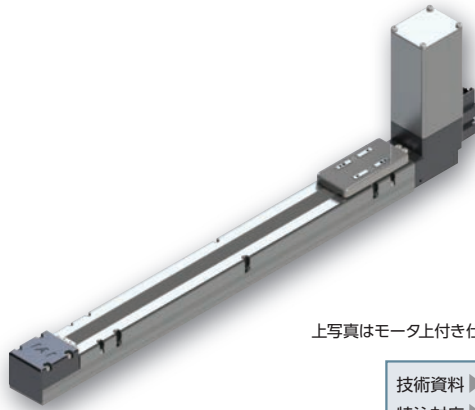
N: 無し
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 長さ指定
R□□: ロボットケーブル

下記オプション 価格表参照
※ケーブル取出し方向は いずれかの記号を 必ず選択してください。

※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。



※横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



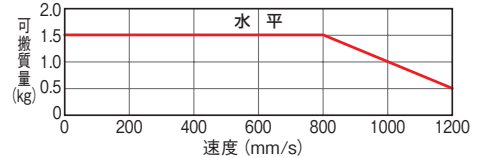
上写真はモータ上付き仕様になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

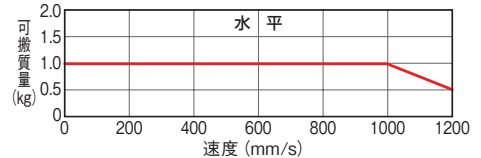
- POINT**
選定上の注意
- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 150mm/s 以上でご使用ください。
 - RCP5 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
 - 押付け動作を行うことはできません。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続 RCP5-BA4(U) 水平



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続 RCP5-BA4(U) 水平



ご注意

垂直姿勢での設置はできません。
水平/天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平/天吊りで設置することはできません。
横立て、天吊り仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ取付方向	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	ストローク (mm)
RCP5-BA4-WA-35P-48-①-P3-②-③	上付き	48相当	高出力有効	1.5	300~1200 (100mm毎)
RCP5-BA4U-WA-35P-48-①-P3-②-③	下付き	48相当	高出力無効	1.0	300~1200 (100mm毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700~1200 (100mm 毎)
48 相当	890	1040	1120	1160	1200

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
300	-	800	-
400	-	900	-
500	-	1000	-
600	-	1100	-
700	-	1200	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	-
天吊り取付け仕様	CIM	→ B-254	-
左横立て取付け仕様	SIL	→ B-274	-
右横立て取付け仕様	SIR	→ B-274	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.08mm
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方向16N・m Mb方向16N・m Mc方向31.2N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向6.14N・m Mb方向6.14N・m Mc方向11.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 120mm以下、Mb、Mc方向: 120mm以下
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

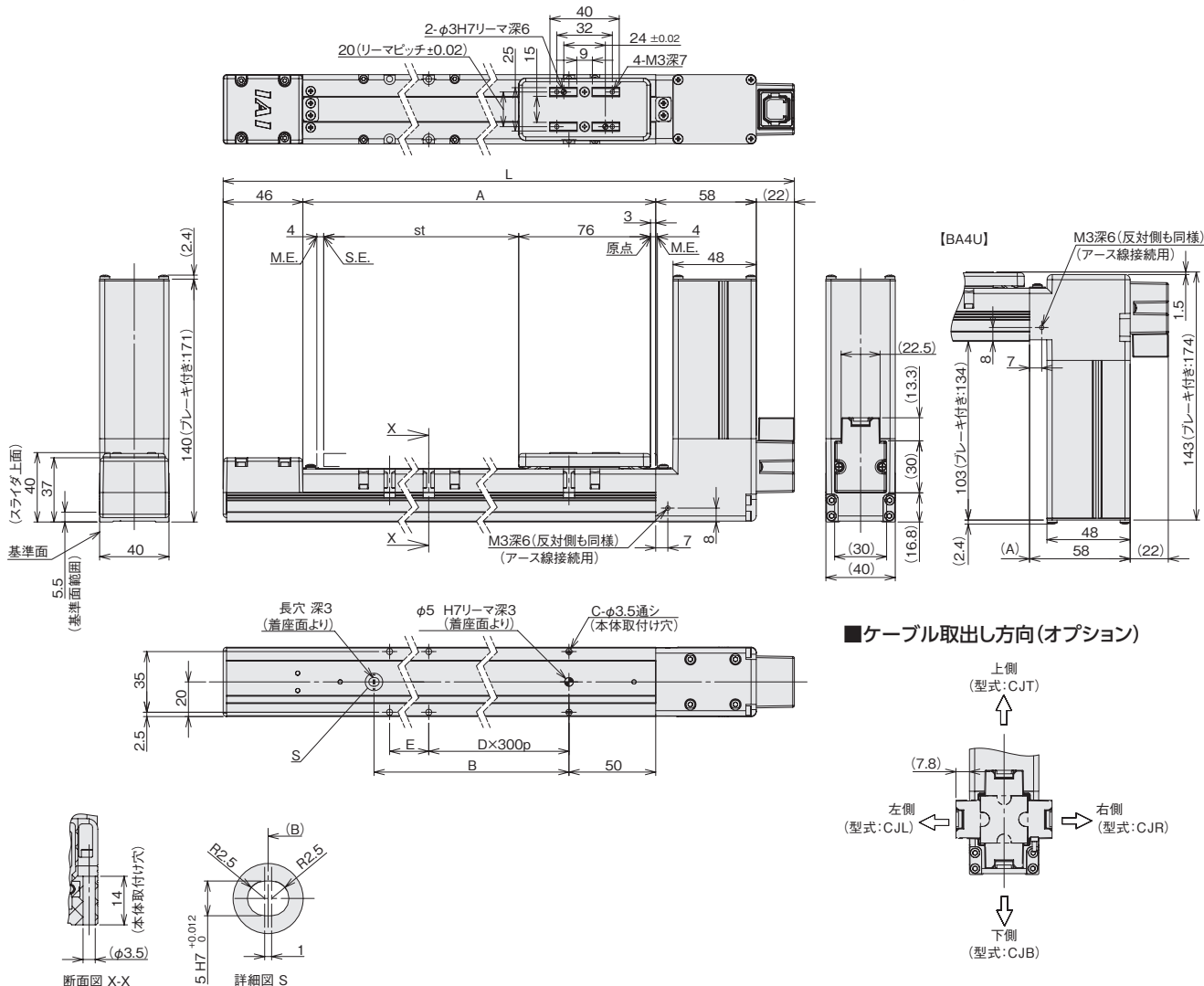
寸法図

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

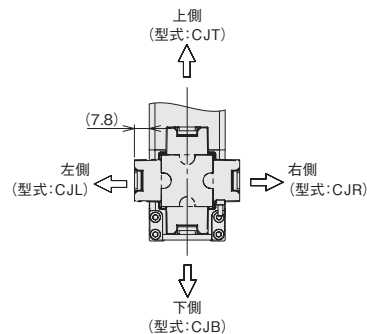


※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※アクチュエータの取付方法は上面からのボルト固定のみです。



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	
L	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317	1417	
A	391	491	591	691	791	891	991	1091	1191	1291	
B	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	
C	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	
D	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	
E	291	91	191	291	91	191	291	91	191	291	
質量 (kg)	プレーキ無し	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9
	プレーキ有り	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3	3.1

※上表の質量の値は、BA4の場合です。BA4Uは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP5-BA6/BA6U

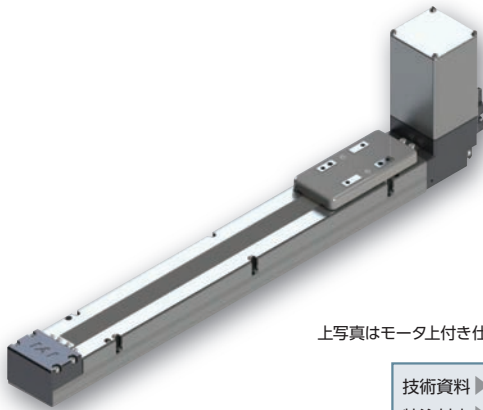
簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 58mm | 24Vパルスモータ | ベルトタイプ

型式項目	RCP5	WA	42P	48	P3
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク
	BA6: ベルトタイプ モータ上付き BA6U: ベルトタイプ モータ下付き	WA: バッテリーレス アプン	42P: パルスモータ 42□サイズ	48: 48mm 相当	300: 300mm ↓ 2200: 2200mm (100mm 毎)
					適応コントローラ
					ケーブル長
					オプション
					※ケーブル取出し方向は いずれかの記号を 必ず選択してください。

※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。



※横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモータ上付き仕様になります。

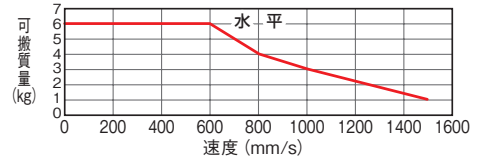
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



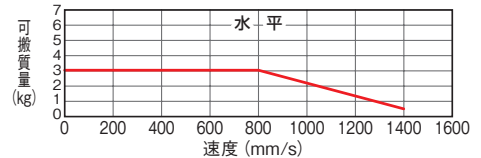
- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用ください。
- RCP5 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
- 押付け動作を行うことはできません。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続 RCP5-BA6(U) 水平



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続 RCP5-BA6(U) 水平



ご注意

垂直姿勢での設置はできません。
水平/天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平/天吊りで設置することはできません。
横立て、天吊り仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ取付方向	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	ストローク (mm)
RCP5-BA6-WA-42P-48-①-P3-②-③	上付き	48相当	高出力有効	6	300~2200 (100mm毎)
RCP5-BA6U-WA-42P-48-①-P3-②-③	下付き	48相当	高出力無効	3	300~2200 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700 (mm)	800 (mm)	900 ~ 2200 (100mm 毎)
48 相当	890	1070	1220	1340	1400	1440	1500

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
300	—	1300	—
400	—	1400	—
500	—	1500	—
600	—	1600	—
700	—	1700	—
800	—	1800	—
900	—	1900	—
1000	—	2000	—
1100	—	2100	—
1200	—	2200	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
天吊り取付け仕様	CIM	→ B-254	—
左横立て取付け仕様	SIL	→ B-274	—
右横立て取付け仕様	SIR	→ B-274	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.08mm
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方向44.5N・m Mb方向44.5N・m Mc方向89.2N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向15.7N・m Mb方向15.7N・m Mc方向31.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 150mm以下、Mb、Mc方向: 150mm以下
(※1) 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-60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-80ページの図をご確認ください。

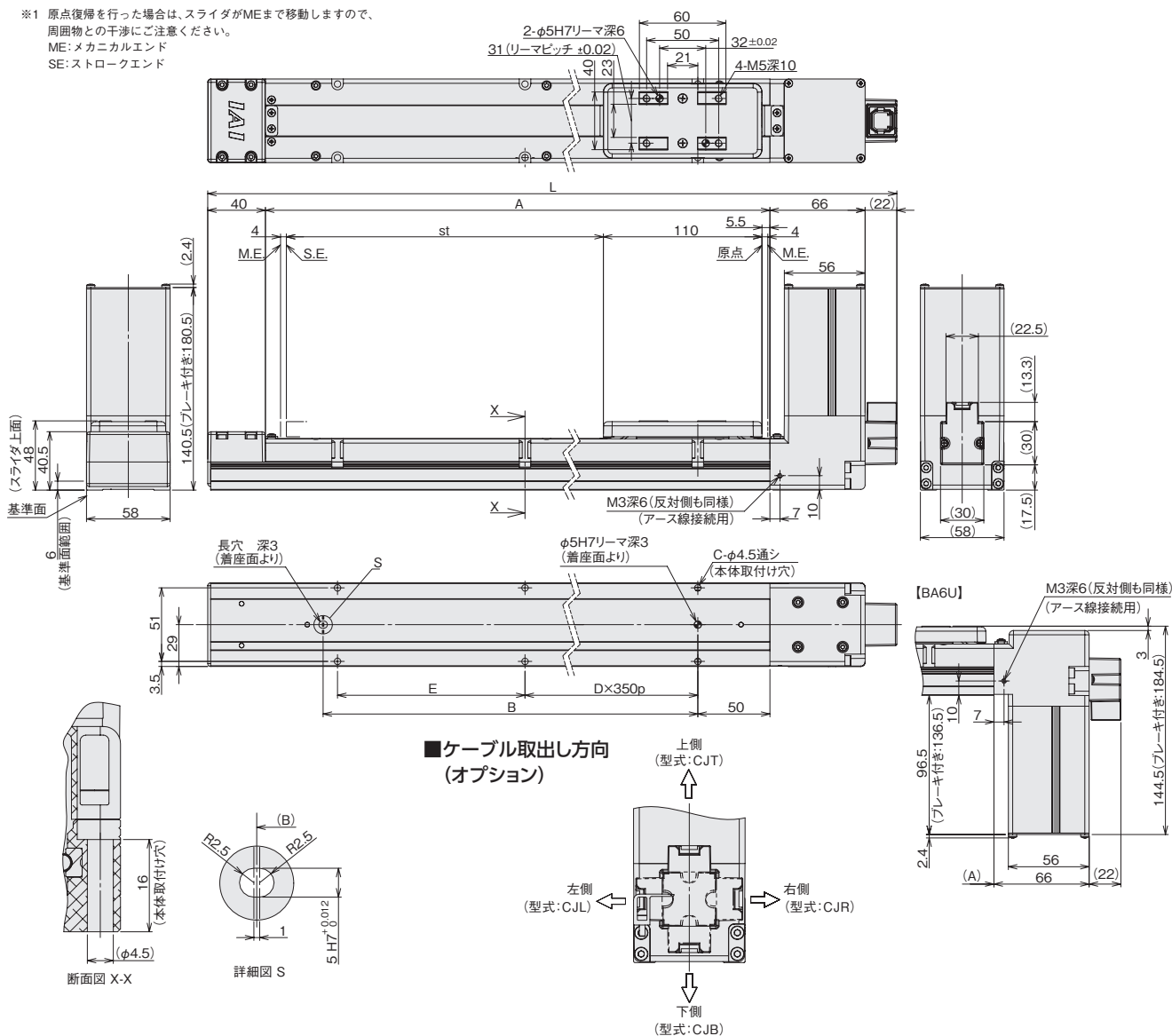
寸法図

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



※アクチュエータの取付方法は上面からのボルト固定のみです。

※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、
周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

RCP5-BA7/BA7U

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 70mm | 24Vパルスモータ | ベルトタイプ

■型式項目 RCP5 - - WA - 56P - 48 - - P3 - -

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

BA7 : ベルトタイプ モータ上付き WA: バッテリーレスアプン 56P: パルスモータ 48: 48mm相当 300: 300mm | P3: PCON MCON MSEP MSEL N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル

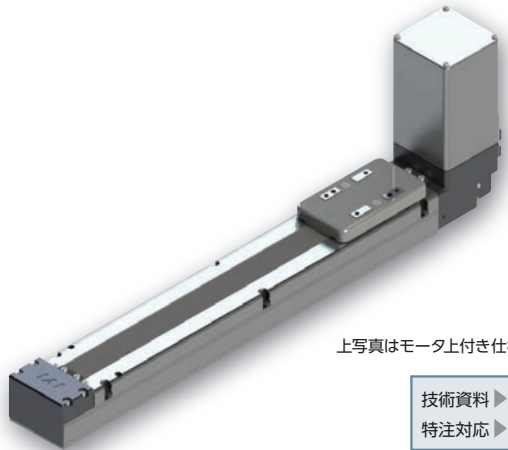
※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直

横立て 天吊り

※横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

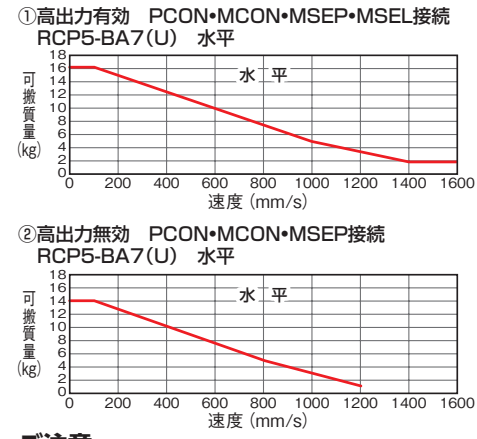


上写真はモータ上付き仕様になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用ください。
 - RCP5 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
 - 可搬質量は、加速度 0.5G で動作させた時の値です。加速度は 0.5G が上限となります。
 - 押付け動作を行うことはできません。

■速度と可搬質量の相関図



ご注意
垂直姿勢での設置はできません。
水平/天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平/天吊りで設置することはできません。
横立て、天吊り仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ取付方向	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	ストローク (mm)
RCP5-BA7-WA-56P-48-①-P3-②-③	上付き	48相当	高出力有効	16	300~2600 (100mm毎)
RCP5-BA7U-WA-56P-48-①-P3-②-③	下付き	48相当	高出力無効	14	300~2600 (100mm毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000~2600 (100mm毎)
48相当	890	1070	1220	1340	1450	1520	1550	1600

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
300	—	1500	—
400	—	1600	—
500	—	1700	—
600	—	1800	—
700	—	1900	—
800	—	2000	—
900	—	2100	—
1000	—	2200	—
1100	—	2300	—
1200	—	2400	—
1300	—	2500	—
1400	—	2600	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ B-254	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ B-254	—
天吊り取付け仕様	CIM	→ B-254	—
左横立て取付け仕様	SIL	→ B-274	—
右横立て取付け仕様	SIR	→ B-274	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.08mm
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方向80.7N・m Mb方向80.7N・m Mc方向175N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向33.2N・m Mb方向33.2N・m Mc方向72.3N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

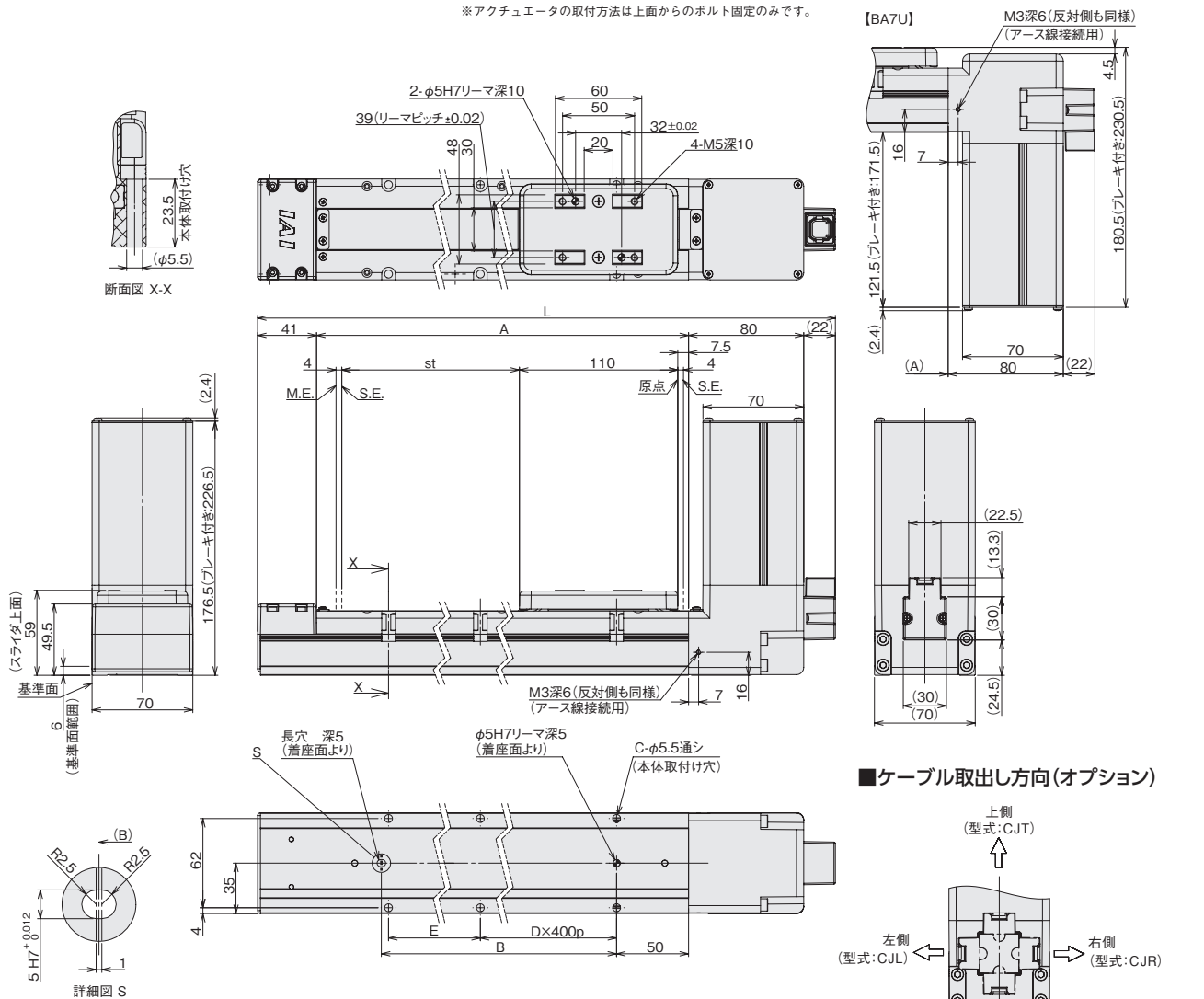
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 180mm以下、Mb、Mc方向: 180mm以下
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

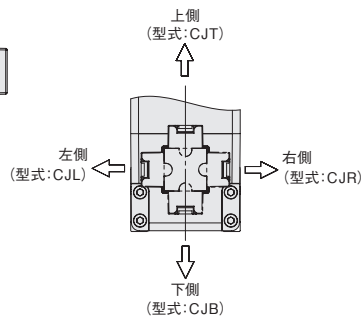
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
※アクチュエータの取付方法は上面からのボルト固定のみです。



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600
L	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
A	435	535	635	735	835	935	1035	1135	1235	1335	1435	1535	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535	2635	2735
B	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240	2340	2440	2540	2640
C	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235
質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5
	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5

※上表の質量の値は、BA7の場合です。BA7Uは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラ

RCP5シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・フォームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP4-SA3C

簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 32mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP4-SA3C-I-28P-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 6: 6mm 25: 25mm P3:PCON N:無し 下記オプション
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 28□サイズ 4: 4mm ? MCON P: 1m 価格表参照
 2: 2mm 300: 300mm (25mm毎) MSEP S: 3m M: 5m
 ※コントローラは付属しません。 X□□: 長さ指定
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 R□□: ロボットケーブル



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



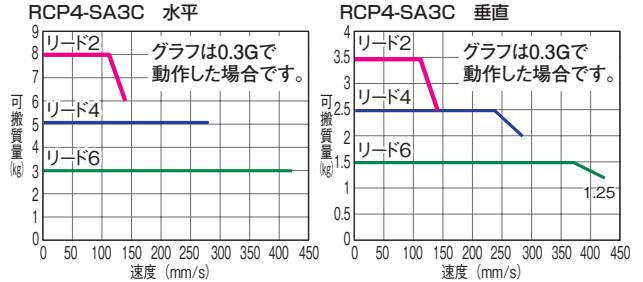
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



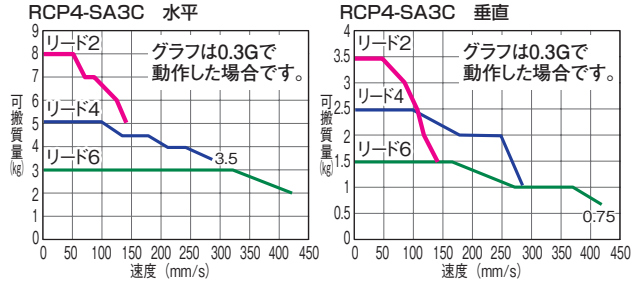
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、巻末-161ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については、巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA3C-I-28P-6-①-P3-②-③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4-SA3C-I-28P-4-①-P3-②-③	4	5	2.5	
RCP4-SA3C-I-28P-2-①-P3-②-③	2	8	3.5	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~300 (25mm毎)
6	高出力有効	420
	高出力無効	
4	高出力有効	280
	高出力無効	
2	高出力有効	140
	高出力無効	

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
原点確認センサ (右側)	HSR	→ B-265	—
原点確認センサ (左側)	HSL	→ B-265	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライド部ローラ仕様	SR	→ B-274	—

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	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方向5.00N・m Mb方向7.10N・m Mc方向7.90N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

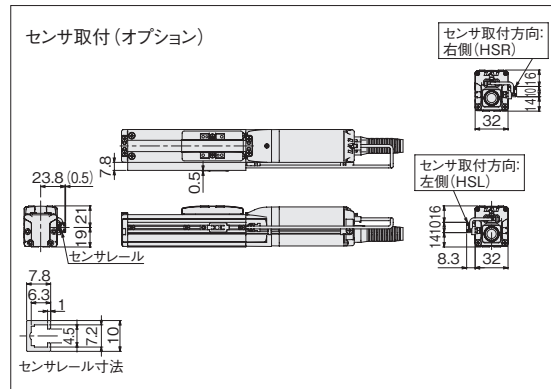
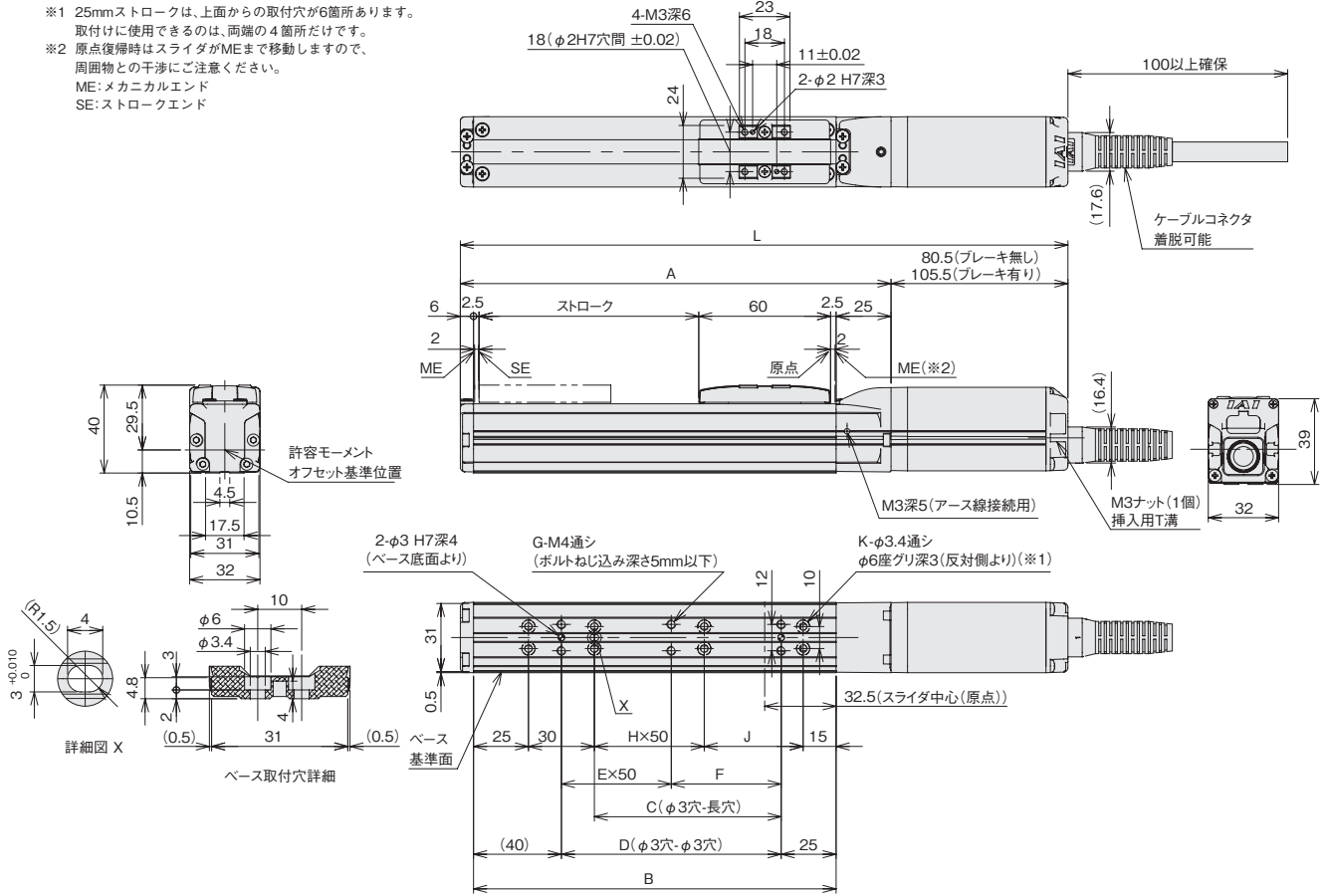
・張出し負荷長の目安/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 25mmストロークは、上面からの取付穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは、両端の4箇所だけです。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L プレーキ無し	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
L プレーキ有り	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5	501.5
A	121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
D	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
F	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
J	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
K	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
質量 (kg)	プレーキ無し 0.51	0.55	0.58	0.61	0.65	0.68	0.71	0.75	0.78	0.81	0.85	0.88
	プレーキ有り 0.6	0.64	0.67	0.7	0.74	0.77	0.8	0.84	0.87	0.9	0.94	0.97

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6			この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP4-SA5C

簡易防塵仕様
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 52mm
24Vパルスモーター

■型式項目 RCP4-SA5C-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□-□

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モーター種類 — 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

□:インクリメンタル 42P:パルスモーター 20:20mm 50:50mm P3:PCON N:無し 下記オプション
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「1」になります。 42□サイズ 12:12mm 50:50mm ? MCON P:1m 価格表参照
 6:6mm 800:800mm (50mm毎) MSEP S:3m M:5m
 3:3mm MSEL M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル

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



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



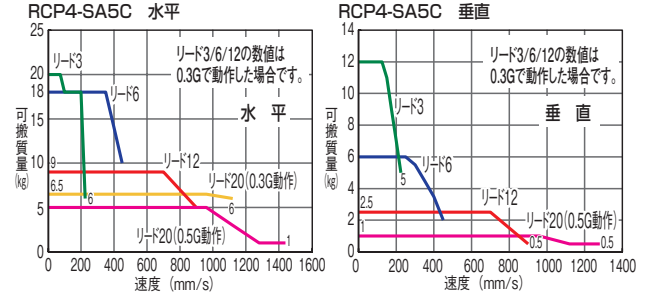
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



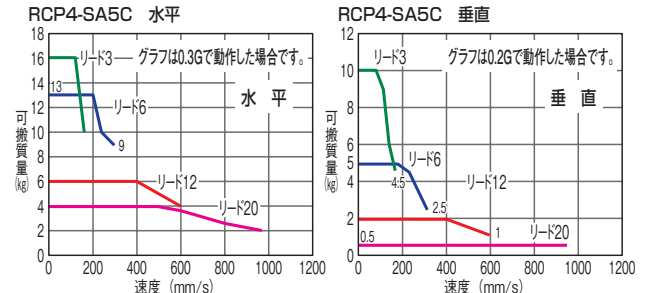
- (1) 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
 (※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-161ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6.5	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	4	
RCP4-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	9	2.5	
			高出力無効	6	
RCP4-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	18	6	
			高出力無効	13	
RCP4-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	20	12	
			高出力無効	16	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1440<1280>	1225	1045	900	785	690	610	610
	高出力無効	960		900	785	690	610	610	610
12	高出力有効	900	795	665	570	490	425	375	330
	高出力無効	600		570	490	425	375	330	330
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300		285	245	215	185	165	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150		140	120	105	90	80	80

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向18.6N・m Mb方向26.6N・m Mc方向47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向5.81N・m Mb方向8.30N・m Mc方向14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

(※1) 【 】内はリード20の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

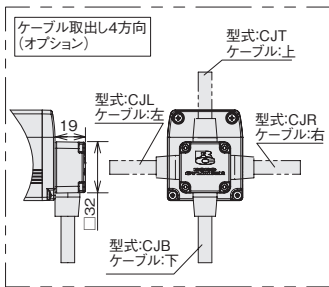
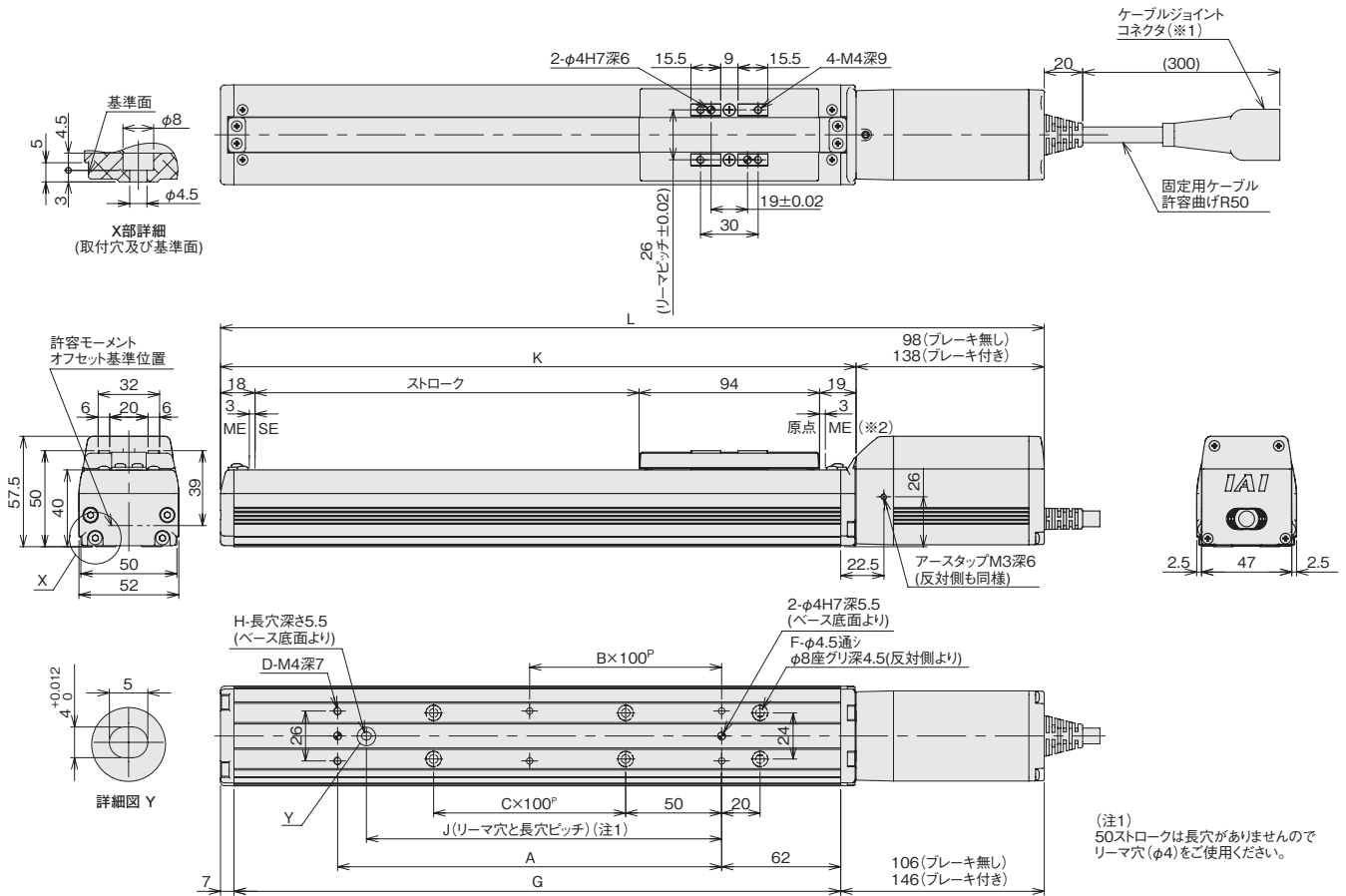
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	プレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	
質量 (kg)	プレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
	プレーキ有り	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

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

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP4-SA6C

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 58mm 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP4-SA6C-I-42P** - [] - [] - **P3** - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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 42P:パルスモーター 20:20mm 50:50mm P3:PCON N:無し 下記オプション
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 42□サイズ 12:12mm ? MCON P:1m 価格表参照
 6:6mm 800:800mm MSEP S:3m M:5m X□:長さ指定
 3:3mm (50mm毎) MSEL R□:ロボットケーブル

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



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



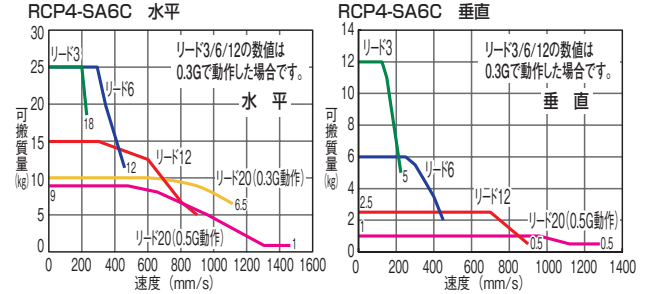
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



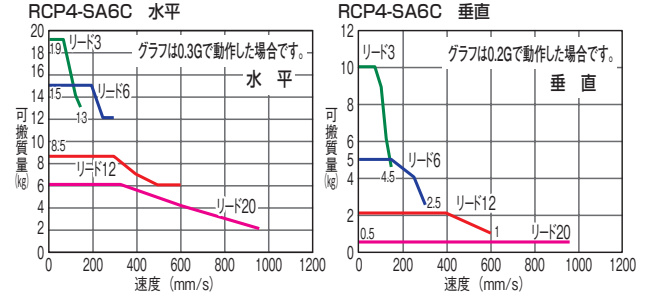
- 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
 (※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-161ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	10	1	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP4-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	15	2.5	
			高出力無効	8.5	
RCP4-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	25	6	
			高出力無効	15	
RCP4-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	25	12	
			高出力無効	19	10

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1440<1280>	1230	1045	905	785	690	615	
	高出力無効	960		905	785	690	615		
12	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335
	高出力無効	600	600	570	490	430	375	335	
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300	300	285	245	215	185	165	
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150	150	140	120	105	90	80	

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ロー仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様

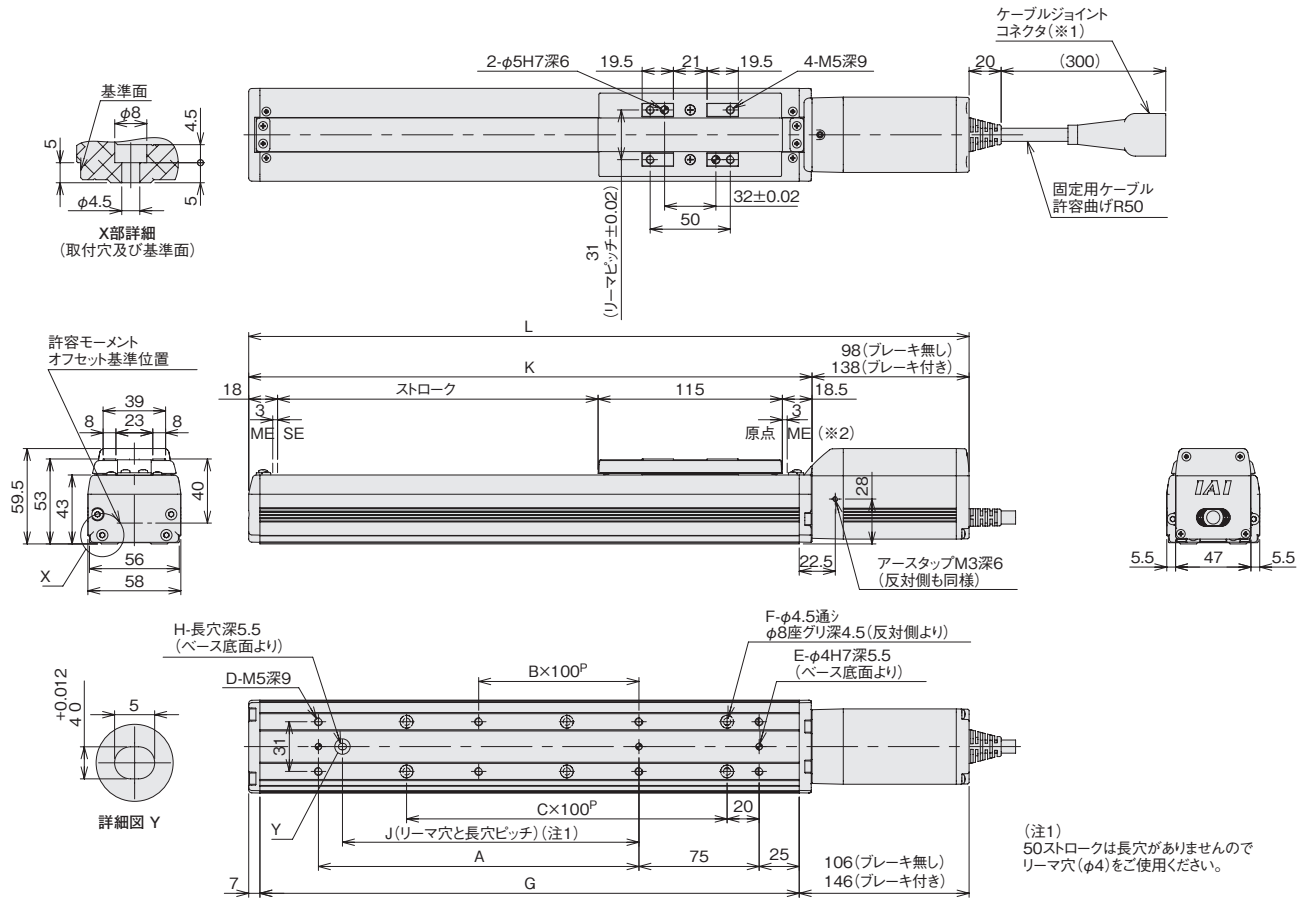
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向38.3N・m Mb方向54.7N・m Mc方向81.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下	
(※1) 【 】内はリード20の場合です。	
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。	

寸法図

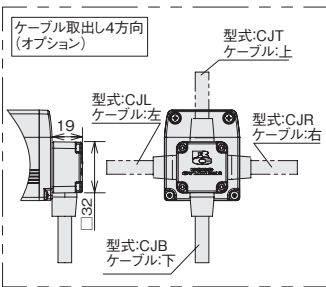
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5
	ブレーキ有り	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
G	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5	
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.1	4.3
	ブレーキ有り	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.5

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリップ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP4-SA7C

簡易防塵仕様

モータユニット型

モータストレート

本体幅 73mm

24Vパルスモータ

■型式項目 **RCP4-SA7C-I-56P** - - - **P3** - -

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

I:インクリメンタル	56P:パルスモータ	24:24mm	50:50mm	P3:PCON	N:無し	下記オプション
※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	56□サイズ	16:16mm	?	MCON	P:1m	価格表参照
		8:8mm	800:800mm (50mm 毎)	MSEP	S:3m	
		4:4mm		MSEL	M:5m	

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

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

CE RoHS

水平 垂直
横立て 天吊り

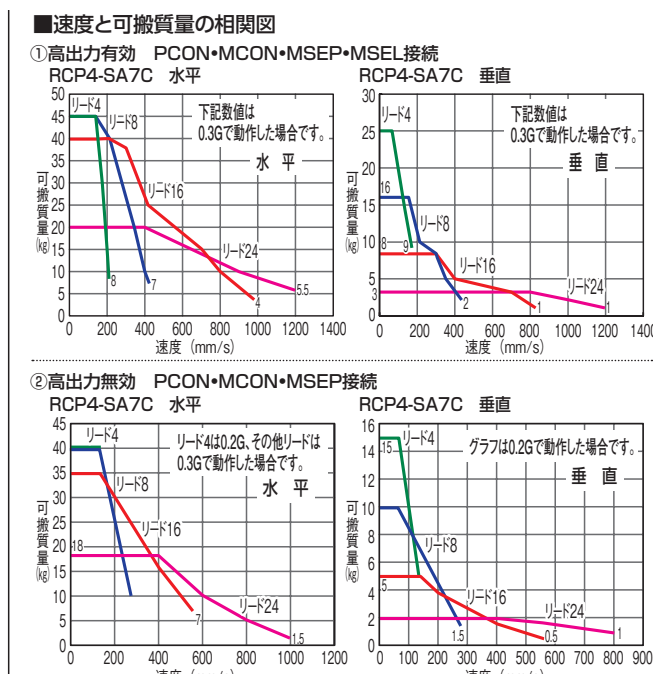
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

POINT
選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-161ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)

(3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 (※)0.2Gの場合の値です。		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	18	2 (※)	
RCP4-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	35	5 (※)	
RCP4-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	40	10 (※)	
RCP4-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	50~800 (50mm毎)
		高出力無効	40 (※)	15 (※)	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 <>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm 毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1200		1155	1010	890	790		
	高出力無効	1000<800>				890<800>	790		
16	高出力有効	980<840>		865<840>	750	655	580	515	
	高出力無効			560				515	
8	高出力有効	490		430	375	325	290	255	
	高出力無効			280				255	
4	高出力有効	245<210>		215<210>	185	160	145	125	
	高出力無効			140				125	

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	515
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向50.4N・m Mb方向71.9N・m Mc方向138N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向20.7N・m Mb方向29.6N・m Mc方向56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

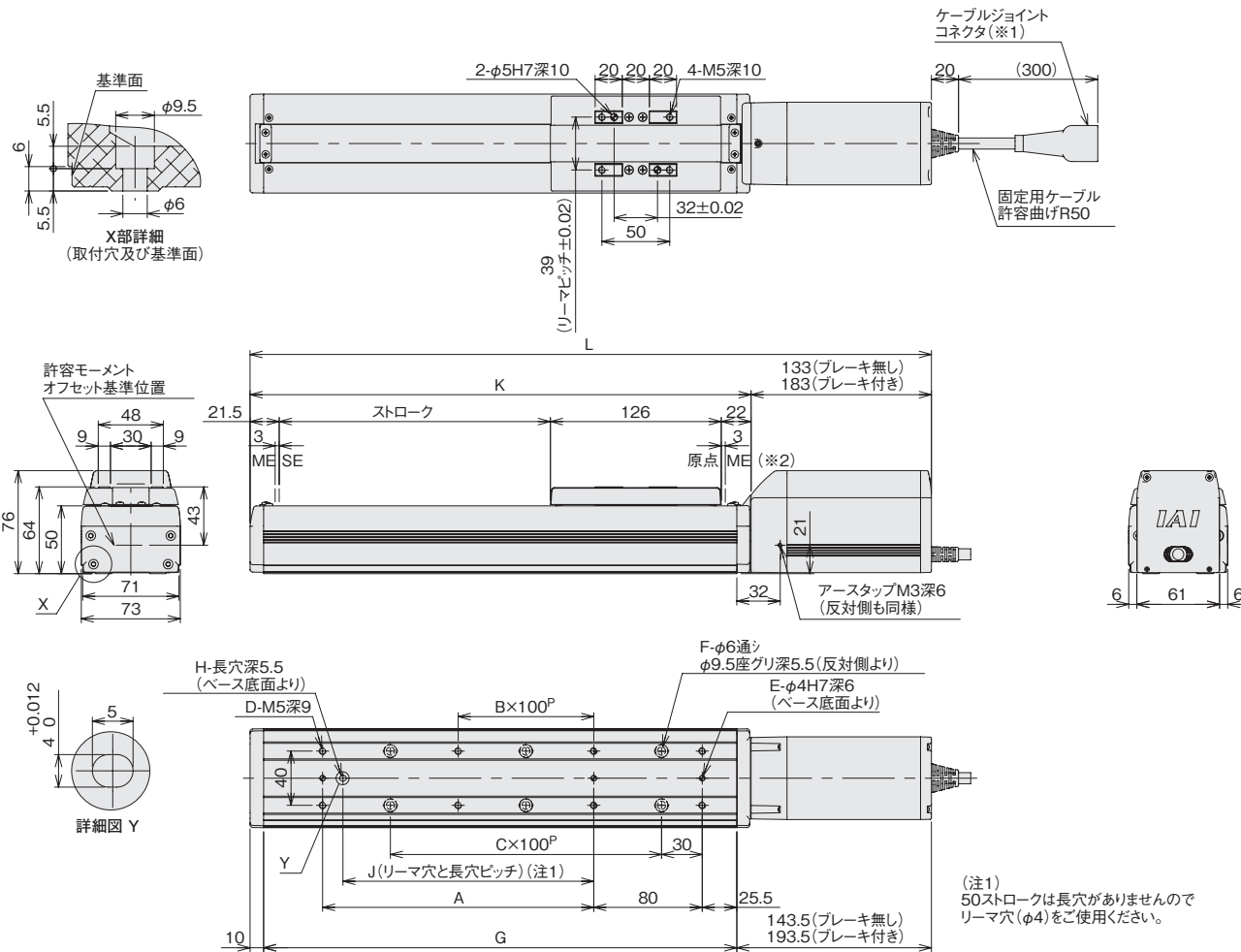
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
(※1) 【 】内はリード24の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

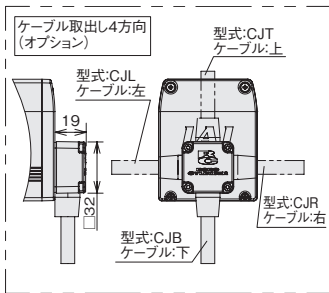
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5
	プレーキ有り	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	785
K	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	969.5
質量 (kg)	プレーキ無し	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0
	プレーキ有り	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.3	7.5

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP4-SA3R

簡易防塵仕様 モータユニット型 モータ折返し 本体幅 32mm 24Vパルスモータ

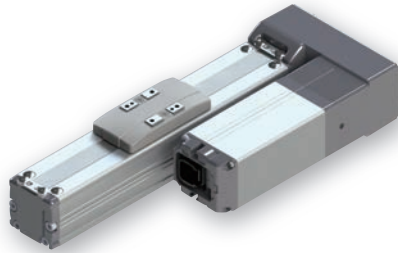
■型式項目 **RCP4-SA3R-I-28P** - [] - [] - **P3** - [] - []

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 6: 6mm 25: 25mm P3:PCON N:無し 下記オプション
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 28□サイズ 4: 4mm ? MCON P: 1m 価格表参照
 ※コントローラは付属しません。 300: 300mm (25mm 毎) MSEP S: 3m ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 2: 2mm MSEL



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

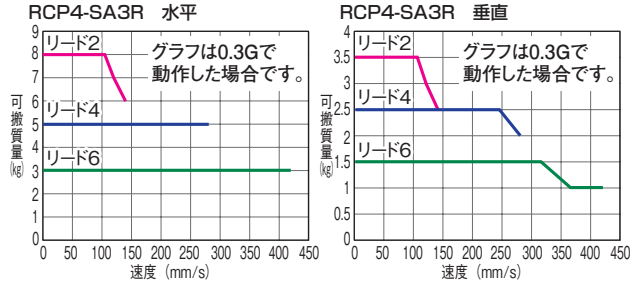
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



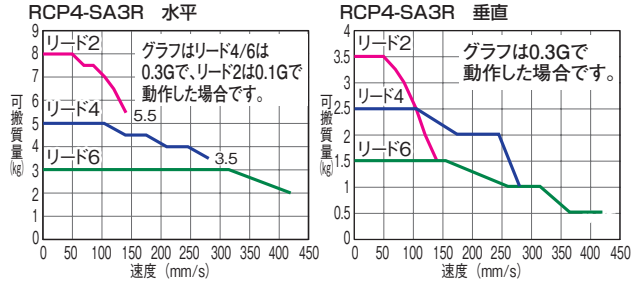
- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、163ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照下さい。
- (2) 押付け動作については、巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA3R-I-28P-6- ① -P3- ② - ③	6	3	1.5	25~300 (25mm毎)
RCP4-SA3R-I-28P-4- ① -P3- ② - ③	4	5	2.5	
RCP4-SA3R-I-28P-2- ① -P3- ② - ③	2	8	3.5	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~300 (25mm毎)
6	高出力有効	420
	高出力無効	
4	高出力有効	280
	高出力無効	
2	高出力有効	140
	高出力無効	

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点確認センサ (左側) (注1)	HSL	→ B-265	-
原点確認センサ (右側) (注1)	HSR	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
背面取付けプレート	RP	→ B-273	-

(注1) モータ折返し方向がMLの際は「HSR」を、モータ折返し方向がMRの際は「HSL」をご選択ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向6.30N・m Mb方向8.90N・m Mc方向10.0N・m
動的許容モーメント (※1)	Ma方向3.82N・m Mb方向5.45N・m Mc方向6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCP4-SA5R

簡易防塵仕様
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 52mm
24Vパルスモータ

型式項目	RCP4-SA5R-I-42P						P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入ください。	

※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。



※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

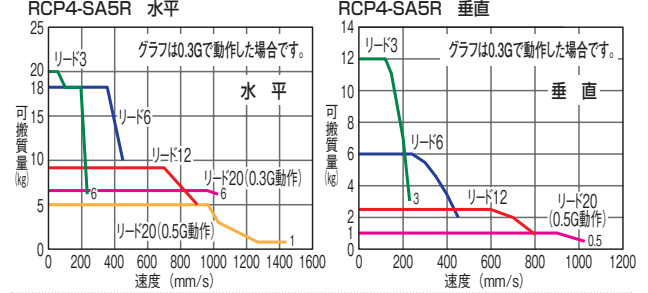
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



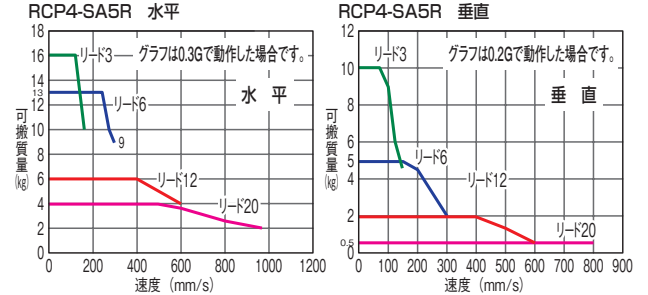
- (1) 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-163ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※) 0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA5R-I-42P-20-①-P3-②-③	20		高出力有効	6.5	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	4	
RCP4-SA5R-I-42P-12-①-P3-②-③	12		高出力有効	9	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	6	
RCP4-SA5R-I-42P-6-①-P3-②-③	6		高出力有効	18	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	13	
RCP4-SA5R-I-42P-3-①-P3-②-③	3		高出力有効	20	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	16	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 <>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1440<1120>	1225<1120>	1045	900	785	690	610	610
	高出力無効	960<800>	900<800>	785	690	610	610	610	610
12	高出力有効	900<800>	795	665	570	490	425	375	330
	高出力無効	600	600	570	490	425	375	330	330
6	高出力有効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力無効	300	300	285	245	215	185	165	165
3	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150	150	140	120	105	90	80	80

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

アクチュエータ仕様

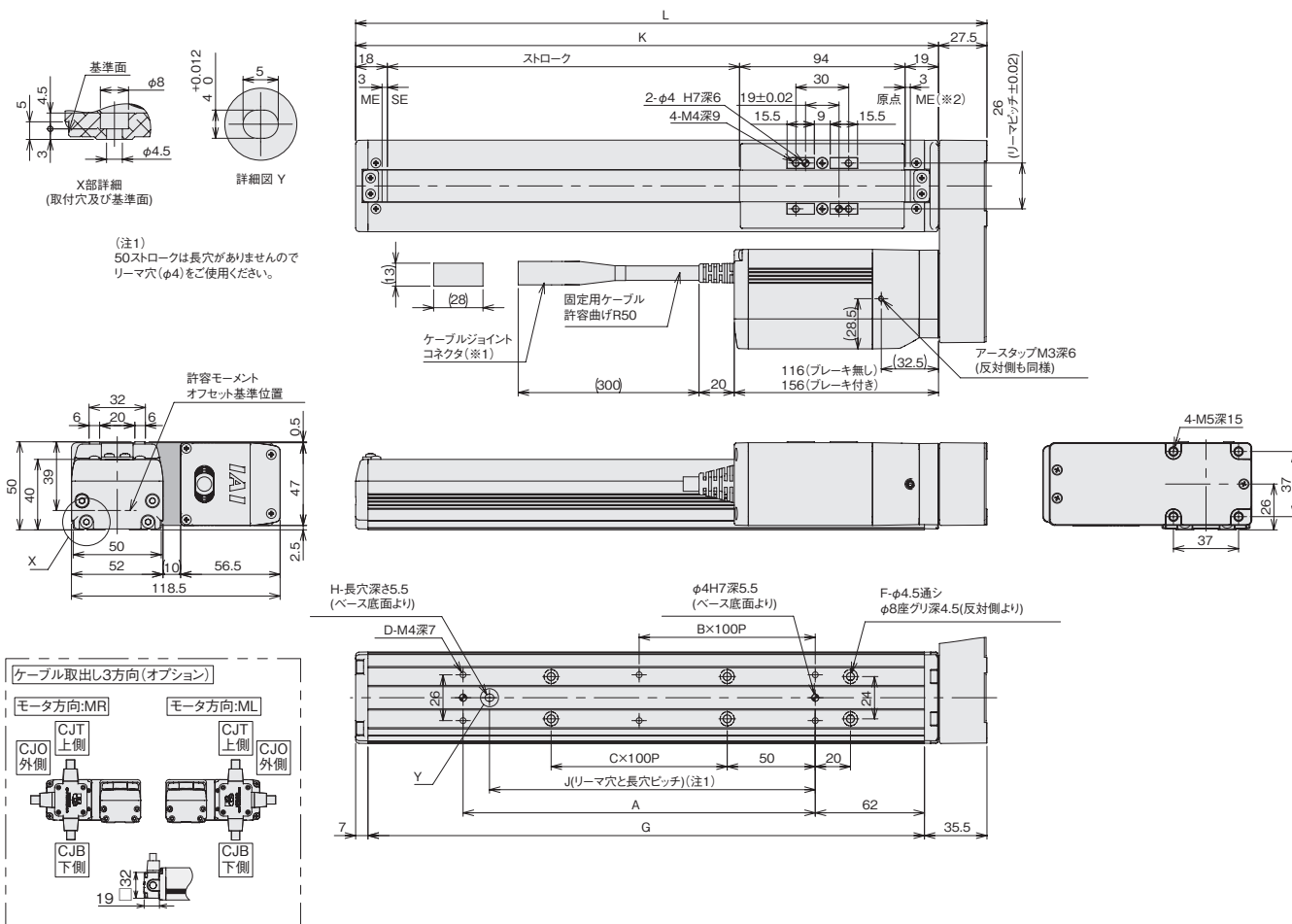
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向18.6N・m Mb方向26.6N・m Mc方向47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向5.81N・m Mb方向8.30N・m Mc方向14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
*張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下	
(※1) 【 】内はリード20の場合です。	
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931
質量 (kg)	プレーキ無し プレーキ有り	1.7 2.0	1.9 2.1	2.0 2.3	2.2 2.4	2.3 2.5	2.5 2.7	2.6 2.8	2.8 3.0	2.9 3.1	3.0 3.3	3.2 3.4	3.3 3.6	3.5 3.7	3.6 3.9	3.8 4.1

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

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPb
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP4-SA6R

簡易防塵仕様 モータユニット型 モータ折返し 本体幅 58mm 24Vパルスモータ

型式項目	RCP4-SA6R-I-42P						P3		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	P3:PCON MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。	

※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。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

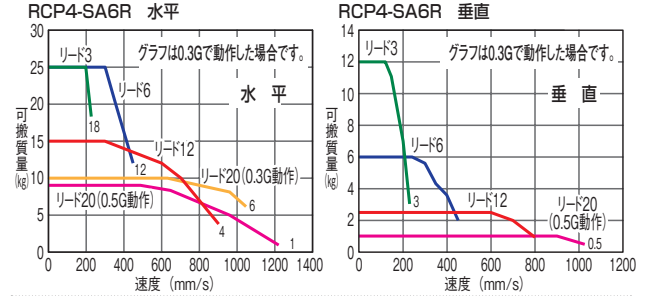
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT 選定上の注意

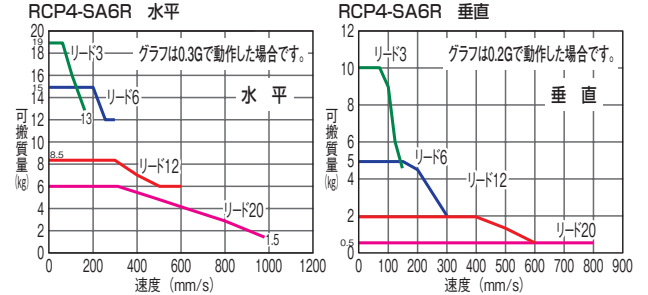
- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(*)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末-163ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEP・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON・MSEP接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※) 0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)	
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP4-SA6R-I-42P-20-①-P3-②-③	20		高出力有効	10	50~800 (50mm毎)	
			高出力無効	6		0.5 (※)
RCP4-SA6R-I-42P-12-①-P3-②-③	12		高出力有効	15		2.5
			高出力無効	8.5		2
RCP4-SA6R-I-42P-6-①-P3-②-③	6		高出力有効	25		6
			高出力無効	15		5
RCP4-SA6R-I-42P-3-①-P3-②-③	3		高出力有効	25	12	
			高出力無効	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

<>内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1280<1120>	1230<1120>	1045	905	785	690	615	615
	高出力無効	960<800>		905<800>	785	690	615	615	615
	高出力有効	900	795	670	570	490	430	375	335
12	高出力有効	600	600	570	490	430	375	335	335
	高出力無効	450	395	335	285	245	215	185	165
	高出力有効	300	300	285	245	215	185	165	165
6	高出力有効	225	195	165	140	120	105	90	80
	高出力無効	150	150	140	120	105	90	80	80

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

■アクチュエータ仕様

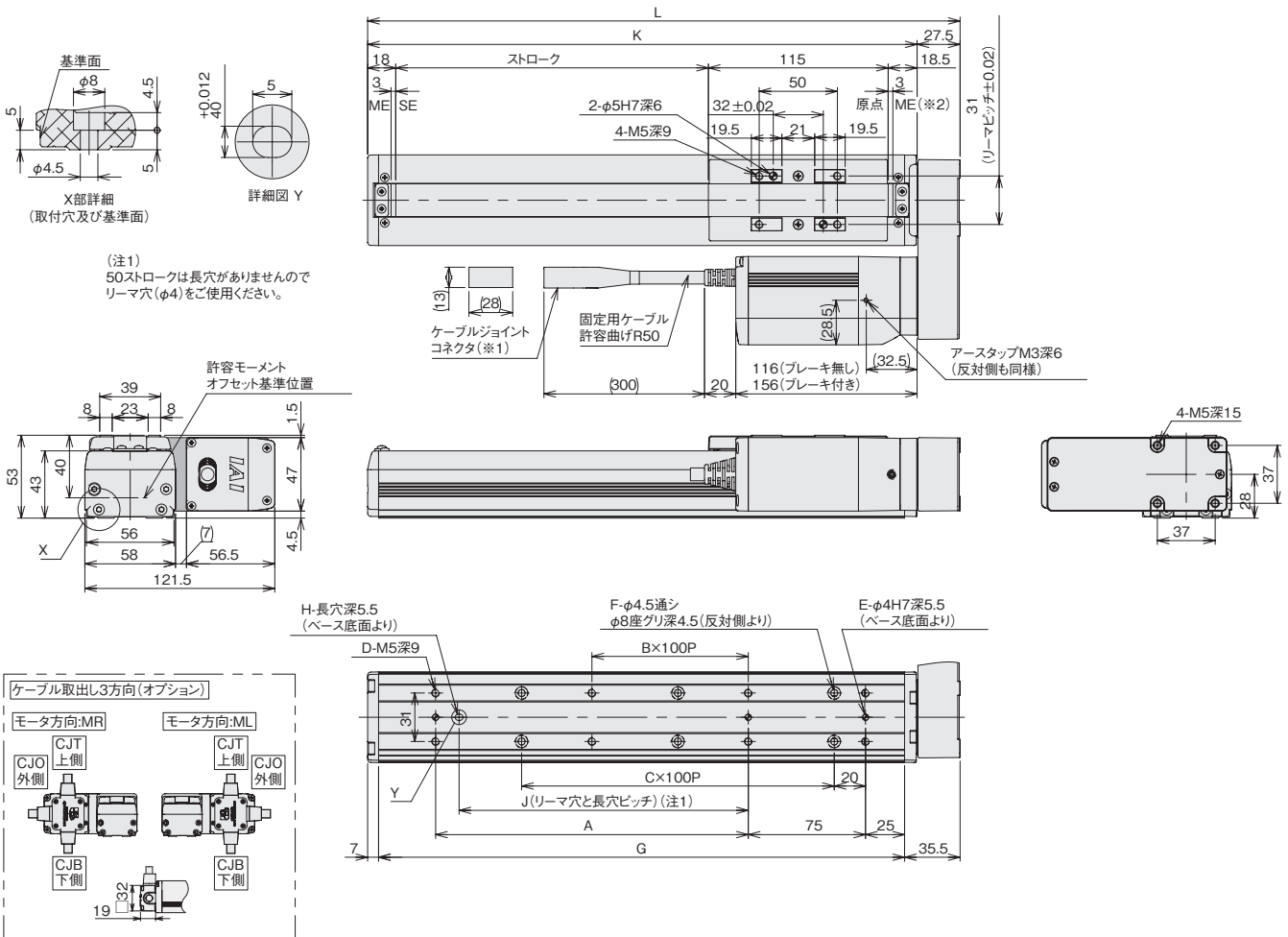
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向38.3N・m Mb方向54.7N・m Mc方向81.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
*張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下	
(※1) []内はリード20の場合です。	
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5
質量 (kg)	プレキ無し	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2	4.4
	プレキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.8

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

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)					

※MCON、MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

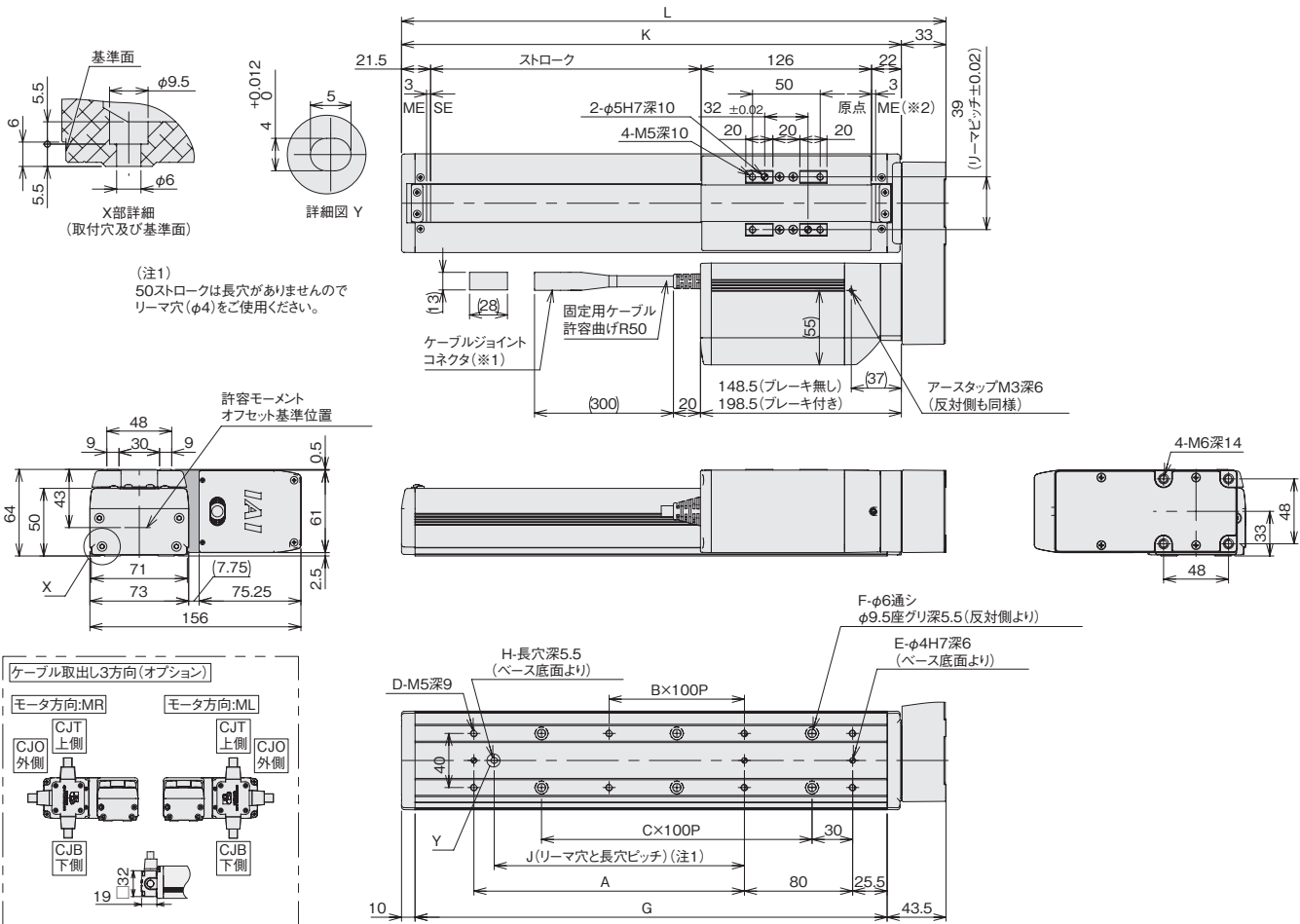
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5
質量 (kg)	プレーキ無し	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2
	プレーキ有り	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2	7.5	7.7

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

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

※MCON, MSEPはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPb
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA2AC

細小型

モータユニット型

モータストレート

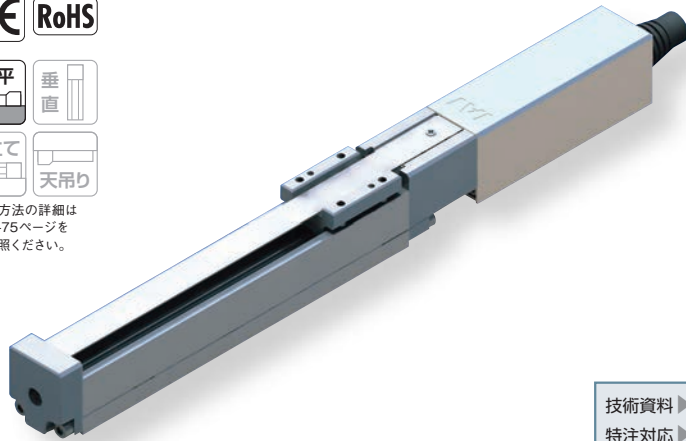
本体幅 22mm

24Vパルスモータ

すべりネジ仕様

型式項目	RCP3-SA2AC	I	20P							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「1」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm 100:100mm (25mm毎)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様		

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

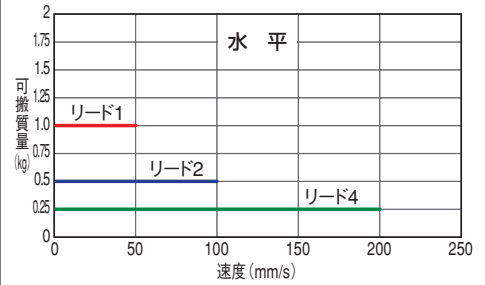


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
 - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
 - 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途で使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※前-78ページ参照)
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

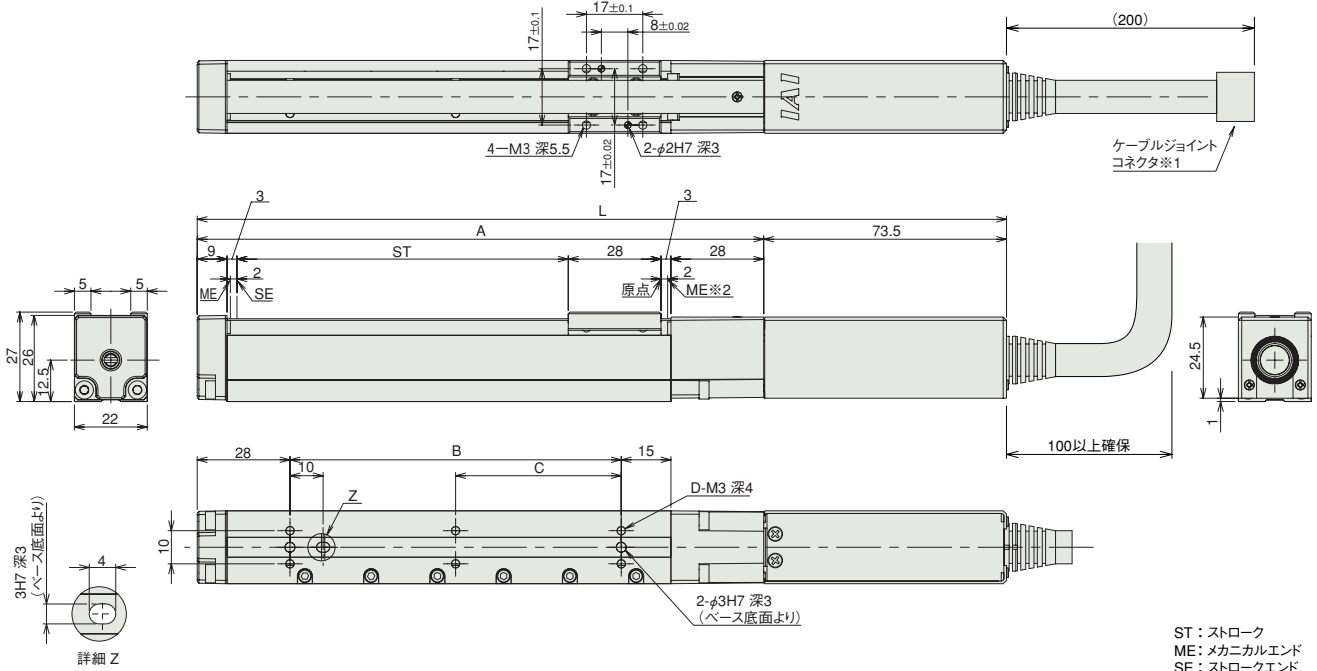
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末3ページをご参照ください。
※2 原点復帰時はスライダが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ください。



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6	単相AC 100~230V	この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				
その他接続可能機種	PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)									

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/
ISPБ
- SSPA
- ISA/
ISPA
- ISDB/
ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP3-SA2BC

細小型

モータユニット型

モータストレート

本体幅 28mm

24Vパルスモータ

すべりネジ仕様

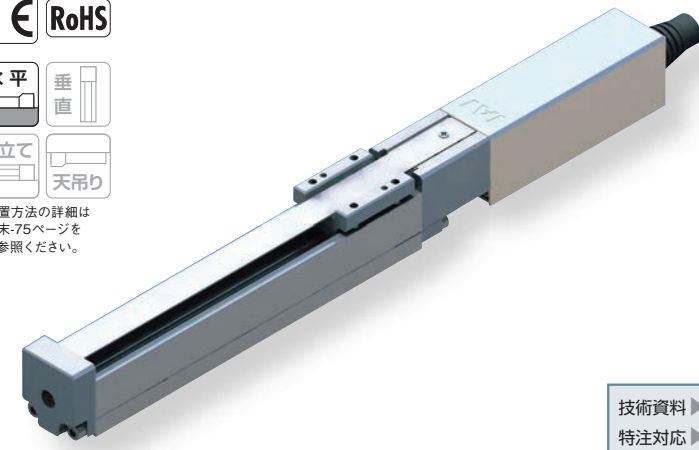
型式項目	RCP3 - SA2BC	I	20P						
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
			トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mm毎)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様

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

CE RoHS

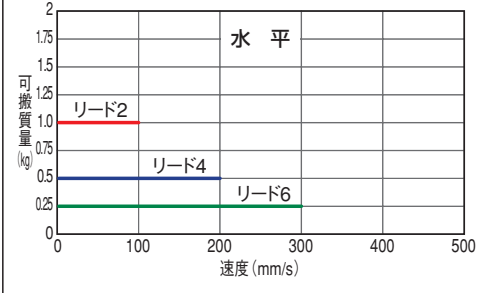
水平 垂直
横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-75ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

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



- POINT** 選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
 - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
 - 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途で使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※前-78ページ参照)
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック							ストロークと最高速度			
リードと可搬質量							ストロークと最高速度			
型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度			
			水平	垂直			25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)	
RCP3-SA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	すべりネジ	6	0.25	-	± 0.05	25~150 (25mm毎)	6	180	280	300
RCP3-SA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	-			4	180	200	
RCP3-SA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	-			2	100		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

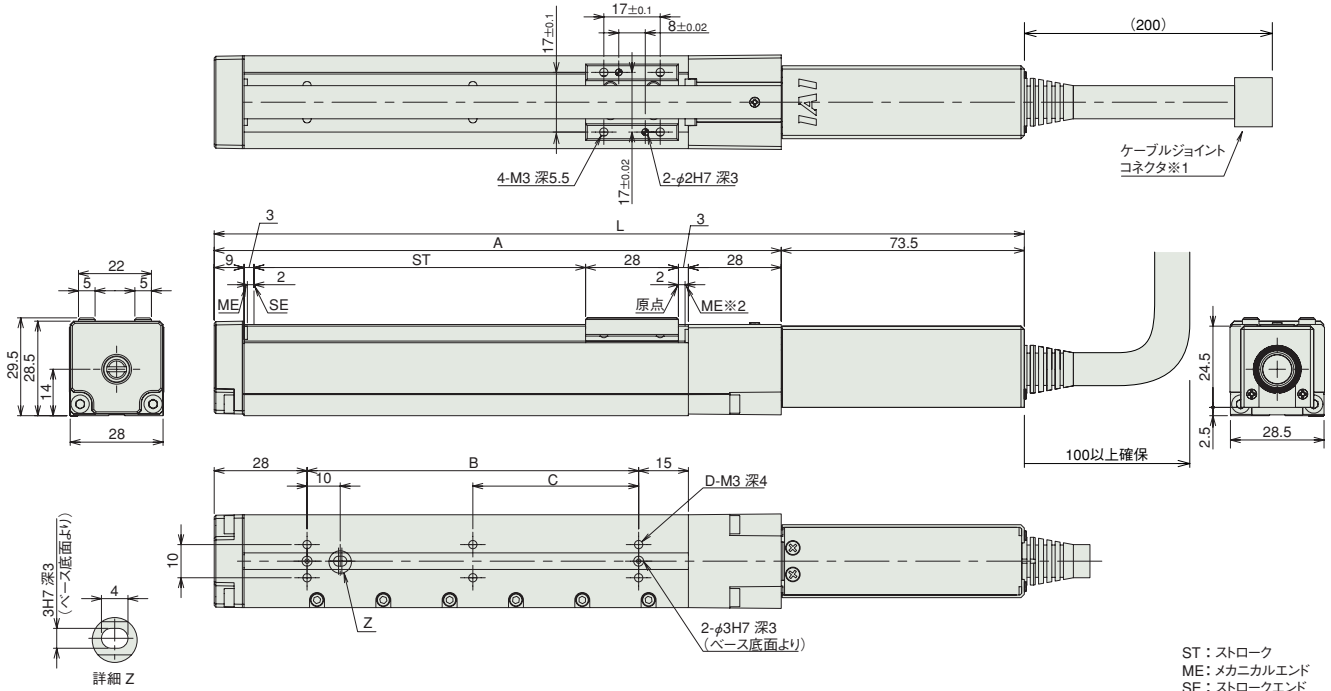
項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1000万回 (往復回数)

寸法図

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末3ページをご参照ください。
※2 原点復帰時はスライダが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ください。



ST: ストローク
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/
ISPБ
- SSPA
- ISA/
ISPA
- ISDB/
ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA3C

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 32mm 24Vパルスモーター

■型式項目 RCP3-SA3C-I-28P-□-□-□-□-□

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モーター種類 — 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

上:インクリメンタル
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

28P:パルスモーター
28□サイズ

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

50:50mm
300:300mm
(50mmピッチ毎設定)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

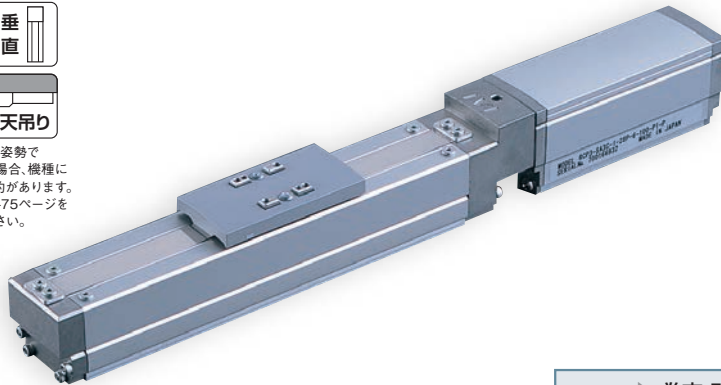
N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□:長さ指定

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。



※垂直・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



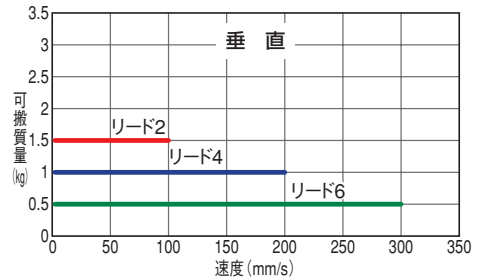
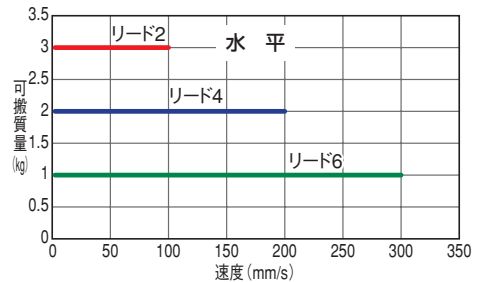
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーター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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA3C-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50~300 (50mm毎)
RCP3-SA3C-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3C-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
カバー無し	NCO	→ B-268	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

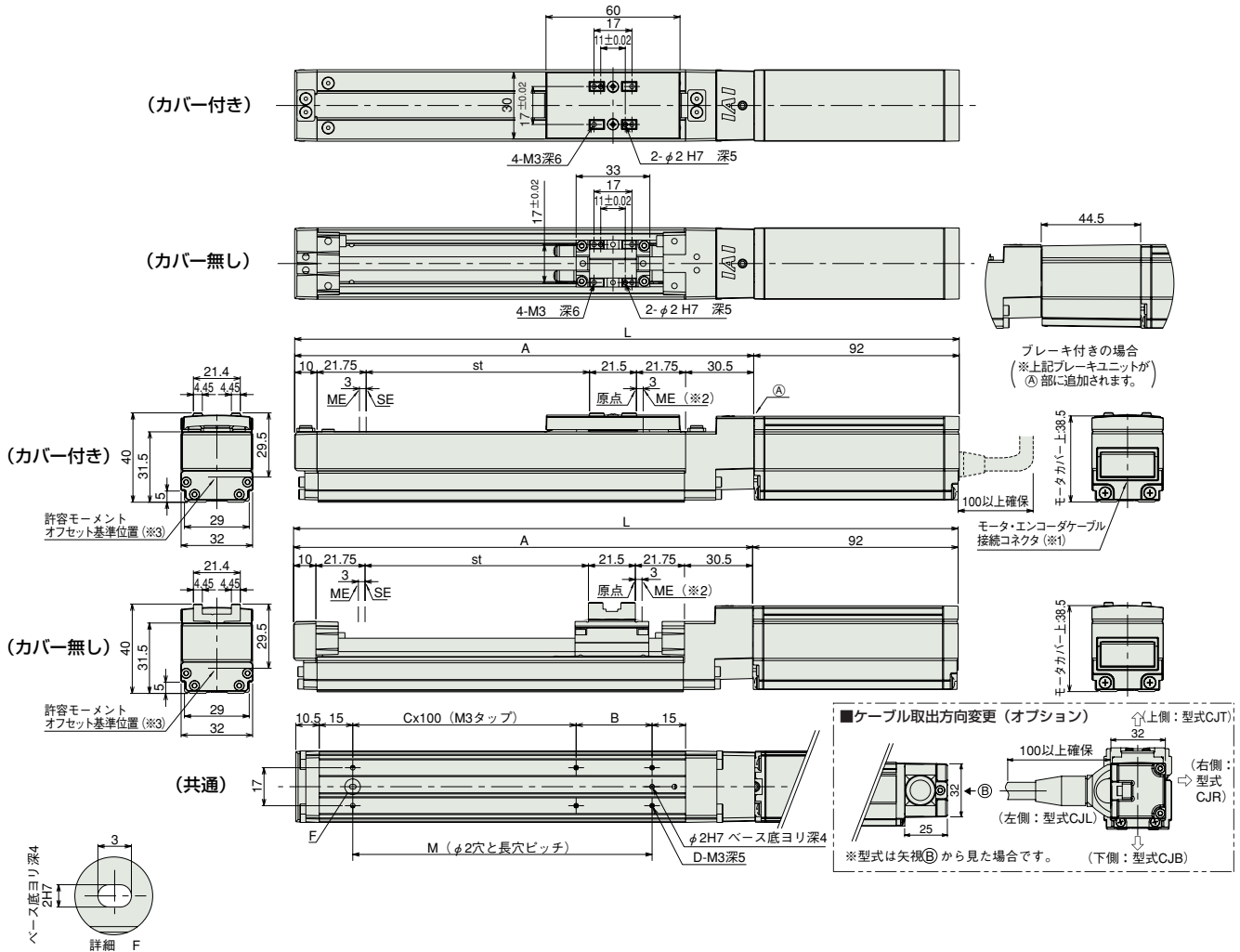
アクチュエータ仕様

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
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.00N・m Mb:7.10N・m Mc:7.90N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N・m Mb:3.82N・m Mc:4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 100mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- (※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ページをご参照ください）
- (※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ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

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

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA4C

簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

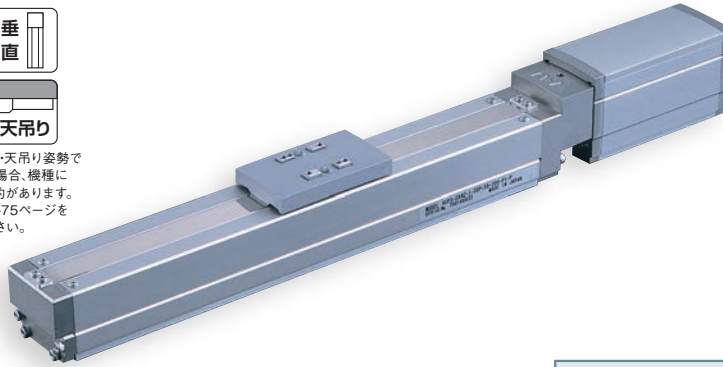
■型式項目 RCP3 - SA4C - I - 35P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I:インクリメンタル ※ 簡易アプ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	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ毎認定)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON 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。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



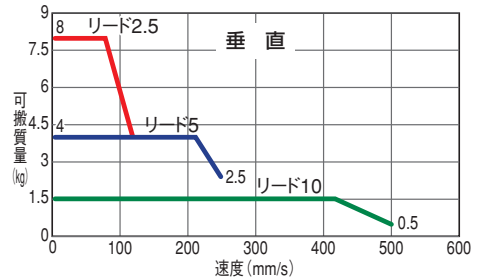
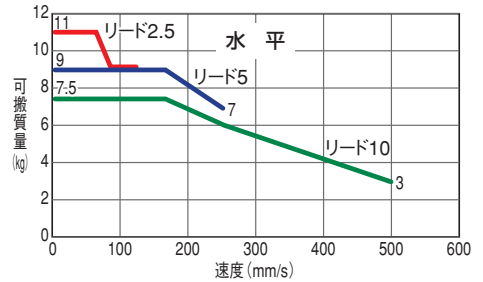
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-169 ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については巻末-109 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の関連図

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

■ストロークと最高速度

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

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-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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 ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.80N・m Mb:9.70N・m Mc:13.3 N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

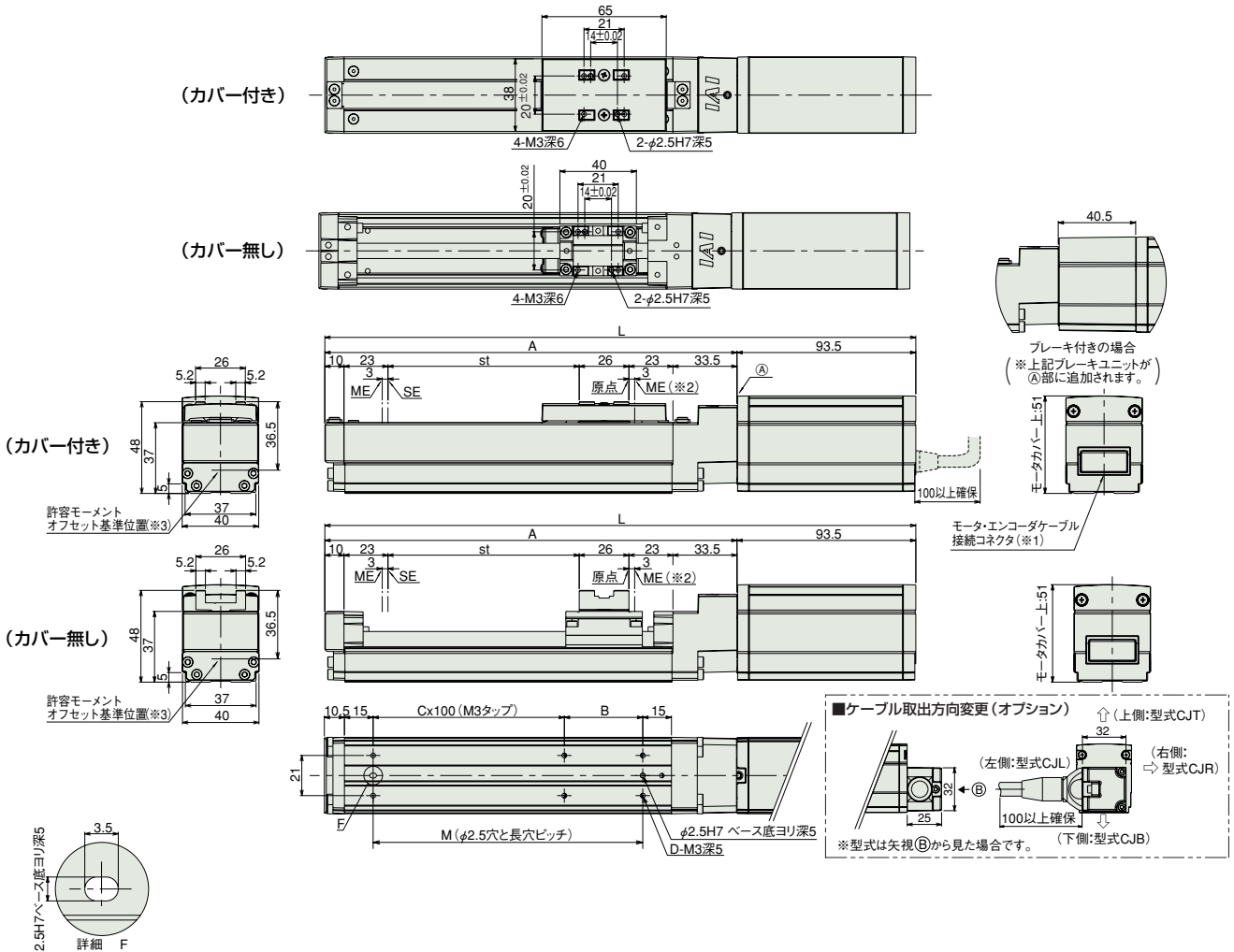
・張出し負荷長の目安 / 120mm以下

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	259	309	359	409	459	509	559	609	659
	ブレーキ付き	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
質量(kg)	カバー付き	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	カバー無し	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPb
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA5C

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 50mm 24Vパルスモーター

■型式項目 RCP3-SA5C-I-42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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	42P:パルスモーター	20:20mm	50:50mm	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON 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
		※簡易アプソで使用される場合は型式は「I」になります。	42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 50:50mm (50mmピッチ毎設定)			

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



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



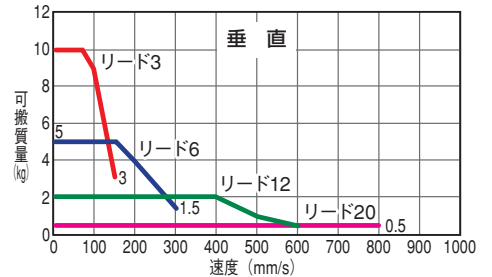
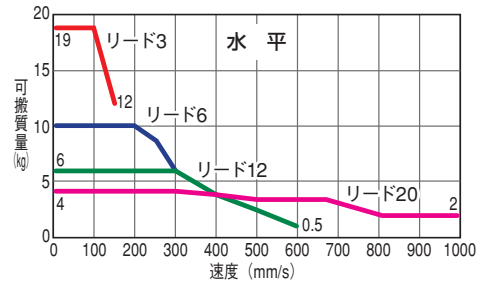
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-169 ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- (2) 押付け動作については巻末-109 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーター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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	~ 4	~ 0.5	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 2	
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 10	~ 5	
RCP3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 10	

■ストロークと最高速度

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

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-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)		カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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 ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.29N・m Mb:7.56N・m Mc:11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

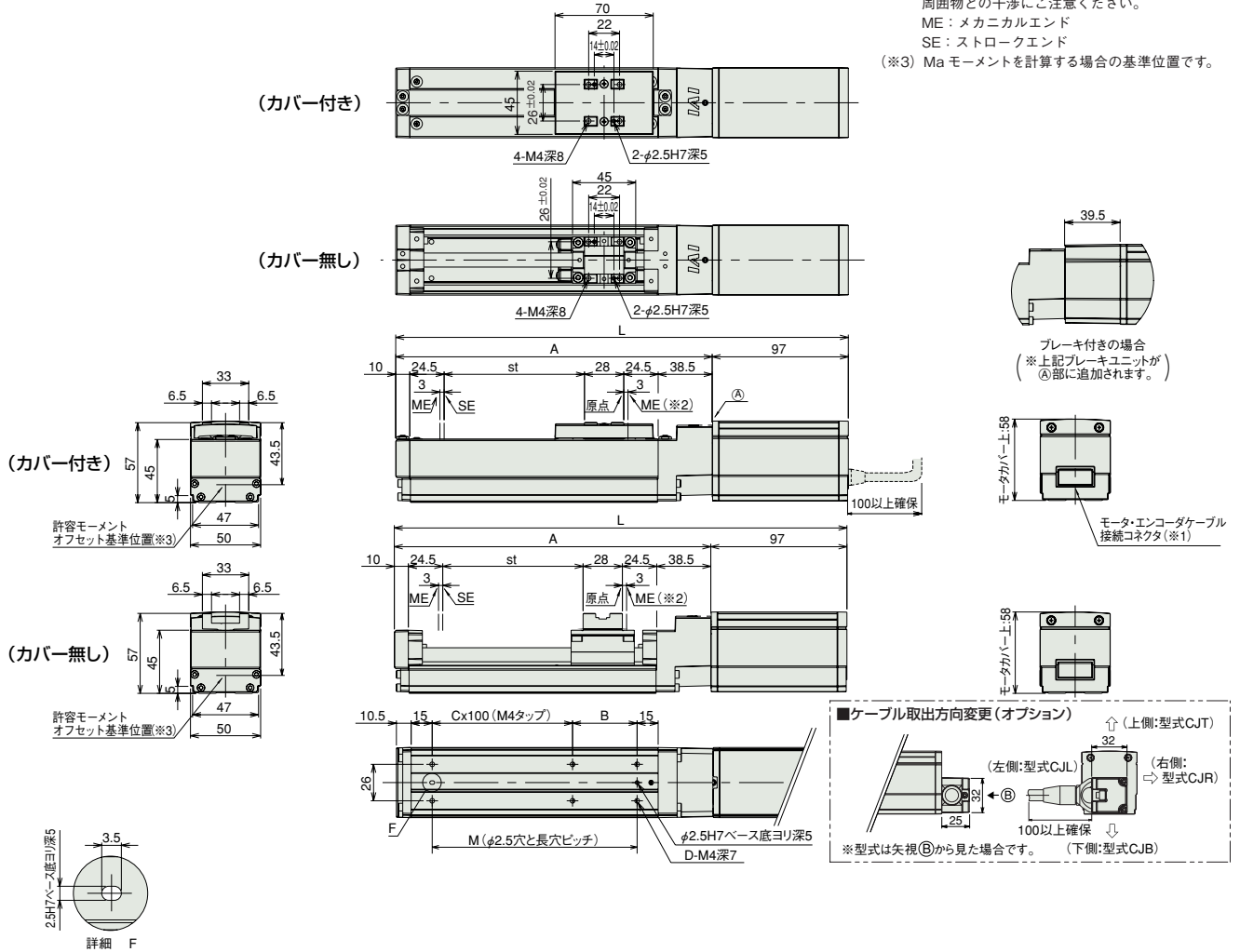
・張出し負荷長の目安 / 130mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- (※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ページをご参照ください）
- (※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ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	プレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	1022.5
	プレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1062
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量 (kg)	カバー付き	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4
	カバー無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	3.0

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム					
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-					
その他接続可能機種				PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)							

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA6C

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 60mm 24Vパルスモーター

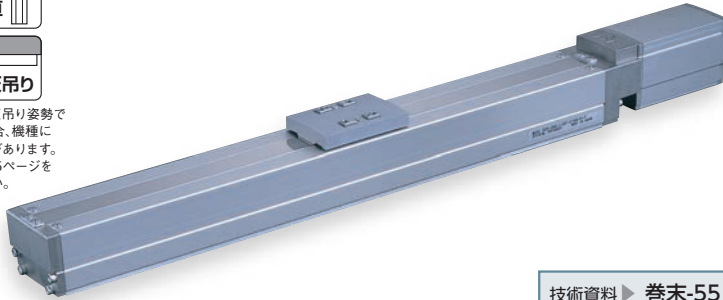
■型式項目 **RCP3-SA6C-I-42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
	L:インクリメンタル ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON 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。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



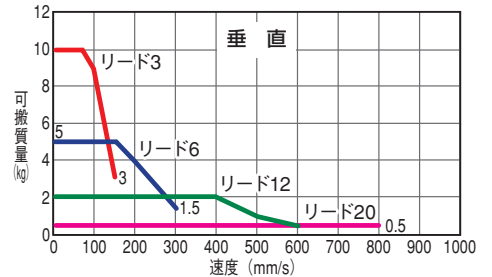
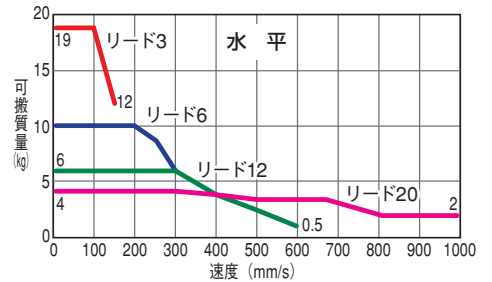
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。最大加速度は 0.7G (垂直は 0.3G) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-169ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーター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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA6C-I-42P-20-①-②-③-④	20	~4	~0.5	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~2	
RCP3-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~10	~5	
RCP3-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~19	~10	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)		カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質: アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 17.6N・m Mb: 25.2N・m Mc: 44.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma: 5.96N・m Mb: 8.54N・m Mc: 15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

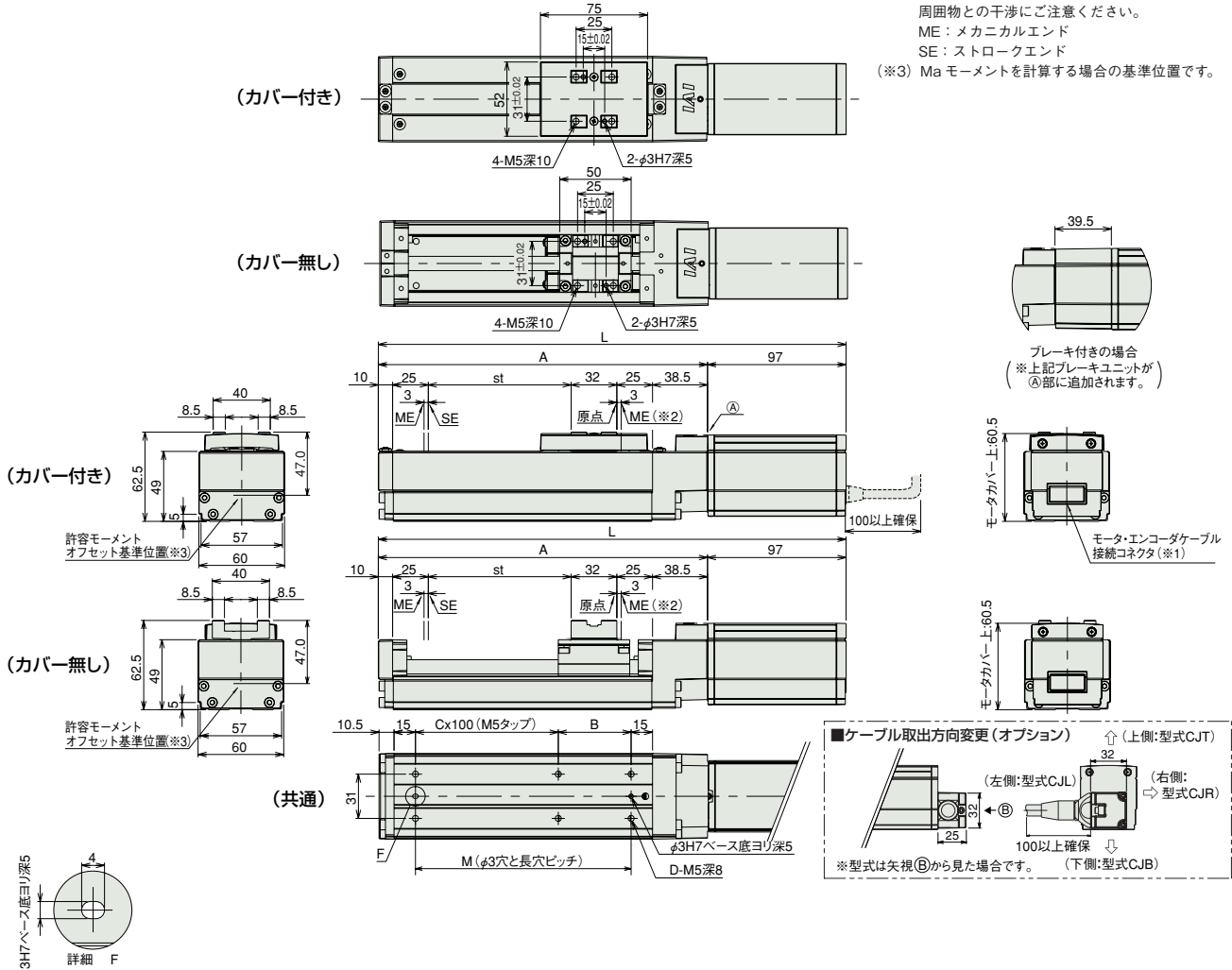
・張出し負荷長の目安 / 150mm 以下
 (※) 基準定格寿命 5,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- (※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ページをご参照ください）
- (※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ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※プレキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレキ無し	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	1027.5	
	プレキ付き	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1067	
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	
質量(kg)	カバー付き	1.6	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2
	カバー無し	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	—	→M-245
その他接続可能機種 PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)										

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA2AR

細小型
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 22mm
24Vパルスモータ
すべりネジ仕様

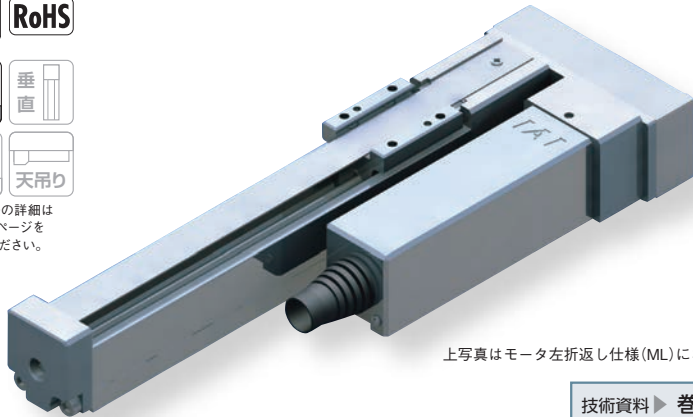
■型式項目 RCP3-SA2AR-I-20P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「1」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mm毎)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON 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 記号を必ずご記入ください。

※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。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。

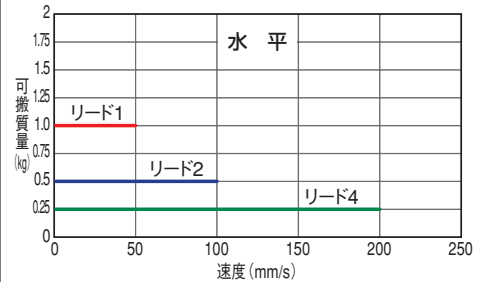


上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と可搬質量の相関図

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



- POINT** 選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
 - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
 - 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途で使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※前-78ページ参照)
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

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

RCP3-SA2BR

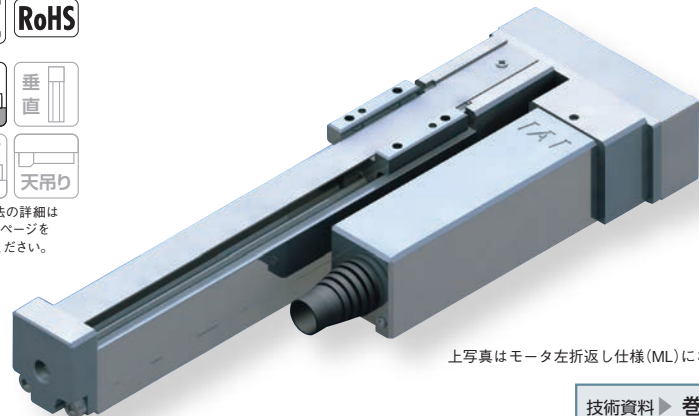
細小型
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 28mm
24Vパルスモータ
すべりネジ仕様

型式項目	RCP3	—	SA2BR	—	I	—	20P	—		—		—		—		—	
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:パルスモータ 20□サイズ		6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm		25:25mm ↓ 150:150mm (25mm毎)		P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON 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 記号を必ずご記入ください。

※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。



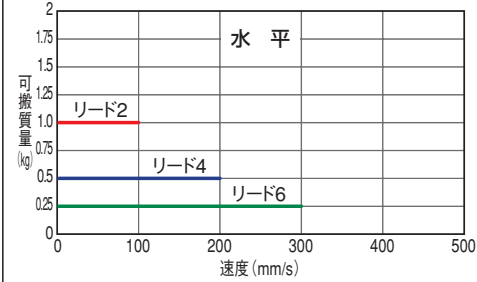
※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



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-55
特注対応 ▶ 巻末-87

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



- POINT** 選定上の注意
- (1) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - (2) 水平横立て及び垂直姿勢での使用は出来ません。
 - (3) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
 - (4) 当機種はすべりネジ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※前-78ページ参照)
 - (5) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量							■ストロークと最高速度				
型式	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	ストローク				
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)	
RCP3-SA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④		6	0.25	—	± 0.05	25~150 (25mm毎)	すべりネジ	6	180	280	300
RCP3-SA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④	すべりネジ	4	0.5	—			4	180	200		
RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	—			2	100			

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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)	—
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

アクチュエータ仕様

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

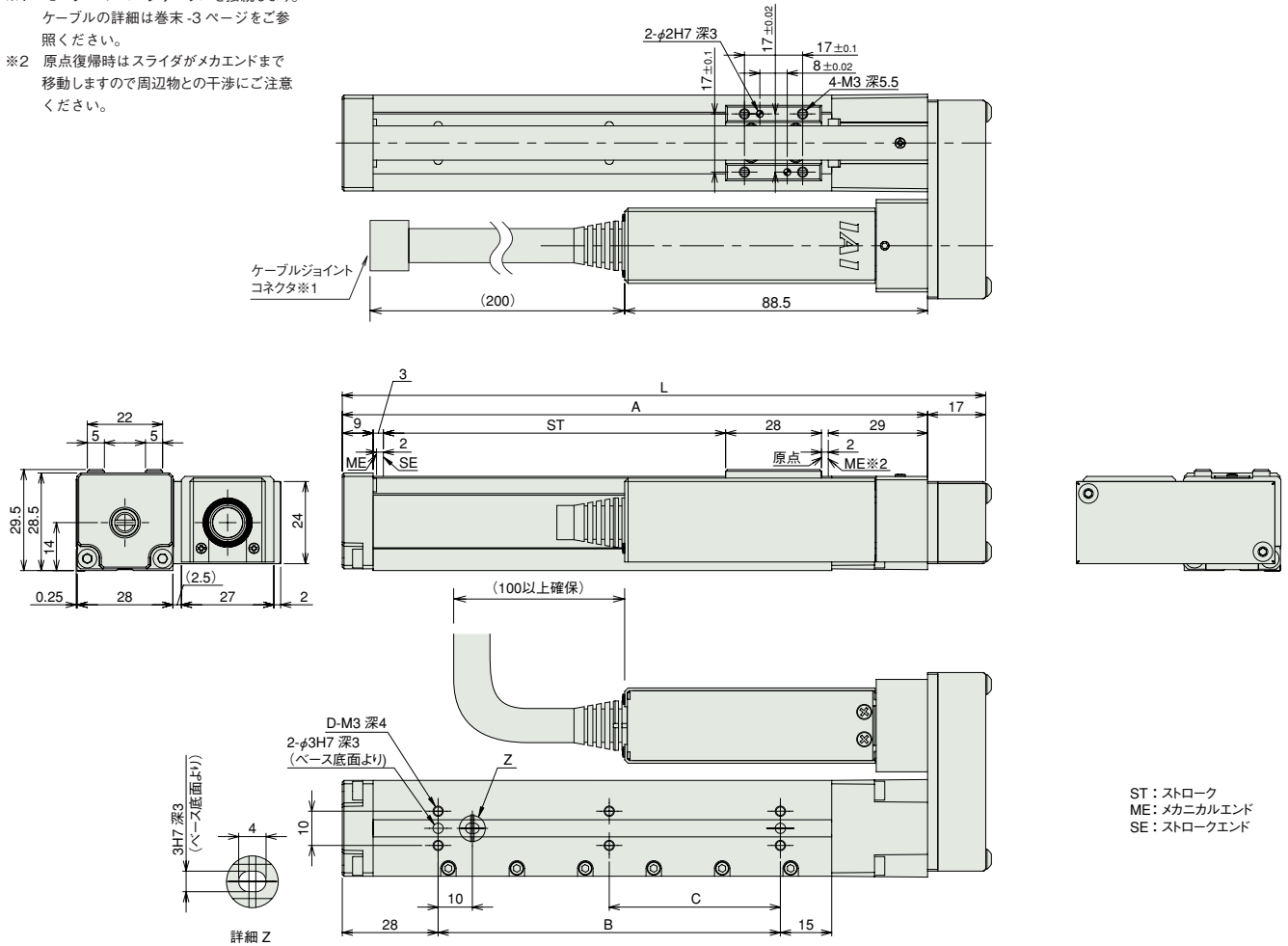
寸法図

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



※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

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



ST: ストローク
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6	単相AC 100~230V	この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4		-	-	●				
その他接続可能機種		PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)								

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA3R

簡易防塵仕様
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 32mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP3-SA3R-I-28P-□-□-□-□-□
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I: インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。
28P: パルスモータ 28□サイズ
6: 6mm
4: 4mm
2: 2mm
50: 50mm
300: 300mm (50mmピッチ毎認定)
P1: PSEL
P3: PCON
PSEP
MCON
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ください。

※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。



※垂直・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

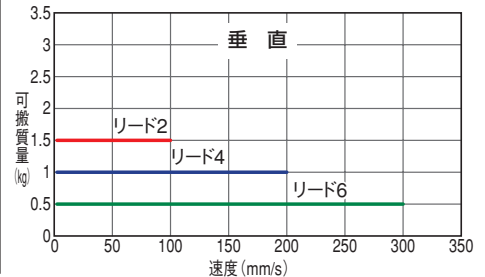
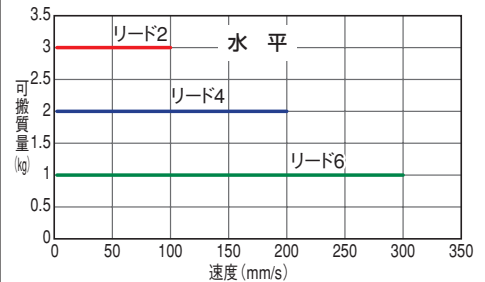
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA3R-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50~300 (50mm毎)
RCP3-SA3R-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3R-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
6	50~300 (50mm毎)	300
4	50~300 (50mm毎)	200
2	50~300 (50mm毎)	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	—
カバー無し	NCO	→ B-268	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

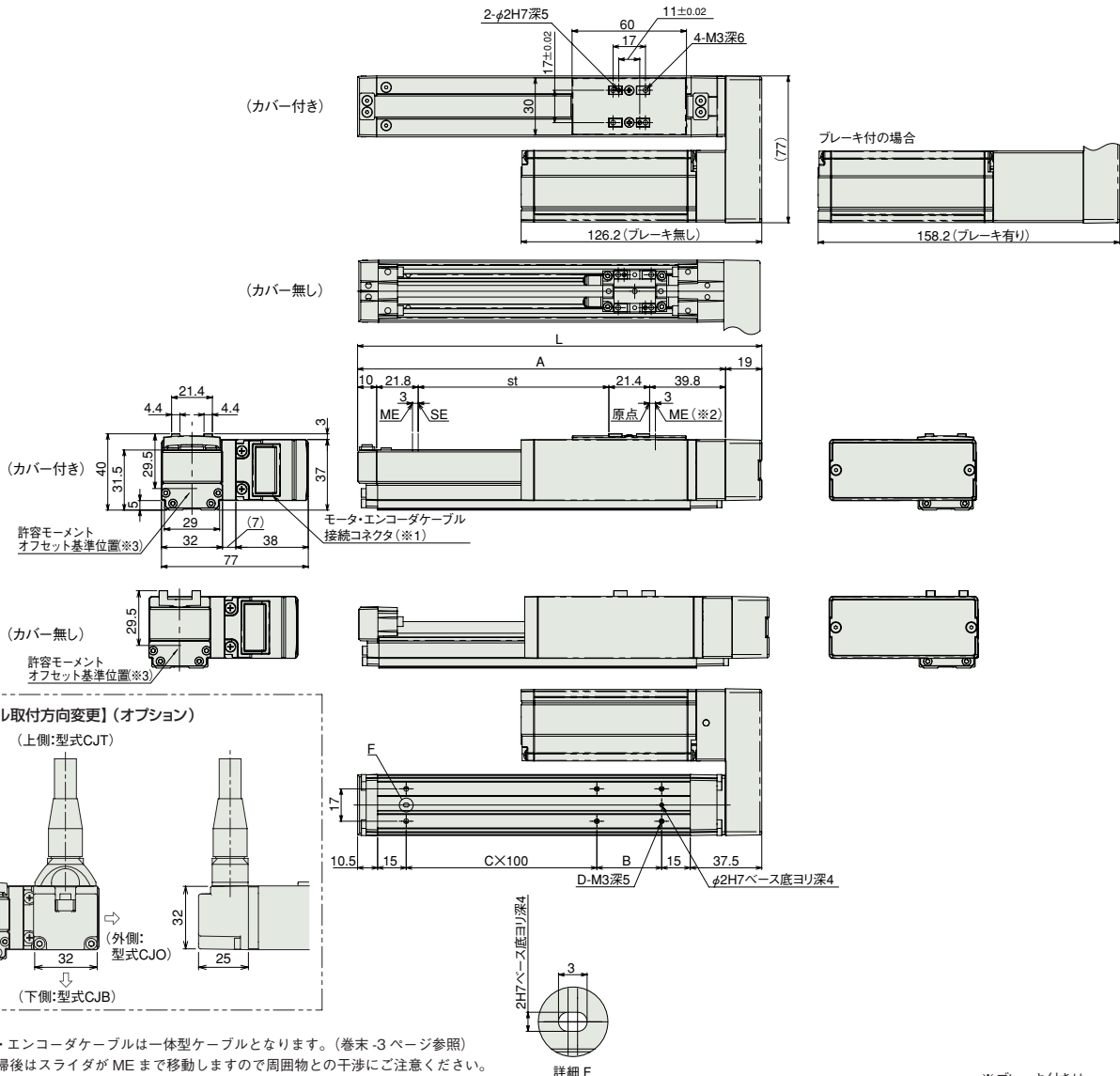
アクチュエータ仕様

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

・張出し負荷長の目安 / 100mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- (※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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

※ブレイキ付きは質量が0.2kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA4R

簡易防塵仕様 モータユニット型 モータ折返し 本体幅 40mm 24Vパルスモータ

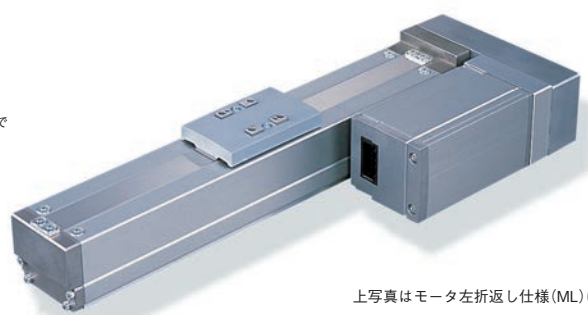
■型式項目 **RCP3-SA4R-I-35P** シリズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

I: インクリメンタル ※簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。 35P: パルスモータ 35□サイズ 10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm 50: 50mm 500: 500mm (50mmピッチ毎認定) P1: PSEL P3: PCON PSEP MCON 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ください。

※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。



※垂直・横立で・天井り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

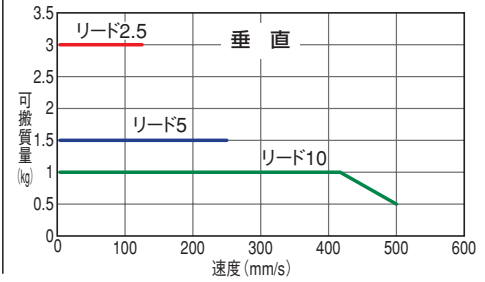
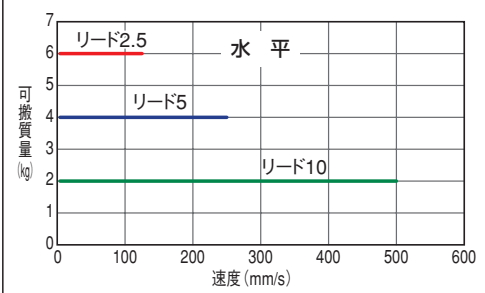
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA4R-I-35P-10-①-②-③-④	10	2	~1	50~500 (50mm毎)
RCP3-SA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	4	1.5	
RCP3-SA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	6	3	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

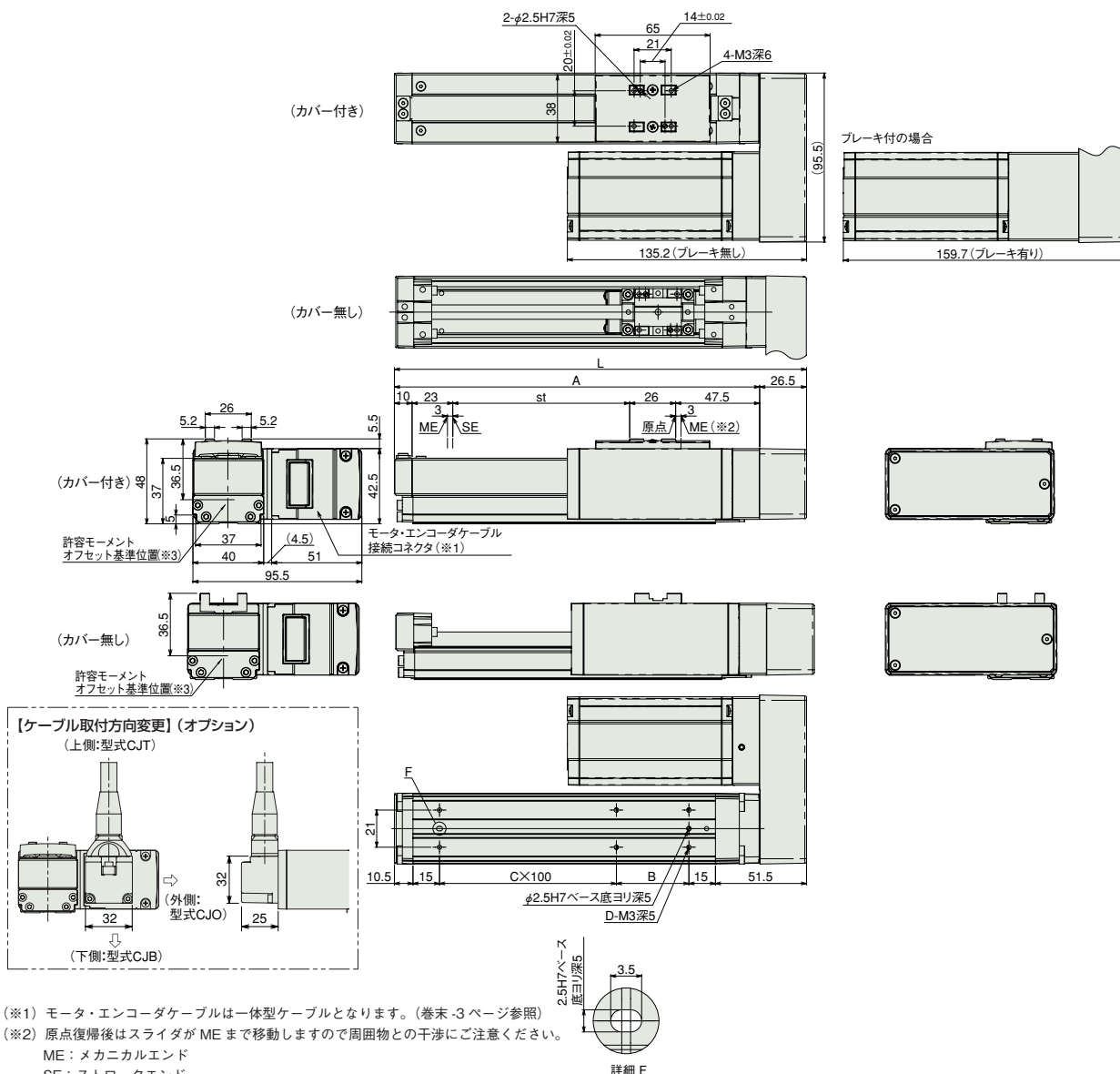
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.80N・m Mb:9.70N・m Mc:13.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 120mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- (※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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは
質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

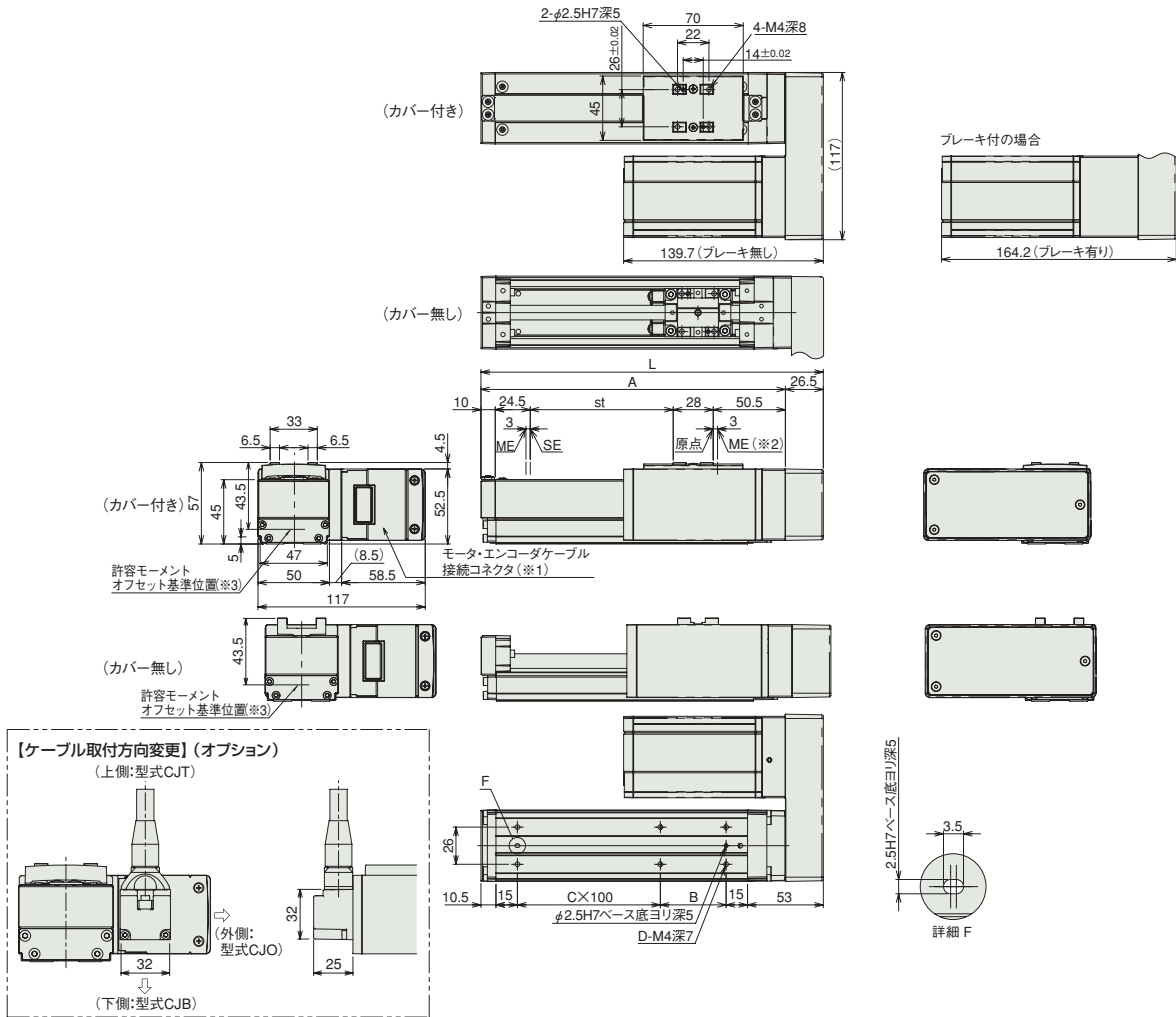
RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



- (※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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	カバー付き	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6
	カバー無し	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP3-SA6R

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 60mm 24Vパルスモーター

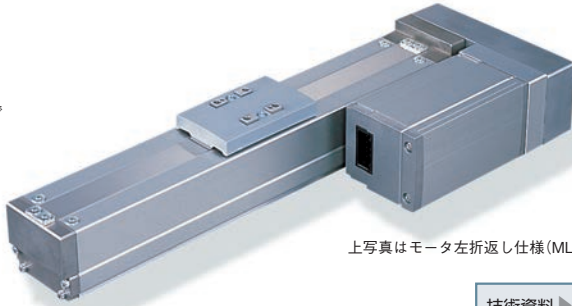
■型式項目 RCP3-SA6R-I-42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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 ※簡易アプで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモーター 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON 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 ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入く ださい。

※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。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

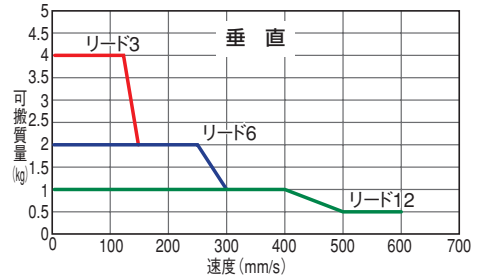
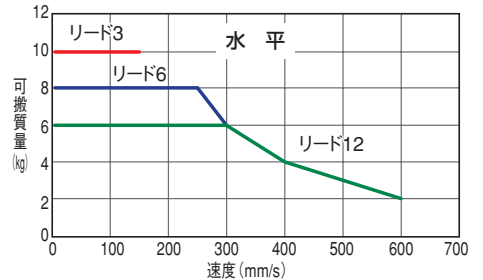
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP3 シリーズは、パルスモーター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		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	50~800 (50mm毎)
RCP3-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	
RCP3-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	~4	

■ストロークと最高速度

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

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-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.96N・m Mb:8.54N・m Mc:15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

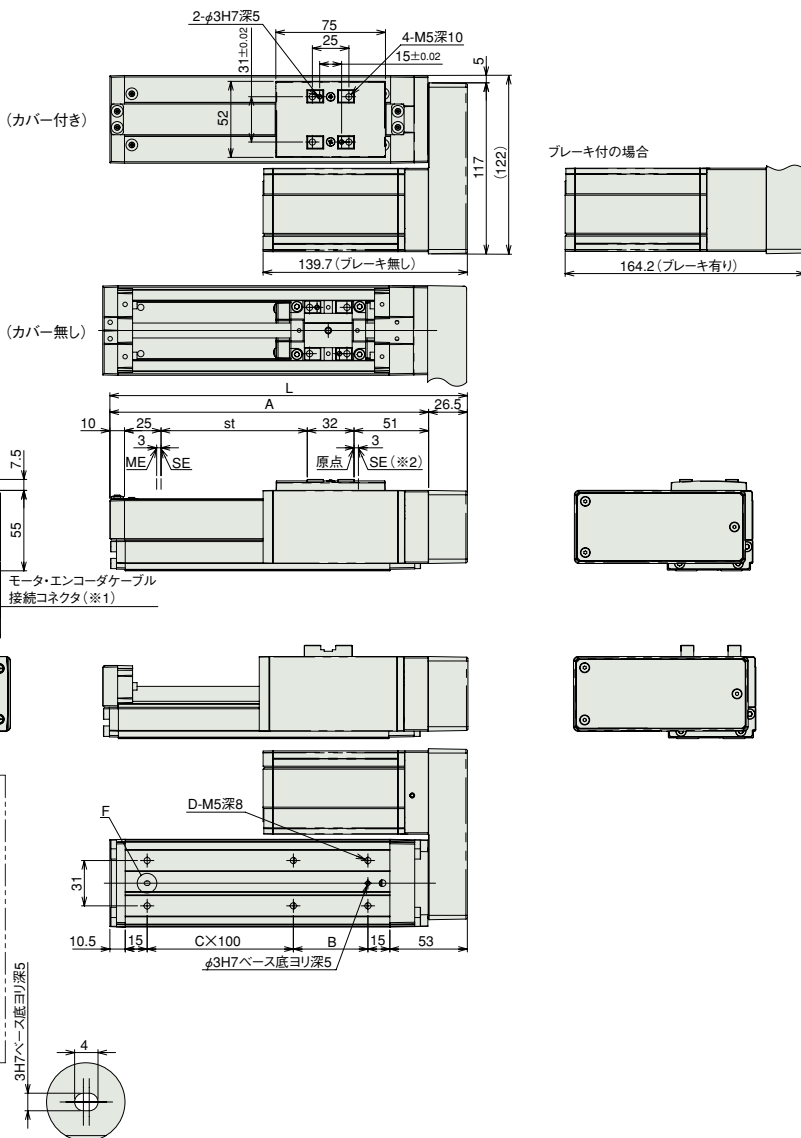
・張出し負荷長の目安 / 150mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- (※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ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジションA	パルス列	プログラム							
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113			
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					64	-	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245			
その他接続可能機種													

PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP2-SA5C

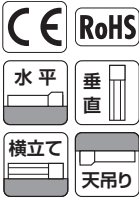
簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 52mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2-SA5C-I-42P-□-□-□-□-□

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

□:インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm 50:50mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「1」になります。 42□サイズ 6:6mm 5: 800:800mm (50mmピッチ毎設定) P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

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



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「RCP4-SA5C」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-SA5Cの詳細はA-65ページをご確認ください。



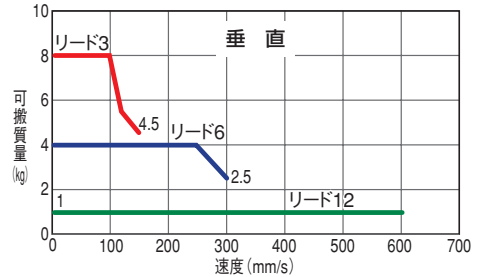
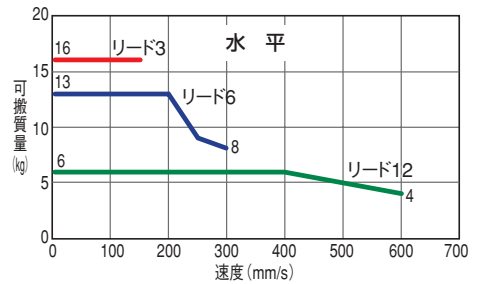
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。最大加速度は0.7G(垂直は0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

■ストロークと最高速度

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	1	50~800 (50mm毎)
RCP2-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~13	~4	
RCP2-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	16	~8	

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

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 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→ B-253	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→ B-253	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

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)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCP2-SA6C

簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2-SA6C-I-42P-□-□-□-□-□

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

1:インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm 50:50mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
※簡易アプリで使用される場合も型式は「1」になります。 42□サイズ 6:6mm 3:3mm 800:800mm (50mmピッチ毎設定) P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

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



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「RCP4-SA6C」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-SA6Cの詳細はA-67ページをご確認ください。



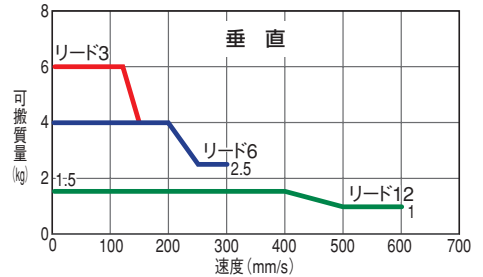
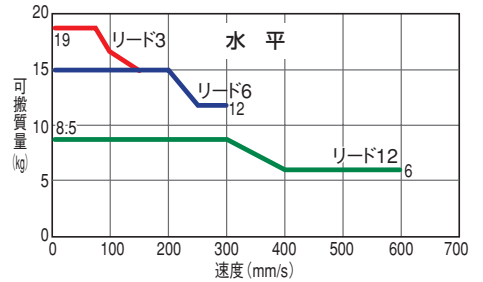
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。最大加速度は0.7G(垂直は0.3G)ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 8.5	~ 1.5	50 ~ 800 (50mm毎)
RCP2-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 15	~ 4	
RCP2-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 6	

■ストロークと最高速度

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

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 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→ B-253	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→ B-253	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

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)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

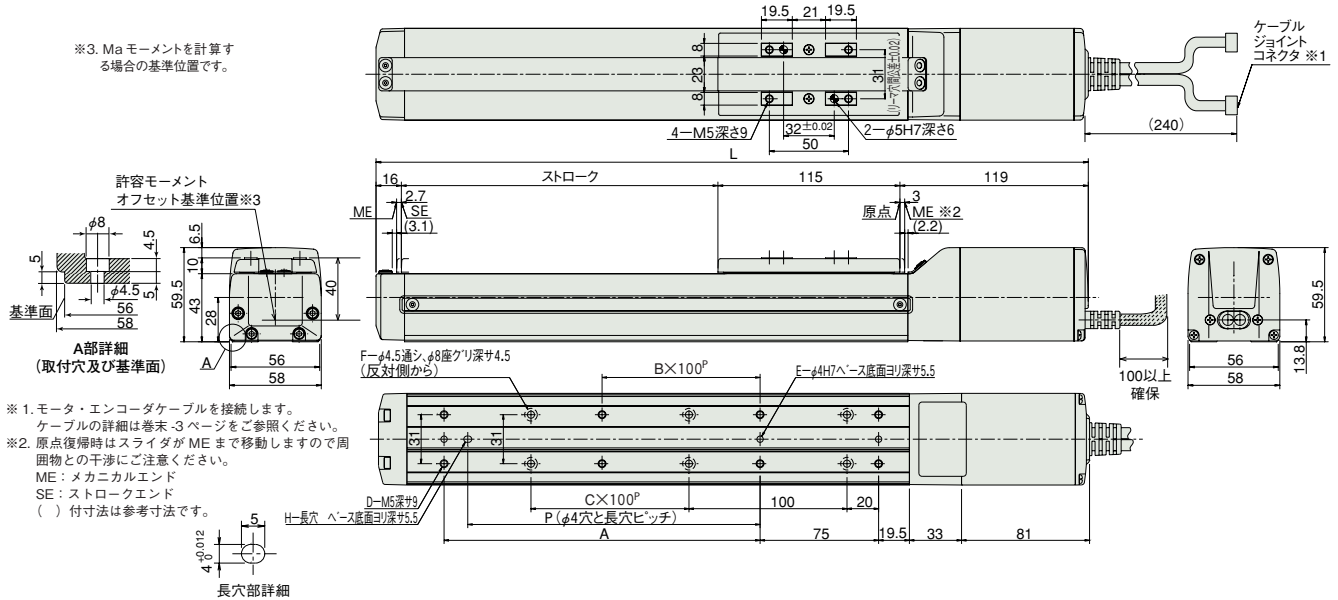
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
 (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

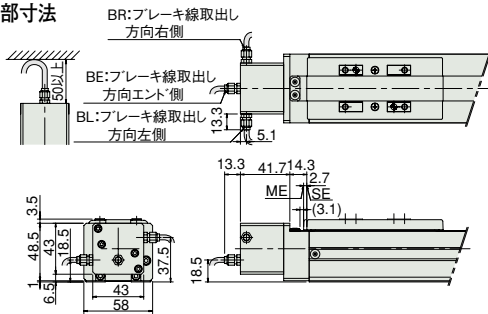
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※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。



ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付は全長が40mm(配線エンド側取
出は53.3mm)質量が0.4kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量(kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.6	3.8	3.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPb
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP2-SA7C

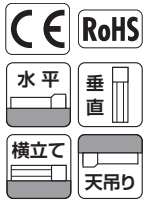
簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 73mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2-SA7C-I-56P-□-□-□-□-□

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

I:インクリメンタル 56P:パルスモータ 16:16mm 50:50mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
※簡易アプリで使用 56□サイズ 8:8mm 50:50mm P3:PCON P:1m 価格表参照
される場合も型式は 4:4mm 800:800mm S:3m
「I」になります。 (50mmピッチ保証) M:5m X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

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



推奨後継機種のご案内

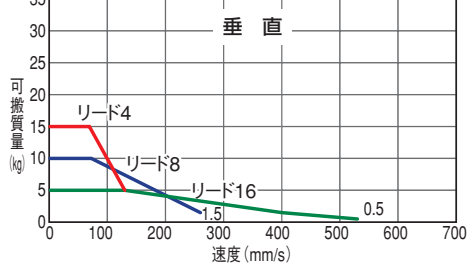
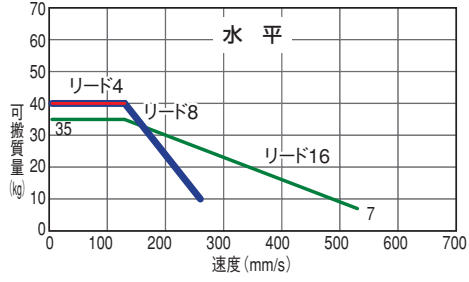
本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「RCP4-SA7C」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-SA7Cの詳細はA-69ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT 選定上の注意

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

(2) 可搬質量は、加速度 0.3G (リード4と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~35	~5	50~800 (50mm毎)
RCP2-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	~40	~10	
RCP2-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	40	~15	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→ B-253	—
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→ B-253	—
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

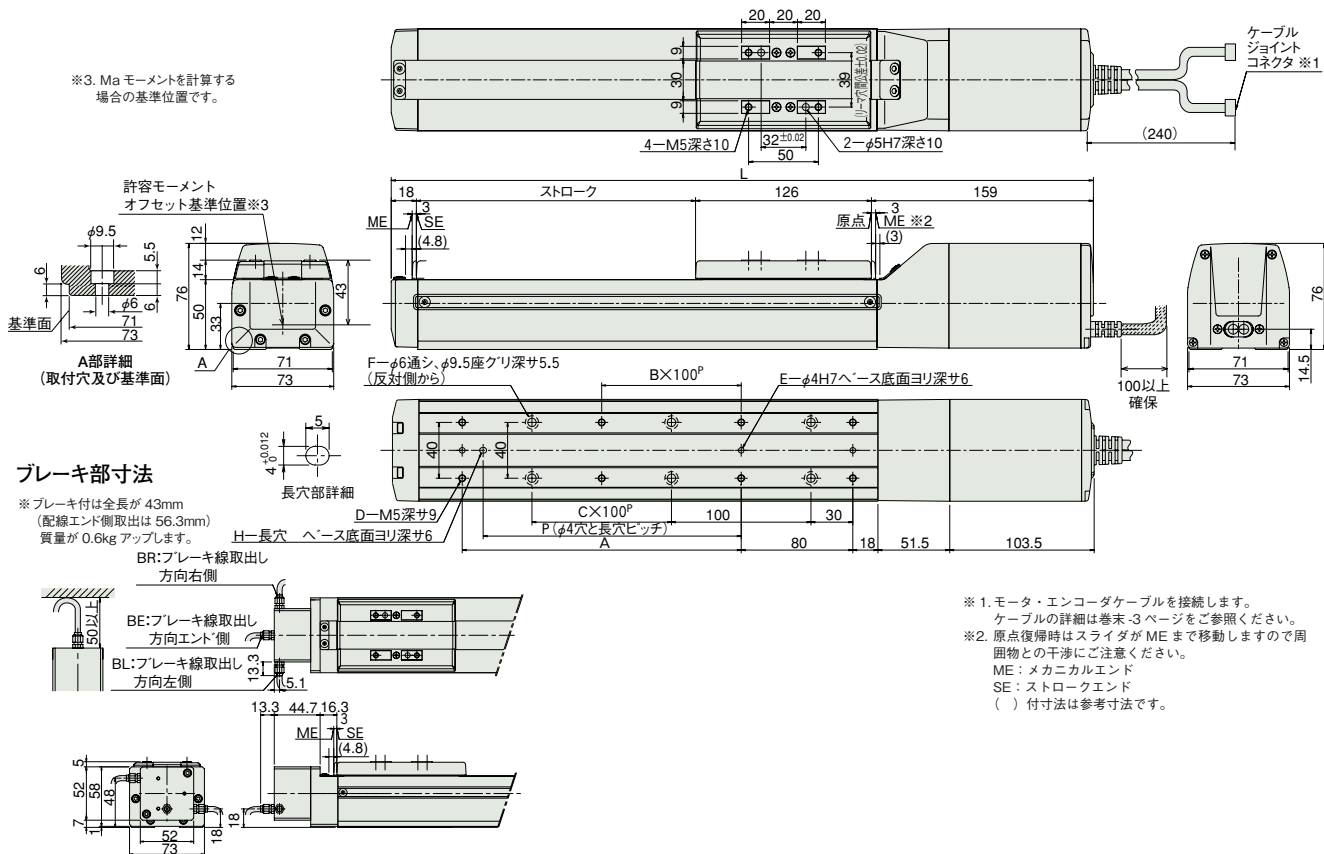
・張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※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。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5

②適応コントローラ

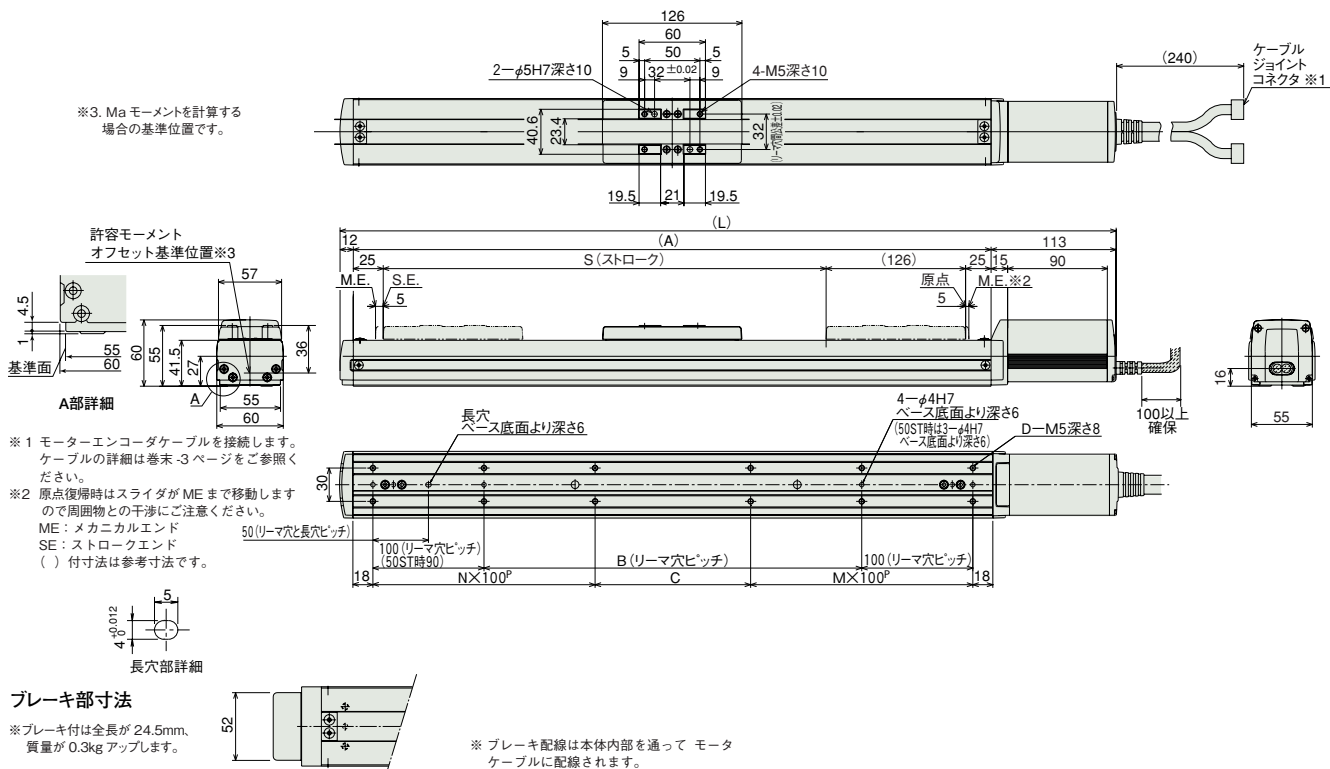
RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15) , PSEL (→M-213)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7

②適応コントローラ

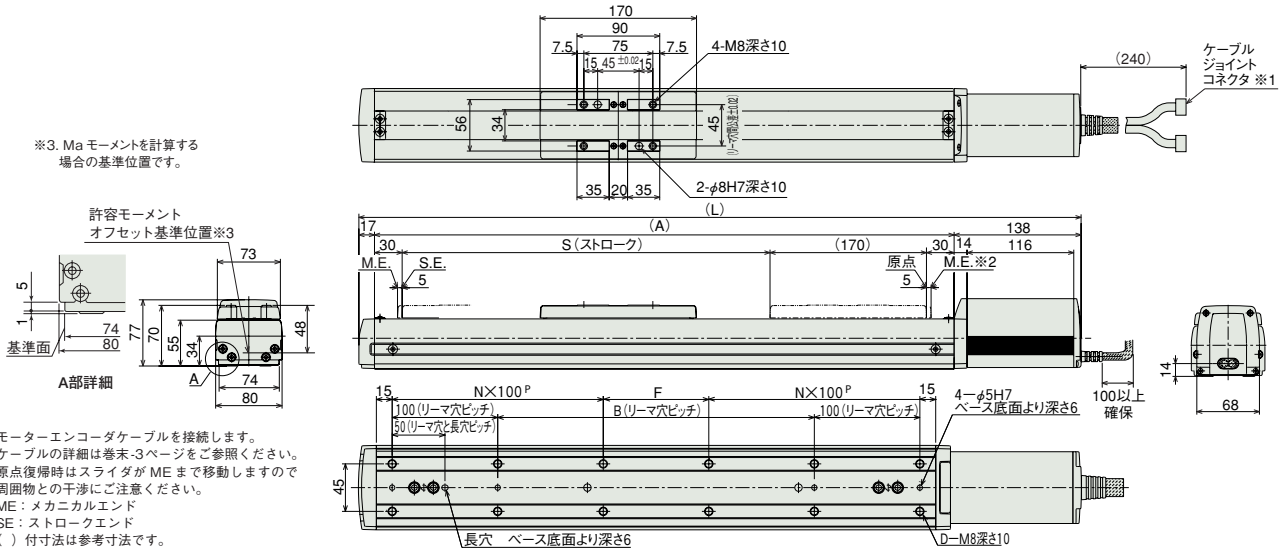
RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

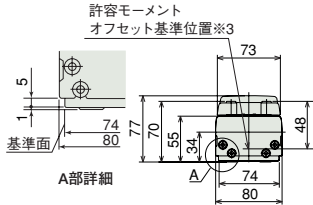
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



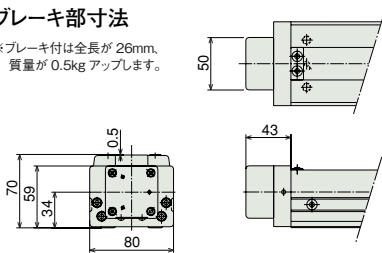
※3. Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



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

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

②適応コントローラ

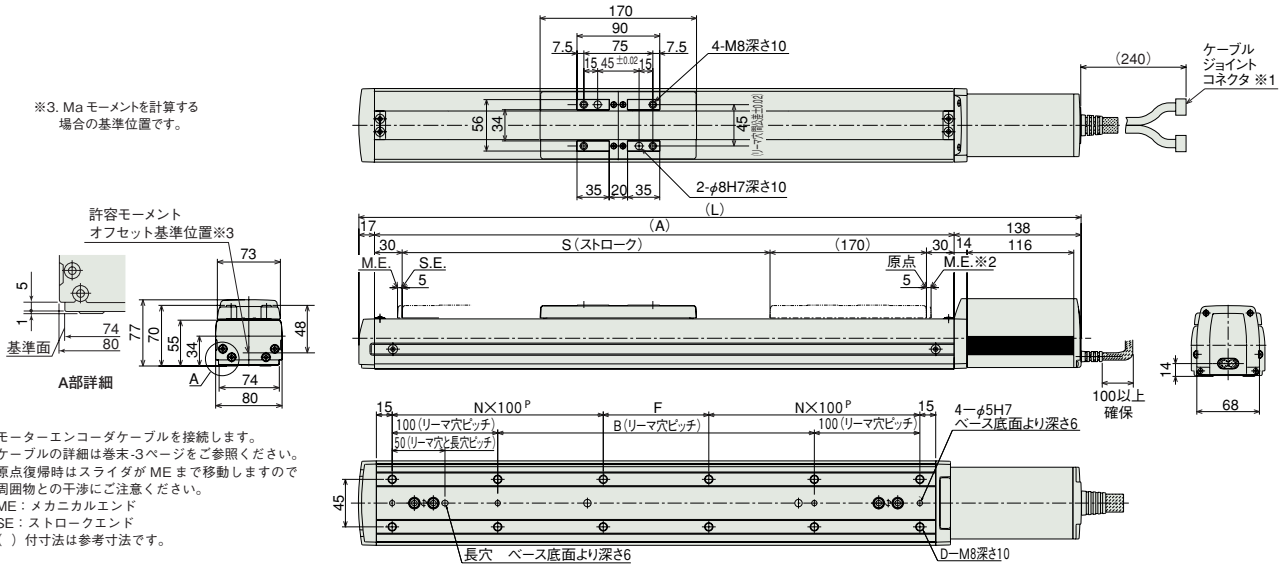
RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6			この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

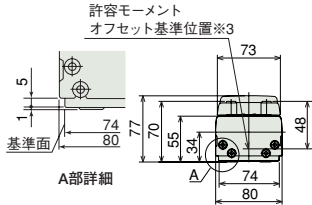
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPb
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



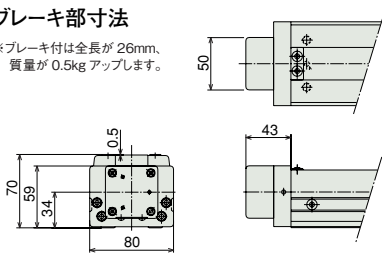
※3. Ma モーメントを計算する
場合の基準位置です。



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

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm。
質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

適応コントローラ

RCP2-HS8Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113

※簡易アプユニットは使用できません。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP2-SA5R

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 52mm 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP2-SA5R-I-42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモーター 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 800:800mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入ください。

※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。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「RCP4-SA5R」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-SA5Rの詳細はA-73ページをご確認ください。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

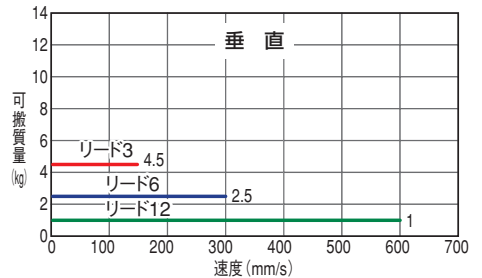
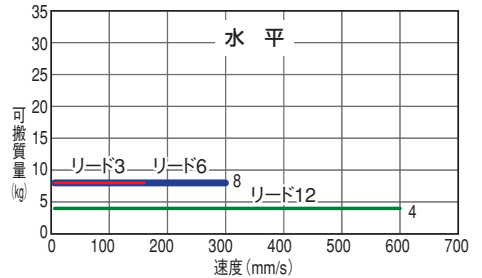


上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

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。

■ストロークと最高速度

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA5R-I-42P-12-①-②-③-④	12	4	1	50 ~ 800 (50mm 毎)
RCP2-SA5R-I-42P-6-①-②-③-④	6	8	2.5	
RCP2-SA5R-I-42P-3-①-②-③-④	3	8	4.5	

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

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 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

寸法図

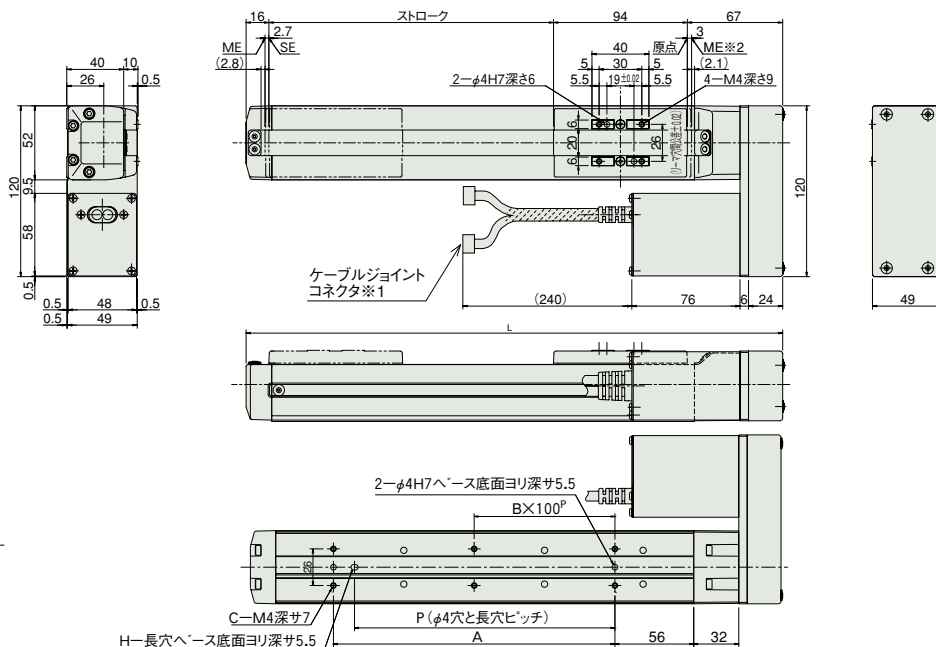
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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

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

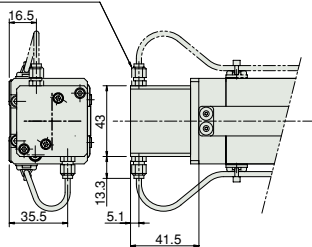
※ Ma モーメントのオフセット基準位置はSA5Cタイプと同様です。(A-104 ページ参照)



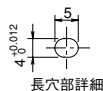
ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が40mm、質量が0.4kgアップします。

折り返し方向: 勝手違い



※ ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る



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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	227	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5	3.6	3.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	—	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			—	256	—	→M-91
MSL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	—	→M-245
その他接続可能機種	PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)									

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP2-SA6R

簡易防塵仕様 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 58mm | 24Vパルスモータ

■型式項目 RCP2-SA6R-I-42P-□-□-□-□-□
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm 50:50mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 42□サイズ 6:6mm 3:3mm 800:800mm (50mmピッチ毎設定) P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル ML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※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

推奨後継機種のご案内
 本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「RCP4-SA6R」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-SA6Rの詳細はA-75ページをご確認ください。



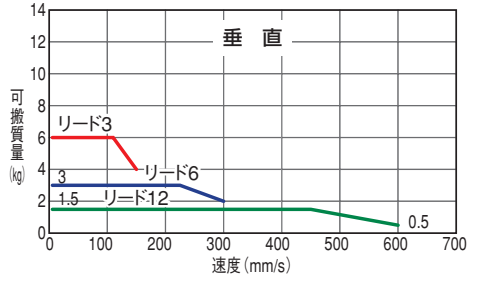
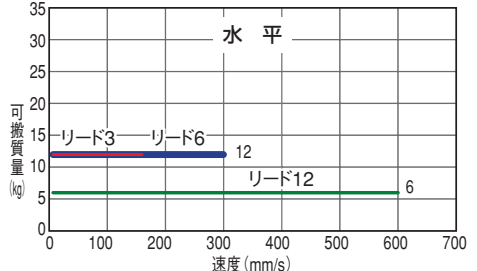
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図
 RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック					■ストロークと最高速度						
型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)	ストローク/リード	最高速度 (mm/s)					
		水平 (kg)	垂直 (kg)			50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
RCP2-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	6	~1.5	50~800 (50mm毎)	12	600	540	460	400	360	300
RCP2-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	12	~3		6	300	270	230	200	180	150
RCP2-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	12	~6		3	150	135	115	100	90	75

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 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-
650	-
700	-
750	-
800	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。	

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下	
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。	

寸法図

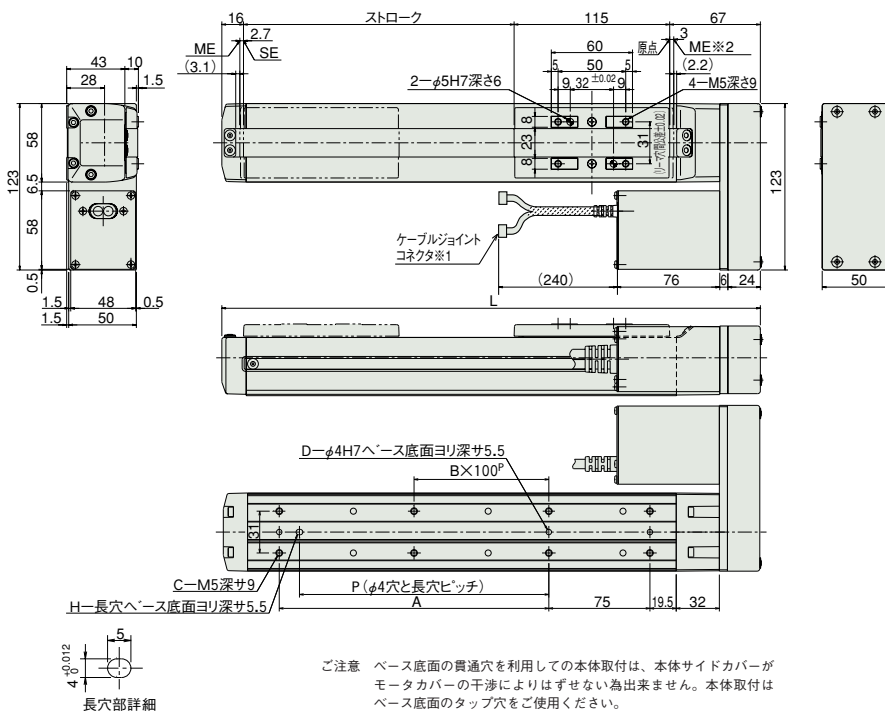
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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

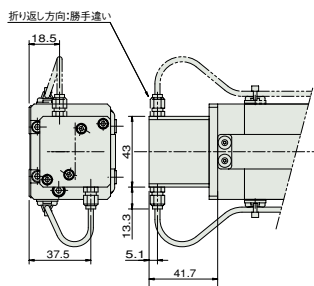
- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付付法は参考寸法です。

※ Ma モーメントのオフセット基準位置はSA6Cタイプと同様です。(A-106ページ参照)



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が40mm、質量が0.4kgアップします。



※ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.1	4.3	4.4

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
MSL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCP2-SA7R

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 73mm 24Vパルスモーター

■型式項目 **RCP2-SA7R-I-56P** □ □ □ □ □

シリーズ タイプ エンコーダ種類 モーター種類 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 56P:パルスモーター 16:16mm 50:50mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
 ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 56□サイズ 8:8mm) P3:PCON P:1m 価格表参照
 ※コントローラは付属しません。 4:4mm 800:800mm (50mmピッチ毎認定) PSEP S:3m ※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 MSEL M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズで高機能な新シリーズ「RCP4-SA7R」のご使用(切替)を推奨いたします。RCP4-SA7Rの詳細はA-77ページをご確認ください。



※垂直・横立で天井り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

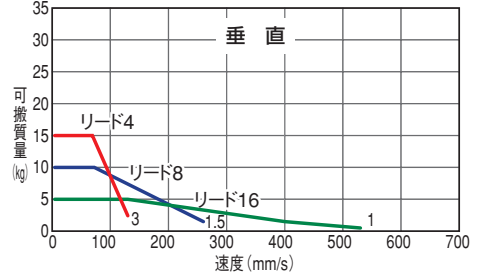
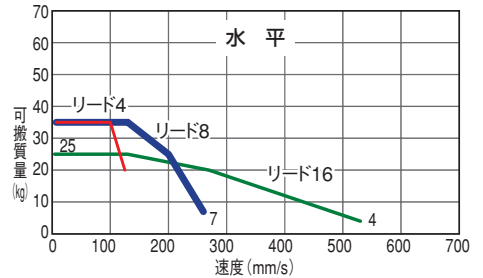
技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は、加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモーター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。

ストロークと最高速度

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SA7R-I-56P-16-①-②-③-④	16	~ 25	~ 5	50 ~ 800 (50mm 毎)
RCP2-SA7R-I-56P-8-①-②-③-④	8	~ 35	~ 10	
RCP2-SA7R-I-56P-4-①-②-③-④	4	~ 35	~ 15	

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

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

寸法図

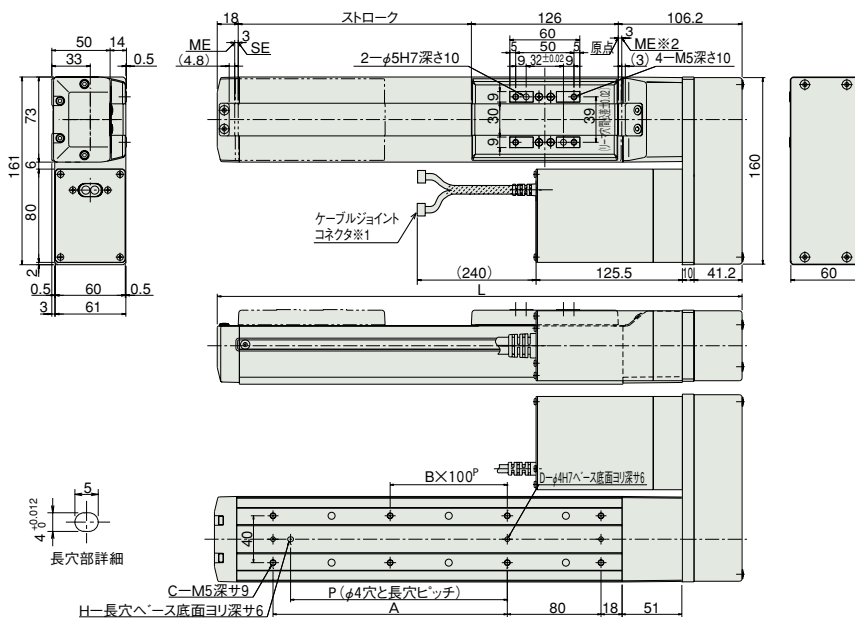
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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

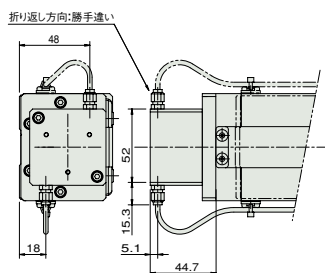
- ※ 1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

※ Ma モーメントのオフセット基準位置はSA7Cタイプと同様です。(A-108ページ参照)



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が43mm、質量が0.6kgアップします。



※ ブレーキ線横方向の取り出しは折り返し方向側に限る

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	64	—	→M-129
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	—	→M-245
その他接続可能機種	PSEP (→M-15)、PSEL (→M-213)									

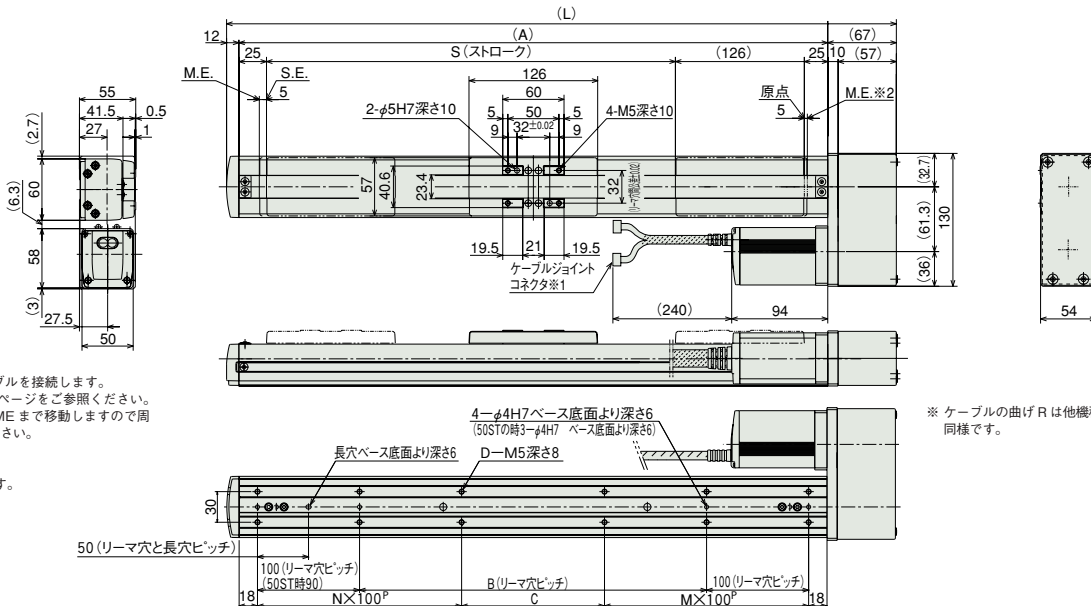
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



※ 基準面は SS7C タイプと同様です。(A-110 ページ参照)
※ Ma モーメントのオフセット基準位置は SS7C タイプと同様です。(A-110 ページ参照)

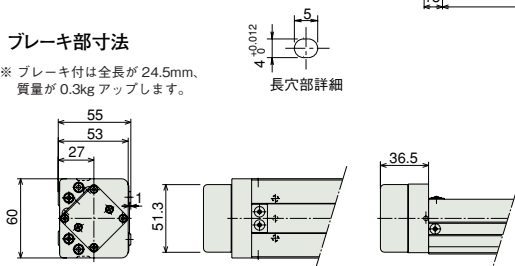


※ 1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3 ページをご参照ください。
※ 2 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

※ ケーブルの曲げ R は他機種と同様です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が 24.5mm、質量が 0.3kg アップします。



※ ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

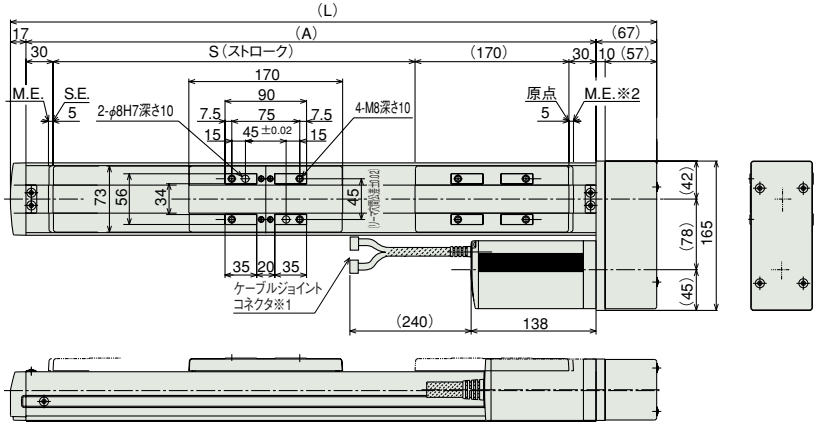
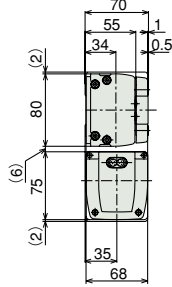
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



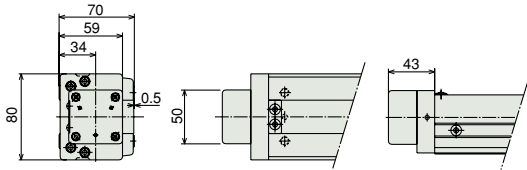
※ 基準面は SS8C タイプと同様です。(A-112 ページ参照)
※ Ma モーメントのオフセット基準位置は SS8C タイプと同様です。(A-112 ページ参照)



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

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が26mm
質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6			この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

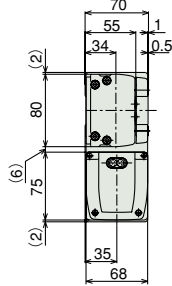
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



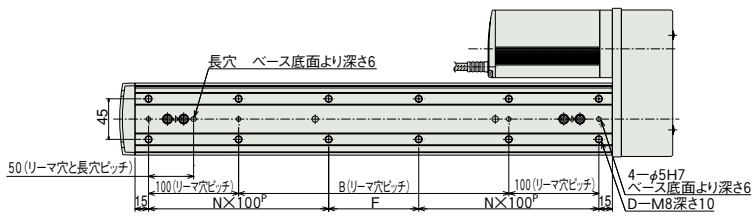
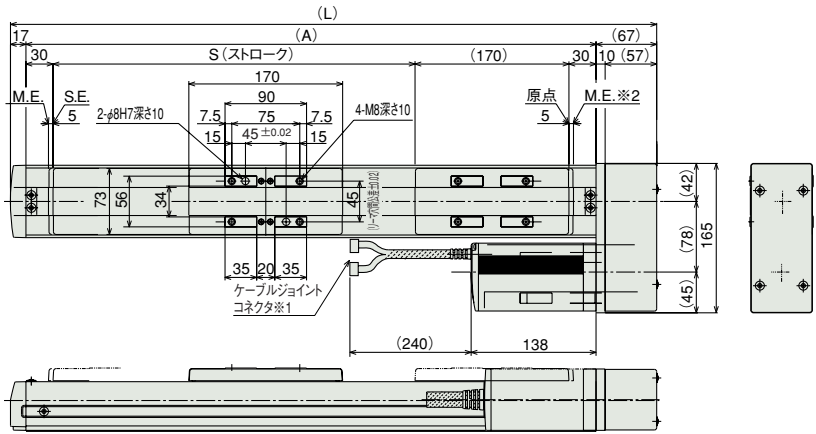
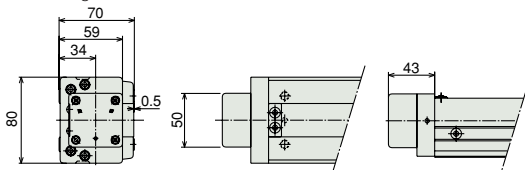
※基準面はHS8Cタイプと同様です。(A-114ページ参照)
※Ma モーメントのオフセット基準位置はHS8Cタイプと同様です。(A-114ページ参照)



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

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm
質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモーターケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
質量 (kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

適応コントローラ

RCP2-HS8Rタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113

※簡易アプユニットは使用できません。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

ERC3-SA5C

コントローラ一体型
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 50mm
24Vパルスモーター

■型式項目 ERC3 — SA5C — I — 42P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モーター種類 — リード — ストローク — I/Oタイプ — ケーブル長 — コントローラタイプ — オプション

I:インクリメンタル 42□パルスモーター 20:20mm 50:50mm NP :PIO(NPN)タイプ N :無し P :1m CN :CONモード B :ブレーキ
 12:12mm } PN :PIO(PNP)タイプ S :3m M :5m MC :MECモード NM :原点逆仕様
 6:6mm 800:800mm SE :SIOタイプ X□□ :長さ指定 PLN :パルス列(NPN)タイプ ABU :簡易アプソ仕様
 3:3mm (50mmピッチ毎設定) PLP :パルス列(PNP)タイプ

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



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

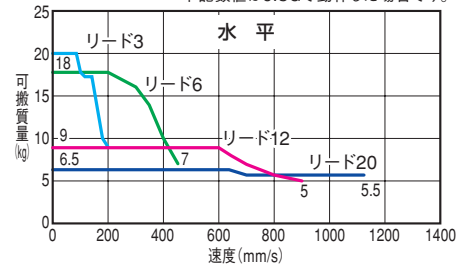


- 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末-131ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照ください。
- 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-140ページをご確認ください。

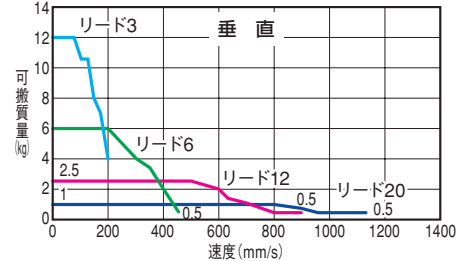
■速度と可搬質量の相関図

ERC3シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

■アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)	ストロークと最高速度								
		水平 (kg)	垂直 (kg)		ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
ERC3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④-⑤	20	6.5	1	50~800 (50mm毎)	20	1120	1115	935	795	680	585	510	
ERC3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④-⑤	12	9	2.5		12	900	805	665	560	475	405	350	300
ERC3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④-⑤	6	18	6		6	450	400	330	280	235	200	175	150
ERC3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④-⑤	3	20	12		3	225	200	165	140	115	100	85	75

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ コントローラタイプ ⑤ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—

※保守用のケーブルはM-70ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
簡易アプソ仕様	ABU	→ B-253	— (※)

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

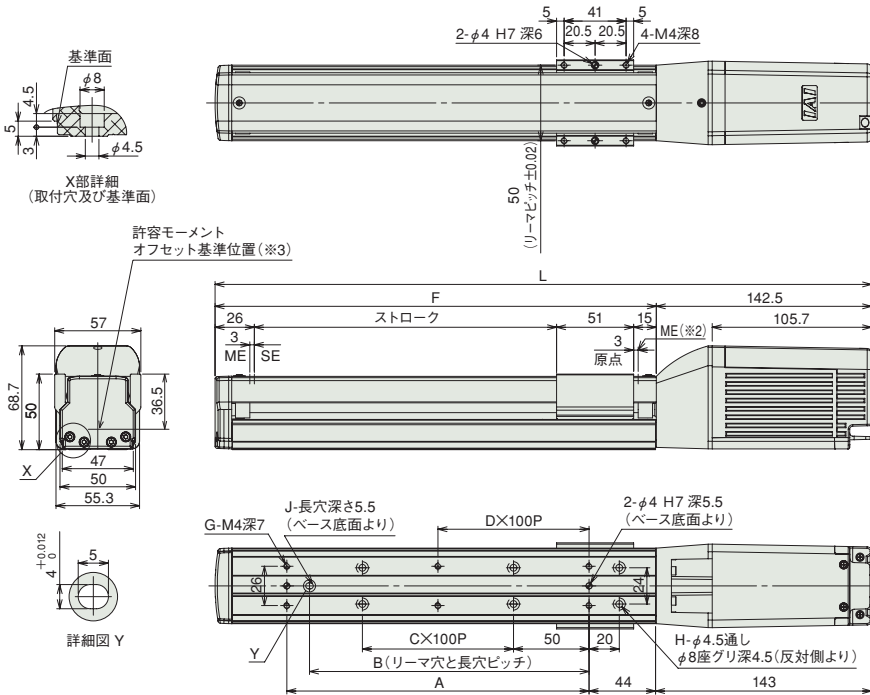
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:60.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:8.52N・m Mb:12.2N・m Mc:17.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※1) 【 】内はリード20mmの仕様となります。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



※1 電源・I/Oケーブルを接続します。ケーブルの詳細はM-70ページをご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカニカルエンド

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

※3 Ma, Mcモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	0	0	0	1	1	2	2	3	4	4	5	5	6	6	7	7
F	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1

■適応コントローラ (本体内置)

ERC3シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC3		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-61
			PIO (PNP)			
			SIO	768 ※ (PIO変換器使用時512)		
			パルス列 (NPN)	-		
			パルス列 (PNP)	-		

※シリアル通信制御で使用される場合は、型式でケーブル長「N:無し」とし、別途CB-ERC3P-PWBIO□□□を手配してください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

ERC3-SA7C

コントローラ一体型
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 74mm
24Vパルスモーター

■型式項目 ERC3 — SA7C — I — 56P — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

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



※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-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

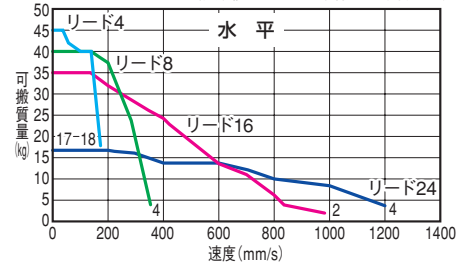


- 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末-131ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照ください。
- 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-140ページをご確認ください。

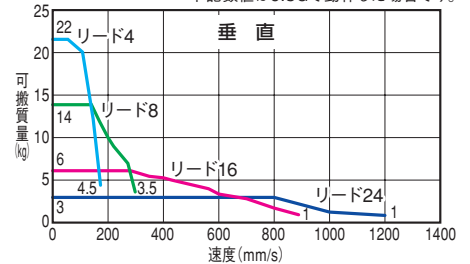
■速度と可搬質量の相関図

ERC3シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

■アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

■リードと可搬質量

（注1）速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④-⑤	24	17	3	50~800 (50mm毎)
ERC3-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④-⑤	16	35	6	
ERC3-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④-⑤	8	40	14	
ERC3-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④-⑤	4	45	22	

■ストロークと最高速度

※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合

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

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④コントローラタイプ ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。〈 〉内は垂直使用の場合（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—

※保守用のケーブルはM-70ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
簡易アプソ仕様	ABU	→ B-253	— (※)

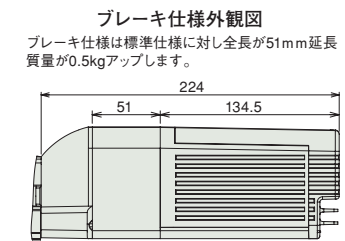
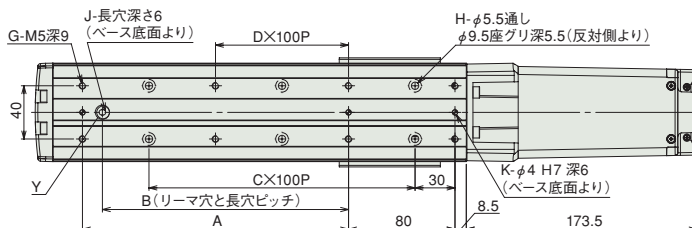
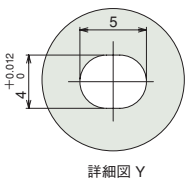
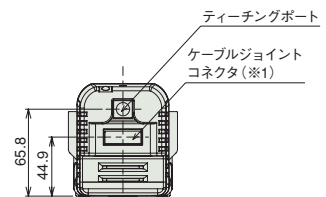
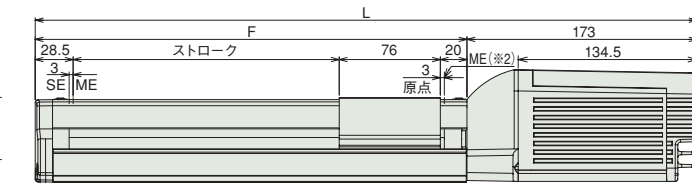
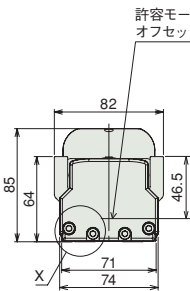
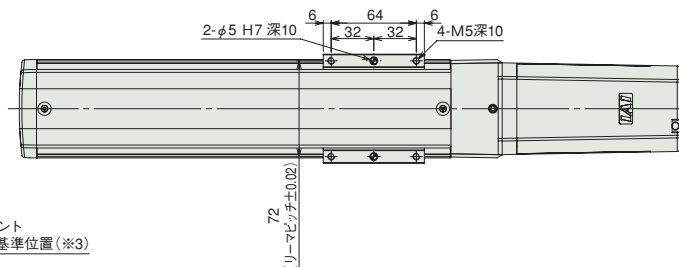
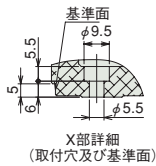
(※) 簡易アプソ仕様で使用される場合、本体型式のI/OタイプはSE (SIOタイプ) をご使用ください。またオプションのPIO変換器簡易アプソ仕様 (バッテリー付) が必要となります。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:70.0N・m Mb:100.0N・m Mc:159.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:17.7N・m Mb:25.2N・m Mc:40.3N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
・張出し負荷長の目安 / Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下	
(※1) 【 〃 】内はリード24mmの仕様となります。	
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



※1 電源・I/Oケーブルを接続します。ケーブルの詳細はM-70ページをご参照下さい。
SE:ストロークエンド
ME:メカニカルエンド

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

※3 Ma, Mcモーメントを計算する場合の基準位置です。

ブレーキ仕様外觀図
ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が51mm延長質量が0.5kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5	1097.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
G	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
K	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
質量 (kg)	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5

■適応コントローラ (本体内部)

ERC3シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC3		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-61
			PIO (PNP)			
			SIO	768 ※ (PIO変換器使用時512)		
			パルス列 (NPN)	-		
			パルス列 (PNP)	-		

※シリアル通信制御で使用される場合は、型式でケーブル長「N:無し」とし、別途CB-ERC3P-PWBIO□□□を手配してください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

ERC3D-SA5C

コントローラ一体型
簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 50mm
24Vパルスモータ

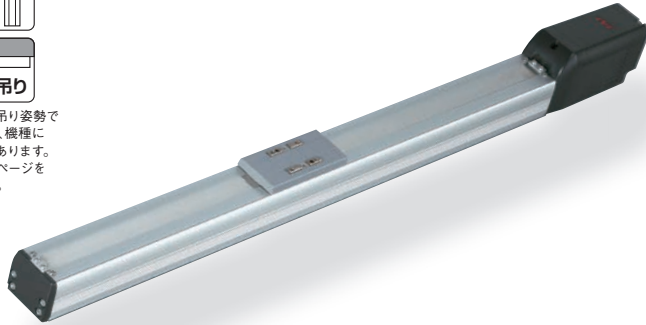
■型式項目 ERC3D-SA5C-I-42P

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

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



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

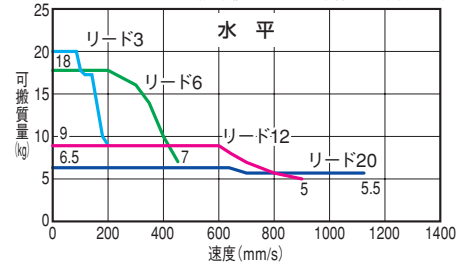


- 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末-131ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照ください。
- 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-140ページをご確認ください。

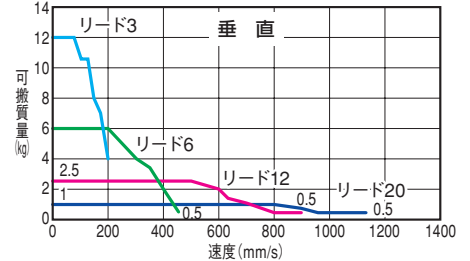
■速度と可搬質量の相関図

ERC3シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。

下記数値は0.3Gで動作した場合です。



下記数値は0.3Gで動作した場合です。



高出力設定有効（工場出荷時設定）

■アクチュエータスペック（高出力設定有効時のスペック）

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3D-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④-⑤	20	6.5	1	50~800 (50mm毎)
ERC3D-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④-⑤	12	9	2.5	
ERC3D-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④-⑤	6	18	6	
ERC3D-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④-⑤	3	20	12	

■ストロークと最高速度

※リード3は加速度0.1Gの場合

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

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④コントローラタイプ ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—

※保守用のケーブルはM-70ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
簡易アブソ仕様	ABU	→ B-253	— (※)

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

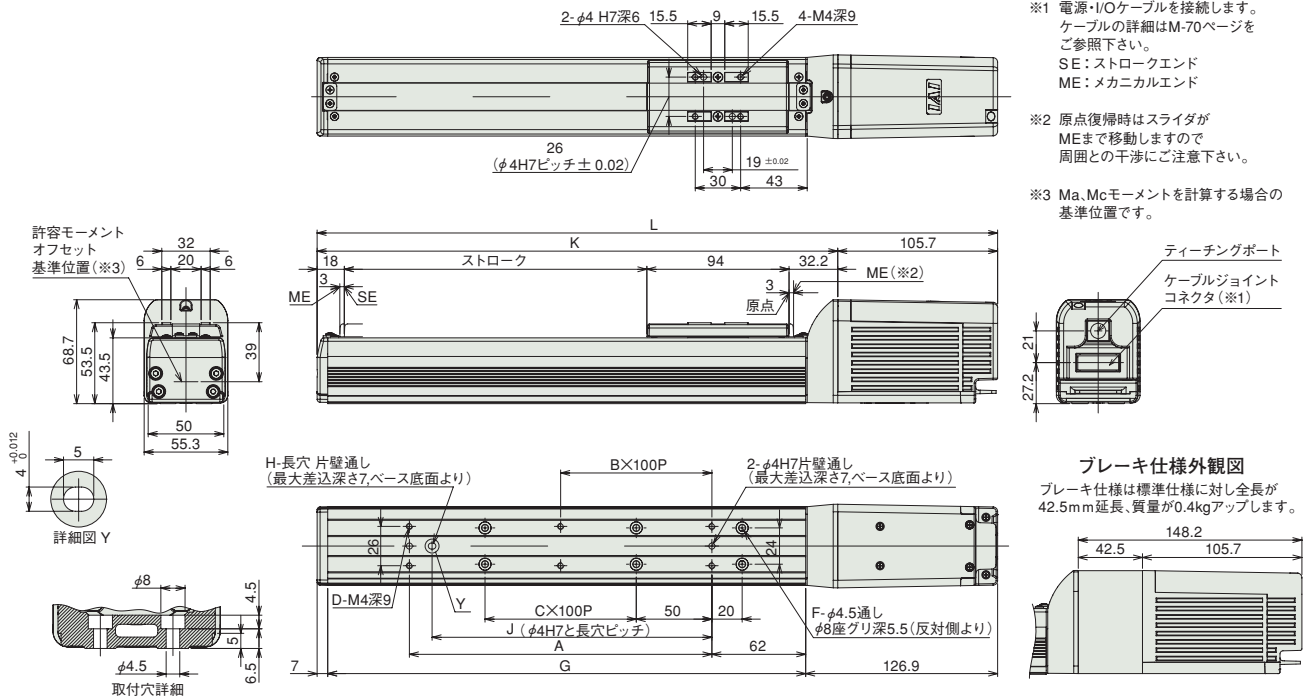
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
・張出し負荷長の目安 / Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下	
(※1) 【 】内はリード20mmの仕様となります。	
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



※1 電源・I/Oケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はM-70ページを
ご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカニカルエンド

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

※3 Ma、Mcモーメントを計算する場合の
基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9	599.9	649.9	699.9	749.9	799.9	849.9	899.9	949.9	999.9	1049.9
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	194.2	244.2	294.2	344.2	394.2	444.2	494.2	544.2	594.2	644.2	694.2	744.2	794.2	844.2	894.2	944.2
質量 (kg)	1.6	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1

■適応コントローラ(本体内部)

ERC3シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC3		DC24V	PIO(NPN)	16	-	→M-61
			PIO(PNP)			
			SIO	768 ※ (PIO変換器使用時512)		
			パルス列(NPN)	-		
			パルス列(PNP)	-		

※シリアル通信制御で使用される場合は、型式でケーブル長「N:無し」とし、別途CB-ERC3P-PWBIO□□□を手配してください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

ERC3D-SA7C

コントローラ一体型 簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 73mm 24Vパルスモーター

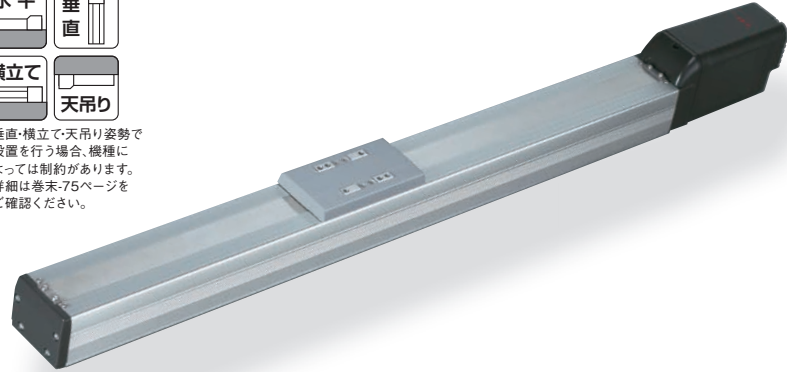
■型式項目 ERC3D-SA7C-I-56P

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

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



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



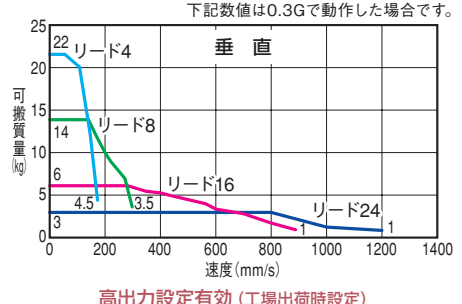
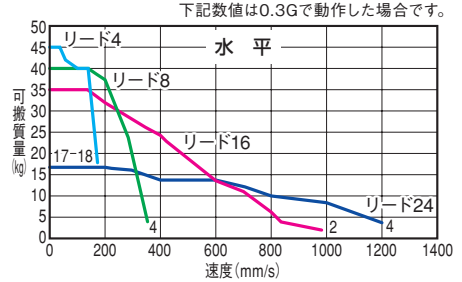
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 高出力設定有効（工場出荷時設定）の場合はデューティの制限が必要です。（巻末-131ページ参照）高出力設定を無効にした場合は、可搬質量と最大速度が低下しますが、デューティ100%で使用が可能です。高出力設定の変更については取扱説明書をご参照ください。
- 高出力設定有効の場合の速度・加速度別の可搬質量については、巻末-140ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図

ERC3シリーズは、パルスモーター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（高出力設定有効時のスペック）

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)	ストロークと最高速度						
		水平 (kg)	垂直 (kg)		ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
ERC3D-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④-⑤	24	17	3	50~800 (50mm毎)	24	1200	1155	1010	890	790	
ERC3D-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④-⑤	16	35	6		16	980 (840)	865 (840)	750	655	580	515
ERC3D-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④-⑤	8	40	14		8	490	430	375	325	290	255
ERC3D-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④-⑤	4	45	22		4	210	185	160	145	125	125
記号説明	①	ストローク									

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。 ※リード8とリード4は加速度0.1Gの場合

記号説明 ① ストローク ② I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ コントローラタイプ ⑤ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ()内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		PIOタイプ用	SIOタイプ用
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—

※保守用のケーブルはM-70ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
簡易アブソ仕様	ABU	→ B-253	— (※)

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

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb/Mc方向230mm以下
(※1) 【 】内はリード24mmの仕様となります。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

ERC2-SA6C

コントローラ一体型
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

■型式項目 **ERC2-SA6C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

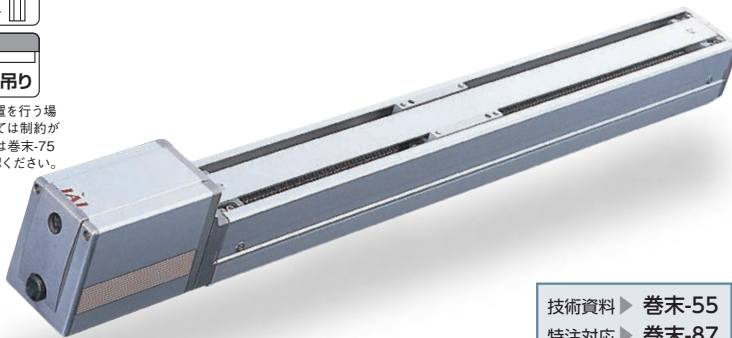
I:インクリメンタル PM:パルスモーター 12:12mm 50:50mm NP:PIO (NPN) タイプ N:無し P:1m B:ブレーキ
 6:6mm S:3m M:5m NM:原点逆仕様
 3:3mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定) PN:PIO (PNP) タイプ W: [] :長さ指定 X: [] :長さ指定
 SE:SEIタイプ RW: [] :両端両コネクタケーブル R: [] :ロボットケーブル RW: [] :ロボット両コネクタケーブル

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

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



※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-75ページをご確認ください。

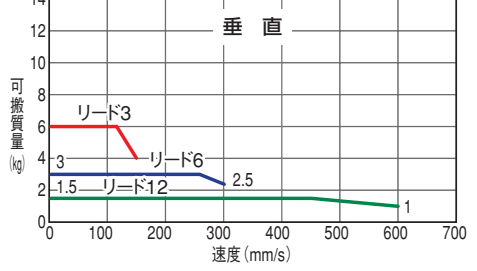
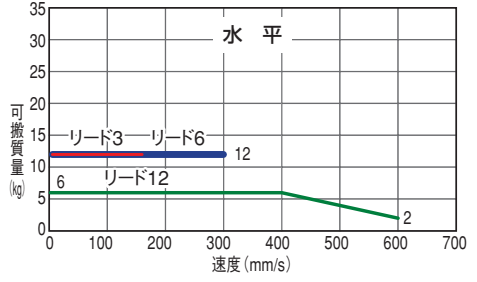


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図
ERC2シリーズは、パルスモーター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

注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC2-SA6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~6	~1.5	50~600 (50mm毎)
ERC2-SA6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	12	~3	
ERC2-SA6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	12	~6	

記号説明 ①ストローク ② I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
12	600	515
6	300	255
3	150	125

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	-
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
両端コネクタ	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

() 内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは M-90 ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■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
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

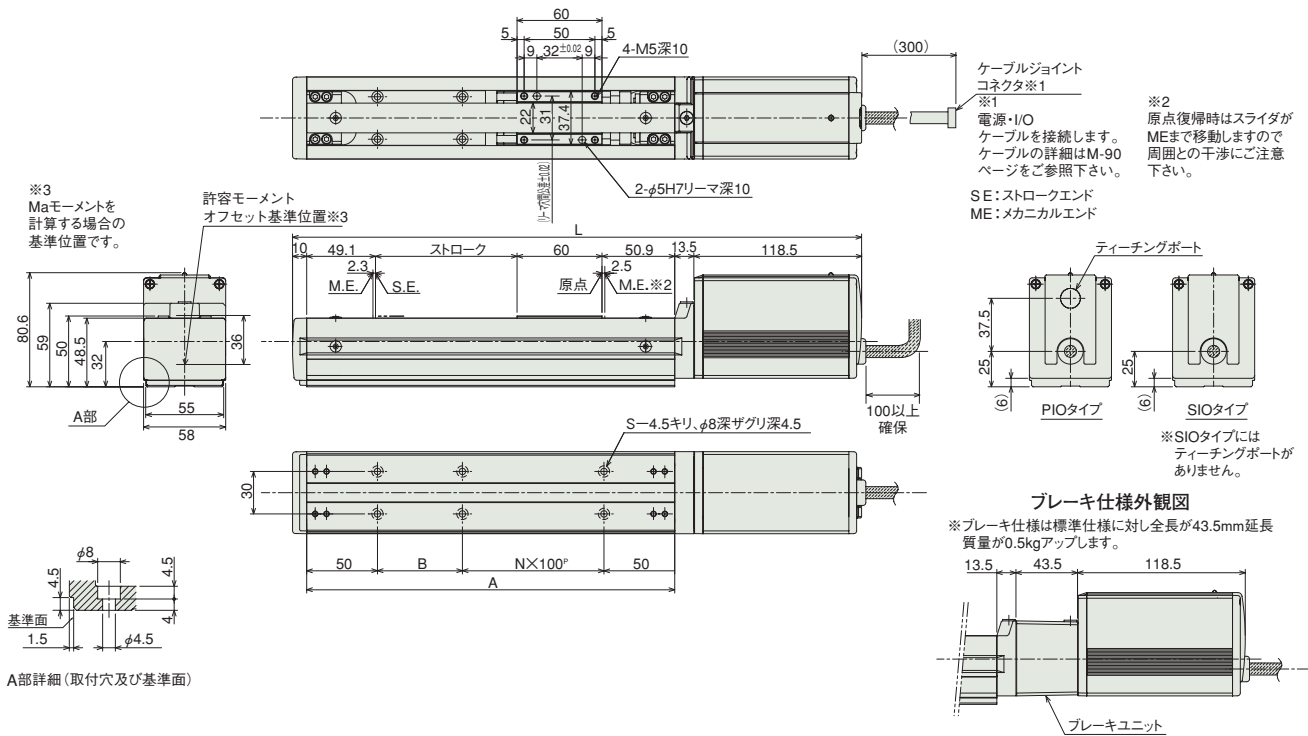
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
B	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量 (kg)	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4

■適応コントローラ (本体内蔵)

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の5種類の制御方法から選択ができます。用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	電源電圧	制御方法	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ERC2		DC24V	PIO (NPN)	16	-	→M-81
			PIO (PNP)			
			SIO	64		

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

ERC2-SA7C

コントローラ一体型
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 68mm
24Vパルスモーター

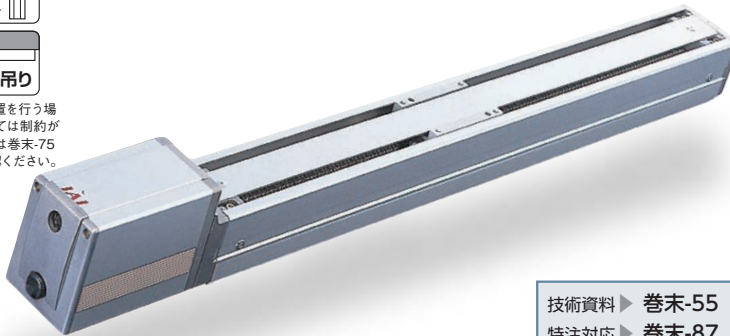
■型式項目 **ERC2-SA7C-I-PM**

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

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



※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-75ページをご確認ください。



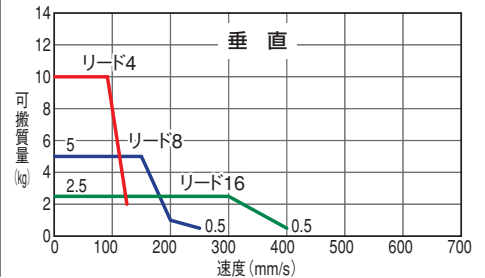
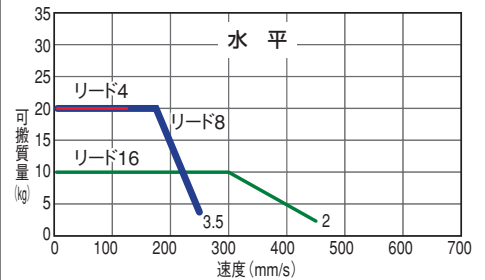
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 と垂直動作は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2 シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC2-SA7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~ 10	~ 2.5	50 ~ 600 (50mm 毎)
ERC2-SA7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~ 20	~ 5	
ERC2-SA7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	20	~ 10	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 600 (50mm 毎)
16	450 (400)
8	250
4	125

記号説明 ①ストローク ② I/O タイプ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
	長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)
両端コネクタ	W01 (1m) ~ W03 (3m)	-
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	-
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	-
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	-
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	-

〈 〉内は SE タイプの場合です。
※保守用のケーブルは M-90 ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■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
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:63.0N・m Mb:90.0N・m Mc:132.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:17.7N・m Mb:25.2N・m Mc:37.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCA2-SA2AC

細小型
簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 20mm
24V ACサーボモータ

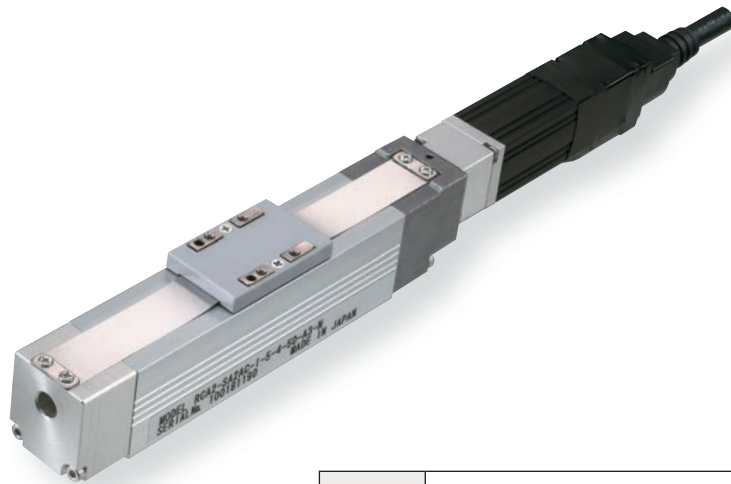
■型式項目 **RCA2-SA2AC-I-5**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	5:サーボモータ 5W	4:4mm 2:2mm 1:1mm	25:25mm 5 100:100mm (25mm 毎)	A3:ACON-CYB/ PLB/POB/ ASEP/MCON/ MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-SA2AC-I-5-4-①-②-③-④	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AC-I-5-2-①-②-③-④			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AC-I-5-1-①-②-③-④			1	2	1	85.5		

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※)	Ma:0.22N・m Mb:0.31N・m Mc:0.28N・m
静的許容モーメント	Ma:0.48N・m Mb:0.40N・m Mc:0.60N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

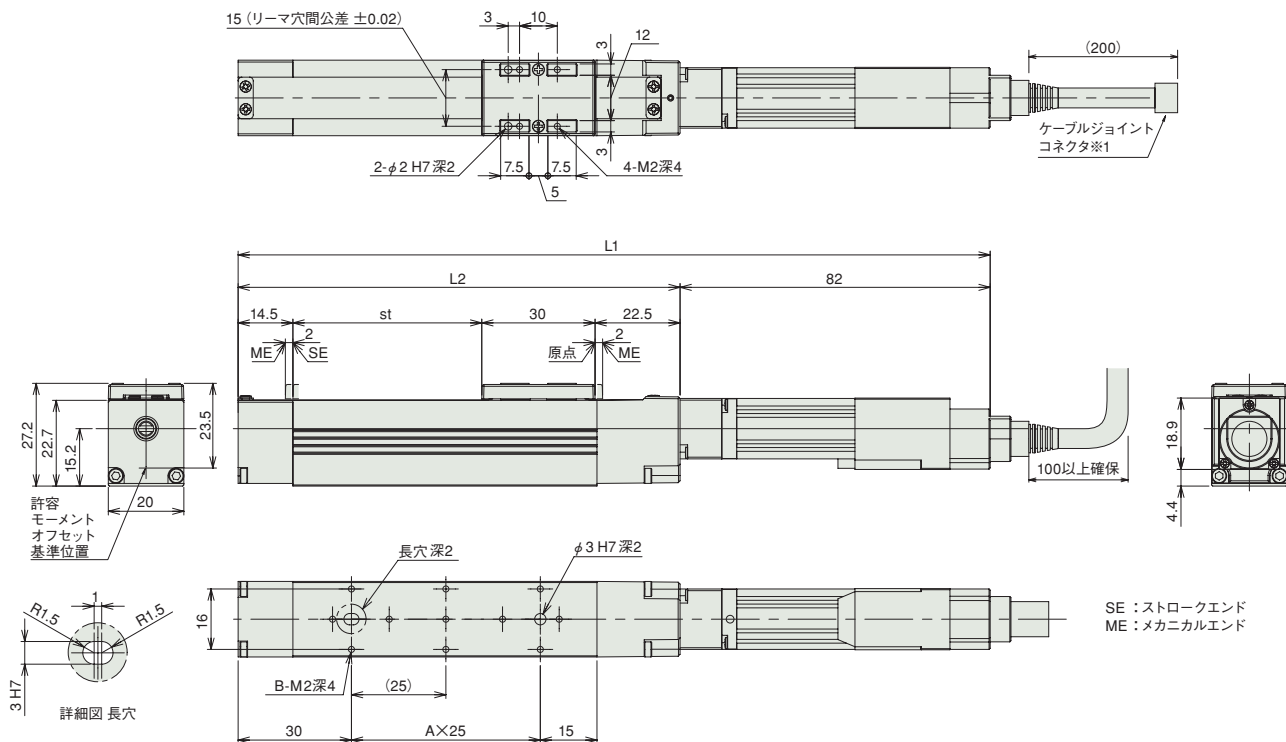
・張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc方向40mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。(ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください)
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

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

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	—	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C : 8 LC : 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→M-91
その他接続可能機種	ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)									

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA2-SA3C

簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 32mm
24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA2-SA3C-I-10**

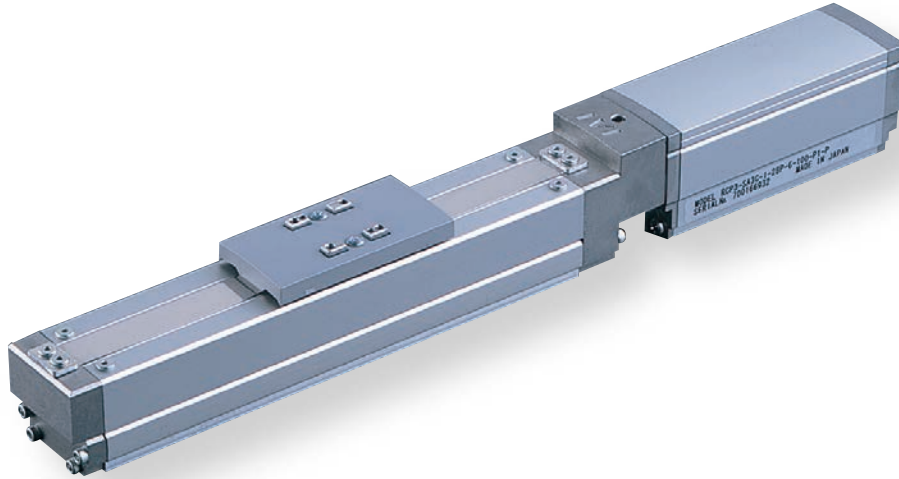
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I: インクリメンタル ※ 簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。	10: サーボモータ 10W	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	50: 50mm ↓ 300: 300mm (50mmピッチ指定)	A1: ASEL A3: ACON-CYB/ PLB/POB/ASEP/ MCON/MSEP A5: ACON-CB/CGB	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定	下記オプション 価格表参照	

※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。

省電力対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2**
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50~300 (50mm毎)
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

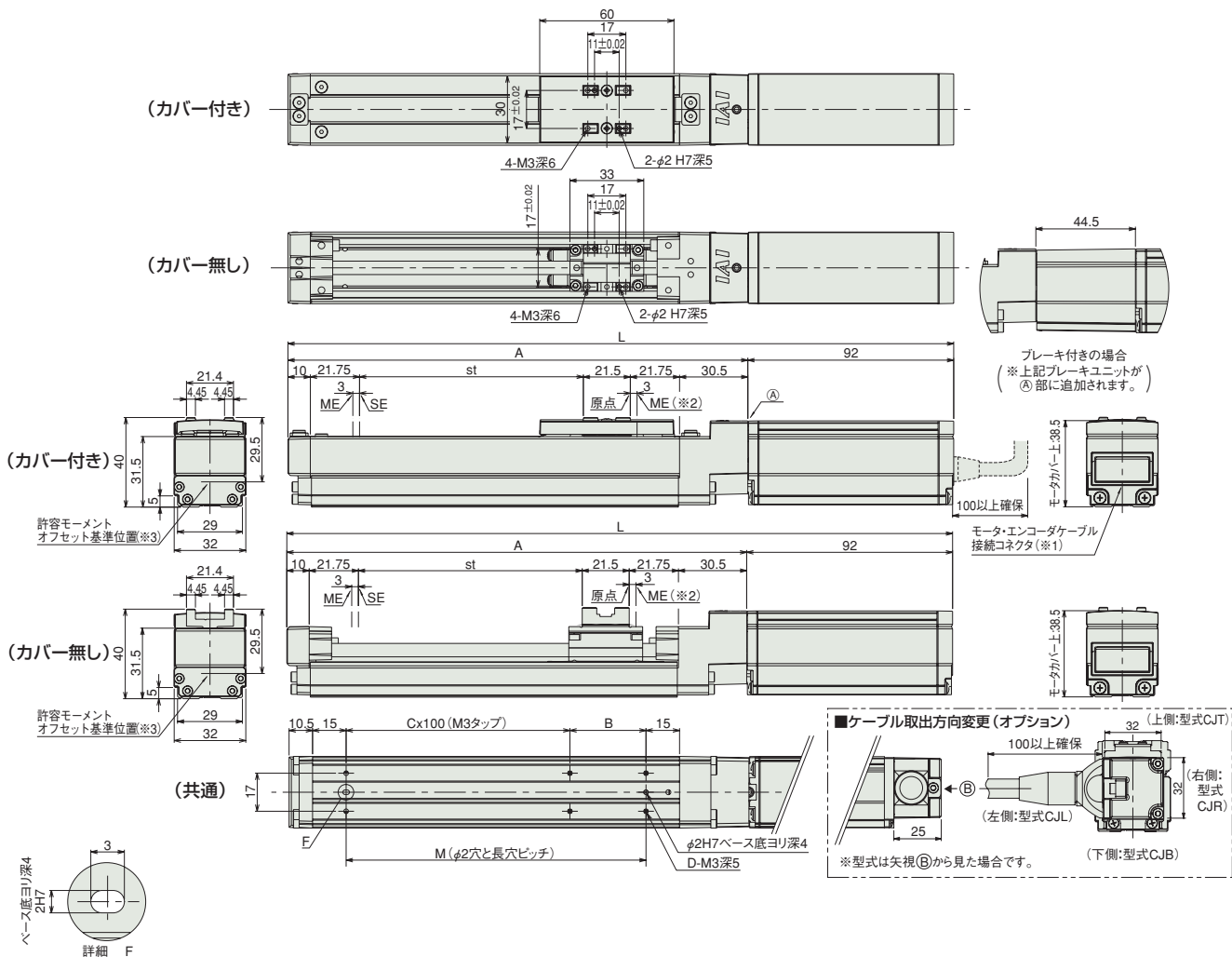
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:5.0N・m Mb:7.1N・m Mc:7.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:2.67N・m Mb:3.82N・m Mc:4.27N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/100mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2**
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



- (※1) モーター・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ページをご参照ください）
- (※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ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

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

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCA2-SA4C

簡易防塵仕様

モータユニット型

モータストレート

本体幅
40mm

24V
ACサーボモータ

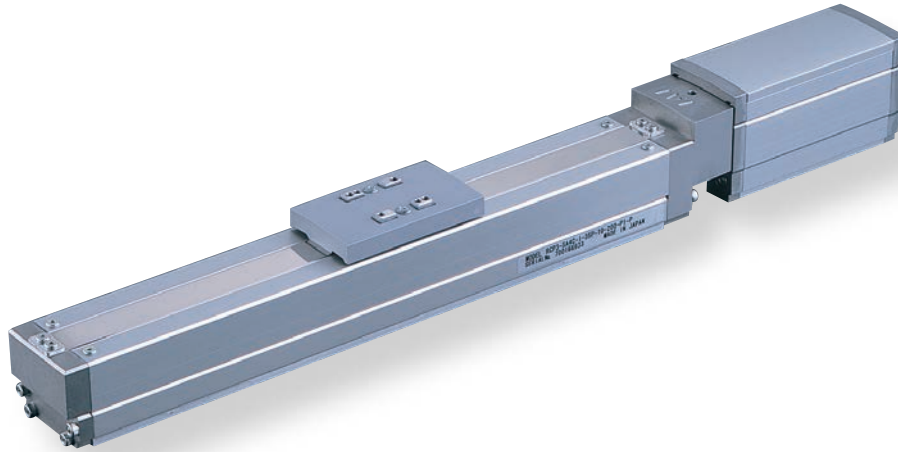
■型式項目 **RCA2-SA4C-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I	インクリメンタル ※ 簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 500:500mm (50mmピッチ指定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/ PLB/POB/ASEP/ MCON/MSEP A5:ACON-CB/CGB	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。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

(2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2**
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/
ISP8
- SSPA
- ISA/
ISPA
- ISDB/
ISPDB
- NS
- IF
- FS

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50~500 (50mm毎)
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
カバー無し	NCO	→ B-268	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

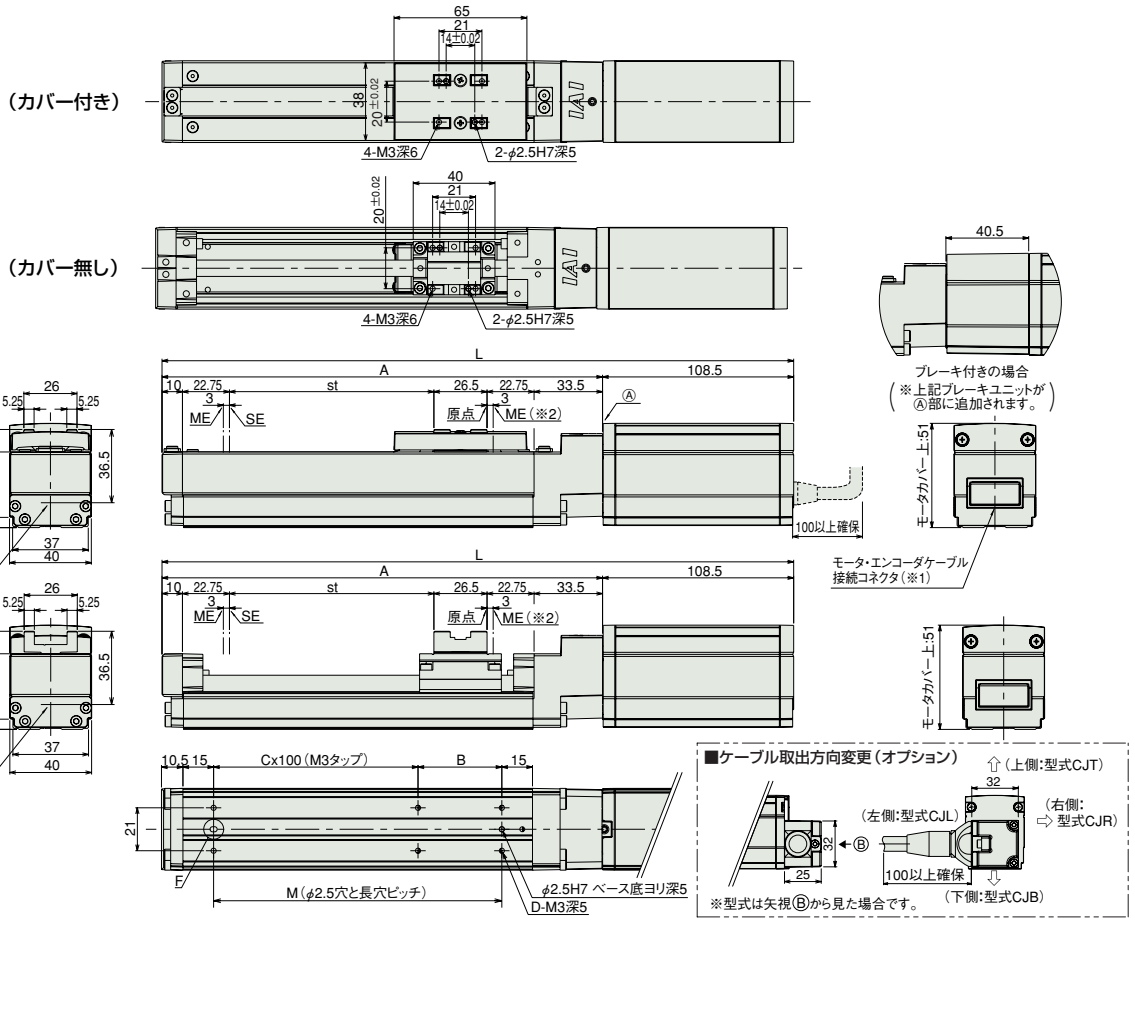
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N・m Mb:9.7N・m Mc:13.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60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-80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



- (※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ページをご参照ください)
- (※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ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
- (※3) Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

*ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA2-SA5C

簡易防塵仕様
モータユニット型
モータストレート
本体幅 50mm
24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA2-SA5C-I-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I: インクリメンタル ※ 簡易アプノで使用される場合も型式は「I」になります。	20: サーマモータ 20W	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm ↓ 800: 800mm (50mmピッチ認定)	A1: ASEL A3: ACON-CYB/ PLB/POB/ASEP/ MCON/MSEP A5: ACON-CB/CGB	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。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA5C-I-20-20-①-②-③-④	20	20	2	0.5	10.1	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④		12	3	1	17	
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5C-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※く内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

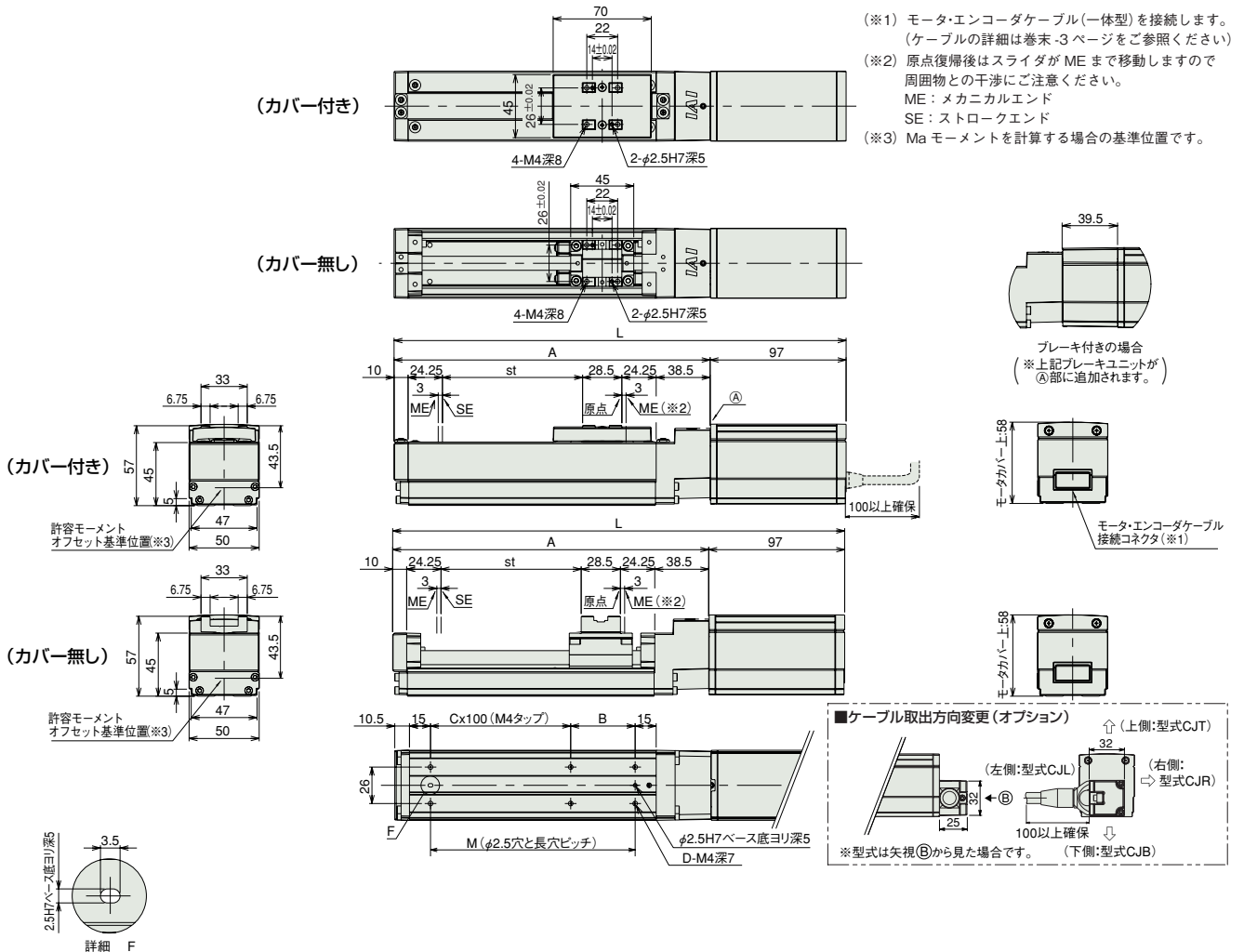
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.29N・m Mb:7.56N・m Mc:11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/130mm以下
(※1)【】内はリード20の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	1022.5
	ブレーキ付き	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1062
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量 (kg)	カバー付き	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1
	カバー無し	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6

②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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCA2-SA6C

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 60mm 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2-SA6C-I-30**

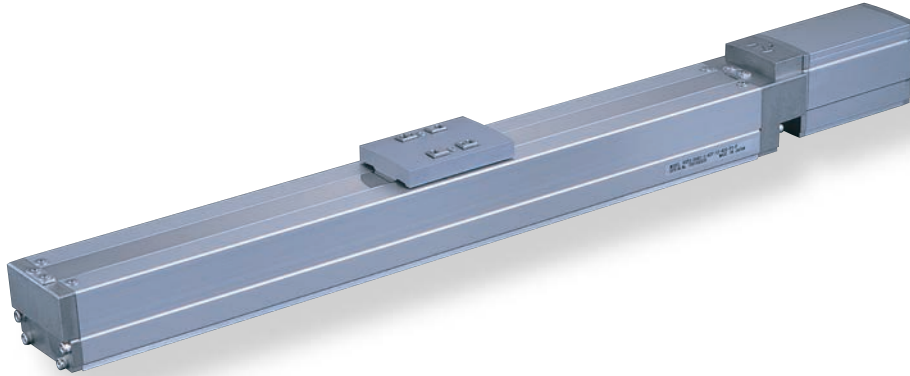
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I	インクリメンタル ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	30:サーボモーター 30W	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ↓ 800:800mm (50mmピッチ認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/ PLB/POB/ASEP/ MCON/MSEP A5:ACON-CB/CSB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※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。

省電力対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA6C-I-30-20-①-②-③-④	30	20	3	0.5	16	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1.5	26	
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6C-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※()内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント (※2)	Ma:5.96N・m Mb:8.54N・m Mc:15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 150mm以下
(※1) []内はリード20の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCA2-SA2AR

細小型
簡易防塵仕様
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 20mm
24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA2-SA2AR-I-5**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	5: サervoモータ 5W	4: 4mm 2: 2mm 1: 1mm	25: 25mm 5 100: 100mm (25mm 毎)	A3: ACON-CYB/ PLB/POB/ ASEP/MCON/ MSEP A5: ACON-CB/CGB	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 記号を必ずご記入ください。

※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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- ブレーキの設定がありませんので、垂直で使用した場合は電源 OFF でスライダが下降する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-SA2AR-I-5-4-①-②-③-④	5	ボールネジ	4	0.5	0.25	21.4	± 0.02	25~100 (25mm毎)
RCA2-SA2AR-I-5-2-①-②-③-④			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AR-I-5-1-①-②-③-④			1	2	1	85.5		

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
ボールネジ	4	200
	2	100
	1	50

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
モータ右側折返し	MR	→ B-267	—
モータ左側折返し	ML	→ B-267	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※)	Ma:0.22N・m Mb:0.31N・m Mc:0.28N・m
静的許容モーメント	Ma:0.48N・m Mb:0.40N・m Mc:0.60N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc方向40mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

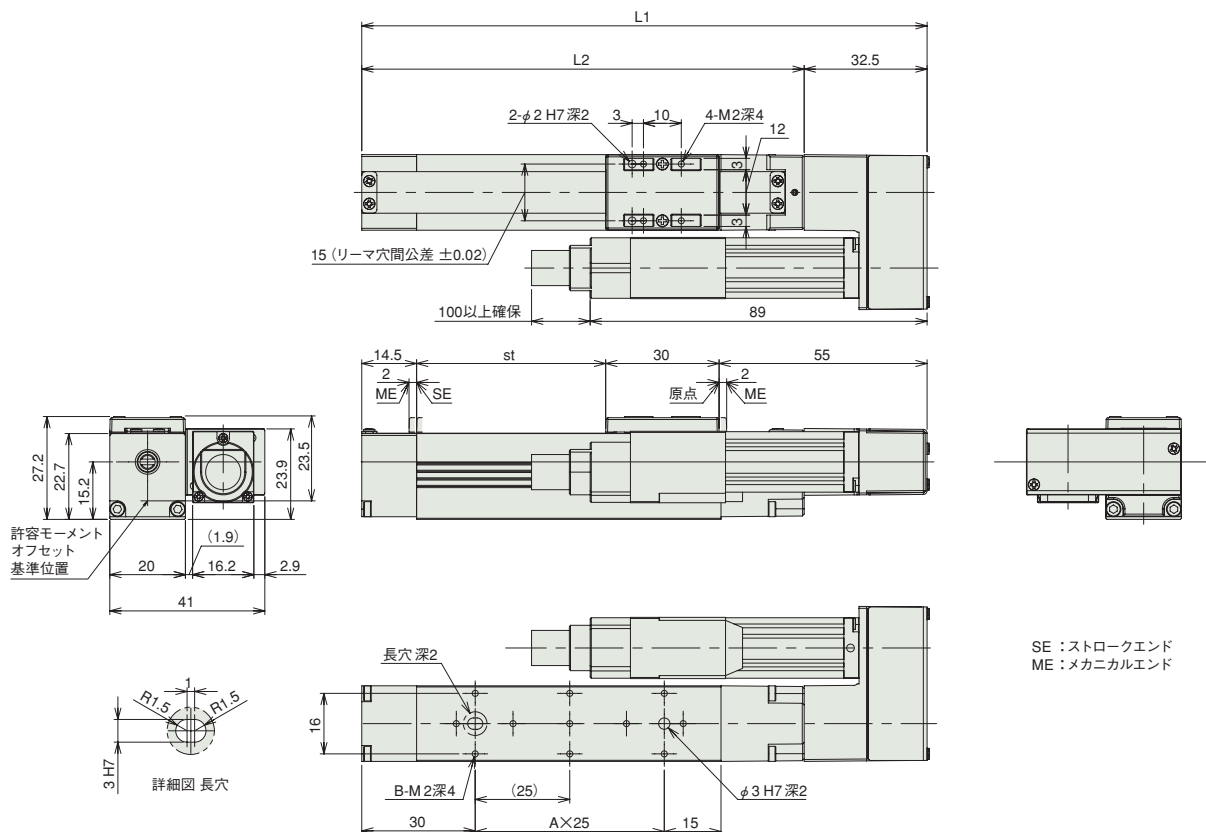
寸法図

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



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。(ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください)
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

※下図はモータ左折返し仕様 (ML) の図面になります。



■ストローク別寸法・質量

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

②適応コントローラ

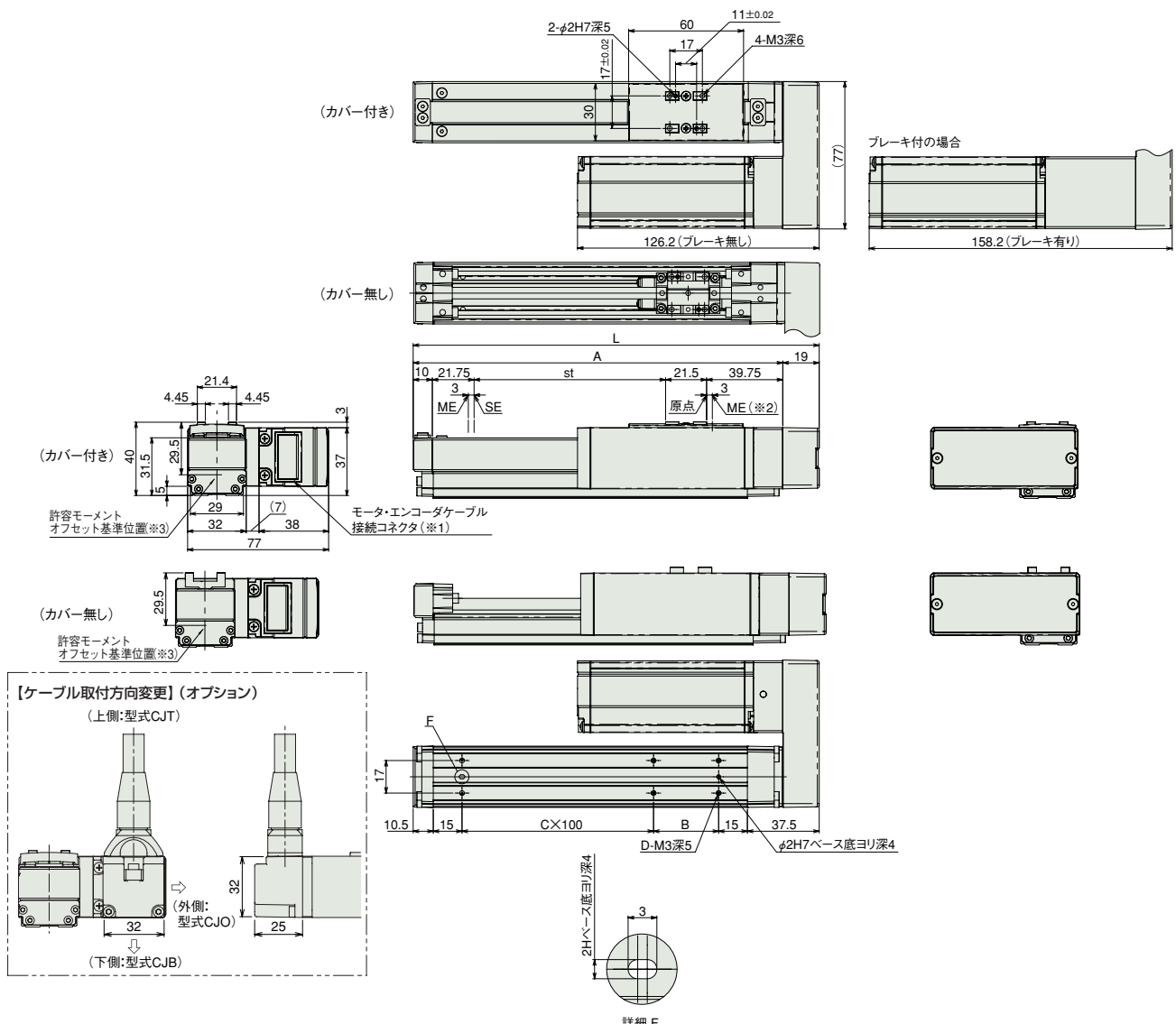
RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	-	→M-151
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
その他接続可能機種			ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



- (※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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が0.2kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA2-SA4R

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 40mm 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2-SA4R-I-20** □ □ □ □ □

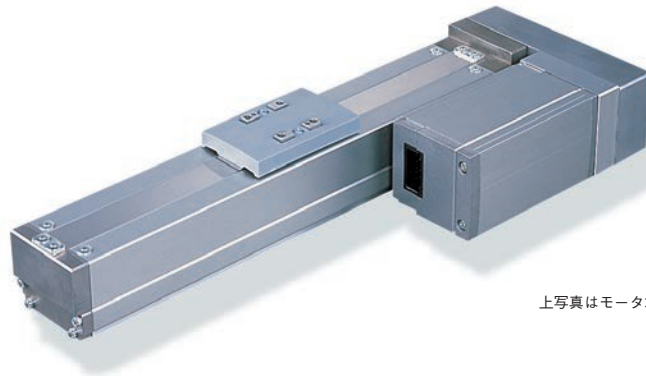
シリーズ タイプ エンコーダ種類 モーター種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

I:インクリメンタル ※簡易アプで使用される場合も型式は「I」になります。 20:サーボモーター 20W 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm 50:50mm 500:500mm (50mmピッチ毎認定) A1:ASEL A3:ACON-CYB/ PLB/POB/ASEP/MCON/MSEP A5:ACON-CB/CGB 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 ※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50~500 (50mm毎)
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
RCA2-SA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモーター・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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

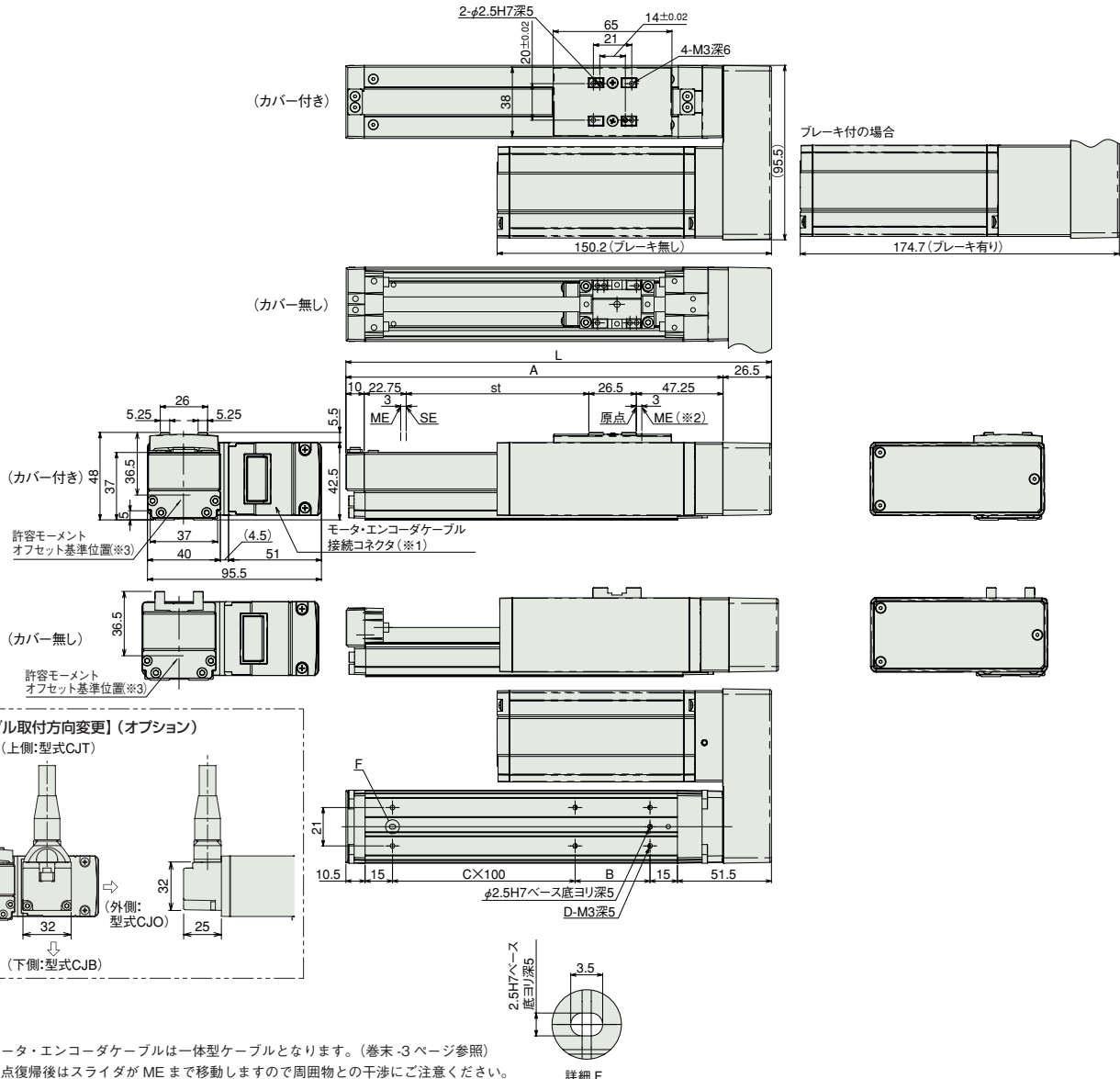
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.8N・m Mb:9.7N・m Mc:13.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.49N・m Mb:4.98N・m Mc:6.78N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- (※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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCA2-SA5R

簡易防塵仕様

モータユニット型

モータ折返し

本体幅 50mm

24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA2-SA5R-I-20** - [] - [] - [] - [] - []

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

I: インクリメンタル ※ 簡易アプで使用される場合も型式は「I」になります。

20: サーボモータ 20W

12: 12mm
6: 6mm
3: 3mm

50: 50mm
↓
800: 800mm (50mmピッチ毎認定)

A1: ASEL
A3: ACON-CYB/
PLB/POB/ASEP/
MCON/MSEP
A5: ACON-CB/CGB

N: 無し
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□: 長さ指定

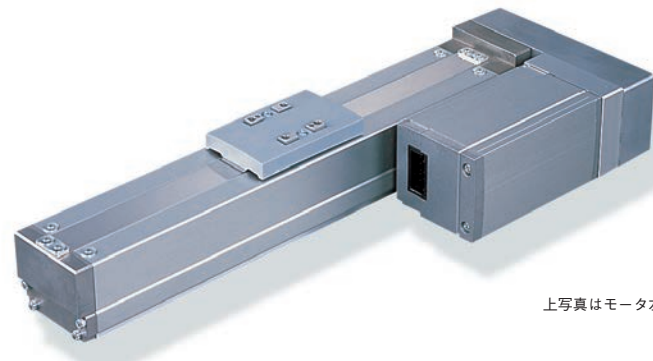
下記オプション価格表参照
※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※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。

省電力対応



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

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

(2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5R-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

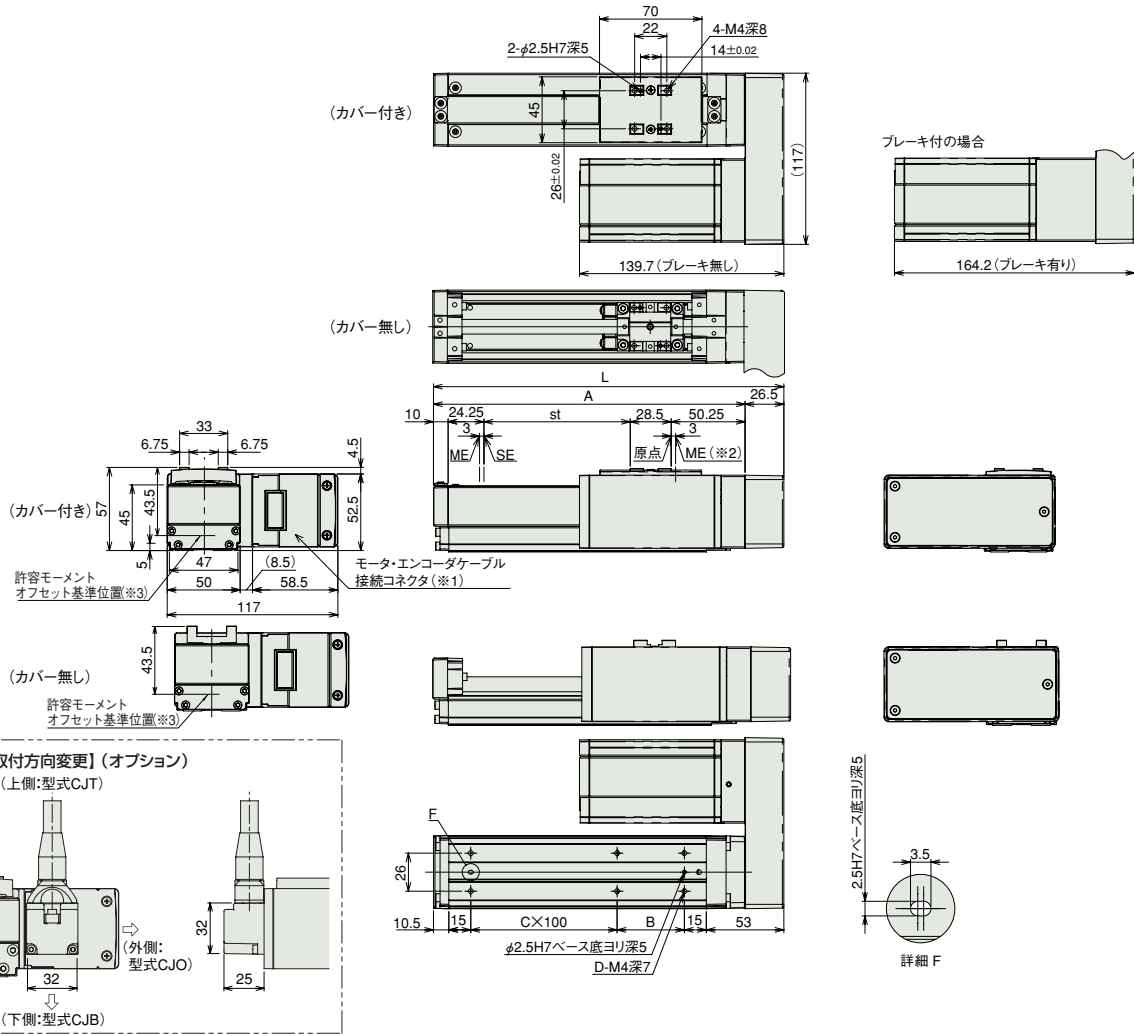
アクチュエータ仕様

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
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:10.2N・m Mb:14.6N・m Mc:22.4N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.29N・m Mb:7.56N・m Mc:11.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 130mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- (※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ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
- (※3) Maモメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が0.4kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
質量 (kg)	カバー付き 1.5	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5
	カバー無し 1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA2-SA6R

簡易防塵仕様 モータユニット型 モータ折返し 本体幅 60mm 24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA2-SA6R-I-30** □ □ □ □ □

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

I:インクリメンタル
※簡易アプで使用される場合も型式は「I」になります。

30:サーボモータ 30W

12:12mm
6: 6mm
3: 3mm

50:50mm
↓
800:800mm (50mmピッチ毎設定)

A1:ASEL
A3:ACON-CYB/
PLB/POB/ASEP/
MCON/MSEP
A5:ACON-CB/CGB

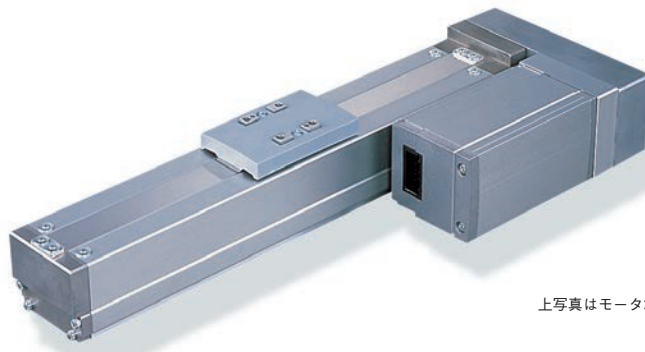
N:無し
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□:長さ指定

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ください。

※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。



※垂直・横立で・天井り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75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。

省電力対応

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA6R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1.5	26	50~800 (50mm毎)
RCA2-SA6R-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53	
RCA2-SA6R-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105	

■ストロークと最高速度

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

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-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー付 (標準)	カバー無し (オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-
650	-	-
700	-	-
750	-	-
800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	→ B-254	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ B-254	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
カバー無し	NCO	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

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
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.6N・m Mb:25.2N・m Mc:44.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.96N・m Mb:8.54N・m Mc:15.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / 150mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCA-SA4C

簡易防塵仕様 バッテリレスアプン モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 40mm 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA4C-WA-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
	WA: バッテリレスアプン	20: サーボモーター 20W	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	50: 50mm ↓ 400: 400mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/ PLB/POB/ MCON/MSEP A5:ACON-CB/CGB	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

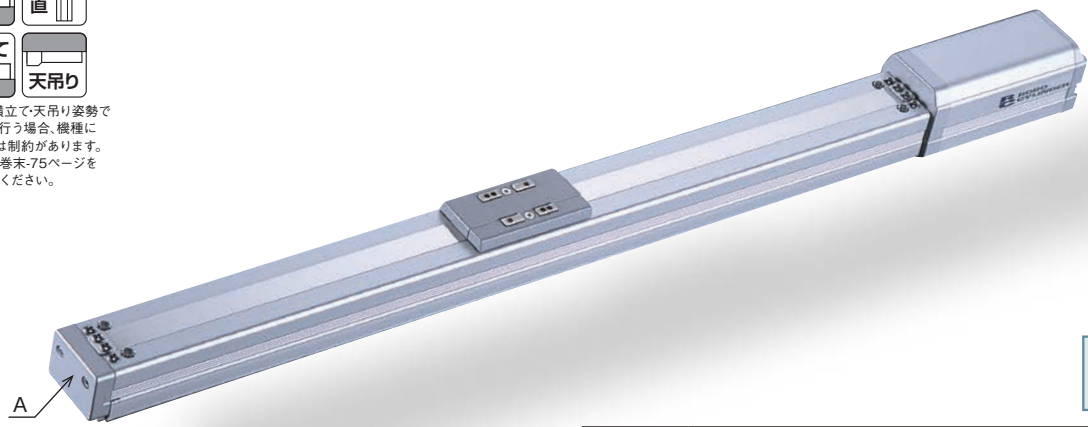
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

高加減速対応 **省電力対応**
(リード 2.5 は除く)



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



(1) 可搬質量は標準仕様/省電力対応が 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライド位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4C-WA-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4C-WA-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4C-WA-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

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-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 400 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—

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)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。	

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
フット金具	FT	→ B-261	—
高加減速対応	HA	→ B-265	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライド部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
スライドスペーサ	SS	→ B-274	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

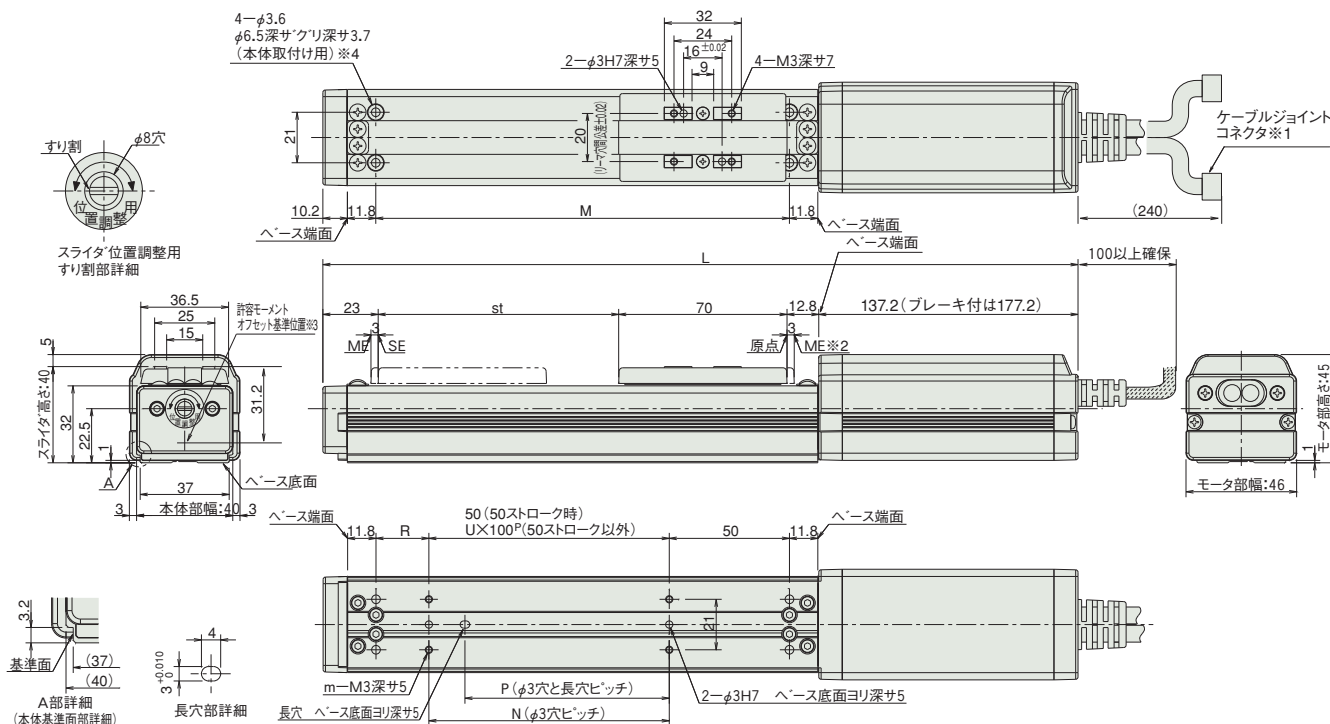
※張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無	293	343	393	443	493	543	593
	ブレーキ付	333	383	433	483	533	583	633
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

②適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)							

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA-SA5C

簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 52mm 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA5C-WA-20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
	WA: バッテリーレスアプン	20: サーボモーター 20W	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm ↓ 500: 500mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/ PLB/POB/ MCON/MSEP A5:ACON-CB/CGB	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

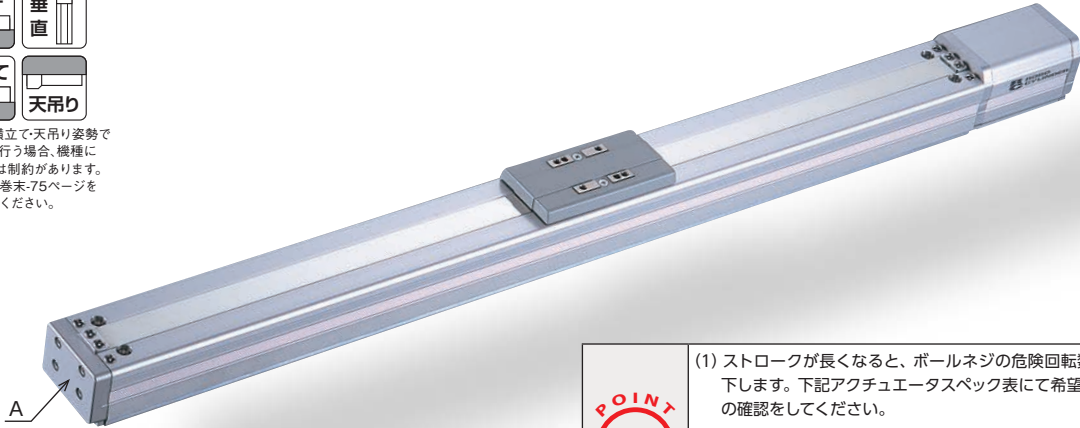
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

高加減速対応 **省電力対応**
(リード3は除く)



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータ仕様

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
RCA-SA5C-WA-20-20-①-②-③-④	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm 毎)	20	1300 (800)	1300 (800)
RCA-SA5C-WA-20-12-①-②-③-④		12	4	1	16.7		12	800	760
RCA-SA5C-WA-20-6-①-②-③-④		6	8	2	33.3		6	400	380
RCA-SA5C-WA-20-3-①-②-③-④		3	12	4	65.7		3	200	190

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-109ページをご参照ください。 ※()内は垂直使用の場合(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
フット金具	FT	→ B-261	—
高加減速対応	HA	→ B-265	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※1)【 】内はリード20mmの仕様となります。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCA-SA6C

簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 58mm 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA6C-WA-30**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
	WA: バッテリーレスアプン	30: サーボモーター 30W	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm ↓ 600: 600mm (50mmピッチ毎設定)	A1: ASEL A3: ACON-CYB/ PLB/POB/ MCON/MSEP A5: ACON-CB/CGB	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

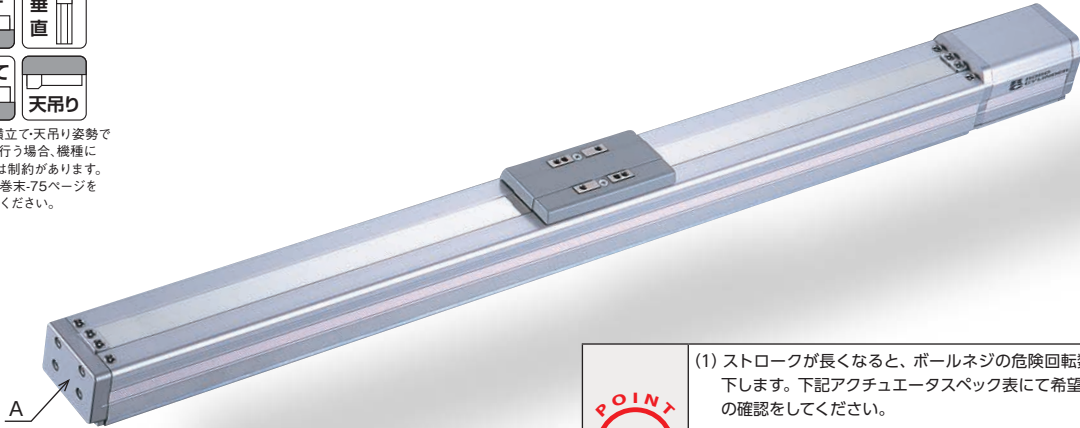
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリップ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

高加減速対応 **省電力対応**
(リード3は除く)



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6C-WA-30-20-①-②-③-④	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6C-WA-30-12-①-②-③-④		12	6	1.5	24.2	
RCA-SA6C-WA-30-6-①-②-③-④		6	12	3	48.4	
RCA-SA6C-WA-30-3-①-②-③-④		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	20	1300 (800)	1160 (800)	990 (800)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ①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-109ページをご参照ください。 ※()内は垂直使用の場合(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
プレーキ	B	→ B-253	—
フート金具	FT	→ B-261	—
高加減速対応	HA	→ B-265	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
省電力対応	LA	→ B-267	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ 仕様の併用は出来ません。
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。
※高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 軌道C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

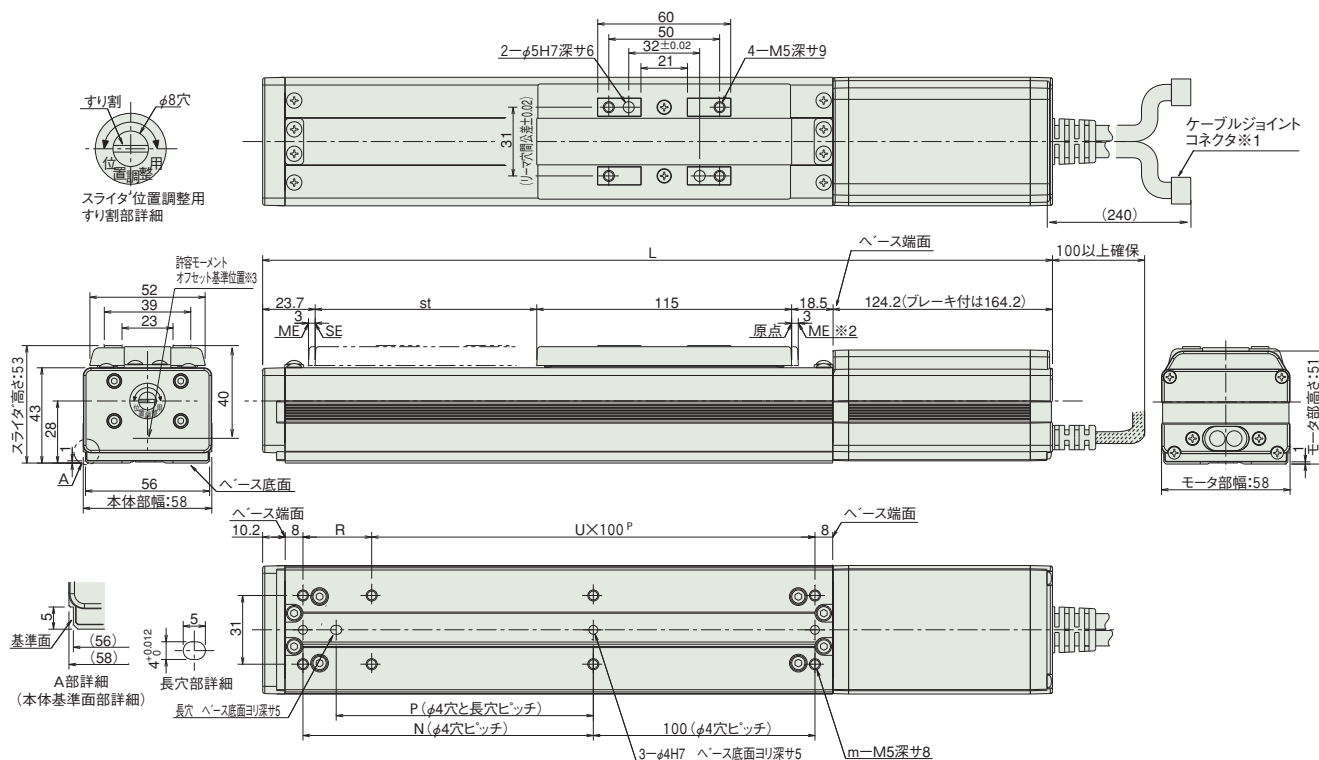
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
(※1) []内はリード20mmの仕様となります。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
ブレーキ無	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
ブレーキ付	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				MSEP-C/LC (→M-29)						

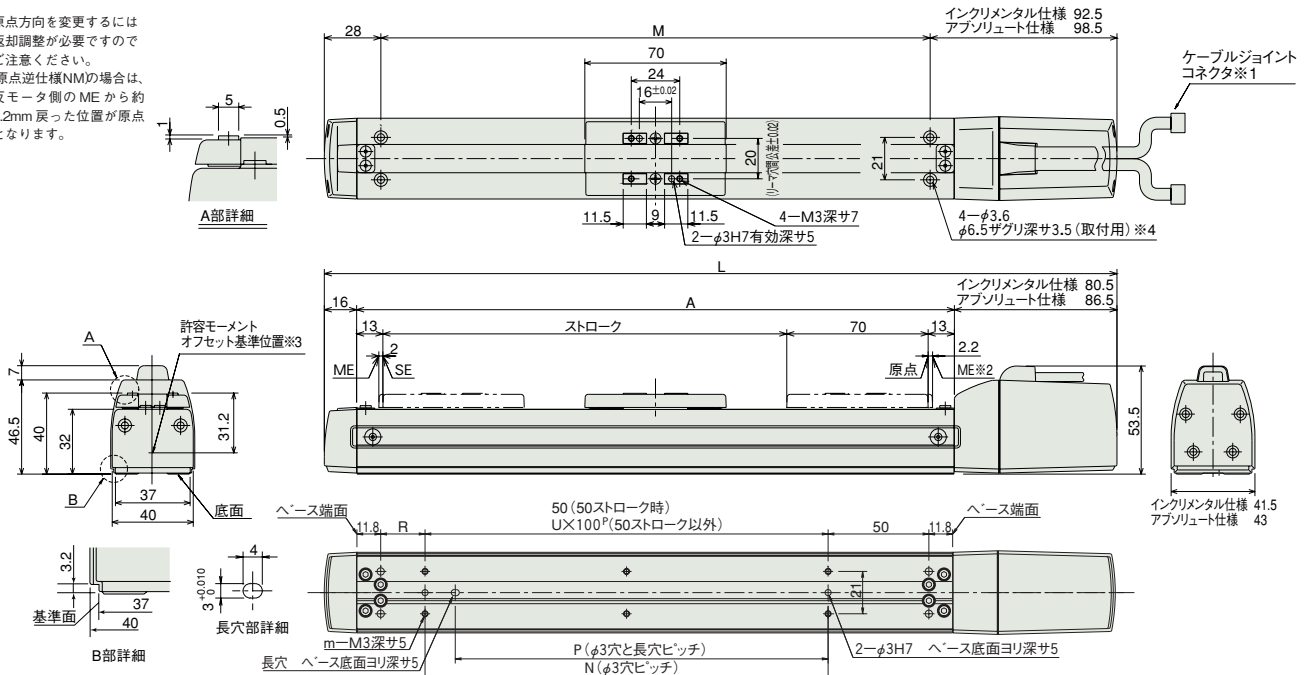
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

寸法図

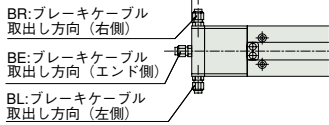
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意ください。
※原点逆仕様NMの場合は、
反モータ側のMEから約
2.2mm戻った位置が原点
となります。



ブレーキ部寸法



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

※ブレーキ付は全長(L)が28mm
(配線エンド側取出は41.3mm)、
質量が0.2kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	インクリメンタル	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
	アブソリュート	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A	146	196	246	296	346	396	
M	122	172	222	272	322	372	
N	50	100	100	200	200	300	
P	35	85	85	185	185	285	
R	22	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	
m	4	4	4	6	6	8	
質量 (kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA-SA5D

簡易防塵仕様
モータ直結型
モータストレート
本体幅 52mm
24V ACサーボモータ

型式項目 **RCA-SA5D** - [] - **20** - [] - [] - [] - []

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

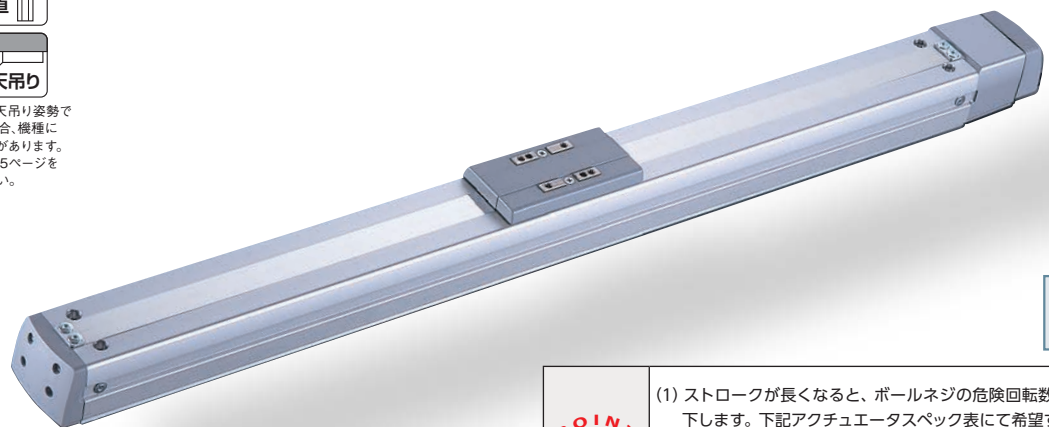
I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション
A:アブソリュート 20W 6:6mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定) A3:ACON-CYB/ PLB/POB/ASEP/MCON/MSEP P:1m 価格表参照
S:3m M:5m X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

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

省電力対応



※垂直・横立で・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCA-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

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-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

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	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
省電力対応	LA	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライド部ローラ仕様	SR	→ B-274	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

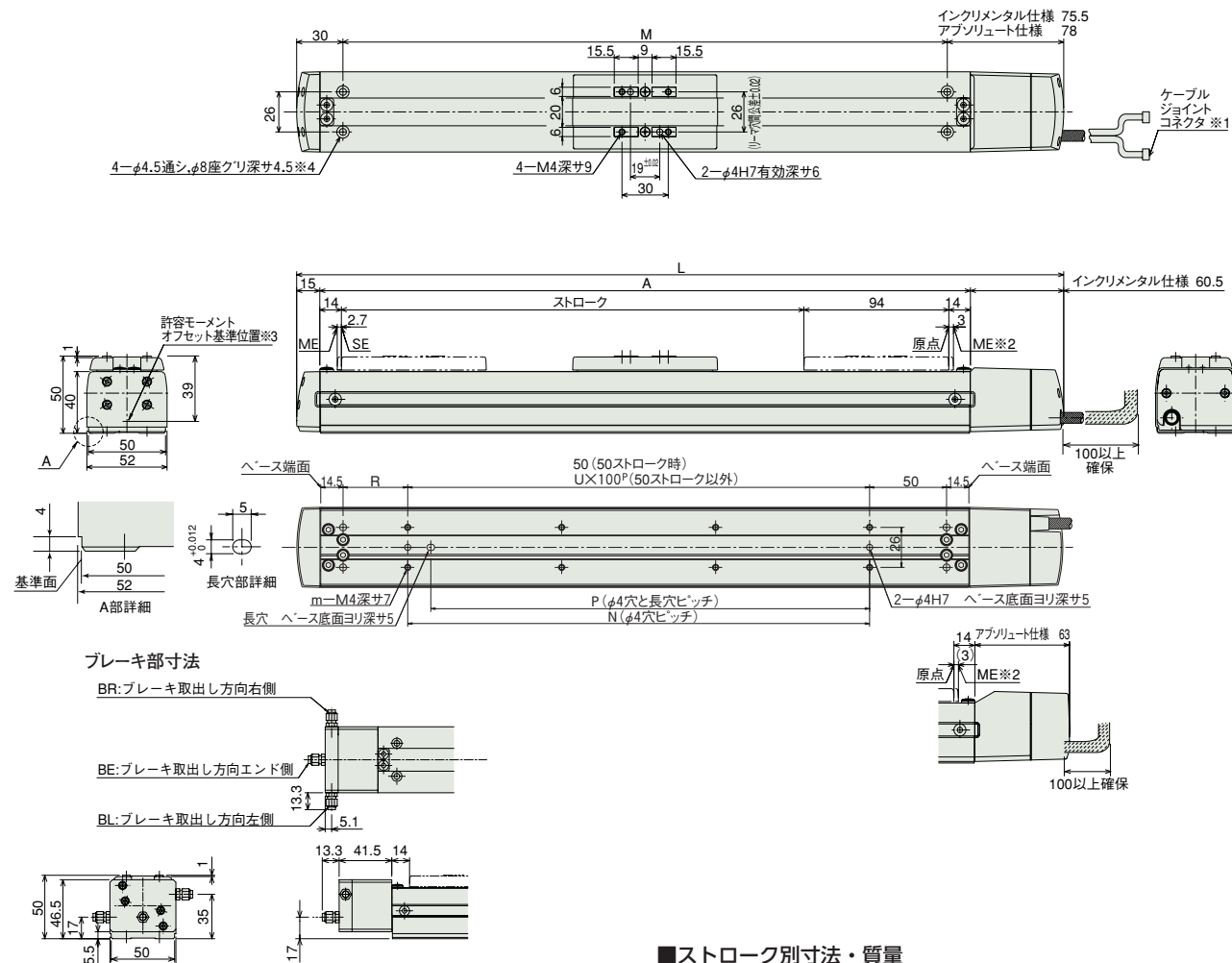
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク 300mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
アップリケート	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

※ブレーキ付は全長(L)が26.5mm
(配線エンド側取出は39.8mm)、
質量が0.3kgアップします。

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA-SA6D

簡易防塵仕様 モータ直結型 モータストレート 本体幅 58mm 24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA-SA6D** - [] - **30** - [] - [] - [] - []

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

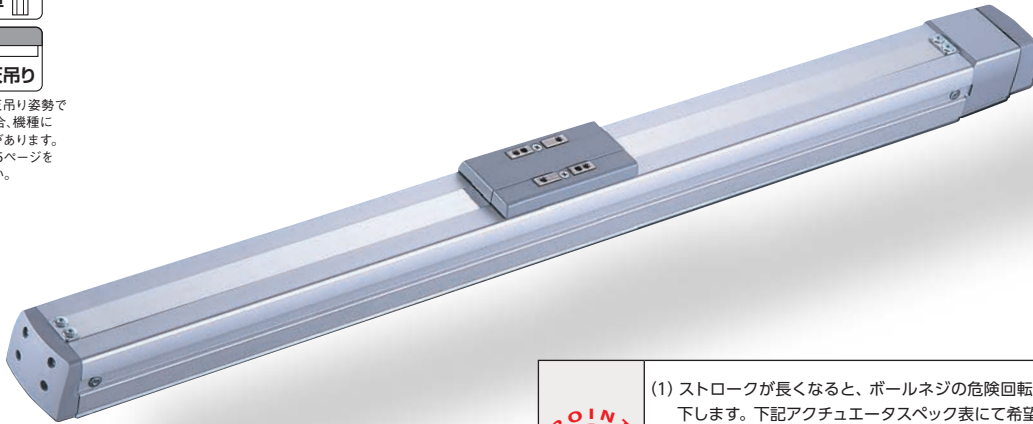
I:インクリメンタル 30:サーボモータ 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション
A:アブソリュート 30W 6:6mm 3:3mm A3:ACON-CYB/ P:1m 価格表参照
PLB/POB/ASEP/ S:3m
M:5m
X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

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



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCA-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	I インクリメンタル	A アブソリュート
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
フット金具	FT	→ B-261	-
省電力対応	LA	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライド部ローラ仕様	SR	→ B-274	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

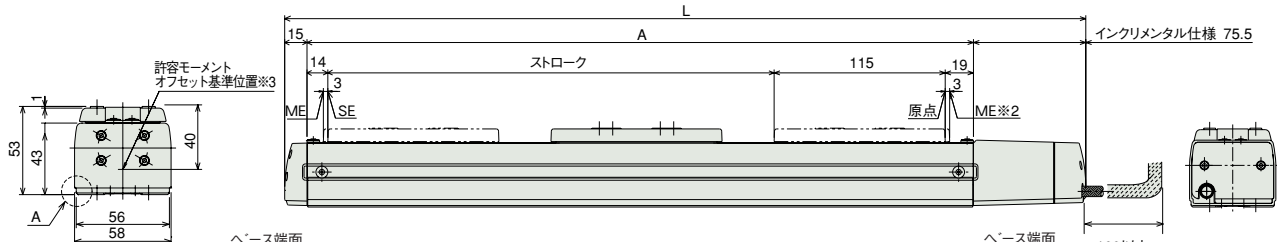
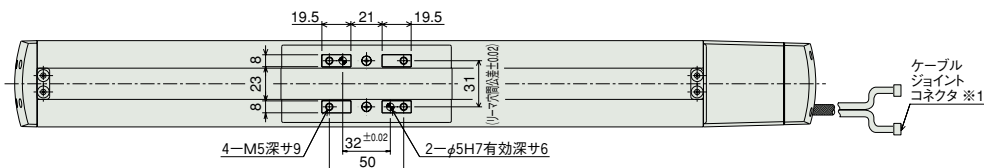
・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb/Mc方向220mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

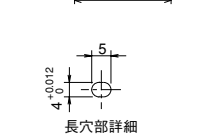
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※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ください。
※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

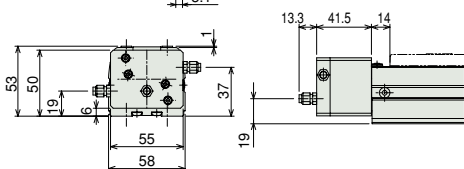
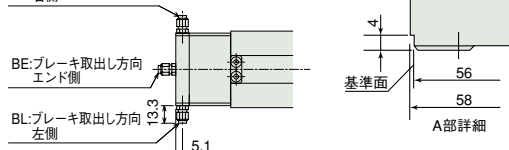


許容モーメント
オフセット基準位置※3



ブレーキ部寸法

BR:ブレーキ取出し方向
右側



※ブレーキ付は全長 (L) が26.5mm
(配線エンド側取出は39.8mm)、
質量が0.3kgアップします。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
インクリメンタル アプリュート	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

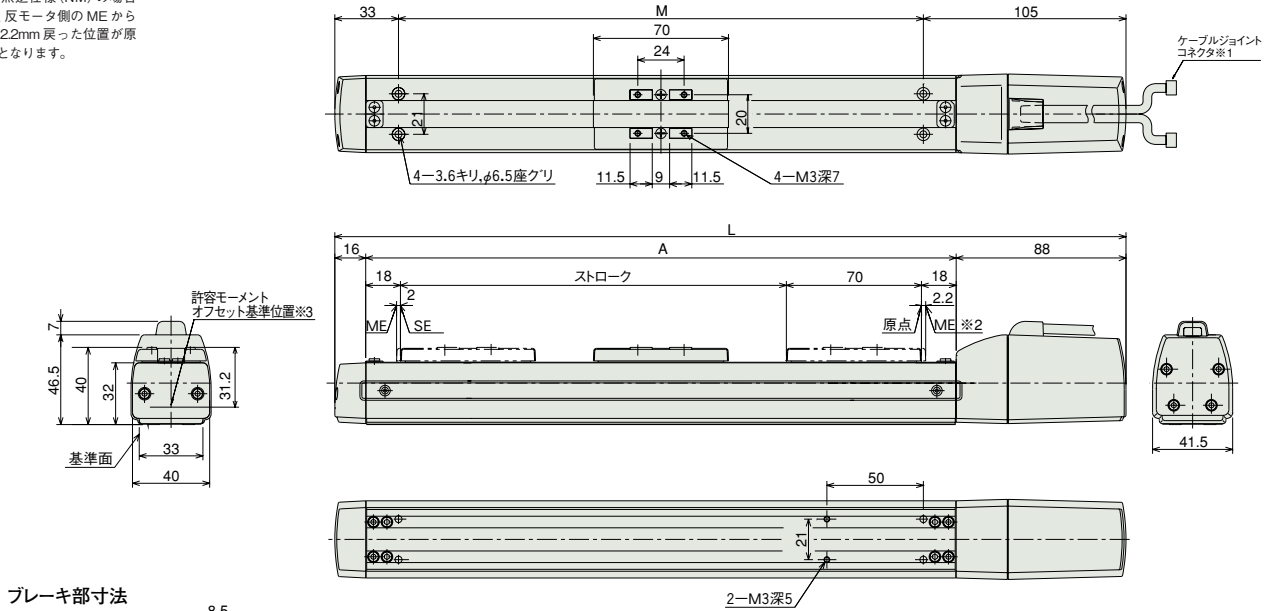
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

寸法図

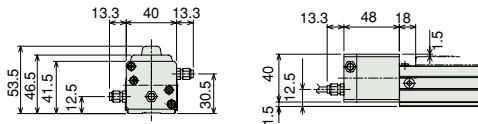
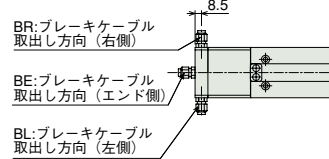
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意ください。
※原点逆仕様 (NM) の場合
は、反モータ側の ME から
約 22mm 戻った位置が原
点となります。



ブレーキ部寸法



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、スライダが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

※ブレーキ付は全長 (L) が 32mm
(配線エンド側取出は 45.3mm)、
質量が 0.2kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
A	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
質量 (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです			256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)					

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA-SS5D

簡易防塵仕様 モータ直結型 モータストレート 本体幅 52mm 24V ACサーボモータ 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCA - SS5D - I - 20** - [] - [] - [] - [] - []

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

↑インクリメンタル
※簡身アップ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 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション価格表参照
6: 6mm ↓ PLB/POB/ASEP/ P: 1m 価格表参照
3: 3mm 500:500mm (50mmピッチ毎設定) MCON/MSEP S: 3m 価格表参照
A5:ACON-CB/CGB M: 5m 価格表参照
X□□:長さ指定 価格表参照
R□□:ロボットケーブル 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。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
RCA-SS5D-I-20-12-①-②-③-④	20	12	4	1	16.7	12	800	760	
RCA-SS5D-I-20-6-①-②-③-④		6	8	2	33.3	6	400	380	
RCA-SS5D-I-20-3-①-②-③-④		3	12	4	65.7	3	200	190	

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-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
省電力対応	LA	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-

アクチュエータ仕様

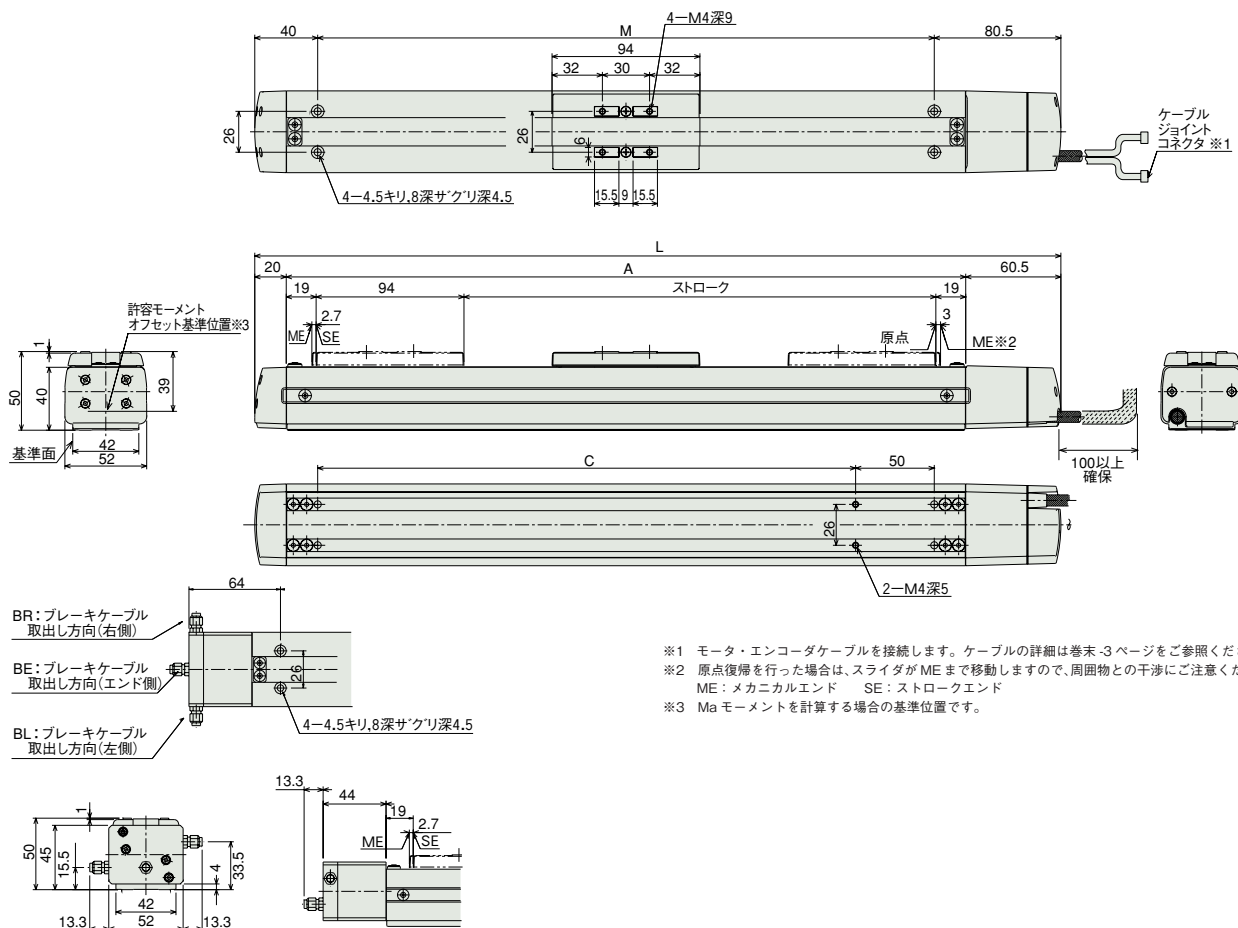
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60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-80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



※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
 ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

※ブレーキ付は全長(L)が24mm
 (配線エンド側取出は37.3mm)
 質量は0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
質量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA-SS6D

簡易防塵仕様 モータ直結型 モータストレート 本体幅 56mm 24V ACサーボモータ 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCA - SS6D - I - 30** - [] - [] - [] - [] - []

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

↑インクリメンタル
※簡易アップで使用される場合は型式は「I」になります。

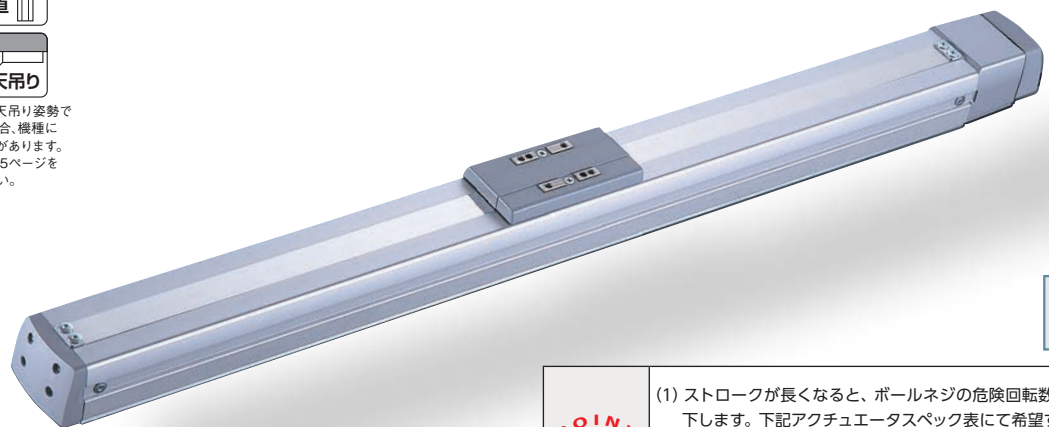
30: サーボモータ 30W 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション価格表参照
6: 6mm ↓ PLB/POB/ASEP/ P: 1m 価格表参照
3: 3mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定) MCON/MSEP/ S: 3m 価格表参照
A5:ACON-CB/ M: 5m 価格表参照
CBG X□□:長さ指定 価格表参照
R□□:ロボットケーブル

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

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度				
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	50~450 (50mm毎)	500	550	600
RCA-SS6D-I-30-12-①-②-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)	12	800	760	640	540
RCA-SS6D-I-30-6-①-②-③-④		6	12	3	48.4		6	400	380	320	270
RCA-SS6D-I-30-3-①-②-③-④		3	18	6	96.8		3	200	190	160	135

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-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
省電力対応	LA	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
 (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCA-SA4R

簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 40mm 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA4R-WA-20** - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン 20: サーボモーター 20W 10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm 50: 50mm 400: 400mm (50mmピッチ毎設定)

A1: ASEL A3: ACON-CYB/PLB/POB/MCON/MSEP A5: ACON-CB/CGB 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
※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

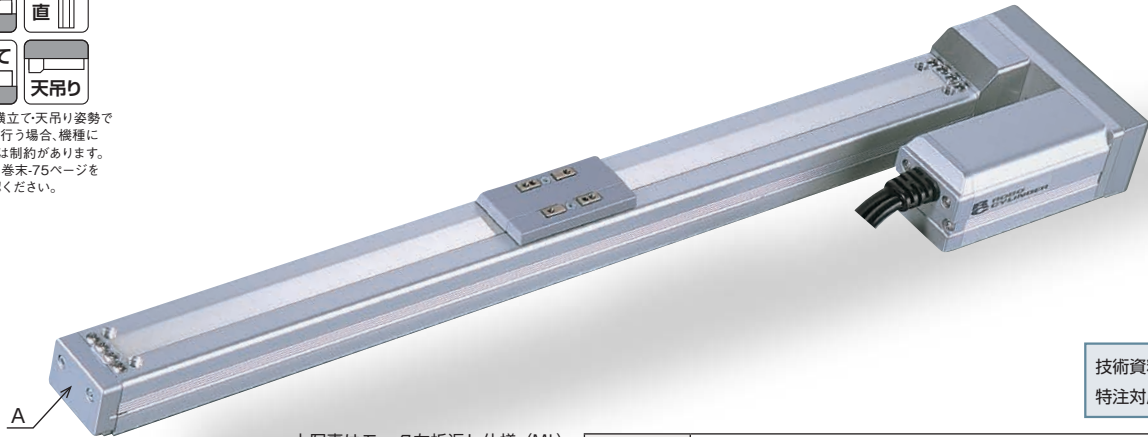
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライド位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

- RCP6/ RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ ISPB
- SSPA
- ISA/ ISPA
- ISDB/ ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA4R-WA-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCA-SA4R-WA-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4R-WA-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 400 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

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-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

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)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライド部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
スライドスペーサ	SS	→ B-274	-

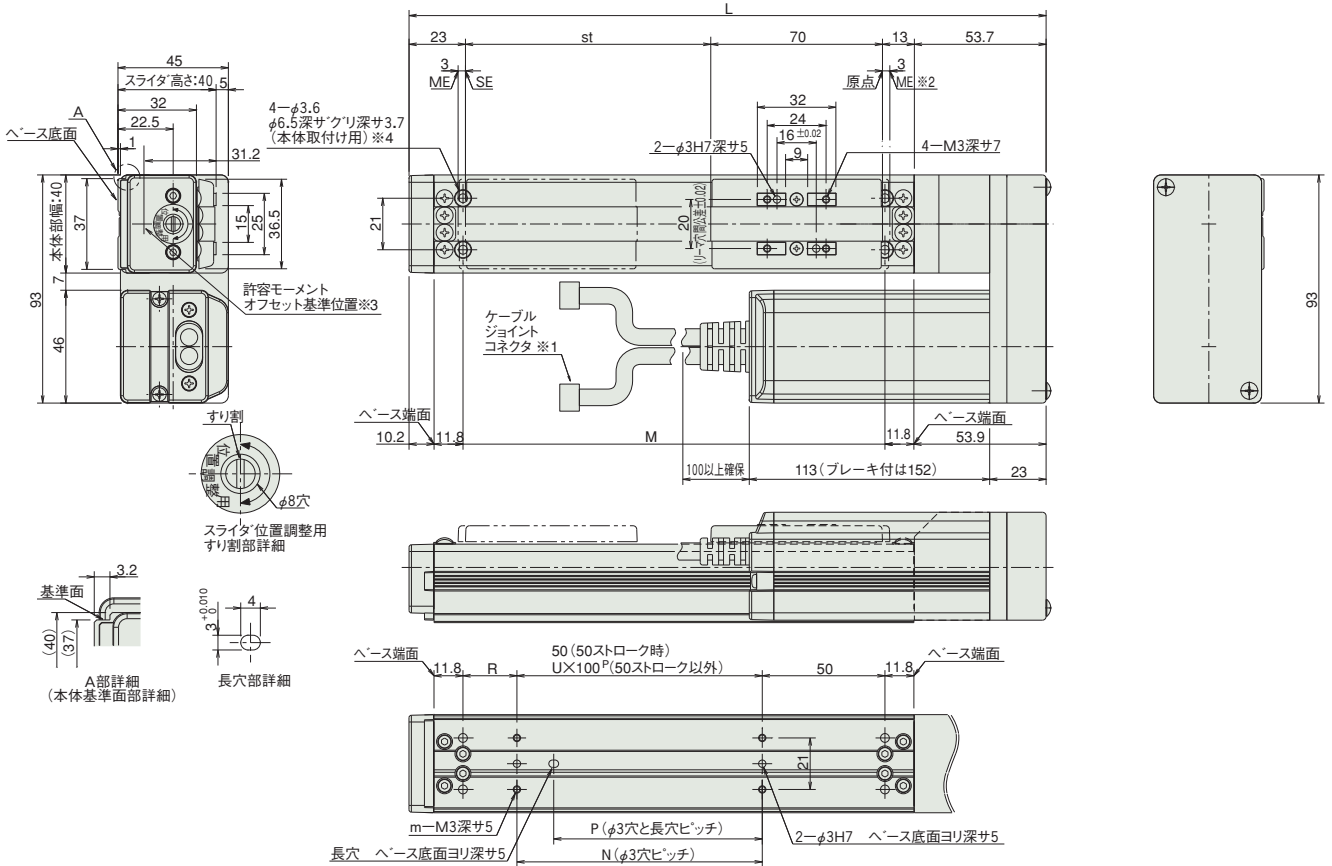
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA-SA5R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 52mm | 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA5R-WA-20** - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン | 20: サーボモーター 20W | 12: 12mm | 6: 6mm | 3: 3mm | 50: 50mm | 500: 500mm (50mmピッチ毎設定) | A1:ASEL | A3:ACON-CYB/PLB/POB/MCON/MSEP | A5:ACON-CB/CGB | N:無し | P:1m | S:3m | M:5m | X□:長さ指定 | R□:ロボットケーブル

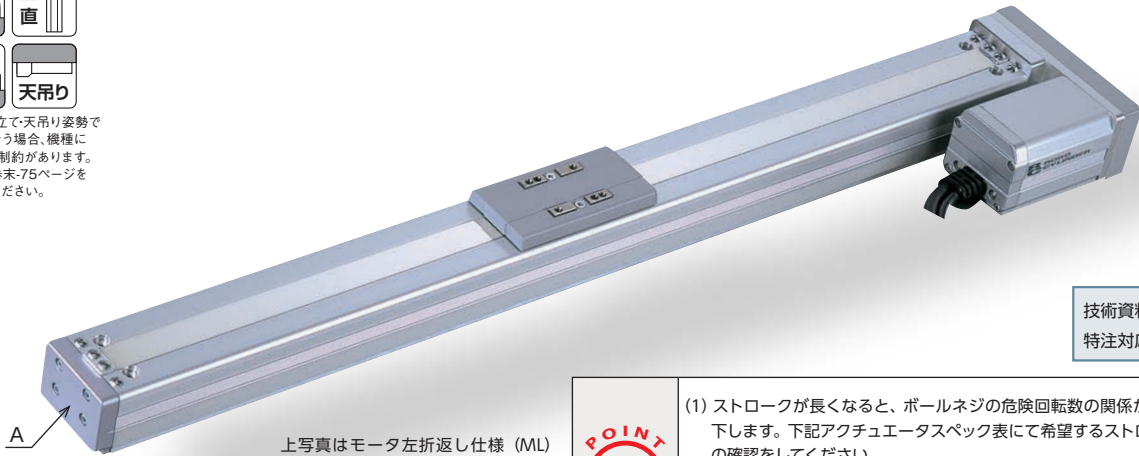
下記オプション価格表参照 ※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※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。

省電力対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5R-WA-20-12-①-②-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCA-SA5R-WA-20-6-①-②-③-④		6	8	2	33.3	
RCA-SA5R-WA-20-3-①-②-③-④		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

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-109ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

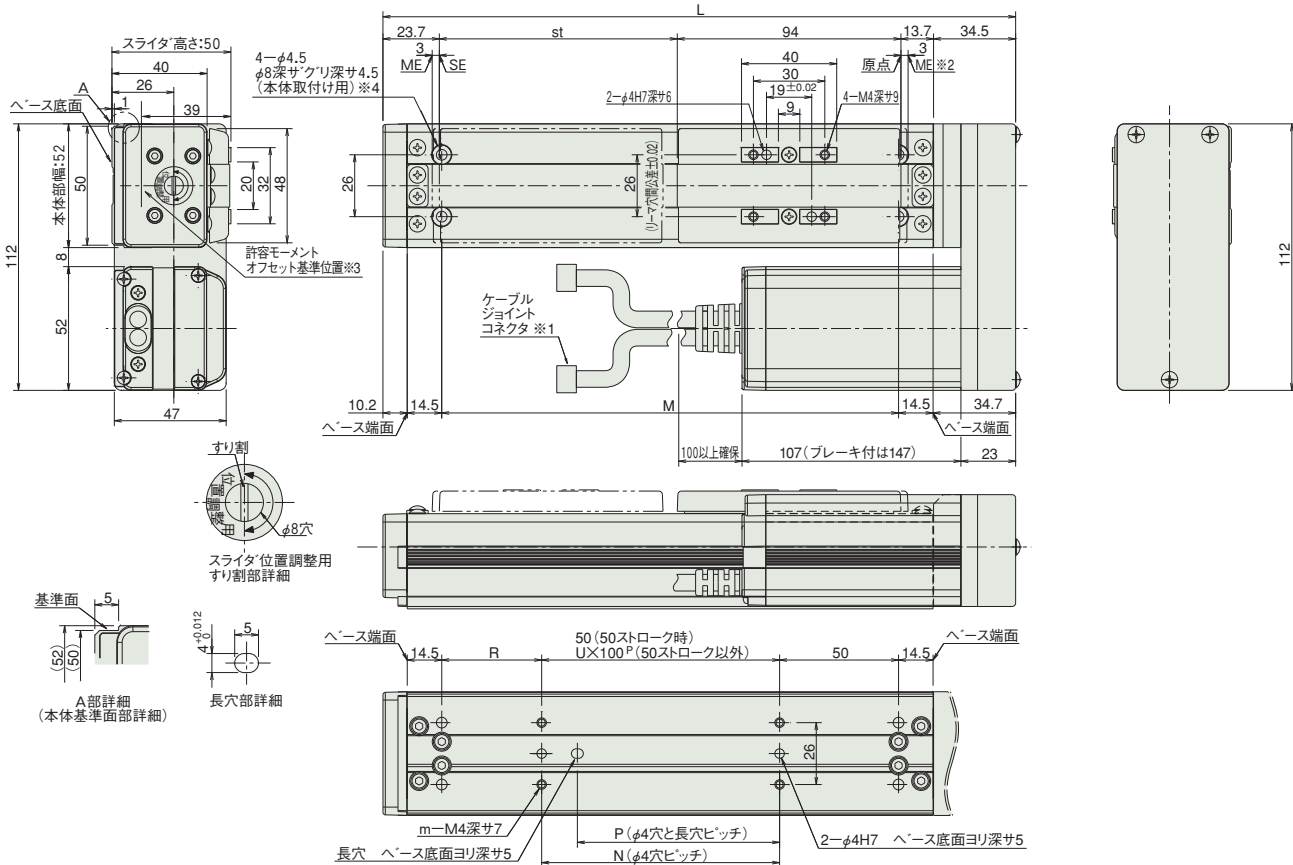
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)							

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCA-SA6R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 58mm | 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA-SA6R-WA-30** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン | 30: サーボモーター 30W | 12: 12mm | 50: 50mm | A1: ASEL | N: 無し | 下記オプション価格表参照

6: 6mm | 3: 3mm | 600: 600mm (50mmピッチ毎設定) | A3: ACON-CYB/PLB/POB/MCON/MSEP | P: 1m | S: 3m | M: 5m | X□: 長さ指定 | ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

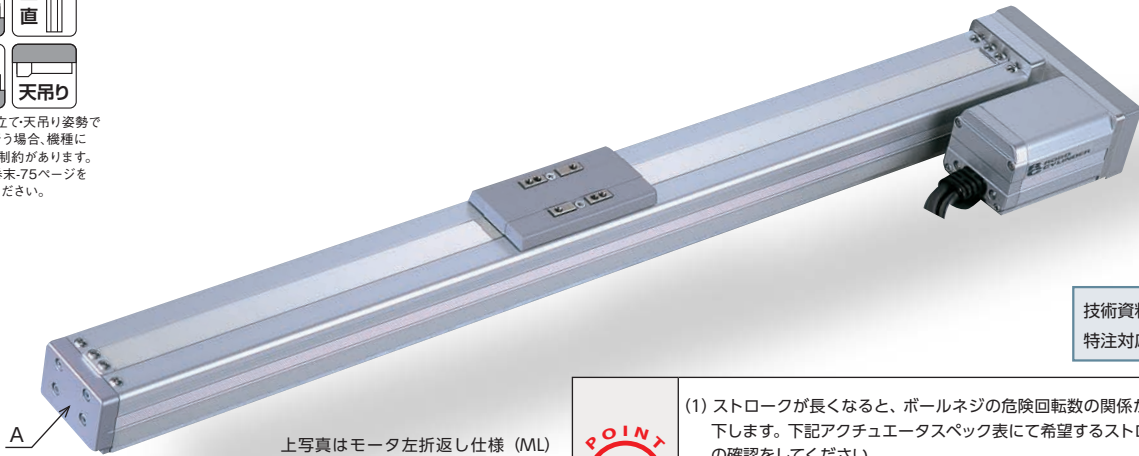
R□: ロボットケーブル

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

省電力対応



*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- POINT 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

*製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

アクチュエータスペック

①リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA6R-WA-30-12-①-②-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCA-SA6R-WA-30-6-①-②-③-④		6	12	3	48.4	
RCA-SA6R-WA-30-3-①-②-③-④		3	18	6	96.8	

②ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
省電力対応	LA	→ B-267	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

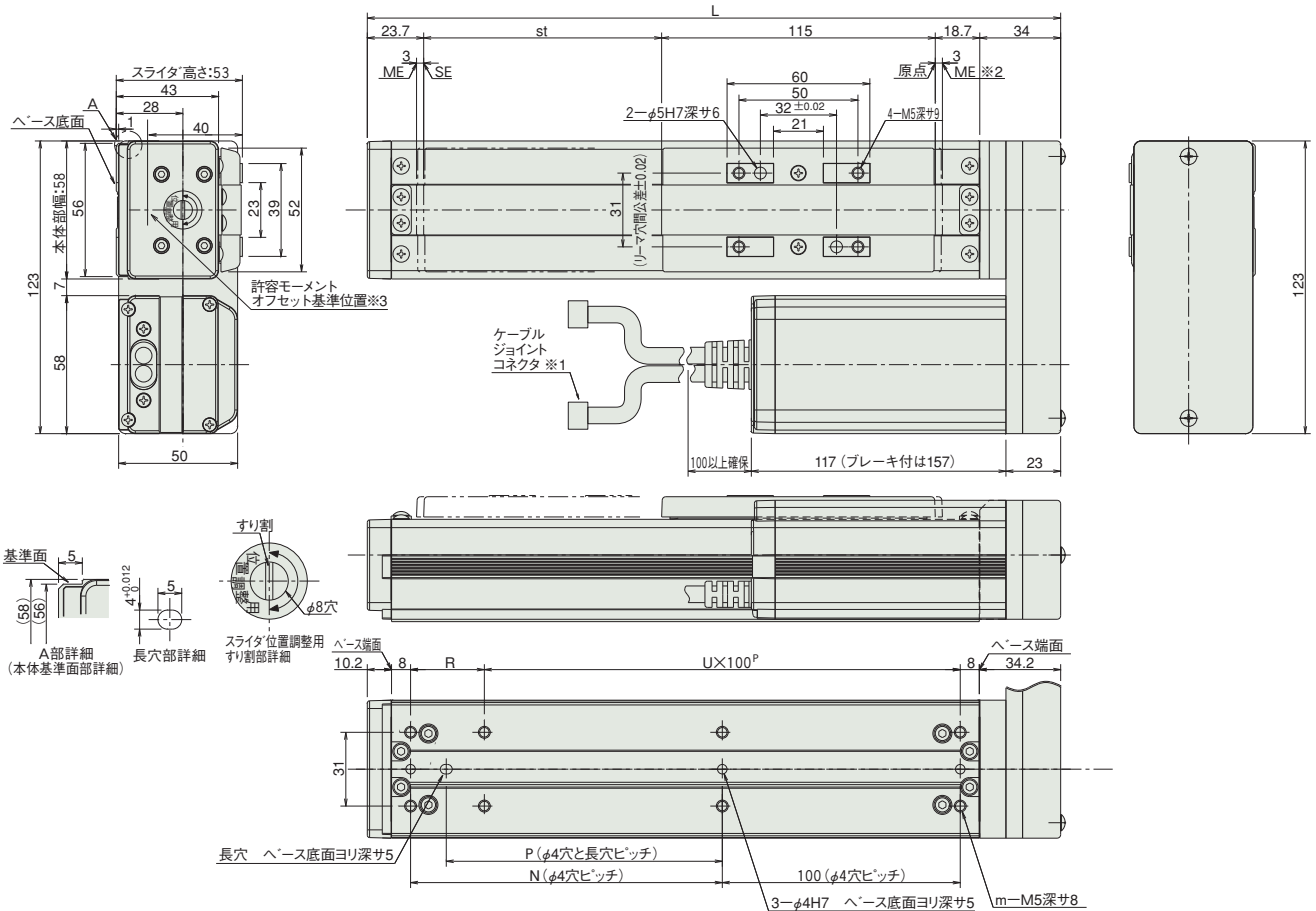
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (*)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb/Mc方向220mm以下
(*)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※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 ※プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS3-SA8C

RCS3P-SA8C 高精度仕様

±20μm 標準
バッテリーレスアプソ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 80mm
200V ACサーボモータ

型式項目				T2				オプション	
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		
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様	SA8C	WA: バッテリーレスアプソ注 I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: サーボモータ 100W 150: サーボモータ 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1100: 1100mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入ください。	

※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。
注: 高精度仕様(RCS3P)はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。

CE RoHS

※CEはオプションになります。

水平 垂直
横立て 天吊り



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は水平が加速度 0.3G (リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
 - 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	56.6	50 ~ 1100 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	85.1	50 ~ 1100 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	255.3	

ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク / リード (mm)	最高速度 (mm/s)										
	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460	
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230	
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110	

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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							
	RCS3-SA8C				RCS3P-SA8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプソ	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
50/100	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-	-	-

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)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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
ケーブル左背面取出し	A1E	→ B-253	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ B-253	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ B-253	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ B-253	-
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:26.9N・m Mb:38.4N・m Mc:63.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下
 (※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCS3-SS8C

RCS3P-SS8C 高精度仕様

±20μm 標準
±10μm 高精度
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプソ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 80mm
200V ACサーボモーター
鉄ベースタイプ

型式項目		SS8C					T2			オプション	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長				
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様		WA: バッテリーレスアプソ注 I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: サーボモーター 100W 150: サーボモーター 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1000: 1000mm (50mmピッチ毎設定)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入ください。			

※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。
注: 高精度仕様(RCS3P)はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G (リード 5は 0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	56.6	50 ~ 1000 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	255.3	

ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク / リード	50~600 (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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							
	RCS3-SS8C				RCS3P-SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプソ	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータ W数	モータ W数	モータ W数	モータ W数	モータ W数	モータ W数	モータ W数	モータ W数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	-

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

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
ケーブル左背面取出し	A1E	→ B-253	-
ケーブル左側面取出し	A1S	→ B-253	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→ B-253	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→ B-253	-
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10 [転造C5]
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション	0.1mm [0.05mm] 以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

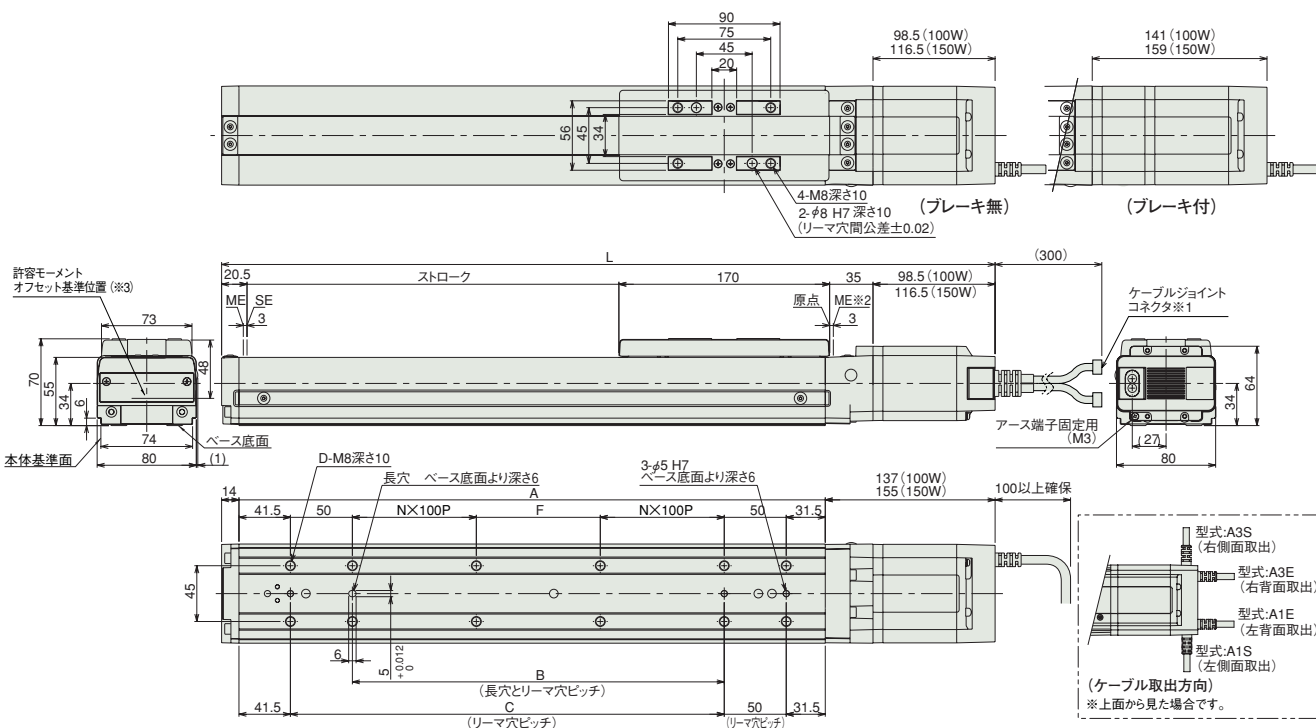
・張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
 (※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※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	質量																					
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
L	100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1000	
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1000	1050	
	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	24	26	26
	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	150	0
	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
質量	100W	ブレーキ無	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7.8	8.4	8.9	9.5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12.8	13.3	13.9	14.4	15.0	15.5
		ブレーキ付	5.5	6.0	6.6	7.1	7.7	8.2	8.8	9.3	9.9	10.4	11.0	11.5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14.8	15.4	15.9
	150W	ブレーキ無	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6
		ブレーキ付	5.6	6.1	6.7	7.2	7.8	8.3	8.9	9.4	10.0	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.5	16.0

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS3-SA8R

RCS3P-SA8R 高精度仕様

±20μm
標準

±10μm
高精度

バッテリーレス
アプソ

モータ
ユニット
型

モータ
折返し

本体幅
80
mm

200V
ACサーボ
モータ

型式項目		SA8R					T2				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長			オプション	
RCS3 : 標準仕様 RCS3P : 高精度仕様		WA: バッテリーレスアプソ注 I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: サーボモータ 100W 150: サーボモータ 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1100: 1100mm (50mmピッチ毎設定)	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、 ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入ください。

※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。
注: 高精度仕様(RCS3P)はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。

CE **RoHS**

※CEはオプションになります。

水平

垂直

横立て

天吊り

※垂直・横立てで天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は水平が加速度 0.3G (リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量						■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)											
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク / リード										
			水平 (kg)	垂直 (kg)			50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	56.6	50 ~ 1100 (50mm毎)	30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	84.9		20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	169.8		10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	339.7		5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	85.1												
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	127.6												
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	255.3												

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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							
	RCS3-SA8R				RCS3P-SA8R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプソ	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
50/100	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-	-	-

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)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
モータ左折返しケーブル背面取出し	MLE	→ B-268	-
モータ左折返しケーブル側面取出し	MLS	→ B-268	-
モータ右折返しケーブル背面取出し	MRE	→ B-268	-
モータ右折返しケーブル側面取出し	MRS	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
ダブルスライド仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:26.9N・m Mb:38.4N・m Mc:63.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

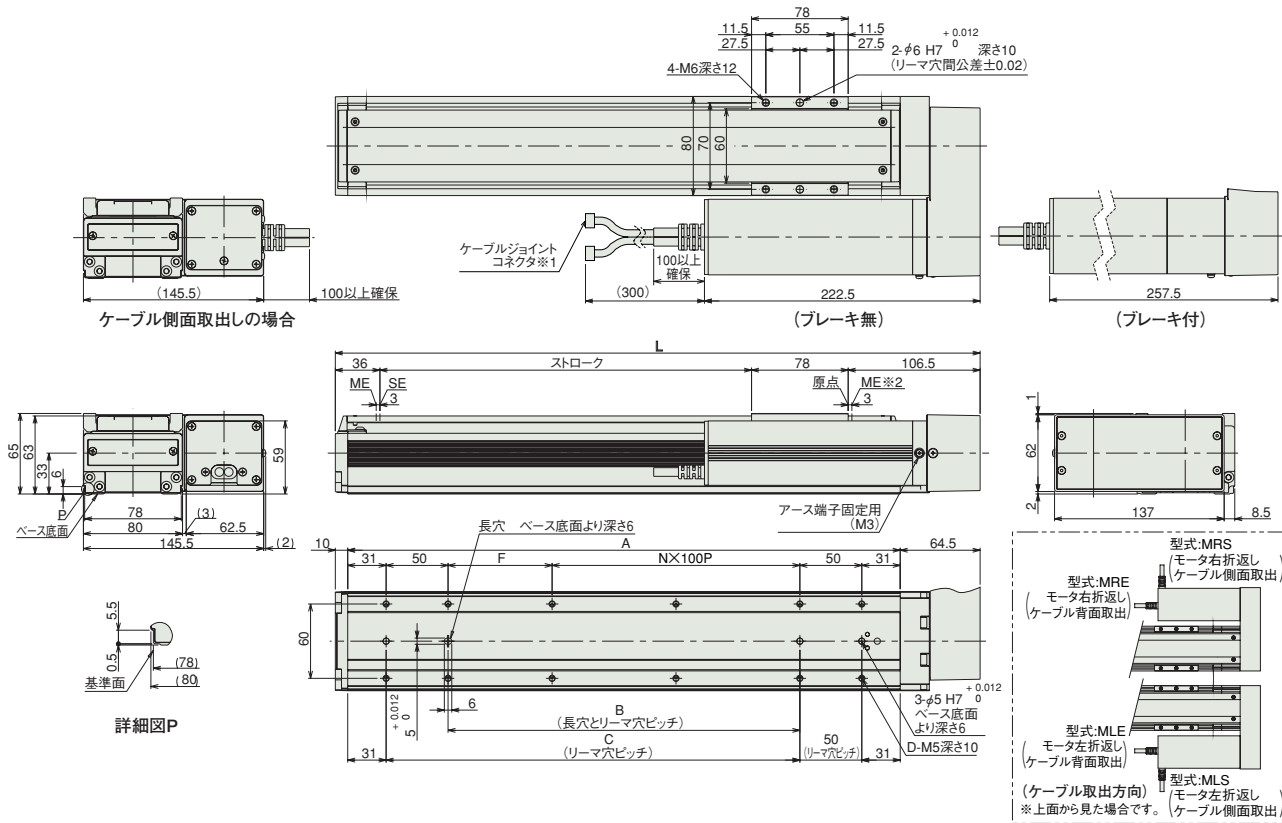
・張出し負荷長の目安/Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下
 (※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- *1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- *2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- * 許容モーメントのオフセット基準位置は、SABCタイプと同様です。(A-140ページ参照)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	
A	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	
B	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
N	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
質量(kg)	ブレーキ無	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9
	ブレーキ付	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3
質量(kg)	ブレーキ無	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1
	ブレーキ付	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラク
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCS3-SS8R

RCS3P-SS8R 高精度仕様

±20μm 標準

±10μm 高精度

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプソ

モータユニット型

モータ折返し

本体幅 80mm

200V ACサーボモータ

鉄ベースタイプ

型式項目		SS8R					T2			オプション	
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				
RCS3 : 標準仕様		WA: バッテリーレスアプソ注	100: サーボモータ	30: 30mm	50: 50mm	T2: SCON	N: 無し	下記オプション			
RCS3P: 高精度仕様		I: インクリメンタル	100W	20: 20mm	1000: 1000mm	M: SCON	P: 1m	価格表参照			
		A: アプソリュート	150W	10: 10mm	50mmピッチ毎設定	S: SSEL	S: 3m	※モータ折返し方向、ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。			
			150W	5: 5mm		M: XSEL-P/Q	M: 5m				
						R: XSEL-R/S	X□□: 長さ指定				
							R□□: ロボットケーブル				

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

注: 高精度仕様(RCS3P)はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は水平が加速度 0.3G (リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- (3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-170ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- (4) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	8	2	56.6	50 ~ 1000 (50mm毎)
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-30-②-T2-③-④	150	30	12	3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-20-②-T2-③-④		20	30	6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-10-②-T2-③-④		10	60	12	255.3	

ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク / リード	最高速度 (mm/s)									
	50~600 (50mm毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000	
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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							
	RCS3-SS8R				RCS3P-SS8R			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプソ	アプソリュート	インクリメンタル	アプソリュート	インクリメンタル	アプソリュート	インクリメンタル	アプソリュート
	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数	モータW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
モータ折返しケーブル背面取出し	MLE	→ B-268	-
モータ折返しケーブル側面取出し	MLS	→ B-268	-
モータ右折返しケーブル背面取出し	MRE	→ B-268	-
モータ右折返しケーブル側面取出し	MRS	→ B-268	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様 []内はRCS3Pの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:43.4N・m Mb:43.4N・m Mc:90.9N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

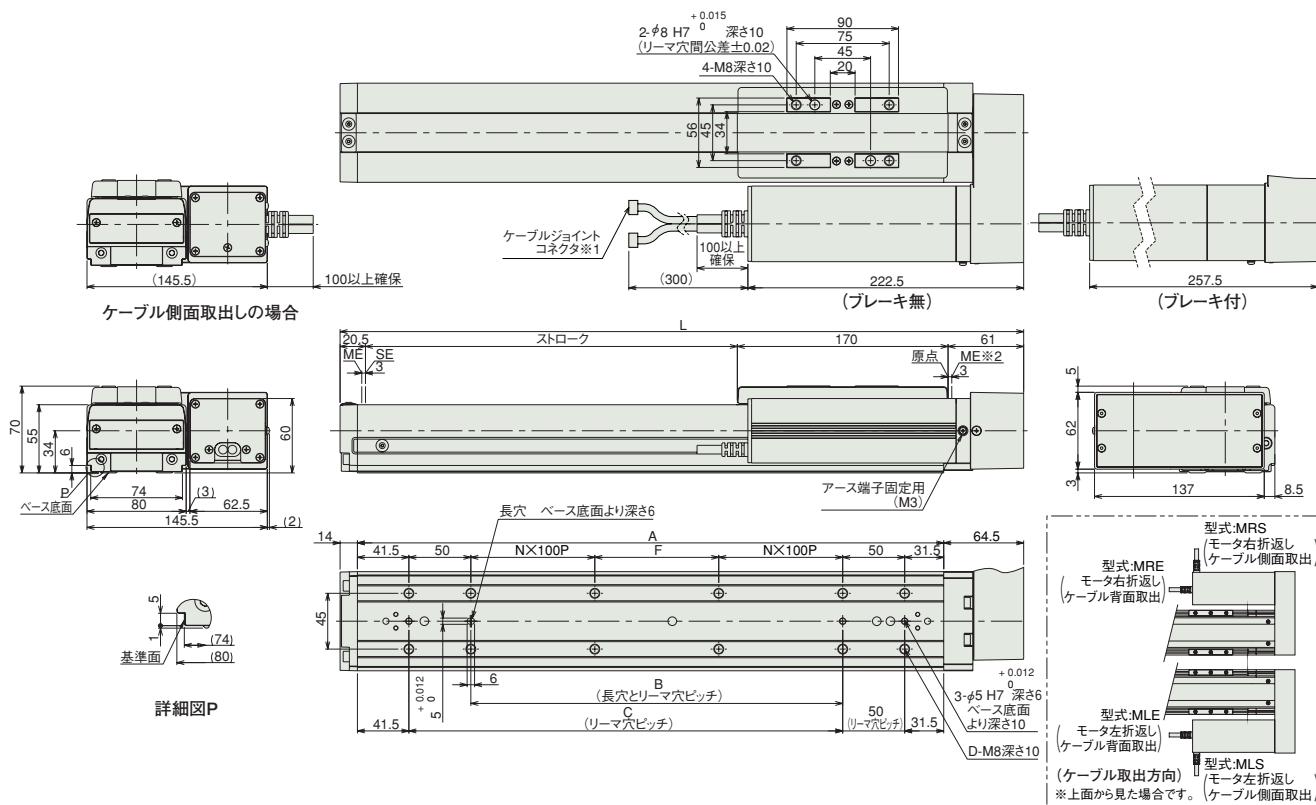
・張出し負荷長の目安/Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
 (※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※ 許容モーメントのオフセット基準位置は、SS8Cタイプと同様です。(A-142ページ参照)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5	1151.5	1201.5	1251.5	
A	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26	
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
N	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
質量 (kg)	プレーキ無	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4
	プレーキ付	6.3	6.8	7.4	7.9	8.5	9.0	9.6	10.1	10.7	11.2	11.8	12.3	12.9	13.4	14.0	14.5	15.1	15.6	16.2	16.7
質量 (kg)	プレーキ無	6.1	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	11.0	11.6	12.1	12.7	13.2	13.8	14.3	14.9	15.4	16.0	16.5
	プレーキ付	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7	16.3	16.8

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ									
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163									
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-					512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189						
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです										256	-	→M-203			
SSEL-CS		2		●	-	●											20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		-	-	●													
注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。																			

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCS3-CT8C

高速
スライド
タイプ

モータ
ユニット
型

モータ
ストレート

本体幅
80
mm

200v
ACサーボ
モータ

■型式項目 **RCS3 - CT8C -** **- 400 - 30 -** **- T2 -**

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

A: アブソリュート 400: サーボモータ 100: 100mm T2: SCON N: 無し 下記オプション
I: インクリメンタル 400W ? XSEL-P/Q P: 1m 価格表参照
500: 500mm M: 5m
(50mmピッチ毎設定) X□□: 長さ指定
R□□: ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の
注意

(1) 本アクチュエータは水平設置限定です。水平横立て及び垂直設置はできませんのでご注意ください。取付け時の注意に関しては巻末-75ページをご参照ください。

(2) 本アクチュエータを動作させる場合は、S字モーションによる加減速設定と制振制御をプログラム中で指定して頂く必要があります。

- RCP6/
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3**
- RCS2
- ISB/
ISPB
- SSPA
- ISA/
ISPA
- ISDB/
ISPDB
- NS
- IF
- FS

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS3-CT8C-①-400-30-②-T2-③-④	400	30	5	—	226	100 ~ 500 (50mm 毎)

記号説明 ① エンコーダ種別 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

ストローク / リード	100 ~ 500 (50mm 毎)
30	2500

②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 アブソリュート/インクリメンタル
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ B-271	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	φ16mm転造ボールネジ
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:144N・m Mb:206N・m Mc:302N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:23.2N・m Mb:33.1N・m Mc:48.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:445mm以下、Mb・Mc方向:445mm以下
 (※) 基準定格寿命20,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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

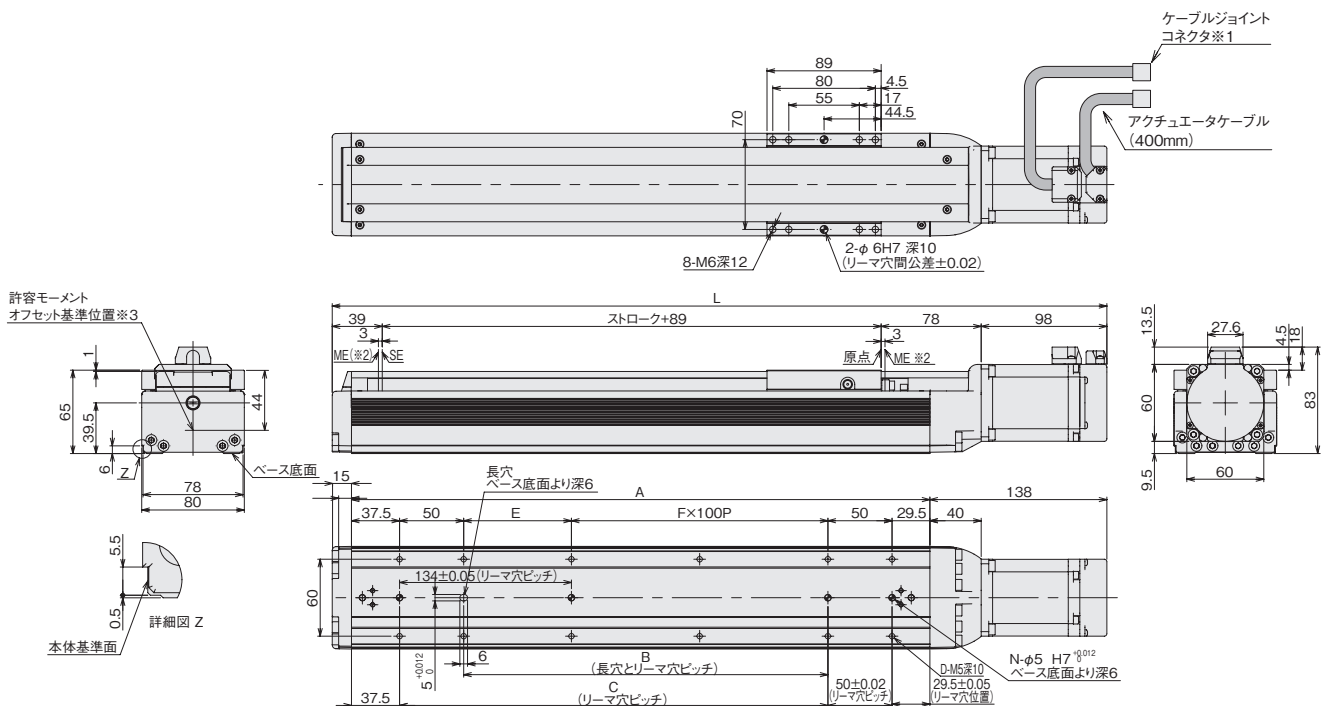


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	404	454	504	554	604	654	704	754	804
A	251	301	351	401	451	501	551	601	651
B	84	134	184	234	284	334	384	434	484
C	134	184	234	284	334	384	434	484	534
D	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	84	34	84	34	84	34	84	34	84
F	0	1	1	2	2	3	3	4	4
N	3	4	4	4	4	4	4	4	4
質量 (kg)	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6	6.3	6.6

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	 	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q		6	三相 AC200V	-	-	●	 	20000	-	→M-255

※XSELでRCS3-CT8Cのみを動作させる場合は、最大3軸の接続となります。

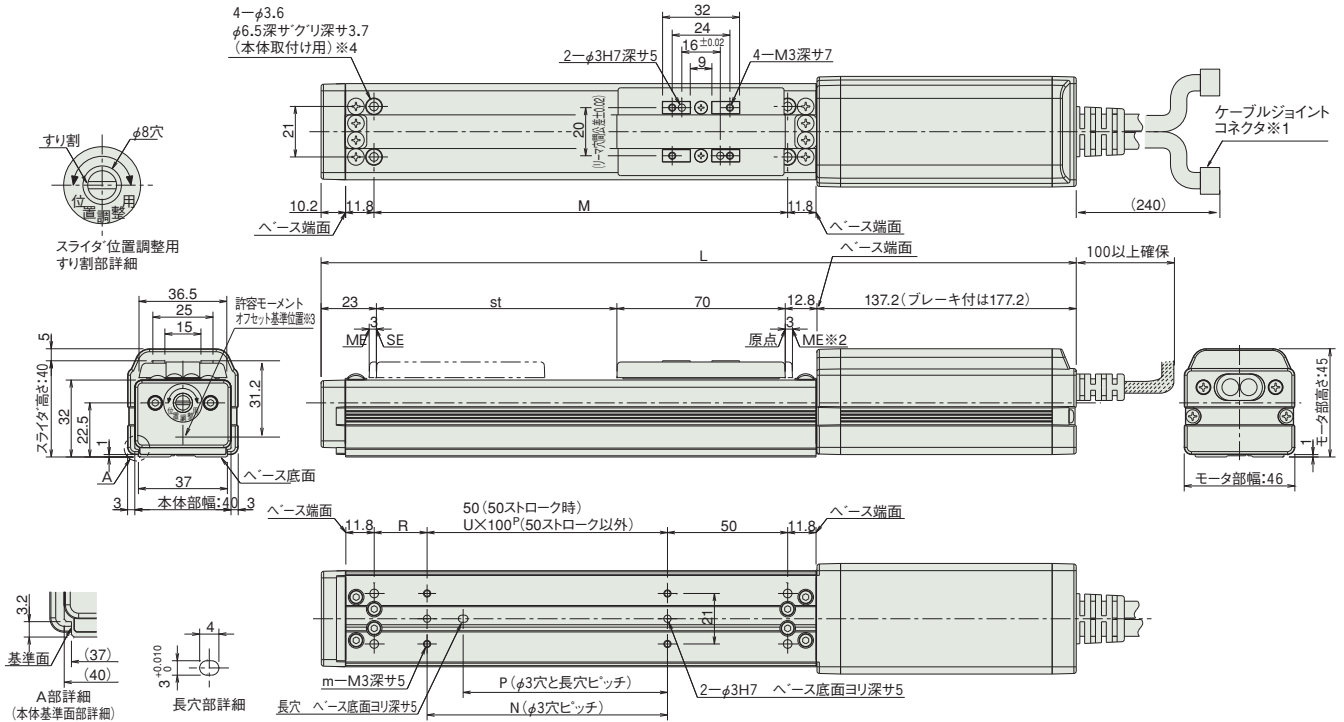
- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP/B
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	ブレーキ無	293	343	393	443	493	543	593	643
	ブレーキ付	333	383	433	483	533	583	633	683
M	122	172	222	272	322	372	422	472	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	
R	22	22	72	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	
質量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SA5C

簡易防塵仕様
 バッテリーレスアプン
 モーターユニット型
 モーターストレート
 本体幅 52mm
 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA5C-WA-20** - - - **T2** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン 20: サーボモーター 20W 20: 20mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション価格表参照
 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm 500: 500mm (50mmピッチ毎設定) MCON P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
 XSEL-P/Q XSEL-R/S R□□: ロボットケーブル

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

高加減速対応
 (リード3は除く)

- CE RoHS
- ※CEはオプションになります。
- 水平 垂直
- 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
 選定上の注意
- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が0.8G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5C-WA-20-20- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5C-WA-20-12- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5C-WA-20-6- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5C-WA-20-3- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>		3	12	4	65.7	

記号説明 ストローク ケーブル長 オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 450 (50mm毎)		500 (mm)
	20	1300 (800)	1300 (800)
12	800	760	760
6	400	380	380
3	200	190	190

※()内は垂直使用の場合(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
フート金具	FT	→ B-261	-
高加減速対応	HA	→ B-265	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
 ※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

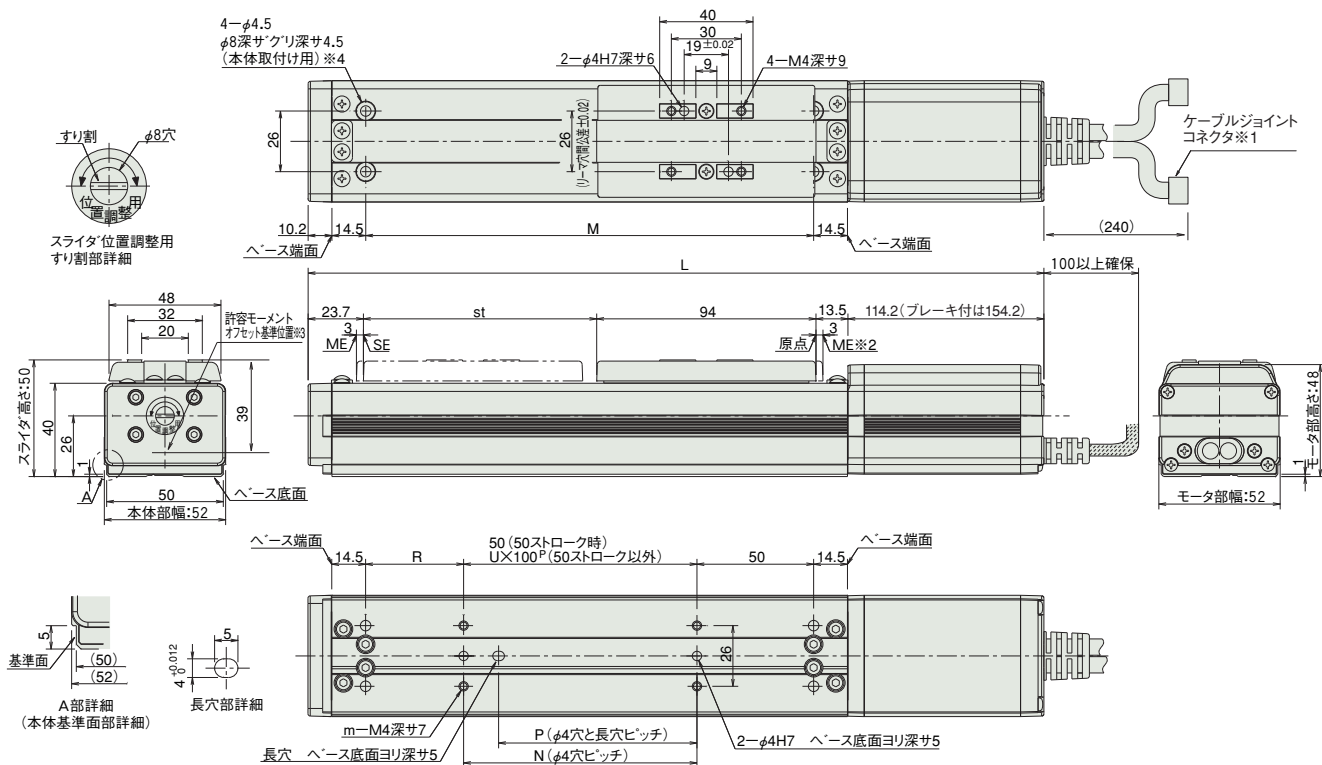
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する際の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	745.4
	ブレーキ付	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	785.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SA6C

簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA6C-WA-30** - - - **T2** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプ
30: サーボモーター 30W
20: 20mm
12: 12mm
6: 6mm
3: 3mm
50: 50mm
600: 600mm (50mmピッチ毎設定)

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

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

下記オプション価格表参照

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



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

高加減速対応
(リード3は除く)



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード3は0.2G)、高加減速対応が1G(リード3は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割(右ページ寸法図参照)が装着されます。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6C-WA-30-20-①-T2-②-③	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6C-WA-30-12-①-T2-②-③		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6C-WA-30-6-①-T2-②-③		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6C-WA-30-3-①-T2-②-③		3	18	6	96.8	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	20	1300 (800)	1160 (800)	990 (800)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

※()内は垂直使用の場合(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
CE対応	CE	→ B-254	—
フット金具	FT	→ B-261	—
高加減速対応	HA	→ B-265	—
原点確認センサ	HS	→ B-265	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

※高加減速対応とスライダ部ローラ仕様の併用は出来ません。
※リード3は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

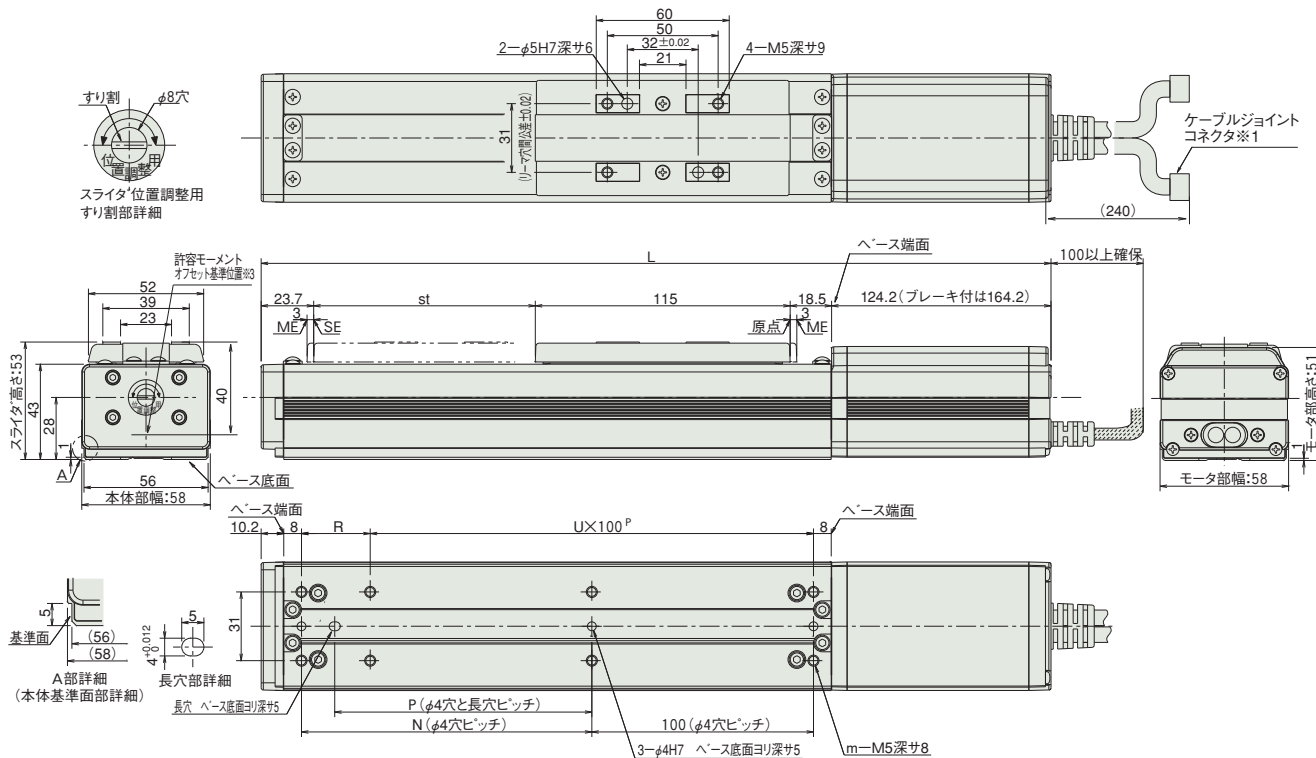
※張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb/Mc方向220mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
ブレーキ付	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SA7C

簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 73mm 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA7C-WA-60** - - - **T2** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン 60: サーボモーター 60W 24: 24mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション価格表参照
 16: 16mm 8: 8mm 800: 800mm (50mmピッチ準拠) M: SCON P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
 4: 4mm XSEL: P/Q XSEL-R/S R□□: ロボットケーブル

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

高加減速対応
(リード4は除く)

- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT**
選定上の注意
- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速対応が1G(リード24と8は0.8G、リード4は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
 - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SA7C-WA-60-24-①-T2-②-③	60	24	8	1.4	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7C-WA-60-16-①-T2-②-③		16	12	3	
RCS2-SA7C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25	6	
RCS2-SA7C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	40	12	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)
24	1200	960	720
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50/100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	ベース	-
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ページをご参照ください。	

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
高加減速対応	HA	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様

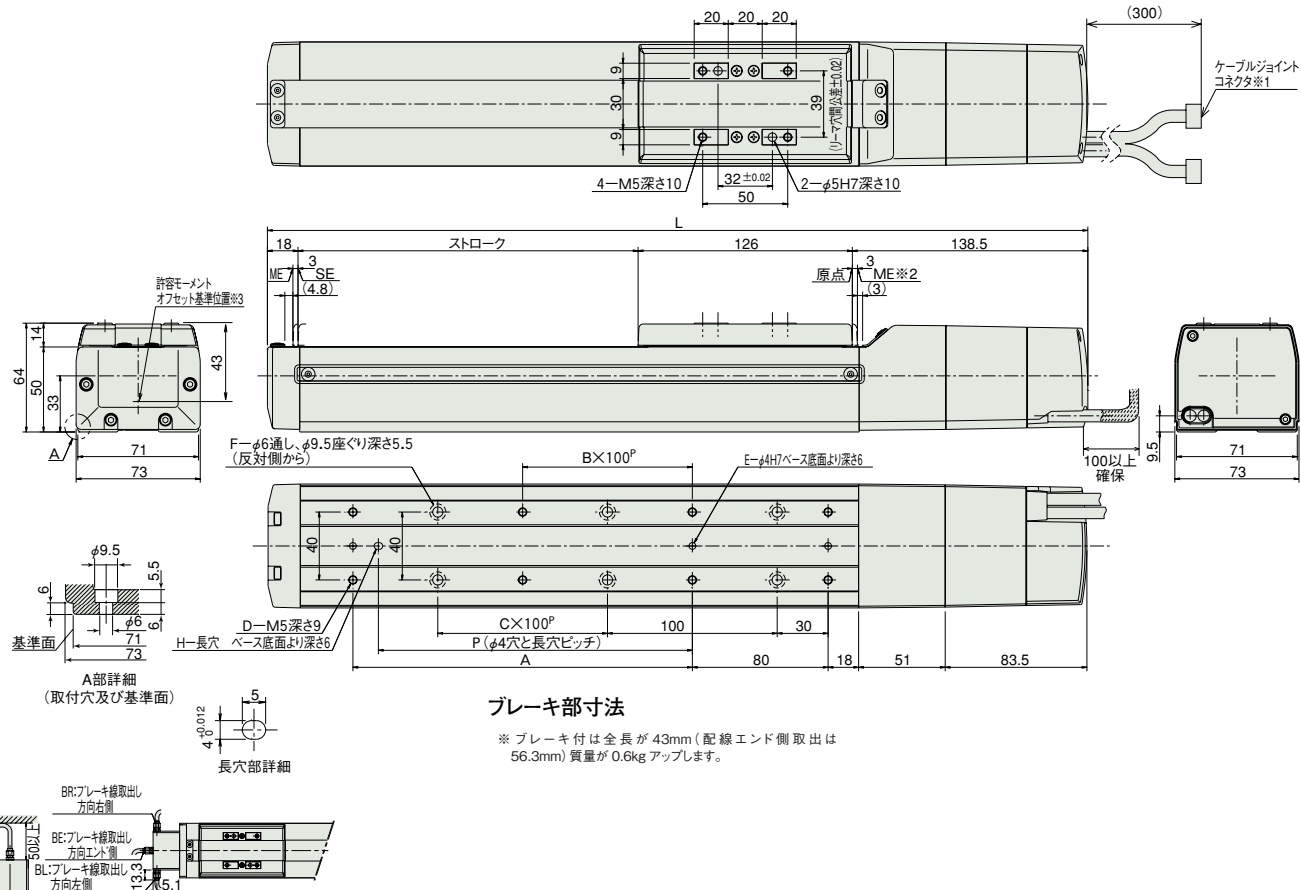
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)
*張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下	
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

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

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SS7C

簡易防塵仕様 モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 60mm 200V ACサーボモーター 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCS2-SS7C** - [] - **60** - [] - [] - **T2** - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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 60:サーボモーター 20:20mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション
A:アブソリュート 60W 12:12mm 600:600mm MSCON P:1m 価格表参照
(50mmピッチ毎認定) XSEL S:3m R:長さ指定
XSEL-P/Q M:5m R [] [] :ロボットケーブル
XSEL-R/S

※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。



※垂直・横立て天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7C-①-60-20-②-T2-③-④	60	20	9	2.4	51	50~600 (50mm毎)
RCS2-SS7C-①-60-12-②-T2-③-④		12	15	4	85	
RCS2-SS7C-①-60-6-②-T2-③-④		6	30	8	170	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)
20	1000	-	830
12	600	580	470
6	300	290	230

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	-

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライド部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライド仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N・m Mb:79.4N・m Mc:172.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:17.9N・m Mb:17.9N・m Mc:39.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

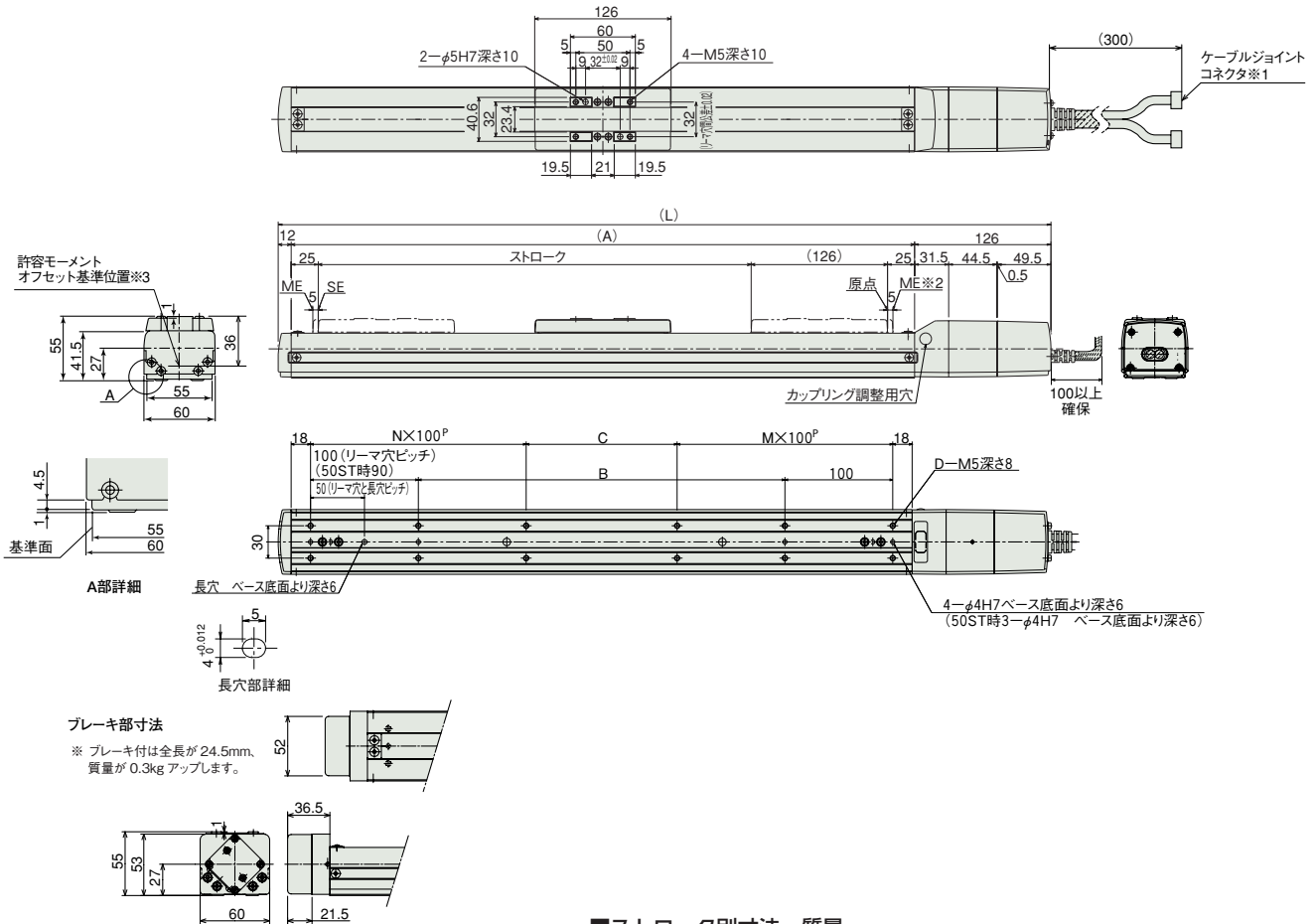
・張出し負荷長の目安 / Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	2.9	3.2	3.5	3.8	4.2	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.4

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCS2-SA4D

簡易防塵仕様

モータ直結型

モータストレート

本体幅
40mm

200V
ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-SA4D** - [] - **20** - [] - [] - **T2** - [] - []

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

I:インクリメンタル 20:サーボモータ 10:10mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション
A:アブソリュート 20W 5:5mm 300:300mm M:5m X□□:長さ指定
2.5:2.5mm (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S R□□:ロボットケーブル

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



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

■アクチュエータ仕様

■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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4D-①-20-10-②-T2-③-④	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCS2-SA4D-①-20-5-②-T2-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4D-①-20-2.5-②-T2-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

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	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N・m Mb:9.90N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

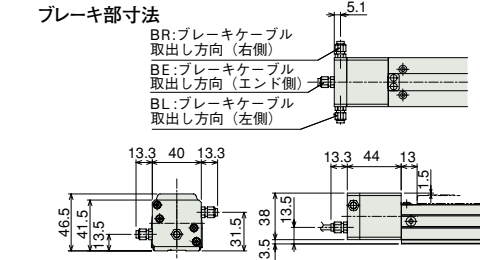
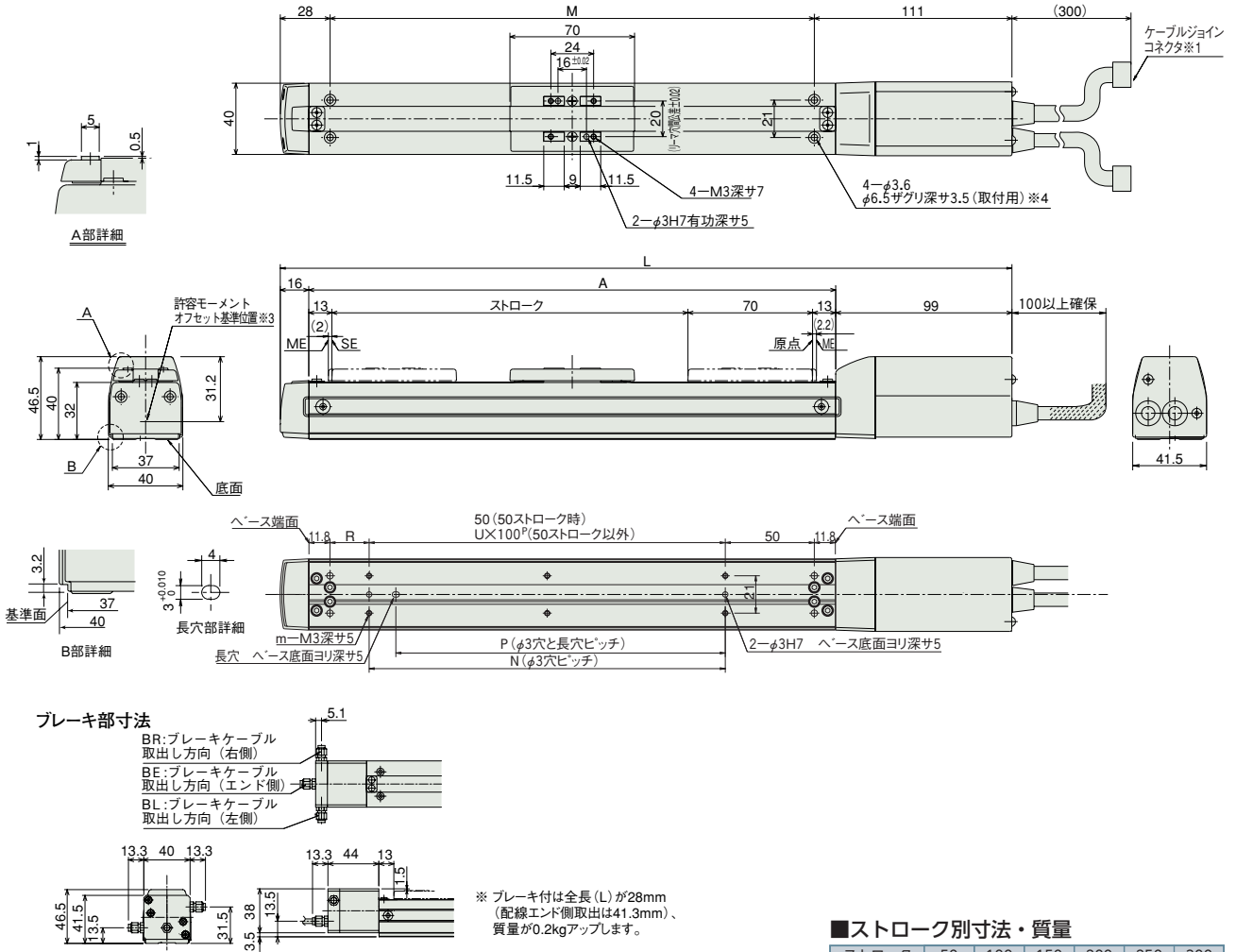
・張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。



※ブレーキ付は全長(L)が28mm
(配線エンド側取出は41.3mm)、
質量が0.2kgアップします。

■ 適用コントローラ

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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPb
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SA5D

簡易防塵仕様
モータ直結型
モータストレート
本体幅 52mm
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-SA5D** - [] - **20** - [] - [] - **T2** - [] - []
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション
 A:アブソリュート 20W 6:6mm 500:500mm M:5m X□□:長さ指定
 (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S R□□:ロボットケーブル

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



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

■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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5D-①-20-6-②-T2-③-④		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12	4	65.7	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライド部ローラ仕様	SR	→ B-274	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

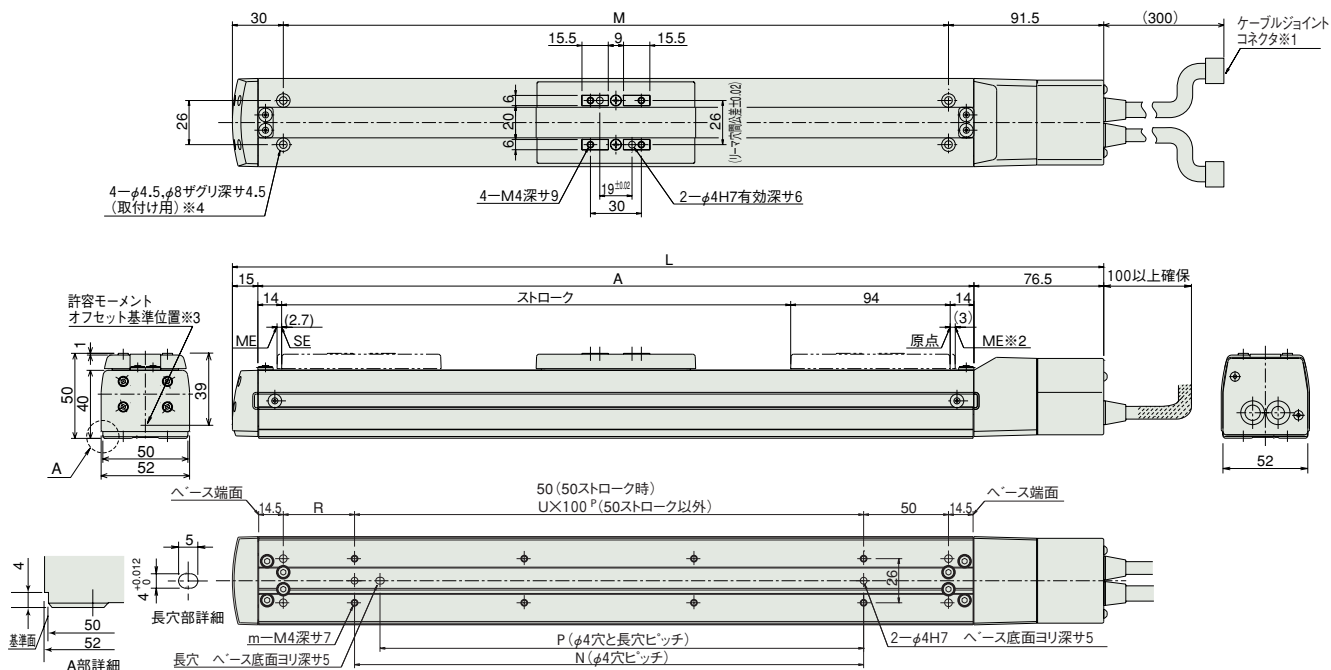
・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

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

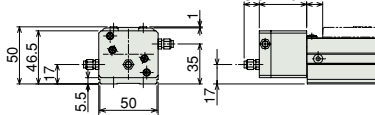


ブレーキ部寸法

BR:ブレーキ取出し方向右側

BE:ブレーキ取出し方向エンド側

BL:ブレーキ取出し方向左側



※ ブレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCS2-SA6D

簡易防塵仕様

モータ直結型

モータストレート

本体幅
58mm

200V
ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2-SA6D** - [] - **30** - [] - [] - **T2** - [] - []

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

I: インクリメンタル 30: サーボモータ 12: 12mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション
 A: アブソリュート 30W 6: 6mm 50: 50mm M: 1m P: 1m S: 3m 価格表参照
 3: 3mm 600: 600mm (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル

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

CE **RoHS**

※CEはオプションになります。

水平 垂直

横立て 天吊り

※垂直・横立て天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

■アクチュエータ仕様

■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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6D-①-30-6-②-T2-③-④		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18	6	96.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	I (インクリメンタル)	A (アブソリュート)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→ B-253	-
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→ B-253	-
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-

■アクチュエータ仕様

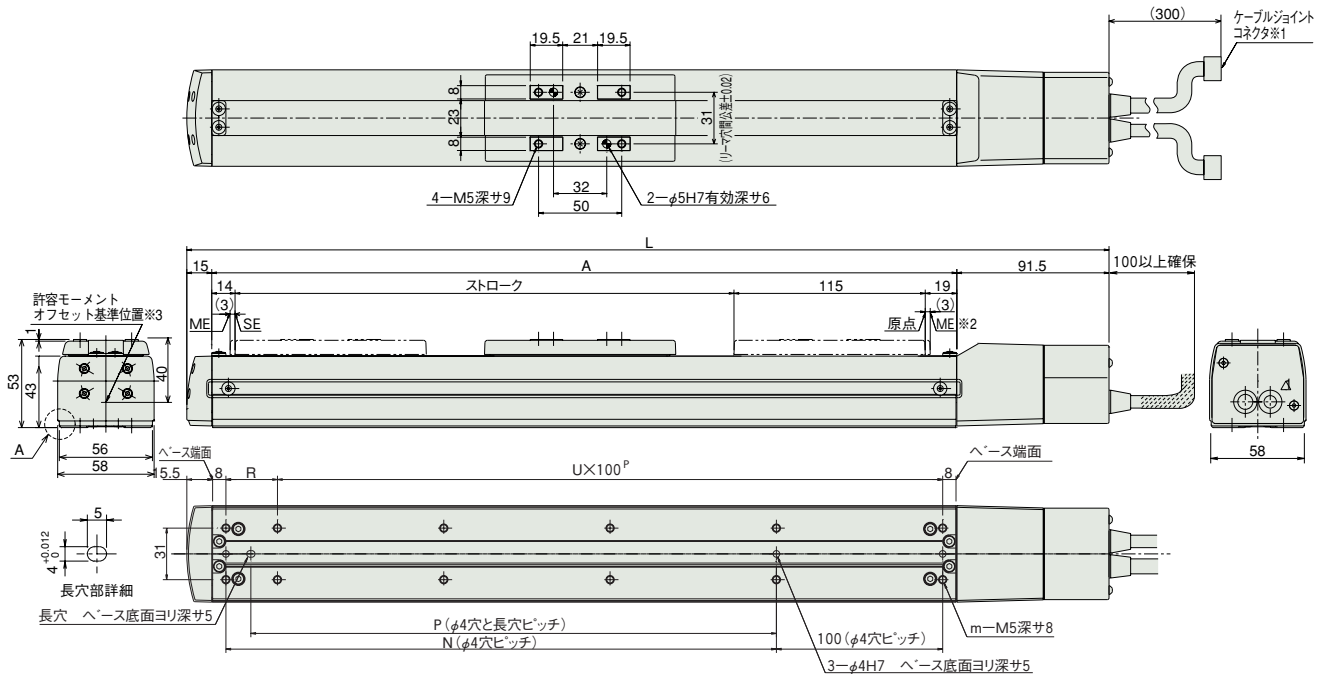
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb/Mc方向220mm以下
 (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

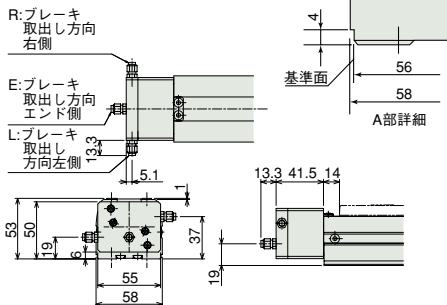
寸法図

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



ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付は全長(L)が26.5mm
(配線エンド側取出は39.8mm)、
質量が0.3kgアップします。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SA4R

- 簡易防塵仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 40mm
- 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2 - SA4R - WA - 20** - □ - □ - **T2** - □ - □

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

WA: バッテリーレスアプン 20: サーボモータ 20W 10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm 50: 50mm 400: 400mm (50mmピッチ毎設定)

T2: SCON M5CON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S

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

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

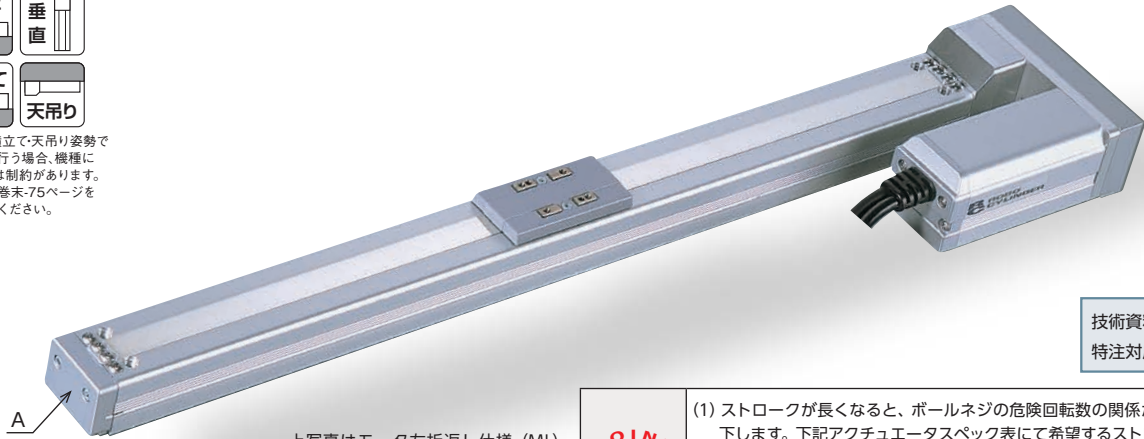
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。



- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

■アクチュエータ仕様

■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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4R-WA-20-10-①-T2-②-③	20	10	4	1	19.6	50~400 (50mm毎)
RCS2-SA4R-WA-20-5-①-T2-②-③		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4R-WA-20-2.5-①-T2-②-③		2.5	8	4.5	78.4	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 400 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
スライダスペーサ	SS	→ B-274	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:6.90N・m Mb:9.90N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:3.29N・m Mb:4.71N・m Mc:8.07N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCS2-SA5R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 52mm | 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2-SA5R-WA-20** - - - **T2** - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン | 20: サーボモーター 20W | 12: 12mm | 50: 50mm | T2: SCON | N: 無し | 下記オプション | 価格表参照 | 価格表参照 | ※モーター折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※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。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

A 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。



- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータ仕様

リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA5R-WA-20-12-①-T2-②-③	20	12	4	1	16.7	50~500 (50mm毎)
RCS2-SA5R-WA-20-6-①-T2-②-③		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5R-WA-20-3-①-T2-②-③		3	12	4	65.7	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

リード	50 ~ 450 (50mm 毎)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

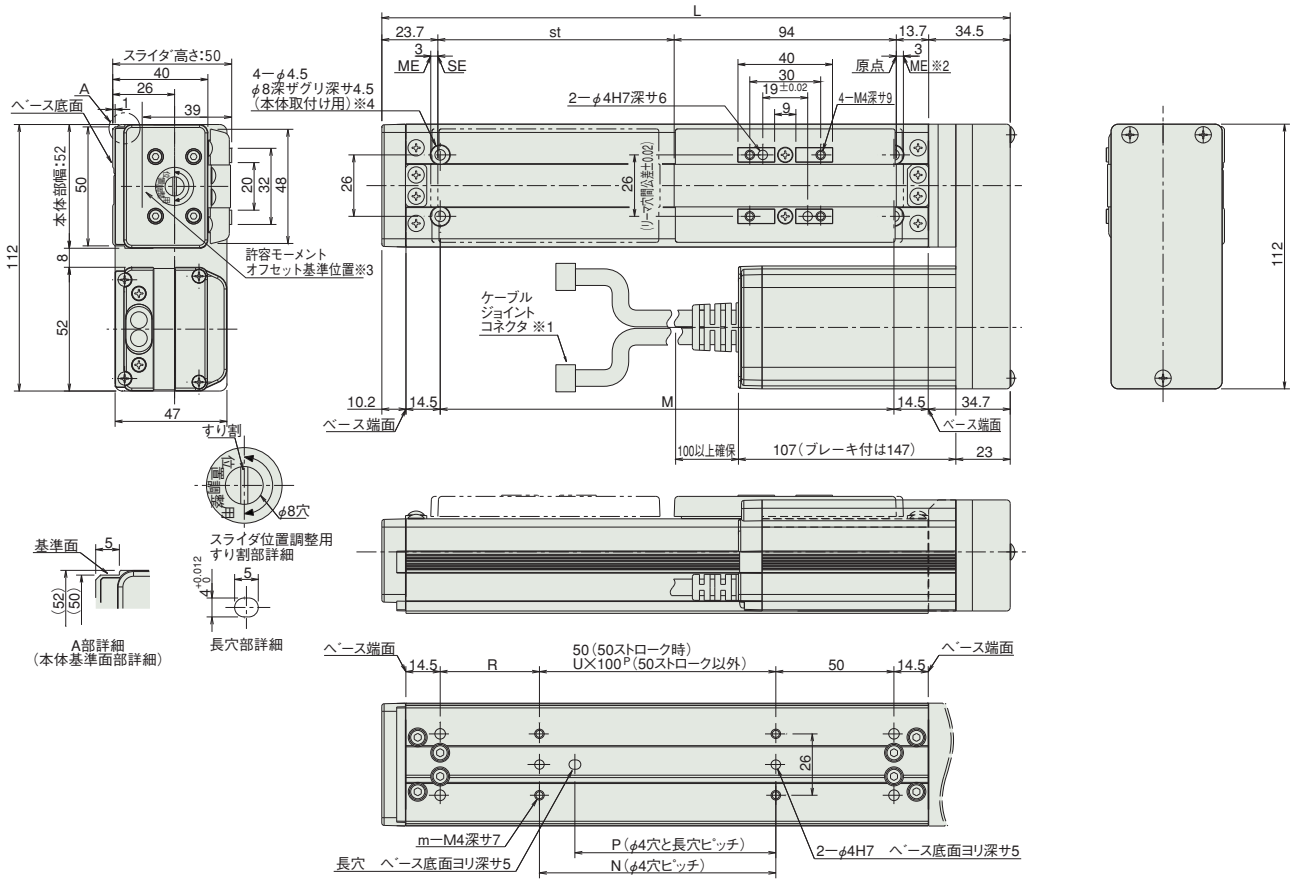
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:5.81N・m Mb:8.30N・m Mc:14.8N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。
- ※4 ベース上面の取付穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、ベース上面の取付穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
質量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SA6R

簡易防塵仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 58mm | 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2 - SA6R - WA - 30 - [] - [] - T2 - [] - []**

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - 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

WA: バッテリーレスアプン | 30: サーボモーター 30W | 12: 12mm | 50: 50mm | T2: SCON | N: 無し | 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。

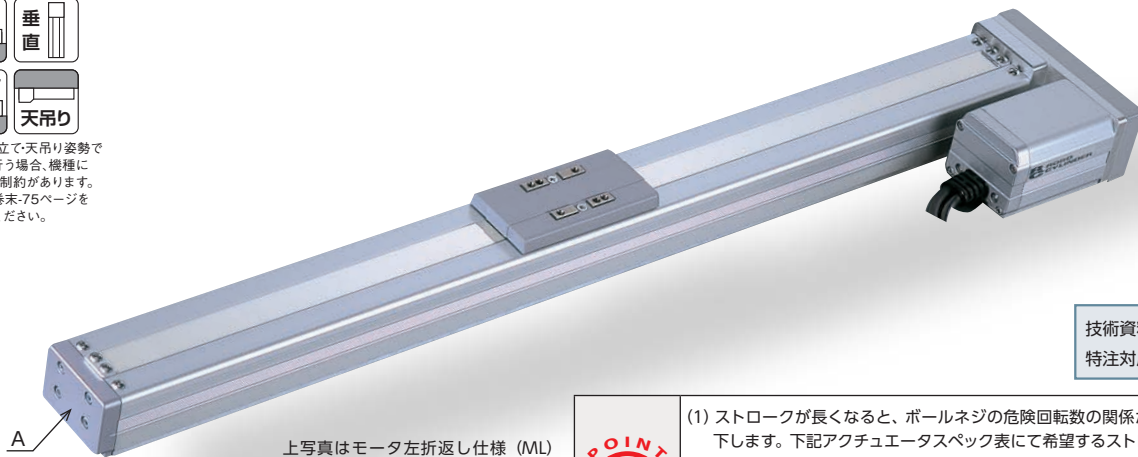
下記オプション価格表参照
※モーター折返し方向はML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。



- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

※製品は上写真A部にスライダ位置調整用すり割 (右ページ寸法図参照) が装着されます。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

アクチュエータ仕様

① リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6R-WA-30-12-①-T2-②-③	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (50mm毎)
RCS2-SA6R-WA-30-6-①-T2-②-③		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6R-WA-30-3-①-T2-②-③		3	18	6	96.8	

② ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

② ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点確認センサ	HS	→ B-265	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

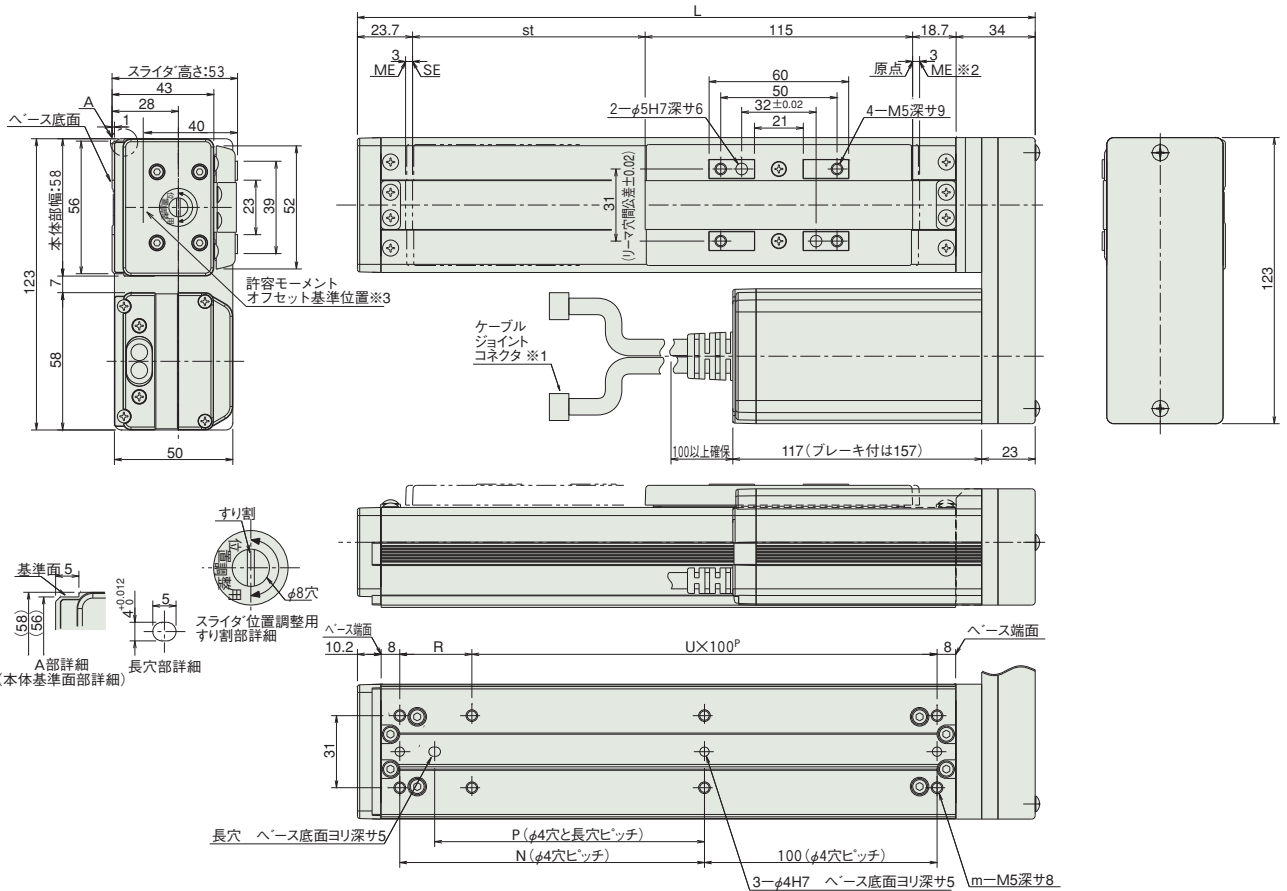
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.3N・m Mb:54.7N・m Mc:81.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向220mm以下 Mb/Mc方向220mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※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 ※プレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注
コントローラによって
対応しているネットワ
ークの種類が異なります。
詳細は参照ページを
ご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPb
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

RCS2-SA7R

簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 73mm 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2 - SA7R - WA - 60 -** - - **T2** - -

シリーズ タイプ エンコーダ種類 モーター種類 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

WA: バッテリーレスアプン 60: サーボモーター 60W 16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm 50: 50mm 800: 800mm (50mmピッチ毎認定)

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
※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※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。



※垂直・横立て天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータ仕様

① リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12	3	63.8	50~800 (50mm毎)
RCS2-SA7R-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7R-WA-60-4-①-T2-②-③		4	40	12	255.0	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

② ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~600 (50mm毎)	~700 (mm)	~800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—

② ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	—
CE対応	CE	→ B-254	—
原点逆仕様	NM	→ B-271	—
モーター左折返し仕様	ML	→ B-267	—
モーター右折返し仕様	MR	→ B-267	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	—
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:50.4N・m Mb:71.9N・m Mc:138.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:20.7N・m Mb:29.6N・m Mc:56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向230mm以下 Mb・Mc方向230mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60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-80ページの図をご確認ください。

RCS2-SS7R

簡易防塵仕様 モータユニット型 モータ折返し 本体幅 60mm 200V ACサーボモータ 鉄ベースタイプ

■型式項目 **RCS2-SS7R** - [] - **60** - [] - [] - **T2** - [] - []
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 60:サーボモータ 12:12mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション
 A:アブソリュート 60W 6:6mm 600:600mm M:5m S:3m P:1m 価格表参照
 (50mmピッチ指定) XSEL-P/Q M:5m S:3m P:1m ※モータ折返し方向は
 XSEL-R/S X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル ML/MRどちらかの
 記号を必ずご記入ください。

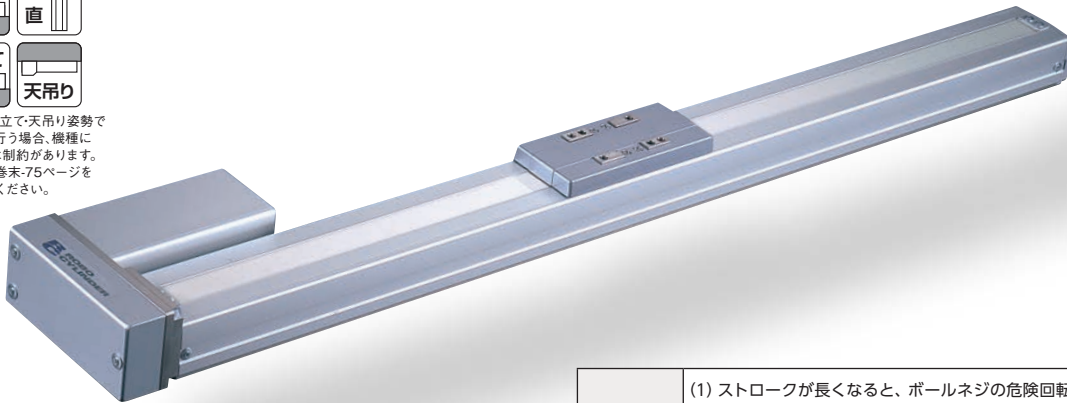
※コントローラは付属しません。
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※垂直・横立て天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- 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仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

アクチュエータ仕様

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7R-①-60-12-②-T2-③-④	60	12	15	4	85	50~600 (50mm 毎)
RCS2-SS7R-①-60-6-②-T2-③-④		6	30	8	170	

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 ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 500 (50mm 毎)	550 (mm)	~ 600 (mm)
12	600	580	470
6	300	290	230

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	アブソリュート A
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ B-253	-
CE対応	CE	→ B-254	-
原点逆仕様	NM	→ B-271	-
モータ左折返し仕様	ML	→ B-267	-
モータ右折返し仕様	MR	→ B-267	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ B-274	-
ダブルスライダ仕様	W	→ B-276	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:79.4N・m Mb:79.4N・m Mc:172.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:17.9N・m Mb:17.9N・m Mc:39.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

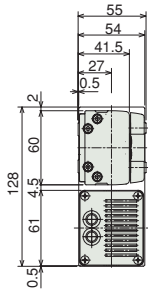
・張出し負荷長の目安/Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
 (※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

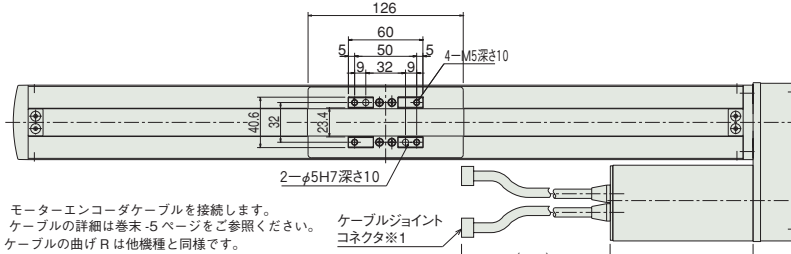
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



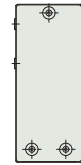
※基準面はSS7Cタイプと同様です。(A-202 ページ参照)
※許容モメントオフセット基準位置は、SS7Cタイプと同様です。(A-202 ページ参照)



※ 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※ 原点逆仕様の場合はモータ側の寸法 (ME から原点までの距離) と反モータ側の寸法が逆になります。

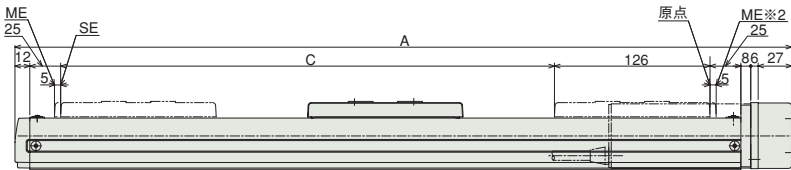


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

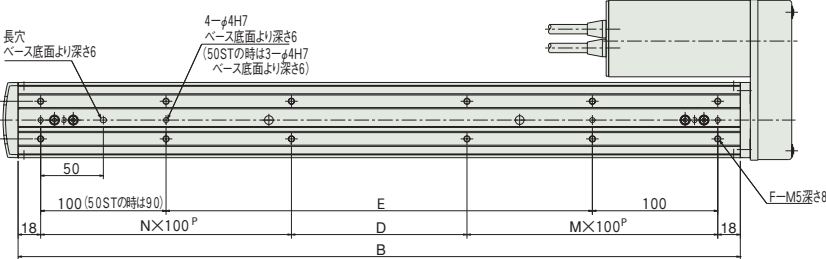
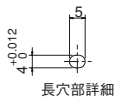


※2 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

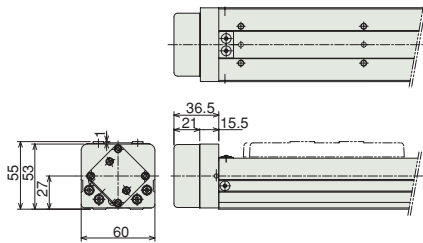
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



※ ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



ブレーキ部寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
E	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
F	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
質量 (kg)	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- 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 クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS