G

Μ

RCP3

RCA₂

RCS3

RCS2

RCA

テーブルタイプ/アームタイプ フラットタイプ

RCP6 RCA2 RCS3 RCA RCS2 RCP6S RCP3

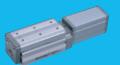




RCP6/RCP6S -TA6R



RCP3-TA3C



RCP3/RCA2 -TA5C



RCP3/RCA2 -TA4R



RCP3/RCA2 -TA5R







RCA2-TWA3NA



RCA2-TFA3NA



RCS3-CTZ5C



RCS2-TCA5N



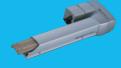
RCS2-TWA5N



RCS2-TFA5N



RCS2-F5D



RCA/RCS2-A4R

テーブルタイプ/アームタイプ/フラットタイプ

性能 (スペック) 確認 RCP6(S)-TA4C RCP6(S)-TA6C RCP6(S)-TA7C RCP6(S)-TA4R RCP6(S)-TA4R RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA7R 細小型テーブルタイプ RCP3-TA3C RCP3-TA4C	C-3 C-7 C-9 C-11 C-13 C-15 C-17 C-19 C-21 C-23 C-25 C-27
RCP6(S)-TA6C RCP6S パルスモータ RCP6(S)-TA4R RCP6(S)-TA4R RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA7R 細小型テーブルタイプ RCP3-TA3C RCP3-TA4C	C-9 C-11 C-13 C-15 C-17 C-19 C-21 C-23 C-25
RCP6 (S)-TA7C RCP6(S)-TA4R RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA7R M小型テーブルタイプ RCP3-TA3C RCP3-TA4C	C-11 C-13 C-15 C-17 C-19 C-21 C-23 C-25
RCP6S パルスモータ 細小型テーブルタイプ 細小型テーブルタイプ RCP6(S)-TA4R RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA7R RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA7R	C-13 C-15 C-17 C-19 C-21 C-23 C-25
パルスモータ RCP6(S)-TA6R RCP6(S)-TA7R 細小型テーブルタイプ RCP3-TA3C RCP3-TA4C	C-15 C-17 C-19 C-21 C-23 C-25
RCP6(S)-TA7R 細小型テーブルタイプ RCP3-TA3C RCP3-TA4C	C-17 C-19 C-21 C-23 C-25
細小型テーブルタイプ RCP3-TA3C RCP3-TA4C	C-19 C-21 C-23 C-25
RCP3-TA4C	C- 21 C- 23 C- 25
	C- 23 C- 25
	C- 25
テーブルタイプ <u>RCP3-TA5C</u>	
RCP3-TA6C	
RCP3 RCP3-TA7C	
パルスモータ 細小型テーブルタイプ RCP3-TA3R	C- 29
RCP3-TA4R	C- 31
テーブルタイプ <u>RCP3-TA5R</u>	C- 33
RCP3-TA6R	C- 35
RCP3-TA7R	C- 37
細小型テーブルタイプ RCA2-TCA3NA	C- 39
RCA2-TCA4NA	C- 41
RCA2-TWA3NA	C- 43
RCA2-TWA4NA	C- 45
RCA2-TFA3NA	C- 47
RCA2-TFA4NA	C- 49
RCA2 RCA2-TA4C	C- 51
サーボモータ24V テーブルタイプ RCA2-TA5C	C- 53
RCA2-TA6C	C- 55
RCA2-TA7C	C- 57
細小型テーブルタイプ RCA2-TA4R	C- 59
テーブルタイプ RCA2-TA5R	C- 61
RCA2-TA6R	C- 63
RCA2-TA7R	C- 65
アームタイプ RCA-A4R	C- 75
RCA RCA-A5R	C- 77
サーボモータ 24V RCA-A6R	C- 79
PCS3 テーブルタイプ RCS3-CTZ5C	C- 67
RCS3	C- 07
如小田二 ブルタイプ ロロロス エロステト	0.60
細小型テーブルタイプ RCS2-TCA5N RCS2-TWA5N	C- 69 C- 71
RCS2-TWA5N RCS2-TFA5N	C- 71
RCS2 アームタイプ RCS2-A4R	C- 73
サーボモータ200V RCS2-A5R	C-81
RCS2-A6R	C- 85
フラットタイプ RCS2-F5D	C- 87
オプション	D- 83

A スライダ アイプ В

C テーブル・ アームフラット D

Е F

G

H テーブル トップ

Μ

RCP6/ RCP6S

RCA2

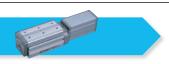
RCS3

RCS2 RCA

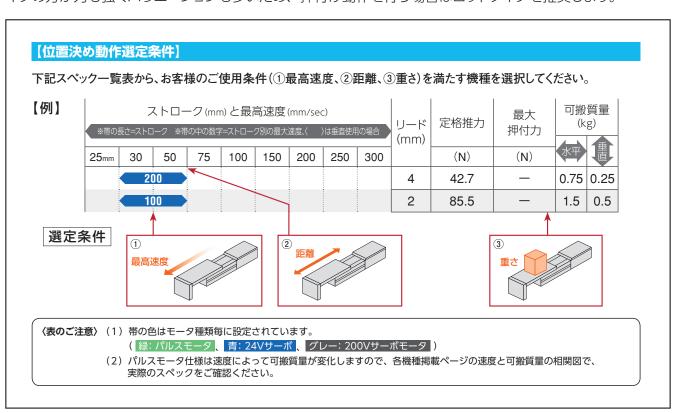
G

性能(スペック)確認

テーブルタイプ



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



テーブルタイプ ストローク(mm) と最高速度(mm/sec) 可搬質量 定格 最大 コントローラ (kg) エンコーダ 型式 掲載 シリーズ 外 観 / ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、〈 〉は垂直使用の場合 推力 押付力 入力電源 ページ 種 類 ※□はモータ形状を表します。 圕 水平 25_{mm} 30 50 75 100 150 200 250 300 350 (N) (N) 16 48 3 1 RCP6(S)-785 (700) 10 77 4 2.5 C-**7 TA4**(シングルブロック) C-**13** 5 5 155 5 195 2.5 310 5 10 785 (700) 680 10 77 2.5 8 RCP6(S)-C-**7** 340 5 10 5 390 155 **TA4** (ダブルブロック) C-**13** 195 170 2.5 310 10 10 1120 (800 20 56 5 1 RCP6(S)-800 12 3 93 8 C-**9 TA6**(シングルブロック) C-**15** 400 6 185 10 6 200 3 W **⊕ 24V** 370 10 12 **575** 12 93 15 3 RCP6(S)-C-**9** 6 185 20 6 TA6 C-**15** (ダブルブロック) 3 370 20 12 24 112 10 3 RCP6(S) 16 12 7 RCP6(S)-168 C-11 8 336 16 15 (シングルブロック) 210 4 673 15 20 3 1080 (860) 24 182 10 RCP6(S)-7 700 (560) 16 273 12 C-**17** TA7R 8 547 15 16 (シングルブロック) 210 4 1094 15 20 7 16 168 25 RCP6(S)-420 (350) 8 336 30 16 TA7C C-11 (ダブルブロック) 4 673 30 24 700 (560) 16 273 25 7 RCP6(S)-420 (350) 8 547 30 16 **TA7R** (ダブルブロック) C-17 4 1094 30 24 ~0.3 300 (200) 6 15 ~0.7 C-**19** RCP3-TA3 200 (133) 4 22 ~1.4 ~0.6 C-**29** 2 100 (67) 45 ~2 ~1 6 ~1 300 25 ~0.5 C-**21** _ 200 4 ~2 ~1 RCP3-TA4 37 C-**31** 100 2 ~1.5 75 ~3 ~1 **⊕ 24V** 465 (400) 10 34 ~2 C-**23** RCP3 RCP3-TA5 5 68 ~4 ~1.5 **2**100V C-**33** 125 2.5 136 ~6 ~3 **≥230V** 12 60 ~4 ~1 C-**25** 6 110 ~6 ~2 RCP3-TA6 C-**35** 3 189 ~8 ~4 600 (580) 12 ~1 C-**27** C-**37** 6 110 ~8 ~2 RCP3-TA7 3 ~10 ~4 ※〈 〉内は垂直使用の場合 ■ インクリメンタル W = バッテリレスアプソ -

(注) RCP6(S)のシングルブロックは標準品、ダブルブロックはオプション対応品です。

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

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 スカラ ロボット K クリーン

クリーク 仕様 L 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

性能(スペック)確認

テーブル	タイプ															
J — J //		ストローク(mm) と最高速度(mm/sec)			定格	最大	可搬									
シリーズ	外観	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、()は垂直使	用の場合	リード (mm)	推力	押付力	(k	-	エンコーダ 種 類	コントローラ 入力電源		式 ジ状を表します。	掲 載ページ			
		25 _{mm} 30 50 75 100 150 200 250	300	4	(N)	(N)	水平	1								
		100		2	42.7 85.5	_	0.75 1.5	0.25			RCA2-	_	C- 39			
		50		1	170.9	_	3	1			TCA3NA (ボールネジ)		C-39			
		200		4	25.1	_	0.25	0.125			D040					
		100	-	2	50.3	_	0.5	0.25			RCA2- TCA3NA	_	C- 39			
		50		1	100.5	_	1	0.5			(すべりネジ)					
		〈220〉 【270】【300】		6	33.8	_	2	0.5			RCA2-					
		200		4	50.7	_	3	0.75			TCA4NA (ボールネジ)	_	C- 41			
		100		2	101.5	_	6	1.5			(// ////)					
		200		6	19.9	_	0.25	0.125			RCA2-	_	C- 41			
		100		2	29.8	_	0.5	0.25			TCA4NA (すべりネジ)	_	C-41			
		200		4	42.7	_	0.75	0.25			2010					
		100		2	85.5	_	1.5	0.5			RCA2- TWA3NA —	_	C- 43			
		50		1	170.9	_	3	1			(ボールネジ)					
		200		4	25.1	_	0.25	0.125			RCA2-					
		100		2	50.3		0.5	0.25			TWA3NA	TWA3NA	TWA3NA	_	C- 43	
		50		1	100.5	_	1	0.5			(すべりネジ)					
		(220) 270 300		6	33.8	_	2	0.5			RCA2-					
		200		4	50.7	_	3	0.75			TWA4NA (ボールネジ)		TWA4NA (ボールネジ)		_	C- 45
		220 300		6	101.5	_	6 0.25	1.5 0.125								
		200		4	29.8	_	0.25	0.125			RCA2- TWA4NA	_	C- 45			
	1000	100		2	59.7	_	1	0.5		⊕ 24V	(すべりネジ)		C- 43			
RCA2		200		4	42.7	_	0.75	0.25		€ 100V	DCAO					
		100		2	85.5	_	1.5	0.5			RCA2- TFA3NA	_	C- 47			
		50		1	170.9	_	3	1			(ボールネジ)					
		200		4	25.1	_	0.25	0.125			RCA2- TFA3NA —					
		100		2	50.3	_	0.5	0.25				_	C- 47			
		50		1	100.5	_	1	0.5			(すべりネジ)					
		(220) 270 300		6	33.8	_	2	0.5			RCA2-					
		200		4	50.7	_	3	0.75			TFA4NA (ボールネジ)	_	C- 49			
		220 300		6	101.5	_	6 0.25	1.5 0.125			,,,,,,					
		200		4	29.8	_	0.23	0.125			RCA2- TFA4NA	_	C- 49			
		100		2	59.7	_	1	0.5			(すべりネジ)					
		300		6	28	_	1	0.5								
		200		4	43	_	2	1			RCA2-TA4□	_	C- 51 C- 59			
		100		2	85	_	3	1.5								
		465 (400)		10	34	_	2	1					C- 53			
		250		5	68	_	3.5	2			RCA2-TA5	_	C- 61			
		125		2.5	137		5	3								
		560 (500) 300		12 6	17 34	_	4	0.5 1.5			RCA2-TA6	_	C- 55			
		150		3	68		6	3			HUNE-INU		C- 63			
		600 (580)		12	26	_	4	1								
		300		6	53	_	6	2.5			RCA2-TA7	_	C- 57			
		150		3	105	_	8	4					C- 65			
アーム5	ノイプ															
		330		10	39.2			2.5			RCA-A4R	_	C- 75			
		165		5	78.4	_	_	4.5								
RCA		200		12 6	33.3 65.7	_	_	2 4	A	⊕ 24V ② 100V	RCA-A5R	_	C- 77			
	-	400		12	48.4	_	_	3	Λ.							
		200		6	96.8	_	_	6			RCA-A6R	_	C- 79			
	II	※〈 〉内は垂直使用の場合	1		ļ						<u>I</u>	<u> </u>				
				= イン	クリメンタ	ル A	= アブ	`ソリュー	├	⊢€	= DC (直流) ⋜ =	AC (交流)				

テーブルタイプ/アームタイプ/フラットタイプ

テーブルタイプ ストローク(mm) と最高速度(mm/sec) 可搬質量 定格 最大 コントローラ 掲 載 ページ (kg) エンコーダ シリーズ 外 観 ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、〈 〉は垂直使用の場合 推力 押付力 型式 入力電源 種 類 1 水平 (N) 30 50 75 100 150 200 250 300 (N) - 1 RCS3 **≥** 200V RCS3-CTZ5C C-**67** 30 85 1.5 1 A 280 380 (230) (330) 5 10 89 1.5 ²⁵⁰ (230) 250 RCS2-TCA5N 5 178 10 3 C-**69** 125 2.5 356 20 6 280 380 (230) (330) 10 89 5 1.5 **≥**100V RCS2 RCS2-TWA5N ²⁵⁰ ⁽²³⁰⁾ 250 5 3 178 10 C-71 **≥** 200V 125 2.5 356 20 6 280 380 (230) (330) 10 89 5 1.5 ²⁵⁰ ⁽²³⁰⁾ 250 3 RCS2-TFA5N C-**73** 5 178 10 125 2.5 356 20 6 アームタイプ 330 39.2 2.5 RCS2-A4R C-**81** 165 5 78.4 4.5 400 12 33.3 2 **≥**100V RCS2 RCS2-A5R C-**83** A **200V** 6 65.7 4 400 48.4 3 RCS2-A6R C-**85** 200 96.8 6 フラットタイプ 800 63.8 2 16 RCS2-F5D 127.5 5 8 (60W) 255.1 11.5 **2** 100V RCS2 C-**87 ≥** 200V 3.5 A 800 16 105.8 RCS2-F5D 212.7 9 (100W) 200 424.3 18

■ インクリメンタル A = アブソリュート —

В

С テーブル・ アームフラット

D

Ε F

G

Н

L

Μ

会=DC (直流) **●=AC** (交流)



テーブル プーム・フラッ D

Ε

F

G Н

テト J カラト スポ K リ仕 L 防消化 L 廃侵

Μ

6(S)-TA4C







24_v パルス

■型式項目

− TA4C − -- エンコーダ種類 ---シリーズ — タイプ RCP6:コントローラ別置

RCP6S:コントローラ内蔵

モータ種類 WA:バッテリレス 35P:パルスモータ

35P

WA

リード 16:16mm 35 □サイズ 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

25:25mm 240:240mm

ストローク

[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S]

SE: SIOタイプ

適応コントロー I/Oタイプ

N:無し P:1m S:3m M:5m

下記オプション 価格表参照

オプション

X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル

ケーブル長

C € RoHS

※**コントローラ**は付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。





※垂直・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。



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。

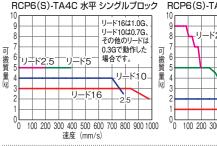
(3)押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

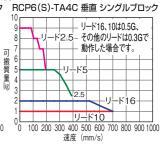
(4)高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。

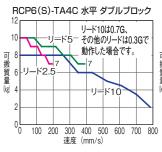
■速度と可搬質量の相関図

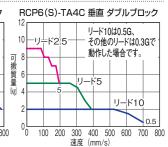
高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-TA4C 水平 シングルブロック RCP6(S)-TA4C 垂直 シングルブロック









(₩/±/+ mm/c)

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

	3,50,72					
	型式.	リード	接続			ストローク
		(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
シン	RCP6 (S)-TA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	3	1	
グルブロ	RCP6 (S) -TA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	4	2.5	25~150
	RCP6 (S)-TA4C-WA-35P-5-10-2-3-4	5	高出力有効	5	5	(25mm毎)
ック	RCP6 (S) -TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	5	10	
ダブ	RCP6 (S)-TA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	8	2.5	
ルブロ	RCP6 (S) -TA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	10	5	40~240
ラク	RCP6 (S)-TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	10	10	

			取同处反	(単位は 11111/5)			
Ī	リード	接続	シングルブロック	ダブルブロ	コック		
	(mm)	コントローラ	25~150	40~190	240		
	16	高出力有効	980 <700>	_			
	10	高出力有効	785 <700>	785 <700>	680		
1	5	高出力有効	390	390	340		
	2.5	高出力有効	195	195	170		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ 1/0 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)

シ:	ングルブロック	フ	ダブルブロック				
①ストローク	標準	価格	①ストローク	フ 標準価格			
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S		
25	_	 		_	_		
50	-			_	_		
75	_	_	90	_	_		
100	_	_	140	_	_		
125	-	_	190	_	_		
150	_			_	_		

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ D-83	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
高剛性仕様(ダブルブロック) ※	DB	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

※高剛性仕様は、「ストローク別価格表」のダブルブロックの標準価格に含まれています。

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						
(里規	ケークル記号	RCP6	RCP6S						
	P (1m)	_	_						
標準タイプ	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)	_	_						

■フトロークと是草油度

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

アクチュエータ仕样

アファユエーフ11年	环
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 シングルブロック	Ma方向:13N·m Mb方向:18.6N·m Mc方向:25.3N·m
モーメント ダブルブロック	Ma方向:76.8N·m Mb方向:110N·m Mc方向:50.5N·m
動的許容 シングルブロック	Ma方向:4.98N·m Mb方向:7.11N·m Mc方向:9.68N·m
モーメント(※) ダブルブロック	Ma方向:23.9N·m Mb方向:34.1N·m Mc方向:15.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。 誇容モメント方向、張出し負荷長は前・80ページの図をご確認ください。 テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

Α

В

С

・一ブル・ -ム・フラット

D

F

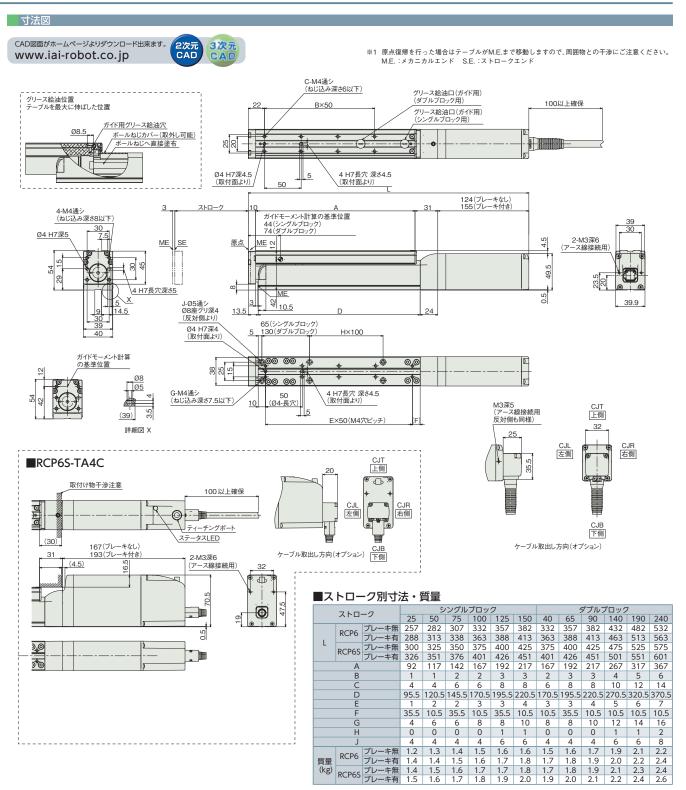
F

G

Н

M

RCP6/ RCP6S



CP6シリーズのアクチュエ	ータは下記の=	ントローラで重	動作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたター	イプをご選択くた	ざい。RCP6Sシリーズの内蔵コン	ローラについては、M-53ペー:	びをご参照ください	, \ _o
名称	外観	最大接続	電源電圧			制御方法		 	標準価格	参照
1 170	ノドモル	可能軸数	电源电压	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	取八位巨人的示数	7示干 11111111111111111111111111111111111	ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUN CC-Link EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Ether Vet/IP Compoi Vet	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3		ネットワ	この機種はフーク対応の		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	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	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。		-	→M-24



テーブル アーム・フラッ D

Ε

F

G Н

テト J カラト スポ K リ仕 L 防消化 L 廃侵

Μ

P6(S)-TA6C





本体幅 58

24_v パルフ

− **TA6C** − **WA** シリーズ — タイプ

RCP6S:コントローラ内蔵

-- エンコーダ種類 ---RCP6:コントローラ別置

モータ種類 WA:バッテリレス 42P:パルスモータ 42 □サイズ

42P

リード ストローク 20 ·20mm 25:25mm

320:320mm

12:12mm

6:6mm

3: 3mm

[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL

適応コントロー I/Oタイプ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル [RCP6S] SE: SIOタイプ

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

※**コントローラ**は付属しません。

C € RoHS

■型式項目





※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。



(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 選定上の 注意

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。

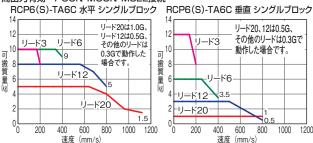
(3)押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

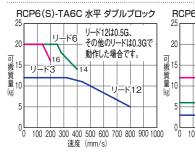
(4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ の制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

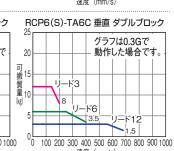
(5)高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続







アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

	. – 3,,,,, (
		リード	接続		搬質量	ストローク
	<u></u>	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
シン	RCP6 (S) -TA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	5	1	
グル	RCP6 (S) -TA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	8	3	25~200
グルブロ	RCP6 (S) -TA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	10	6	(25mm毎)
ック	RCP6 (S) -TA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	10	12	
ダ ブ:	RCP6 (S) -TA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	15	3	
ルブロ	RCP6 (S) -TA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	20	6	45~320
シク	RCP6 (S) -TA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	20	12	

	■スト	ロークと記		(単位は	mm/s)	
7	リード	接続	シングルブロック	ダフ	ブルブロッ	ク
	(mm)	コントローラ	25~200	45~220	270	320
	20	高出力有効	1120 <800>		-	
	12	高出力有効	800	800 <680>	735 <680>	575
	6	高出力有効	400	400	365	285
	3	高出力有効	200	200	185	140

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ 1/0 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)

シ:	ングルブロック		ダブルブロック				
①ストローク	標準	価格	①ストローク	標準	価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S		
25			45	_	_		
50	-	_	70	-	_		
75	_	_	95	_	_		
100	_	_	120	_	_		
125	25 –		170	_	_		
150	_	_	220	_	_		
175	_	_	270	_	_		
200	_	_	320	_	_		

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格				
ブレーキ	В	→ D-83	_				
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_				
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_				
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_				
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_				
高剛性仕様(ダブルブロック) ※	DB	→ D-83	_				
原点逆仕様	NM	→ D-84	_				

※高剛性仕様は、「ストローク別価格表」のダブルブロックの標準価格に含まれています。

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 RCP6	価格
但規	ケーノル記号	RCP6	RCP6S
	P (1m)	_	_
標準タイプ	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)	_	_

※保守用のケーブルは巻末 -3 ページをご参照ください。

フクチュエータ仕様

/ / / / III	K				
項日	内容				
FD手+ナーナ	#" II ¬ > " ¬ 1 0 = - " +- C 1 0				
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 シングルブロック	Ma方向:32.3N·m Mb方向:46.2N·m Mc方向:68.3N·m				
モーメント ダブルブロック	Ma方向:169N·m Mb方向:242N·m Mc方向:137N·m				
動的許容 シングルブロック	Ma方向:11.6N·m Mb方向:16.6N·m Mc方向:24.6N·m				
モーメント(※) ダブルブロック	Ma方向:49.5N·m Mb方向:70.7N·m Mc方向:40N·m				
使用周囲温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)				

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。 誇容モメント方向、張出し負荷長は前・80ページの図をご確認ください。 テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

Α

В

С

・一ブル・ -ム・フラット

D

F

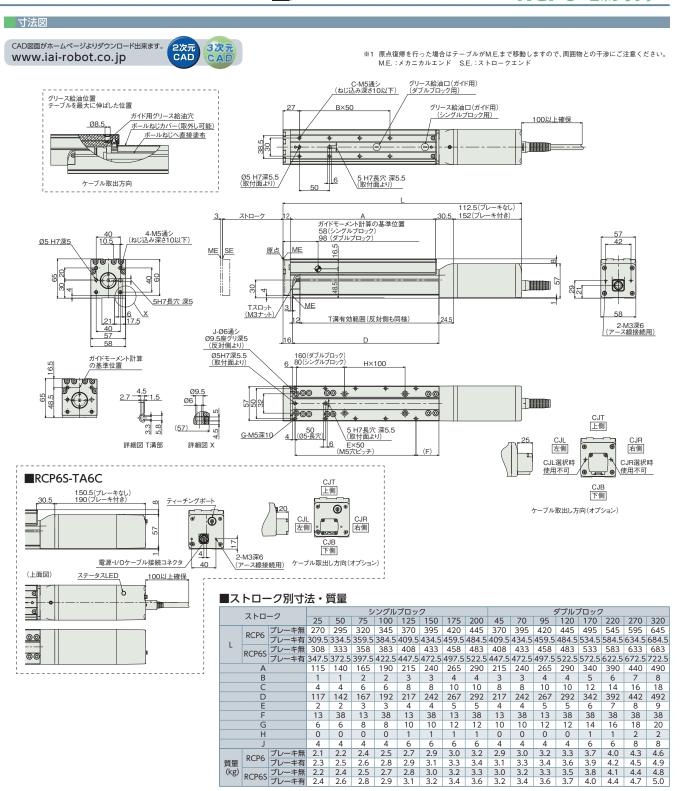
F

G

Н

Μ

RCP6/ RCP6S



②適応コントロ-										
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	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1		・ ・ ・ ※選択	● ※選択	-	DeviceNet JUMEOHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG	HH	C:4 LC:3		ネットワ	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	256	_	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	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
※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。高比	力設定仕様で	のみ動作が可	能です。				



テーブル アーム・フラッ

D Ε

F

G Н

テト J カラト スポ K リ仕 L 防消化 L 廃侵

Μ

6(S)-TA7C





本体幅 70 mm

オプション

下記オプション

価格表参照

24_v パルフ

− TA7C − WA **56P** -- エンコーダ種類 ---モータ種類 シリーズ — タイプ リード

RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリレス RCP6S:コントローラ内蔵

56P:パルスモータ 56 □サイズ

24 ·24mm 25:25mm 16:16mm 390:390mm 8:8mm 4: 4mm

ストローク

[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL

適応コントロー I/Oタイプ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル [RCP6S] SE: SIOタイプ

C € RoHS 水平 垂

※**コントローラ**は付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

■型式項目

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。

ROIN

選定上の 注意

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。

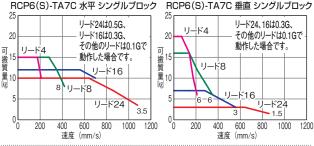
(4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュー ティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

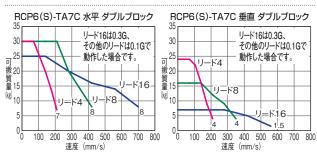
(5)高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-TA7C 水平 シングルブロック RCP6(S)-TA7C 垂直 シングルブロック





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

		リード	接続	最大可		ストローク
	<u> </u>	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
シン	RCP6 (S) -TA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	10	3	
グルブロ	RCP6 (S) -TA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	12	7	25~300
	RCP6 (S) -TA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	15	16	25,~300
ック	RCP6 (S) -TA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	15	20	
ダブ	RCP6 (S) -TA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	25	7	
ルブロ	RCP6 (S) -TA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	30	16	40~390
ラク	RCP6 (S) -TA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	30	24	

		■スト	・ロークとi	(単位は mm/s)					
2		リード	接続	シングルブロック	ダ	ブルブロッ	ク		
		(mm)	コントローラ	25~300	40~290	340	390		
		24	高出力有効	1080 <860>	_				
0			高出力有効	700 <560>	70 <56	600 <560>			
		8	高出力有効	420 <350>	420 <350>	365 <350>	300		
4	高出力有効	210	210	180	150				
	_	100.00	>**+ -** +177 /	+"-+1. <	>内は垂直	与体田の地	き合です		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ 1/0 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)

シ	ングルブロッ?	7	ダブルブロック			
①ストローク	標準	価格	①ストローク	標準	価格	
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S	
25	_	_	40	_	_	
50	_	_	65	_	_	
75	_	_	90	_	_	
100	_	_	140	_	_	
125	_	_	190	_	_	
150	_	_	240	_	_	
175	_	_	290	_	_	
200	_	_	340	_	_	
250	_	_	390	_	_	
300	_	_				

③ケーブ	11. 医価 炒 丰	(煙淮価格)

()) / KI			
種類	ケーブル記号	標準	価格
但規	リープル記号 	RCP6	RCP6S
	P (1m)	_	_
標準タイプ	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)	_	_

※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	В	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
高剛性仕様(ダブルブロック) ※	DB	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

※高剛性仕様は、「ストローク別価格表」のダブルブロックの標準価格に含まれています。

アンテュエーツ114	求
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 シングルブロック	Ma方向:115N·m Mb方向:115N·m Mc方向:229N·m
モーメント ダブルブロック	Ma方向:620N·m Mb方向:620N·m Mc方向:458N·m
動的許容 シングルブロック	Ma方向:44.7N·m Mb方向:44.7N·m Mc方向:89.1N·m
モーメント(※) ダブルブロック	Ma方向:196N·m Mb方向:196N·m Mc方向:145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。 誇容モメント方向、張出し負荷長は前・80ページの図をご確認ください。 テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

RCP6(S)-TA7C

Α

В

С

ーブル・ -ム・フラット

D

Ε

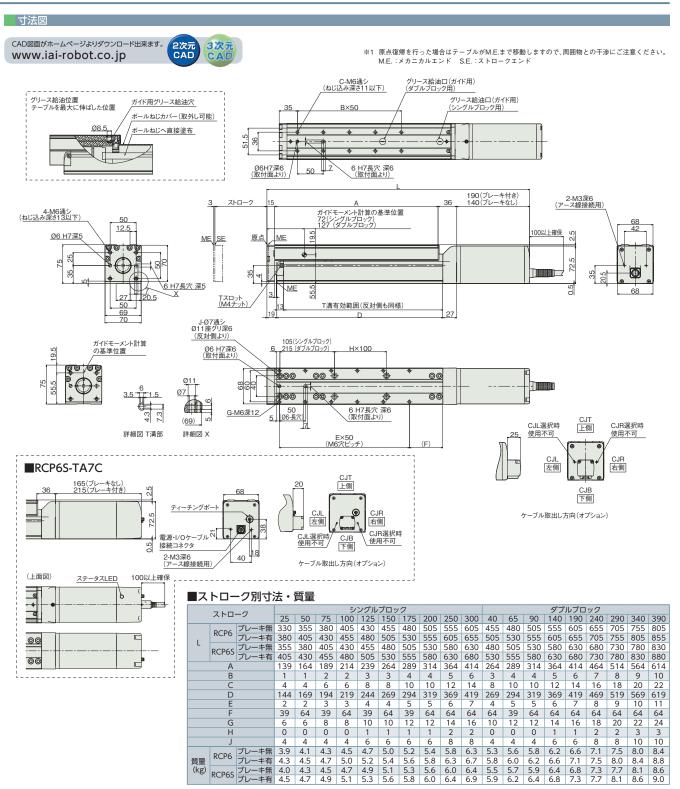
F

G

Н

Μ

RCP6/ RCP6S



②適応コントロ・		いよロニラで話	計作が可能です	ず休田にたる田	全に広じたね	イプたず温却ノキ	ざい。RCP6Sシリーズの内蔵コン	ローラについては M.52ペーシ	ジたず会服/ださい	,
名称	外観	最大接続	電源電圧			制御方	去	最大位置決め点数	標準価格	参照
	7180	可能軸数	-8//31-8/11	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	ADVILLED (1971)	13X-1-100 10	ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUN CC-Link EtherCAT.		_	→M-11
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	PROFIP® Ethern\et/IF ではなる Compon\et	64	_	→M-12
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	256	-	→M-91	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	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		-	→M-24

テーブル '-ム・フラッ D

Ε

F

G Н

テーツ スコ K フ L 防滴は L 塵様

Μ

6(S)-TA4R



ケーブル長

折返L

本体幅 40

24_v パルフ

■型式項目

※**コントローラ**は付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

-- エンコーダ種類 ---シリーズ — タイプ RCP6:コントローラ別置

RCP6S:コントローラ内蔵

- TA4R -

WA:バッテリレス 35P:パルスモータ 35 □サイズ

35P

モータ種類

リード 16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

[RCP6] 25:25mm 240:240mm

適応コントロー I/Oタイプ

N:無し P:1m S:3m M:5m P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ

価格表参照 ※ モータ折返し方向は、 X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル

ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。

オプション

下記オプション

C € RoHS





※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。



WA

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

選定上の

(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。

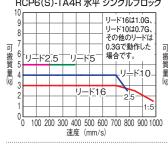
(4)高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。

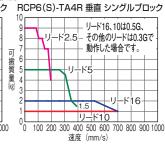
■速度と可搬質量の相関図

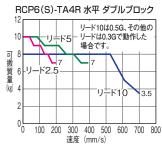
ストローク

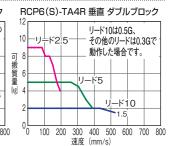
高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-TA4R 水平 シングルブロック RCP6(S)-TA4R 垂直 シングルブロック









アクチュエータスペック

■リードと可換質量

	/ 「こう」放兵主					
	型式.	リード	接続			ストローク
		(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
シン	RCP6 (S) -TA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	3	1	
グルブロ	RCP6 (S) -TA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	4	2.5	25~150
	RCP6 (S) -TA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	5	5	(25mm毎)
ック	RCP6 (S) -TA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	5	10	
ダブ	RCP6 (S) -TA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	8	2.5	
ルブロック	RCP6 (S) -TA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	10	5	40~240
シク	RCP6 (S) -TA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	10	10	

	■ストロークと最高速度 (単位									
Ī	リード	接続	シングルブロック	ダブルブロ	コック					
	(mm)	コントローラ	25~150	40~190	240					
	16	高出力有効	980 <700>	_						
	10	高出力有効 785 <700>		700 <525>	680 <525>					
	5	高出力有効	390	390	340					
	2.5	高出力有効	195	195	170					
_	100.00	>"+ 7"+>DZ /	サン・ く >内は	垂直使用の	!! 今です					

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ 1/0 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)

			,			
シ	ングルブロッ?	フ	ダブルブロック			
①ストローク	標準価格		①ストローク	標準価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S	
25	_	_	40	_	_	
50	_	_	65	_	_	
75	_	_	90	_	_	
100	_	_	140	_	_	
125	_	_	190	_	_	
150	_	_	240	_	_	

④オプション価格表 (標準価格)								
名称	オプション記号	参照頁	標準価格					
ブレーキ	В	→ D-83	_					
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ D-83	_					
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_					
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_					
高剛性仕様(ダブルブロック) ※	DB	→ D-83	_					
原点逆仕様	NM	→ D-84	_					

※高剛性仕様は、「ストローク別価格表」のダブルブロックの標準価格に含まれています。

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						
(里規	性規 ソーノル記号		RCP6S					
	P (1m)	_	_					
標準タイプ	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)	_	_					

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

フクチュエータ仕垟

/ / / / III	K		
項日	内容		
	132		
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 シングルブロック	Ma方向:13N·m Mb方向:18.6N·m Mc方向:25.3N·m		
モーメント ダブルブロック	Ma方向:76.8N·m Mb方向:110N·m Mc方向:50.5N·m		
動的許容 シングルブロック	Ma方向:4.98N·m Mb方向:7.11N·m Mc方向:9.68N·m		
モーメント(※) ダブルブロック	Ma方向:23.9N·m Mb方向:34.1N·m Mc方向:15.7N·m		
使用周囲温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。 誇容モメント方向、張出し負荷長は前・80ページの図をご確認ください。 テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

C-13 RCP6(S)-TA4R

Α

В

С

・一ブル・ -ム・フラット

D

F

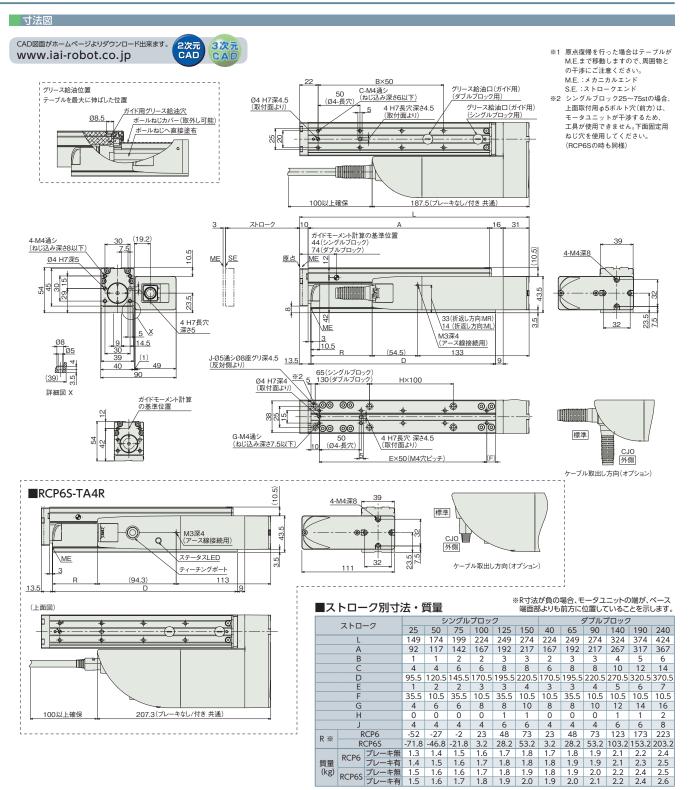
F

G

Н

M

RCP6/ RCP6S



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	可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク		最大位置決め点数	標準価格	ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHIPOLINK EtherCATT EtherNet/IP		512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-11
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_			64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG		C:4 LC:3			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	256	_	→M-91	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	-	•	・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-24

■型式項目



В

テーブル アーム・フラッ D

Ε

F

G Н

Μ



P6(S)-TA6R



— **TA6R** — WA **42P** 適応コントロー I/Oタイプ -- エンコーダ種類 ---モータ種類 シリーズ — タイプ リード ストローク ケーブル長 オプション 下記オプション

RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵 WA:バッテリレス 42P:パルスモータ 42 □サイズ

20 ·20mm 12:12mm

25:25mm 320:320mm

[RCP6] N:無し P3 : PCON MCON MSEL

P:1m S:3m M:5m 価格表参照 ※ モータ折返し方向は、

6:6mm ML/MR いずれかの 3: 3mm ※**コントローラ**は付属しません。 X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル 記号を必ずご記入 [RCP6S] ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 SE:SIOタイプ 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。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

(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。

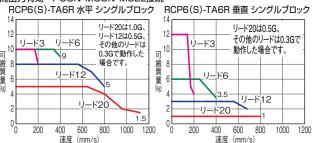
(3)押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。

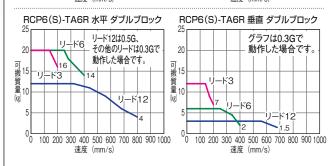
(4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ の制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

(5)高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続





アクチュエータスペック

■リードと可納質量

ROIN

選定上の 注意

_	ノーに可収兵主					
		リード	接続		搬質量	ストローク
	<u> </u>	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
シ	RCP6 (S) -TA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	5	1	
グルブロ	RCP6 (S) -TA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	8	3	25~200
ヹ	RCP6 (S) -TA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	10	6	(25mm毎)
2	RCP6 (S) -TA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	10	12	
ダブ	RCP6 (S) -TA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	15	3	
ルだる	RCP6 (S) -TA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	20	6	45~320
ック	RCP6 (S) -TA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	20	12	

	■ストロークと最高速度 (単位は mm/									
ク		リード	接続	シングルブロック	ダフ	ブルブロッ	ルブロック			
		(mm)	コントローラ	25~200	45~220	270	320			
0		20	高出力有効	1120 <800>		-				
		12	高出力有効	800 <680>	800 <680>	735 <680>	575			
0		6	高出力有効	400	400	365	285			
		3	高出力有効	200	200	185	140			
	くゝまは手まは四の坦へてま									

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ 1/0 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)

シ	ングルブロッ:	<u> </u>	ダブルブロック			
①ストローク	標準	価格	①ストローク	標準価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S	
25	_	_	45	_	_	
50	_	_	70	-	_	
75	_	_	95	_	_	
100	_	_	120	_	_	
125	_	_	170	_	_	
150	_	_	220	_	_	
175	175 –		270	_	_	
200	_	_	320	-	_	

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ D-83	_
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ D-83	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
高剛性仕様(ダブルブロック) ※	DB	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

※高剛性仕様は、「ストローク別価格表」のダブルブロックの標準価格に含まれています。

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						
(里規	性規 ソーノル記号		RCP6S					
	P (1m)	_	_					
標準タイプ	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)	_	_					

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

フクチュエータ仕様

/ / / / III	K				
項日	内容				
	132				
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 シングルブロック	Ma方向:32.3N·m Mb方向:46.2N·m Mc方向:68.3N·m				
モーメント ダブルブロック	Ma方向:169N·m Mb方向:242N·m Mc方向:137N·m				
動的許容 シングルブロック	Ma方向:11.6N·m Mb方向:16.6N·m Mc方向:24.6N·m				
モーメント(※) ダブルブロック	Ma方向:49.5N·m Mb方向:70.7N·m Mc方向:40N·m				
使用周囲温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)				

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。 誇容モメント方向、張出し負荷長は前・80ページの図をご確認ください。 テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

Α

В

С

・一ブル・ -ム・フラット

D

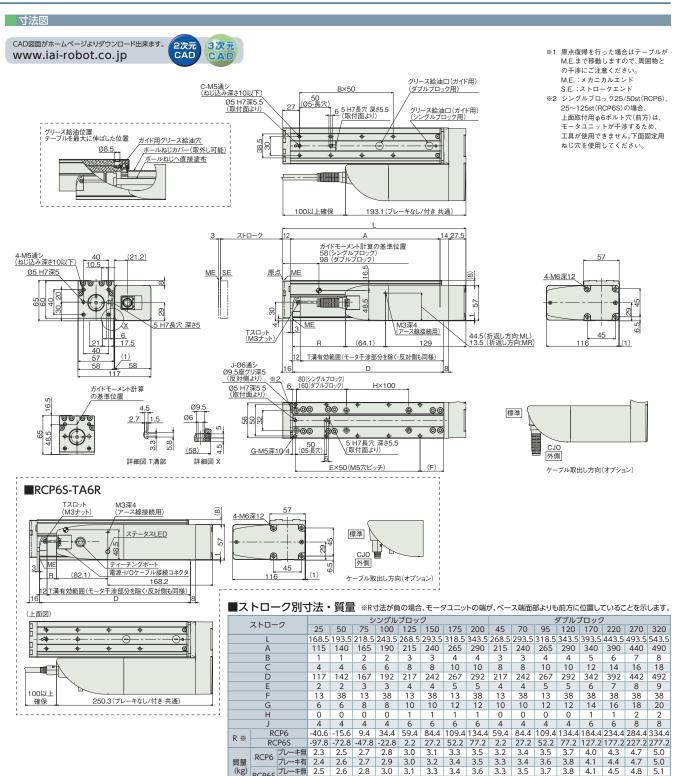
Ε

F

G

Н

M



タ ない 			最大位置決め点数	標準価格	参照					
名称 ————————————————————————————————————	外観	可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	一 取入位直次の 点数	惊华徶恰	ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROLIC Ether CAT.		_	→M-11
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	■ 日本 Ether Net/I ■ 日本 Ether Net/I Compo Net ■ ■ 日本 III III III III III III III III III	P* 64	-	→M-12
MCON- C/CG/LC/LCG	-	C:4 LC:3				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	256	_	→M-9	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	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		_	→M-24

RCP6S

■型式項目



В

テーブル アーム・フラッ D

Ε

F

G Н

テト J カラト スポ K リ仕 L 防消化 L 廃侵

Μ

6(S)-TA7R





本体幅 70 mm

オプション

24_v パルフ

WA — TA7R — **56P** 適応コントロー I/Oタイプ -5/ -- エンコーダ種類 ---モータ種類 シリーズ — タイプ リード ストローク ケーブル長

RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

WA:バッテリレス 56P:パルスモータ 56 □サイズ

24 ·24mm 25:25mm 16:16mm 390:390mm 8:8mm 4: 4mm

[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 いずれかの 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。



(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。

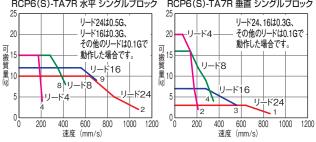
(4)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュー ティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。

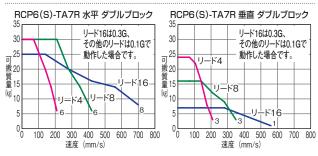
(5)高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。

■速度と可搬質量の相関図

高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続







アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

ROIN

選定上の 注意

_						
		リード	接続		搬質量	ストローク
		(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(mm)
シン	RCP6 (S) -TA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	10	3	
グルブロ	RCP6 (S) -TA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	12	7	25~300
	RCP6 (S) -TA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	15	16	25~300
ック	RCP6 (S) -TA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	15	20	
ダブ	RCP6 (S) -TA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	25	7	
ルブロ	RCP6 (S) -TA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	30	16	40~390
ック	RCP6 (S) -TA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	30	24	

		■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)									
7		リード	接続	シングルブロック	ダ	ブルブロッ	ク				
		(mm)	コントローラ	25~300	40~290	340	390				
		24	高出力有効	1080 <860>		_					
		16	高出力有効	700 <560>	70 <56	600 <560>					
		8	高出力有効	420 <350>	420 <350>	365 <350>	300				
		4	高出力有効	210	210	180	150				
ų.,	+	100.00	>**+ -** +177 /	+"-+1. <	>内は垂直	古体田の地	見合です				

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ 1/0 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)

シ	ングルブロッ:	フ	ダブルブロック			
①ストローク	-ク 標準価格 ①ストローク			標準価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S	
25	_	_	40	_	_	
50	_	_	65	_	_	
75	_	_	90	_	_	
100	_	_	140	_	_	
125	_	_	190	_	_	
150	_	_	240	_	_	
175	_	_	290	_	_	
200	_	_	340	_	_	
250	_	_	390	_	_	
300	_	_				

③ケーブ	11. 医価 炒 丰	(煙淮価格)

種類	ケーブル記号	標準価格				
1主人只	7 77265	RCP6	RCP6S			
	P (1m)	_	_			
標準タイプ	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)	_	_			

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

④オプション価投事 (煙淮価投)

受み ブブコブ 画伯教 (標準画伯)							
名称	オプション記号	参照頁	標準価格				
ブレーキ	В	→ D-83	_				
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ D-83	_				
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_				
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_				
高剛性仕様(ダブルブロック) ※	DB	→ D-83	_				
原点逆什様	NM	→ D-84	_				

※高剛性仕様は、「ストローク別価格表」のダブルブロックの標準価格に含まれています。

アクチュエータ仕样

アンテュエーツ江作	灭
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 シングルブロック	Ma方向:115N·m Mb方向:115N·m Mc方向:229N·m
モーメント ダブルブロック	Ma方向:620N·m Mb方向:620N·m Mc方向:458N·m
動的許容 シングルブロック	Ma方向:44.7N·m Mb方向:44.7N·m Mc方向:89.1N·m
モーメント(※) ダブルブロック	Ma方向:196N·m Mb方向:196N·m Mc方向:145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。 誇容モメント方向、張出し負荷長は前・80ページの図をご確認ください。 テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

Α

В

C **ーブル・** ムフラット

D

Ε

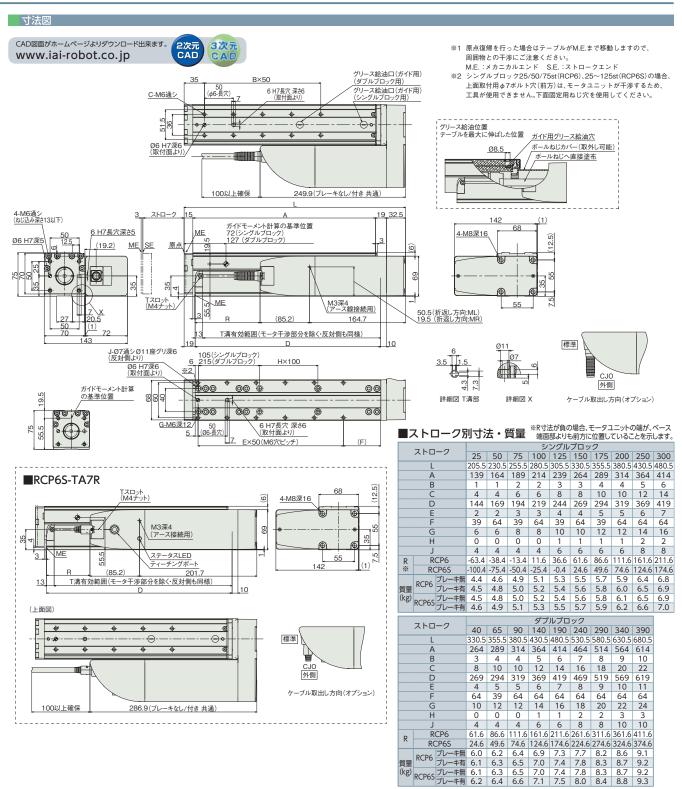
F

G

Н

Μ

RCP6/ RCP6S



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	ポジショナ	パルス列	制御方法 プログラム		 ーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNetMECHATROUNK		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-11
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	Ether Vet/IP	64	_	→M-12
MCON- C/CG/LC/LCG	-	C:4 LC:3		ネットワ	この機種は ネットワーク対応のみです			.B/POBは ?不可 たって対応している	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	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-24

■型式項目



В

C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

G Н

Μ

RCP3

P3-TA3C

TA₃C

タイプ

モータ ユニット 本体幅 細小型 **36** モータ タイプ 型

- 20P - 1 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション P1:PSEL P3:PCON PSEP 下記オプション I: インクリメンタル 20P:パルスモータ 20:20mm 6:6mm N:無し ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は P:1m 価格表参照 20 □サイズ 4:4mm 100:100mm 2:2mm S : 3m

(10mm 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。

RCP3 —

シリーズ —



[1] になります。

■速度と可搬質量の相関図

MCON MSEP

MSEL

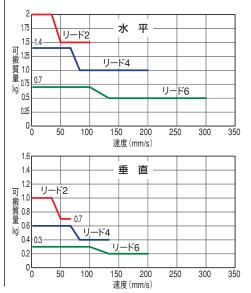
RCP3 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると 可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬 質量が満たされているか確認してください。

M : 5m

X□□:長さ指定

24_v

パルス モータ



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
- (2) 押付け動作については巻末 -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 (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 最大可搬質量(注 1) 最大押付力 ストローク

型式	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	6	~ 0.7	~ 0.3	15	
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④	4	~ 1.4	~ 0.6	22	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④	2	~ 2	~1	45	
2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	どご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s) 12

特注対応 ▶ 巻末-87

①ストローク別価格表 (標準価格)

①/(I = /									
①ストローク (mm)	標準価格								
20	-								
30	_								
40	_								
50	_								
60	_								
70	_								
80	_								
90	_								
100	_								

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格			
煙淮々ノプ	標準タイプ P (1m)				
(ロボットケーブル)	S (3m)	_			
(ロホットケーノル)	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ指定	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	В	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ什様

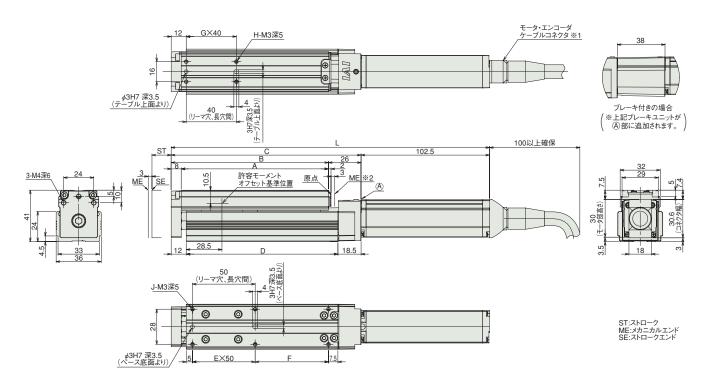
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:8.33N·m Mb:11.9N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.82N·m Mb:5.45N·m Mc:6.10N·m
使田周囲温度・温度	0~40°C 85%PHIV下 (結露無きこと)

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

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アクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 $\cdot 3$ 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 ※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

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

②適応コントローラ											
RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	ストリスティッグ として 日本				1911 — T il	制御方法			 最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
		可能軸数		ポジショナ	パルス列	プログラム	イットワー	−ク ※選択			ハーシ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net	MECHATROLINK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtherNet/IP	64	-	→M-129
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/PLE ネットワーク選択		256	-	→M-91	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	・コントローラによ ネットワークの種	って対応している	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PS	EP(→M-15)、MSEP-C/	LC(→M-29)、	PSEL(→M-213	3)		

A スライタ 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 コボット

H テーブル トップ

スカラ コボット

K クリーン 仕様

トレート 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

> RCP6/ RCP6S

RCP3

264

В C テ**ーブル** アーム・フラッ

D

Ε F

G

テーブル スロボ K クリ仕 L 防済仕 L を持

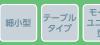
Н

Μ



RCP3

P3-TA4C





本体幅 40

24_v パルス モータ

RCP3 — TA4C - 28P П エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ

> I: インクリメンタル 28P:パルスモータ 簡易アプソで使用 される場合も型式は [1] になります。

6:6mm 28 □サイズ 4:4mm 2:2mm

20:20mm 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)

ストローク

P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

M : 5m X□□:長さ指定 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。

■型式項目

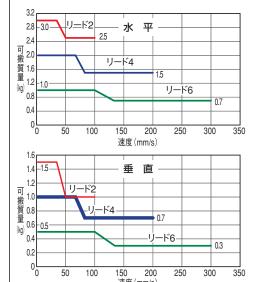


天吊り ※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-75ページを ご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

■速度と可搬質量の相関図

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





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

最大可搬質量(注1) 最大押付力 ストローク 型式 (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) (N) RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④ ~ 0.5 6 20~100 RCP3-TA4C-I-28P-4-10-2-3-4 4 ~ 2 ~1 37 (10mm每) RCP3-TA4C-I-28P-2-10-20-30-40 2 ~ 3 ~ 1.5 75

(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

50 100

ストローク リード	20 ~ 100 (mm)
6	300
4	200
2	100

200

速度 (mm/s)

250

300

350

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							
20	-							
30	-							
40	_							
50	-							
60	-							
70	_							
80	_							
90	-							
100	-							

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロギ・・・レケーブリ)	S (3m)	_
(ロボットケーブル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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
	.5 2 2 2 20 5		131 TE 1EE
ブレーキ	В	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ什様

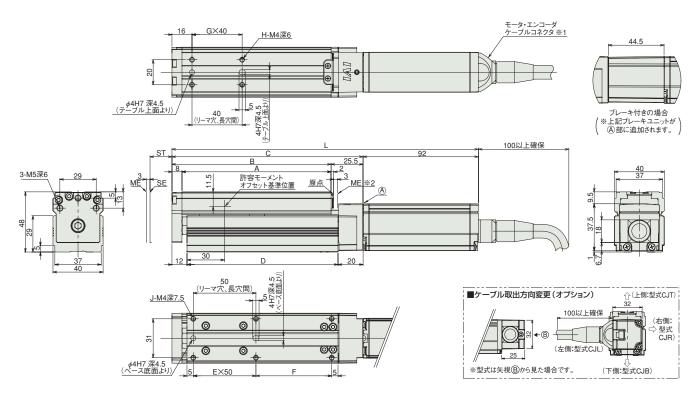
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.2N·m Mb:24.5N·m Mc:33.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使田周囲温度・湿度	0~40℃ 85%RHU下 (結霰無きこと)

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

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アクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 3 ページをご参照ください。
- ※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 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

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

②適応コントローラ											
RCP3シリーズのアクチュエー	-タは下記の=	ントローラで重	协作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。				
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	制御方法			 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ	
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	原原の原巾[®] ■値位的 Compoi\et	Ether Net/IP	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG	1111	C:8 LC:6			この機種は フーク対応の	みです	注 ・PCON-CYB/PL ネットワーク選択		256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	・コントローラに。 ネットワークの種	、 ・って対応している ・類が異なります。 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

ロ グリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

> G 直交 コボット

ー''' / | H テーブル トップ

J スカラ コボット

クリーン 仕様

L 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

RCP6S RCP3

PCA2

RCS3

DCS2

RCA

C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F G

Н

テーブルブ スカラト スカット K クリ仕 に 防滴は

Μ

RCP3

P3-TA5C

ーブル タイプ



本体幅 55 mm

24_v パルス

RCP3 - TA5C -- 35P シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 -ストローク 適応コントローラ ケーブル長

> I: インクリメンタル 35P:パルスモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

10:10mm 35 □サイズ 5: 5mm 2.5:2.5mm

25:25mm 100:100mm (25mm ピッチ毎設定) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP

N:無し P:1m S : 3m M : 5m 下記オプション 価格表参照

オプション

X□□:長さ指定 MSEL

C € RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

■型式項目



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



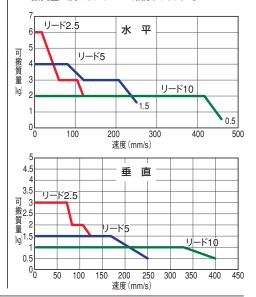
技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87



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

■リードと可納質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

	(/11 - / /11)				
力型	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク
空式 空式	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 2	~ 1	34	
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 4	~ 1.5	68	25~100 (25mm毎)
RCP3-TA5C-I-35P-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 25 ~ 100 (25mm 毎) 465 (400) 10 5 250

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。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	_
50	-
75	_
100	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

2.5

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)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

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

0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

④オプション価格表 (標準価格)							
名称	オプション記号	参照頁	標準価格				
ブレーキ付き	В	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_				
原点逆仕様	NM	→ D-84	_				

項日	内容
	132
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m

(※)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。

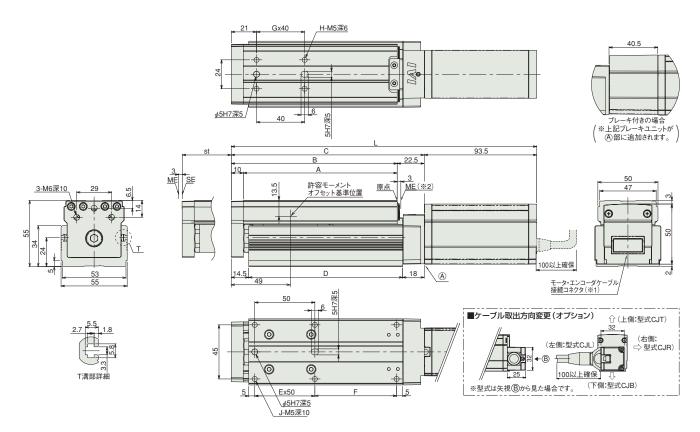
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

アクチュエータ什様

使用周囲温度・湿度

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

■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	コーク	25	50	75	100		
1	ブレーキ無し	229	254	279	304		
	ブレーキ付き	269.5	294.5	319.5	344.5		
1	4	103	128	153	178		
1	В		138	163	188		
(2	135.5	160.5	185.5	210.5		
[)	103	128	153	178		
	Ε	1	1	2	2		
	F	43	68	43	68		
(G		1	2	2		
Н		4	4	6	6		
J		6	6	8	8		
質量	(kg)	1.2	1.4	1.5	1.7		

②適応コントローラ											
RCP3シリーズのアクチュエ-	-タは下記の=	コントローラで重	协作が可能です。	ご使用になる用]途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい 。				
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法プログラム		ーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	MECHATROUNK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	■ 原の年 の [®] ■ 前位 的 ■ CompoNet	EtherNet/IP	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG	HH	C:8 LC:6			この機種は フーク対応の		注 ・PCON-CYB/PL ネットワーク選択		256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	・コントローラに。 ネットワークの種	、・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	30000	-	→M-245
その他接続可能機種 PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)											

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

ログリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

> G 直交 コボット

H テーブル トップ

J スカラ ロボット

仕様

防塵· 防滴仕様

RCP6/

RCP3

RCA2

RCS3

ecso

RCA

C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F G

Н

テーブルブ スカラト スカット K クリ仕 に 防滴は

Μ

RCP3

P3-TA6C

-ブル タイプ



本体幅 65 mm

24_v パルス

RCP3 - TA6C -- 42P エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ 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

> ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

1: インクリメンタル 42P:パルスモータ 12:12mm 42 □サイズ 6: 6mm 3: 3mm

25:25mm 150:150mm (25mm ピッチ毎設定) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP

MSEL

N:無し P:1m S : 3m 下記オプション 価格表参照

M : 5m X□□:長さ指定



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

■型式項目



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



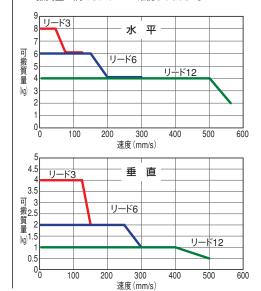
技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

選定上の 注意

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

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

	,				
	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク
至九	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 4	~1	60	
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~ 2	110	25~150 (25mm毎)
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~ 4	189	

ストローク 25 ~ 150 U-8 (25mm 毎) 12 560 (500) 300 6 3 150

■ストロークと最高速度

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 (標進価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

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	В	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_				
原点逆仕様	NM	→ D-84	_				

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m

0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと) (※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

動的許容モーメント (※) Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m

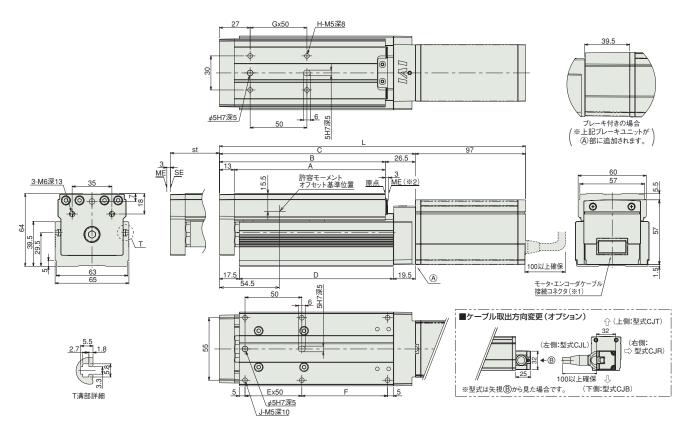
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

アクチュエータ什様

使用周囲温度・湿度

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

■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。

		חות י	只里	M) D -	「リの只主ル	0.41677	70090
ストローク		25	50	75	100	125	150
	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
L	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409
,	4	108	133	158	183	208	233
1	3	121	146	171	196	221	246
(2	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
[)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
	Ε	1	1	2	2	3	3
	F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
(Ĵ.	1	1	2	2	3	3
I	1	4	4	6	6	8	8
	J	6	6	8	8	10	10
質量	(kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8

②適応コントロ-	ーラ									
RCP3シリーズのアクチュエー	ータは下記のコ	ントローラで重	動作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法 おおり おいしゅう おいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう はいしゅう はいしょう はい		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net MECHATROUNK CC-Link Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	では、 Ether Net/IP では、	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG	1111	C:8 LC:6			この機種は フーク対応の		注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	・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)									

В

C テーブル・ '-ム_'フラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

RCP3



C テーブル・ アーム・フラット

D Ε

F

Н

G

テート スポット スポット リー仕 に 防海仕 に を は

Μ

RCP3

P3-TA7C





本体幅 75 mm

オプション

下記オプション

24_v パルス

I - 42P RCP3 - TA7C -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: インクリメンタル 42P:パルスモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

12 ·12mm 42 □サイズ 6: 6mm 3: 3mm

25:25mm 200:200mm (25mm ピッチ毎設定) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP

N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

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。 MSEL

C € RoHS

■型式項目



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



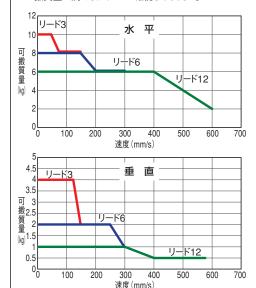
技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

選定上の 注意

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

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク	
至九	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~ 1	60		
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~ 2	110	25~200 (25mm毎)	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189		

ストローク 25 ~ 200 U-8 (25mm 毎) 600 (580) 12 300 6 3 150

■ストロークと最高速度

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
25	_
50	-
75	_
100	_
125	-
150	-
175	_
200	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

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	В	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

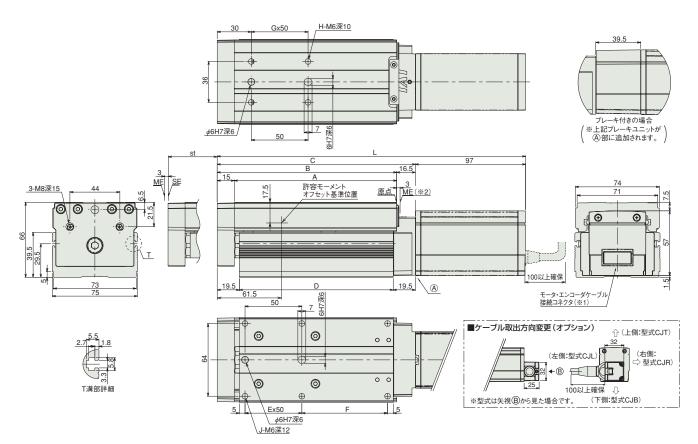
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.4kg アップします。

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

②適応コントロ-	-ラ		_	_	_	_			_	
RCP3シリーズのアクチュエ-	-タは下記の=	ントローラで重	動作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Vet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB	0	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	では、 Etherivet/IP では、 Etherivet/IP では、 Etherivet では、 Etherivet/IP では、 Et	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6			この機種は フーク対応の		注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	・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	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

で アーブル・ アームフラット

ログリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

G

コボット H テーブル

トッフ **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

RCP3

0.660

DCS2

DCA



C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

G

H テーツ J スポット リカット リカット リカット リカット

Μ

RCP3

P3-TA3R

モータ ユニット 本体幅 ーブル 細小型 **36** タイプ 型 折返し

RCP3 — TA3R **20P** ı モータ種類 シリーズ — タイプ ― エンコーダ種類 ― ストローク 適応コントローラ ケーブル長

> I: インクリメンタル 20P:パルスモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は [1] になります。

6:6mm 20 □サイズ 4:4mm

20:20mm 100:100mm 2:2mm (10mm ピッチ毎設定)

P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP

N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定 MSEL

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

オプション

24_v

パルス モータ

C E RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

■型式項目



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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。

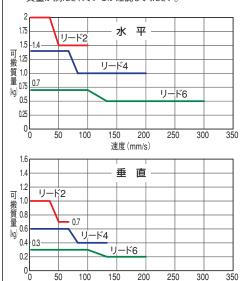
技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

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

(2) 押付け動作については巻末 -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

■リードと可郷質量

選定上の 注意

(注 1) 速度が Fがると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

■ソートとり放兵里		(/± 1) /±	(をい、上い、るこ)	吸入り放は低し	1029000	注思へたとい。	
型式	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力	繰返し	ストローク	
空九	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	位置決め精度 (mm)	(mm)	
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④	6	~ 0.7	~ 0.3	15			
RCP3-TA3R-I-20P-4-11-22-33-4	4	~ 1.4	~ 0.6	22	± 0.02	20~100 (10mm毎)	
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④	2	~ 2	~ 1	45			

ストローク U-8 (mm) 6 300 (200) 4 200 (133) 100 (67) 2

速度 (mm/s)

■ストロークと最高速度

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
20	_
30	_
40	_
50	_
60	-
70	-
80	_
90	_
100	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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	В	→ D-83	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

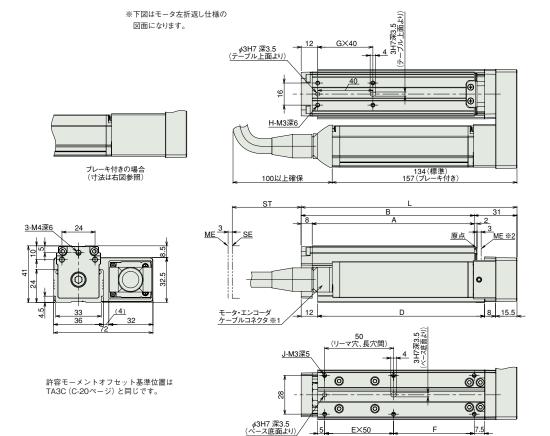
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:8.33N·m Mb:11.9N·m Mc:13.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:3.82N·m Mb:5.45N·m Mc:6.10N·m
体田国田坦度 . 湿度	0~40℃ 85%PHN下 (結束無キこと)

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

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





32
 29
 €

ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

- **1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照ください。
- ※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 ※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

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

00000 T TOZAT T	カルT=Iの=	N.LD =-33	4./ケバヨ(セスナ	ず/井田にわえ田	い合にさいもん。	ノープナ・プン88 +ロノン	·+, 、				
ICP3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。 ***********************************										4207	
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・		 ーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	MECHATROLINK EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-11
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtherNet/IP	64	-	→M-12
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6			この機種は		・ 注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-9	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	・コントローラによ ネットワークの種	、 もって対応している 類が異なります。 ジをご確認ください。	30000	-	→M-24
その他接続可能機種	Hall P	PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)									

B ロッド タイプ

C テーブル・ アームフラット

ログリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

> G 直交

ロボット

テーブル トップ

ロボット K クリーン

仕様 L 防塵・

防塵· 防滴仕様

コントローラ

RCP6/ RCP6S

RCP3

cco

DCA



C テ**ーブル** アーム・フラッ D

Ε

F

G Н

Μ

RCP3

P3-TA4R



RCP3 — TA4R **28P** エンコーダ種類 ― モータ種類 オプション シリーズ タイプ ケーブル長

* 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

I: インクリメンタル 28P:パルスモータ 28 □サイズ

リード 6:6mm 4:4mm 2:2mm

ストローク 20:20mm 100:100mm (10mm ピッチ毎設定)

適応コントロー 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。

24_v

パルス モータ

C € RoHS

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

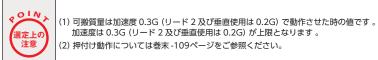
■型式項目



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

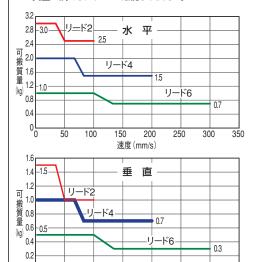
上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-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。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

■リートと可服買重		(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	最大可搬貨	賃量 (注 1)	最大押付力	繰返し	ストローク	
	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	加直次の相接 (mm)	(mm)	
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	6	~ 1	~ 0.5	25			
RCP3-TA4R-I-28P-4-11-22-33-4	4	~ 2	~ 1	37	± 0.02	20~100 (10mm毎)	
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④	2	~ 3	~ 1.5	75			

ストローク (mm) 6 300 4 200 100 2

■ストロークと最高速度

200

速度 (mm/s)

250

300

350

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)

	7 加圖伯茲(除干圖伯)
①ストローク (mm)	標準価格
20	_
30	_
40	_
50	_
60	_
70	_
80	_
90	_
100	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

50 100

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーブル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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	В	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

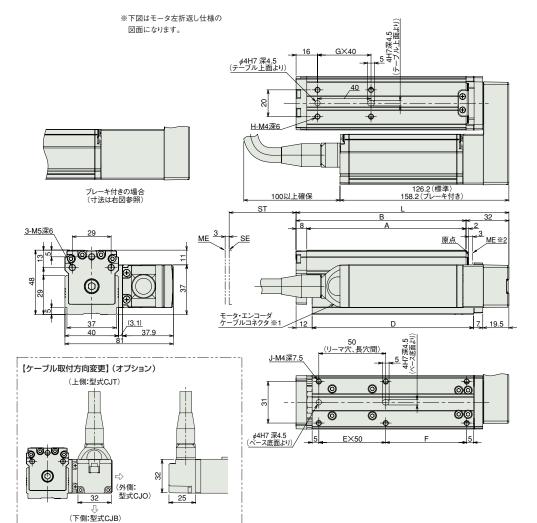
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.2N·m Mb:24.5N·m Mc:33.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

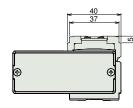
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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





許容モーメントオフセット基準位置は TA4C (C-22ページ) と同じです。



ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 3 ページをご参照ください。
- ※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 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

	Z 113	3 144	_						
ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
А	89	99	109	119	129	139	149	159	169
В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0

②適応コントロ-	ーラ									
RCP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。										
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB	Í	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROLING CC-Link EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Etheri\et/IP	64	_	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6			この機種は フーク対応の		注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	・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				PS	SEP(→M-15	5)、MSEP-C/	'LC(→M-29)、PSEL(→M-21	3)		

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

ロ グリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

G 有亦

旦文 コボット H

テーブル トップ

スカラ コボット K

仕様 L 防塵・

M コント

> RCP6/ RCP6S

RCP3

2662

ces

D.C.A.

C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

Н

G

テーブルプ トップ スポット ド クリー様

Μ

RCP3

P3-TA*5* R



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

> I: インクリメンタル 35P:パルスモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

10:10mm 35 □サイズ 5: 5mm 2.5:2.5mm

25:25mm 100:100mm (25mm ピッチ毎設定) P1:PSEL P3:PCON PSEP

N:無し P:1m S : 3m MCON MSEP M : 5m X□□:長さ指定 MSEL

下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は

ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入く ださい。

24_v

パルス

C € RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

■型尤項日



※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。



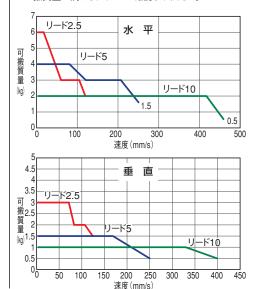
技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

選定上の 注意

- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -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	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク
空式		水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 2	~ 1	34	
RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~4	~ 1.5	68	25~100 (25mm毎)
RCP3-TA5R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~6	~3	136	

■ストロークと最高速度

三八十日 ノモ取同歴及						
ストローク リード	25 ~ 100 (25mm 每)					
10	465 (400)					
5	250					
2.5	125					

(単位は mm/s)

①フトローク別係牧主 (挿進係牧)

①ストローノ別価格衣 (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	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	_	
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

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

※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

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	В	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
原点逆什様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ什様

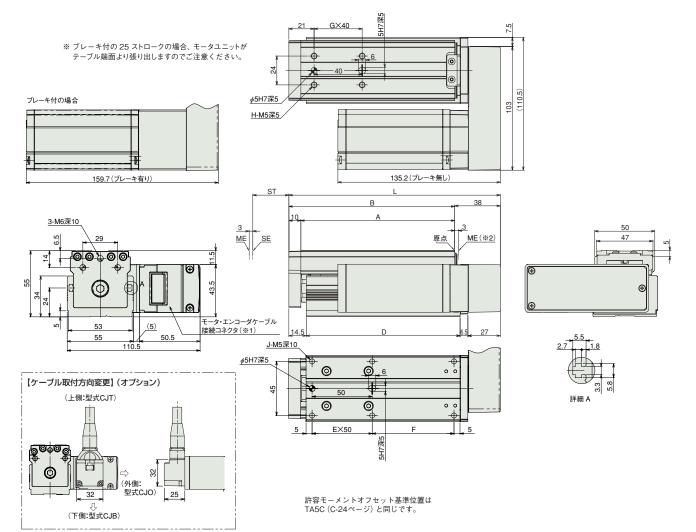
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

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

■ストローク別寸法・質量 **ブルーキ付きは質量が 0.3kg アップします。						
ストローク	25	50	75	100		
L	151	176	201	226		
Α	103	128	153	178		
В	113	138	163	188		
D	103	128	153	178		
E	1	1	2	2		
F	43	68	43	68		
G	1	1	2	2		
Н	4	4	6	6		
J	6	6	8	8		
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9		

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ブをご選択ください。											
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方注 プログラム	去 去	ーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	MECHATROLINK EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-11
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtherNet/IP	64	-	→M-12
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6			この機種はフーク対応の		注 ・PCON-CYB/PL ネットワーク選択		256	_	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	・コントローラによ ネットワークの種	、 って対応している :類が異なります。 ジをご確認ください。	30000	-	→M-24
その他接続可能機種		PSEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)、PSEL(→M-213)									

IAI

RCP3-TA5R C-**34**

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

ロータリ ロータリ

サーボ

その他

G 直交 コボット

H テーブル トップ

J スカラ □ボット

仕様

防塵・ 防滴仕様 M

ローラ

RCP6S

RCP3

D.C.C.S

ecso

RCA

C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

Н

G

Μ

RCP3

P3-TA6R

-ブル タイプ



本体幅 65 mm

ー オプション

ださい。

24_v パルス

RCP3 - TA6R -- 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

> l: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

12:12mm 42P:パルスモータ 42 □サイズ 6: 6mm 3: 3mm

25:25mm 150:150mm (25mm ピッチ毎設定) P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL

(kg)

0.5

o^C

100

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

リード12

500

600

C E RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

■型式項目



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



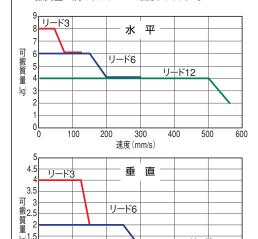
技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

選定上の 注意

- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -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 水平 (kg)	搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
	(11111)	71- (Kg)	五百 (vg)	(14)	(11111)
RCP3-TA6R-I-42P-12-① -② -③ -④	12	~4	~1	60	
RCP3-TA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~ 2	110	25~150 (25mm毎)
RCP3-TA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

■ストロークと最高速度

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

速度(mm/s)

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

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	В	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

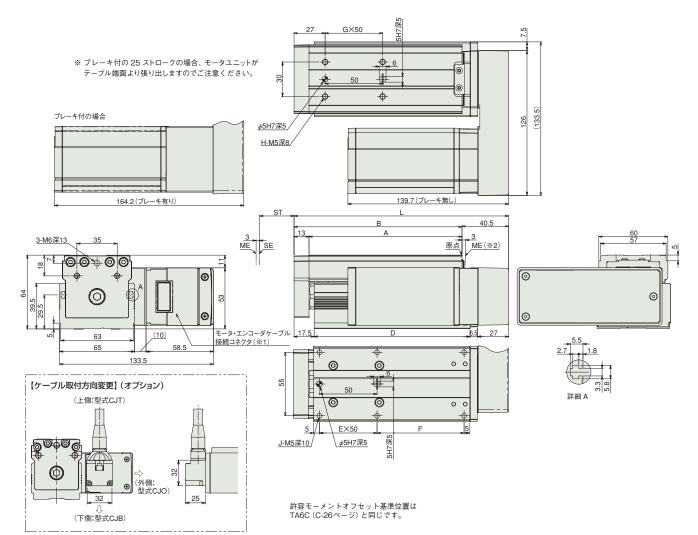
アクチュエータ什様

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

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

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 ※ブレーキ付きは
■ストローク別寸法・質量 質量が 0.4kg アップしま

■ストローク別寸法・質量 質量が 0.4kg アップします。							
ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5	
Α	108	133	158	183	208	233	
В	121	146	171	196	221	246	
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	
E	1	1	2	2	3	3	
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
G	1	1	2	2	3	3	
Н	4	4	6	6	8	8	
J	6	6	8	8	10	10	
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	

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 ポジショナ パルス列 プログラム 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	
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net MECHATROUNK CC-Link Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	では、 Ether Net / IP では、 Ether	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG	1111	C:8 LC:6				注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-91	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	・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)									

タイプ C テーブル・ '-ムフラット

В

フリッパ・

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

スカラ ロボット

防塵・防液化様



RCP6/ RCP6S

RCP3

RCS3

RCS2

DCA

В

C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

G

Н

テート スポット スポット リー仕 に 防海仕 に を は

Μ



RCP3

P3-TA7R





ケーブル長

本体幅 75 mm

24_v パルス

RCP3 - TA7R -■型尤項日 エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ

I: インクリメンタル 42P:パルスモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

- 42P モータ種類 ― リード 12:12mm

42 □サイズ

6: 6mm 3: 3mm

25:25mm 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)

ストローク

適応コントローラ P1:PSEL P3:PCON PSEP

MSEL

N:無し P:1m S : 3m MCON MSEP M : 5m X□□:長さ指定

価格表参照 ※モータ折返し方向は

下記オプション

ー オプション

ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入く ださい。

C E RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



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

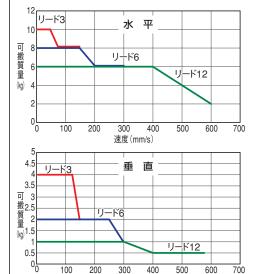


選定上の 注意

- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については巻末 -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		最大可	搬質量	最大押付力	ストローク
至以	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	60	
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	25~200 (25mm毎)
RCP3-TA7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189	

■ストロークと最高速度

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

速度(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。※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

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	В	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

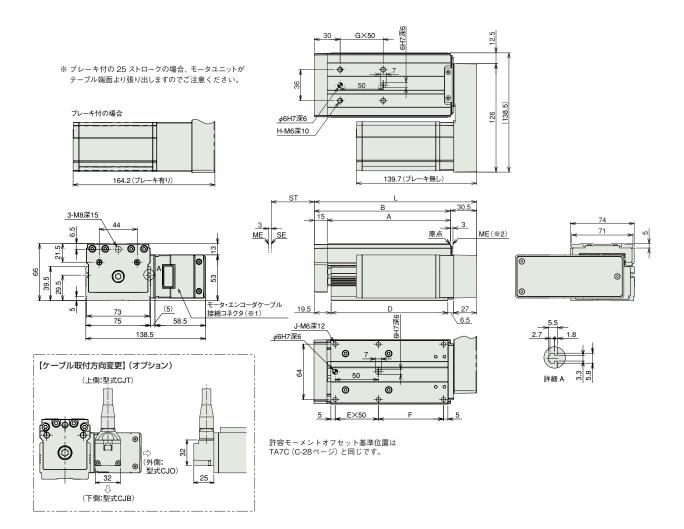
アクチュエータ什様

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

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

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

■ス	トロー′	フ別寸法	質量

※ ブレーキ付きは 質量が O 4kg アップし

■ストローク別	寸法,	質量			質	量が 0.4	4kg アッ	プします。
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
Α	118	143	168	193	218	243	268	293
В	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
Н	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

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=	ントローラで重	协作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。				
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法 おかり おいしゅう おいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう はいしゅう はいしょう はい		ーク ※選択	 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-113
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	原原の原巾[®] ■値位的 Compoi\et	Ether Net/IP	64	-	→M-129
MCON- C/CG/LC/LCG	1111	C:8 LC:6			この機種は フーク対応の	みです	注 ・PCON-CYB/PL ネットワーク選択		256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	・コントローラに。 ネットワークの種	、 ・って対応している ・類が異なります。 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

ロ グリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

その他 G

直交 コボット H

テーブル トップ

スカラ ロボット K

仕様 L 防塵・

防滴仕様 M コント

<u>ローラ</u>

RCP6S

RCP3

0.660

DCS2

G

Н

J カラト スポット グリーン特 上 防商仕様

Μ

RCA₂

RCA2-TCA3NA

細小型

ストローク









什様

■型式項目 RCA2-TCA3NA-

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

10

2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

30:30mm A1:ASEL 50:50mm

A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M : 5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

C € RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



天吊り ※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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

■リードと可納質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TCA3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-TCA3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-15-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

	■ ス	トローク	と最高速度
	ע–ע	ストロークド	30 (mm)
Ī		4	2

リー	30 30					
ボ	4	20	00			
ールネ	00					
ジ	1	5	0			
₫	4	20	00			
べりネ	2	10	00			
ジ	1	5	0			
		1 ルネジ 1	リード (mm) (mm) イボ 4 20 10 2 10 ネジ 1 5			

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-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	標準価格		
(mm)	送りネジ		
(11111)	ボールネジ	すべりネジ	
30	_	_	
50	_	_	

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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
ブレーキ	В	→ D-83	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	-
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_
省電力対応	LA	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

	項目	内容				
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10				
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)				
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理				
静的許容モーメント		Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:6.7N·m				
動的許容モーメント(※1)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m				
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復				
走1] 大叩	ボールネジ什様	5.000km もしくは 5.000 万往復(※2)				

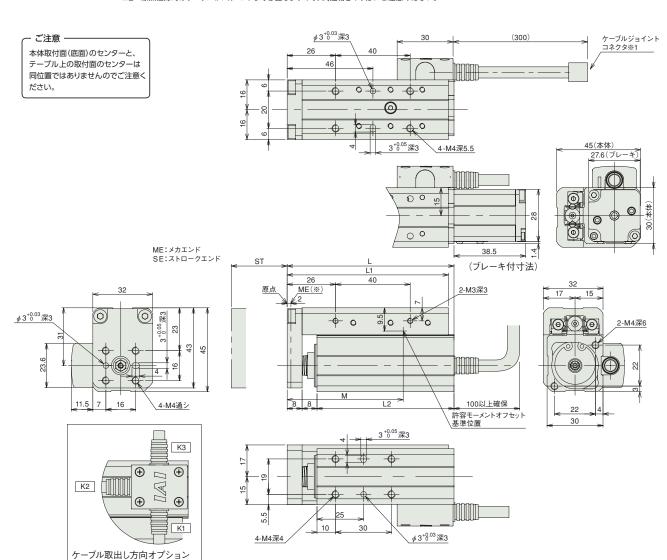
- (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
- (※2)リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

CAD図面がホーム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 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

■ストローノかり広・貝里					
ストローク	30	50			
L	89.5	109.5			
L1	86.5	106.5			
L2	73.5	93.5			
M	64	84			
質量 (kg)	0.37	0.44			

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ											
RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続	電源電圧	105%5		制御方法			 最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
		可能軸数		ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットリー	ーク ※選択			ペーシ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	Ether CAT:	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-139
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	原原の原巾 [®] 動態的動 Compoi√et	EtherNet/IP	64	-	→M-151
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		この機種は フーク対応の	みです	注 ・ACON-CYB/PI ネットワーク選択		256	-	→M-91
ASEL-CS		2		•	_	•	ネットワークの種	・・・・ で対応している ・類が異なります。 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)										

スライダ タイプ

B ロッド タイプ

て テーブル・ アームフラット

ロ グリッパ・ ロータリ

Ε

リニア サーボ F

その他

G

コボット

トップ J

コボット K クリーン

L 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

RCP6/ RCP6S

RCP3

RCA2

C A

F G

Н

J スカラト メカット グリーン積 上 防商仕積

Μ

RCA₂

RCA2-TCA4NA









36

什様

■型式項目 RCA2-TCA4NA-

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

I: インクリメンタル 20:サーボモータ 6:ボールネジ6mm 20W

20

4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ 2mm

30:30mm A1:ASEL 50:50mm

ストローク

A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M : 5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

省電力対応

C € RoHS

※コントローラは付属しません。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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、すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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		
ブレーキ	В	→ D-83	_		
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	_		
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_		
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_		
省雷力対応	LA	→ D-84	_		

アクチュエータ仕様

項目		内容			
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10			
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)			
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理			
静的許容モーメント		Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:6.7N·m			
動的許容モーメント(※)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m			
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)			
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復			
た11分叩	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復			

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

В

C **- ーブル・** '-ム・フラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

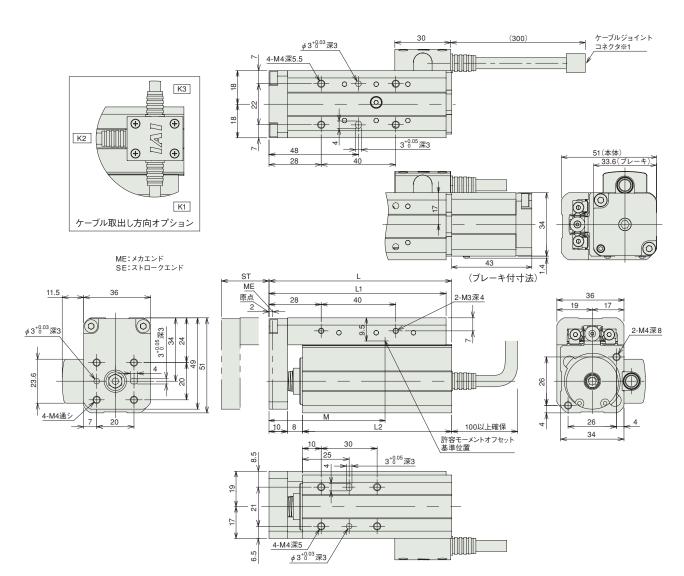
RCA2

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



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

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	電源電圧			制御方法			 最大位置決め点数	標準価格	参照
□ 19·	7180	可能軸数	-8///	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワー	-ク ※選択	407(112)/(37)/(30		ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	Ether CAT:	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-13
ACON- CYB/PLB/POB	8	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	EtherNet/IP	64	-	→M-15
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		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-9
ASEL-CS		2		•	・コン ネッ				1500	-	→M-22

F

G

Н

Μ

RCA₂

RCA2-TWA3NA



ストローク





適応コントローラ



50 mm

什様

■型式項目 RCA2 – TWA3NA –

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

* 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

ı

I: インクリメンタル 10:サーボモータ 4:ボールネジ4mm 10W

10

2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 45:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm 30:30mm A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON 50:50mm MSEP

N:無し P:1m S:3m A5:ACON-CB/CGB

オプション 下記オプション 価格表参照

M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

省電力対応

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



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。

※コントローラは付属しません。



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1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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

■リードと可搬質量

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

■ストローク	と最高速度
ストローク	30

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-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	
	送りネジ		
(11111)	ボールネジ	すべりネジ	
30	_	_	
50	_	_	

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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
ブレーキ	В	→ D-83	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_
省電力対応	LA	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

	項目	内容						
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10						
ロストモー	-ション	ボールネジ: 0.1mm以下/すべりネジ: 0.3mm以下(初期値)						
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理						
静的許容も	ーメント	Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:19.1N·m						
動的許容モ	ーメント(※1)	Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:9.4N·m						
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)						
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復						
走1」 若叩	ボールネジ什様	5.000km もしくは 5.000 万往復(※2)						

- (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
- (※2)リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

В

C **- ーブル・** '-ム・フラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

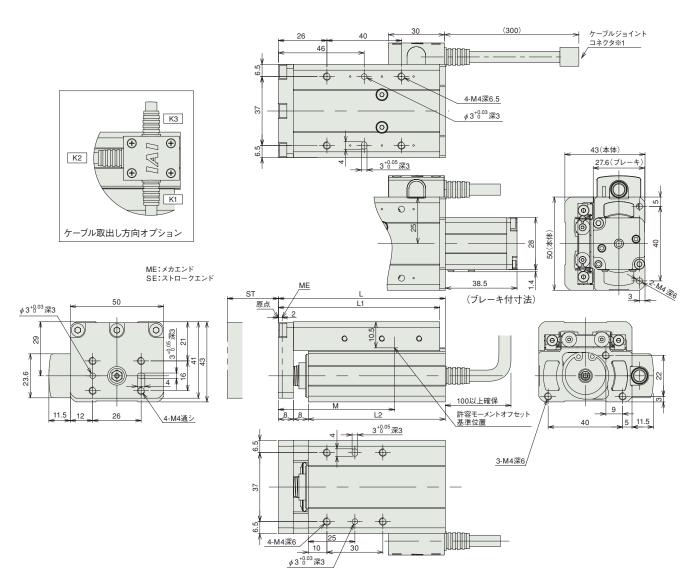
RCA2

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



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

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	ポジショナ	パルス列	制御方法 おおり おいしゅう おいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう おいま かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はいしょう はい		ーク ※選択	 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	MECHATROLINK EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-13
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	原原の原巾 [®] 動態的動 Compoi√et	EtherNet/IP	64	-	→M-15
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		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		256	_	→M-9
ASEL-CS		2		● – ● ¹		・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-22	
その他接続可能機種	ASEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)										

Ε

F G

Н

J スカラト スポット グリーン 村 上 防済仕様

Μ

RCA₂

RCA2-TWA4NA









58

什様

■型式項目 RCA2 – TWA4NA – ı 20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

> ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

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

30:30mm A1:ASEL 50:50mm MSEP

A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON 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

省電力対応

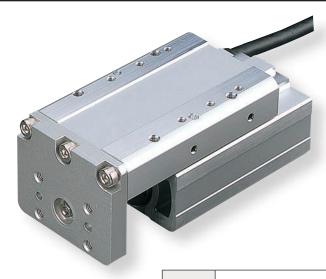
C € RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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、すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-TWA4NA-I-20-4-11-22-33-4	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末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			
	送りネジ			
	ボールネジ	すべりネジ		
30	_	_		
50	_	_		

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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
ブレーキ	В	→ D-83	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_
省雷力対応	LA	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

	項目	内容			
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10			
ロストモー	-ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)			
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理			
静的許容も	ーメント	Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:24.8N·m			
動的許容も	ーメント (※)	Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:12.2N·m			
使用周囲温	護・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)			
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復			
上1J天叩	ボールネジ什様	5.000km もしくは 5.000 万往復			

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

ケーブルジョイント

Α

В

C **テーブル・** アーム・フラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

RCA2

寸法図

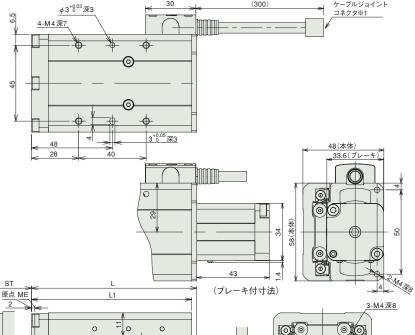




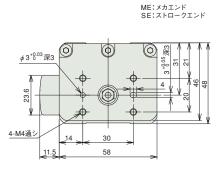
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照ください。

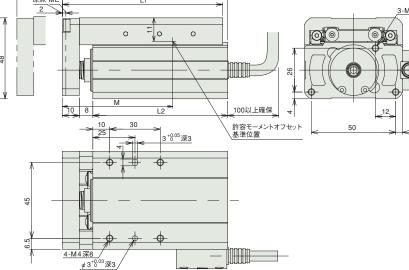
※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、 周辺物との干渉にご注意ください。





(300)





ストローク別寸法・質量

■ストローノかり広・貝里					
ストローク	30	50			
L	98	118			
L1	95	115			
L2	80	100			
M	66	86			
質量 (kg)	0.65	0.77			

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

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	ポジショナ	パルス列	制御方法 おおり おいしゅう おいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう おいま かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はい かいしゅう はいしょう はい		ーク ※選択	 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	MECHATROLINK EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-13
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	原原の原巾 [®] 動態的動 Compoi√et	EtherNet/IP	64	-	→M-15
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		この機種は フーク対応の	みです	注 ・ACON-CYB/PI ネットワーク選択		256	_	→M-9
ASEL-CS		2		•	_	•	・コントローラに。 ネットワークの種	、 ・って対応している ・類が異なります。 ジをご確認ください。	1500	-	→M-22
その他接続可能機種	可能機種 ASEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)										

G

Н

Μ

RCA₂

RCA2-TFA3NA



ストローク





適応コントローラ





什様

■型式項目 RCA2 - TFA3NA -シリーズ — タイプ

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

10W

エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

10

「」しになります。

I: インクリメンタル 10:サーボモータ 4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 45:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

30:30mm A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON 50:50mm MSEP

N:無し P:1m A5:ACON-CB/CGB

下記オプション 価格表参照

S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

省電力対応

オプション

C € RoHS

※コントローラは付属しません。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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

■リードと可搬質量

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

ע –	ストロークド	30 (mm)	5((mi
ボ	4	20	00
ルネ	2	10	00
~"			

■ストロークと最高速度

	_		(()
	ボ	4	200	
اِ	ールネジ	2	100	
	ジ	1	50	
	₫	4	200	
	すべりネジ	2	100	
	ジ	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			
	送りネジ			
	ボールネジ	すべりネジ		
30	_	_		
50	_	_		

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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
213		2 //// 2	101 1 100 10
ブレーキ	В	→ D-83	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_
省電力対応	LA	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

	項目	内容				
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10				
ロストモー	-ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)				
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理				
静的許容も	ーメント	Ma:14.1N·m Mb:14.1N·m Mc:6.7N·m				
動的許容モーメント(※1)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m				
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				
走行寿命	すべりネジ仕様	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復				
走1」 若叩	ボールネジ什様	5.000km もしくは 5.000 万往復(※2)				

- (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。
- (※2)リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

Α

В

C **ーブル・** ーム・フラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

RCA2

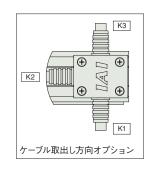
寸法図

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。

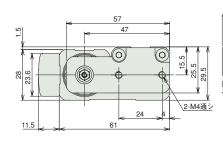
※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、 周辺物との干渉にご注意ください。

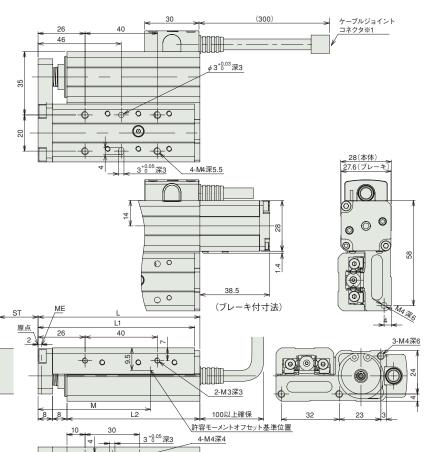


ME:メカエンド SE:ストロークエンド

20

φ3^{+8.03}深3





■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントロー RCA2シリーズのアクチュエ-		ントローラで重	か作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。				
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法		ーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	原原の原巾 [®] 動態的動 Compoi√et	Ether Net/IP	64	-	→M-15
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-91	
ASEL-CS		2		•	_	•	・コントローラに。 ネットワークの種	、 大って対応している E類が異なります。 ジをご確認ください。	1500	-	→M-22
その他接続可能機種					ASEF	(→M-15)、	MSEP-C/LC(-	→M-29)			

※コントローラは付属しません。

D

F

G Н

Μ

RCA₂

RCA2-TFA4NA



ストローク







什様

オプション

■型式項目 RCA2 — TFA4NA —

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

ı

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

20

リード

30:30mm A1:ASEL 50:50mm

A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB

適応コントローラ

下記オプション N:無し P:1m 価格表参照

S:3m M:5m X□□:長さ指定

ケーブル長

省電力対応

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 C € RoHS 垂 直 横立て 天吊り ※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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、すべりネジ仕様は 0.2G) で動 作させた時の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

リー	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)	
ボ	6	270 (220)	300	
ールネジ	4	20	00	
ジ	2	100		
व	6	220	300	
すべりネジ	4	200		
ジ	2	10	00	

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 送りネジ				
	ボールネジ	すべりネジ			
30	_	_			
50	_	_			

③ケーブル長価格表 (標準価格)

ケーブル記号	標準価格
P (1m)	_
S (3m)	_
M (5m)	_
X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	P (1m) S (3m) M (5m) X06 (6m) ~ X10 (10m) X11 (11m) ~ X15 (15m)

※ 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
ブレーキ	В	→ D-83	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_
省電力対応	LA	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

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

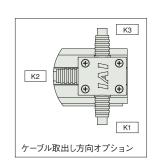
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

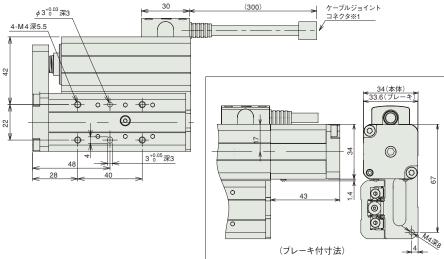
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

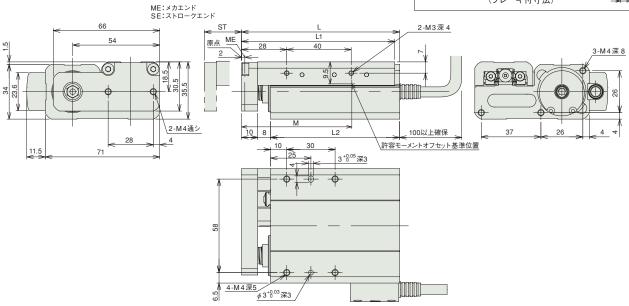


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照ください。

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







■ストローク別寸法・質量

■ストローフ.	■ストローノ別り広・貝里							
ストローク	30	50						
L	98	118						
L1	95	115						
L2	80	100						
M	66	86						
質量 (kg)	0.6	0.72						

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

CA2シリーズのアクチュエ	ータは下記の=	ントローラで重	か作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタ	イプをご選択くた	さい。			
名称	外観	最大接続	電源電圧			制御方法		 	標準価格	参照
-1140) FER	可能軸数		ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	取八世巨八〇爪奴		ページ
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUN CC-Link EtherCAT.	K 512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-13
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	「原の日本 [®] EtherNet/II 「自の古 CompoNet 「日本日本	64	_	→M-15
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		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	256	_	→M-9
ASEL-CS		2		•	_	•	・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	1500	_	→M-22

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

て 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 コボット

H テーブル トップ

スカラロボット

クリーン 仕様

防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

RCP6/

RCP3

RCA2

D.C.A.

※コントローラは付属しません。

C € RoHS

横立て

天吊り ※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては

制約があります。 詳細は巻末-75ページを ご確認ください。

垂 直

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

D

G

H テーツフ スカラト スカット K クリ仕 し 防商仕

RCA₂

RCA2-TA4C

シリーズ —







40



■型式項目 RCA2 — TA4C 10 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― タイプ ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション N:無し

l: インクリメンタル 10:サーボモータ * 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

10W

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

20:20mm 100:100mm (10mm ピッチ毎設定) A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB

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

下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

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 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値 加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
- (2) 押付け動作については巻末 -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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④		6	1	0.5	28	
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④	10	4	2	1	43	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	20~100 (10mm每)
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)

()人にローノが間で致(原子間で)						
①ストローク (mm)	標準価格					
20	_					
30	-					
40	_					
50	_					
60	-					
70	_					
80	_					
90	-					
100	-					

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーブル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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 (煙進価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格					
ブレーキ	В	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_					
省電力対応	LA	→ D-84	_					
原点逆仕様	NM	→ D-84	_					

アクチュエータ仕様

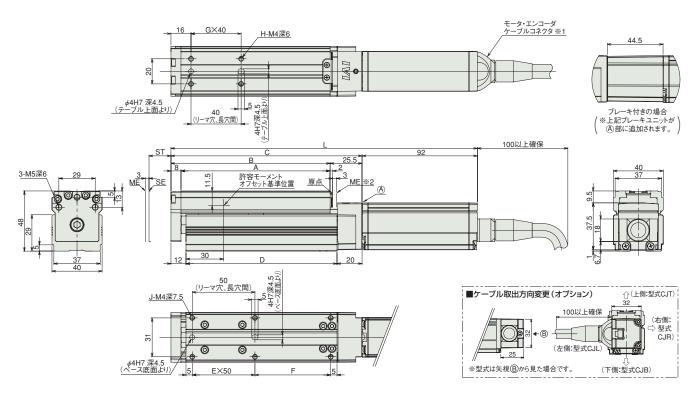
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.2N·m Mb:24.5N·m Mc:33.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

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アクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 -3 ページをご参照ください。
- ※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 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

	Л I	> 11.3	7/14	只主		- 11.	,10.5-(
7	ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
_	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
	Α	89	99	109	119	129	139	149	159	169
	В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
	С	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
	D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
	Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
	G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
	J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
	質量 (kg)	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0

②適応コントローラ											
RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法 制御方法 フログラム		ーク ※選択	日本 日	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet	MECHATROLINK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtherNet/IP	64	-	→M-151
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		この機種は フーク対応の		注 ・ACON-CYB/PL ネットワーク選択		256	-	→M-91
ASEL-CS		2		•	_	•	・コントローラによ ネットワークの種	って対応している	1500	-	→M-223
その他接続可能機種 ASEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)											

スライダ タイプ

B ロッド タイプ

て テーブル・ アーム・フラット

ログリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

G 直交 コボット

H テーブル トップ

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

KCP3

RCA2

G

H テーツフ スカラト スカット ド クリ仕 に 防済仕様

RCA₂

RCA2-TA5C









■型式項目 RCA2 — TA5C —

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

l: インクリメンタル 20:サーボモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 20W 「」」になります。

20

ストローク 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

25:25mm 100:100mm (25mm ピッチ毎設定)

適応コントローラ ケーブル長 A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP

N:無し P:1m S:3m M : 5m A5:ACON-CB/CGB

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

C E RoHS

※コントローラは付属しません。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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 水平 (kg)	搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA5C-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-TA5C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	3.5	2	68	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク別価俗衣 (伝卒価俗)						
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	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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					
ブレーキ	В	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_					
省電力対応	LA	→ D-84	_					
原点逆仕様	NM	→ D-84	_					

アクチュエータ仕様

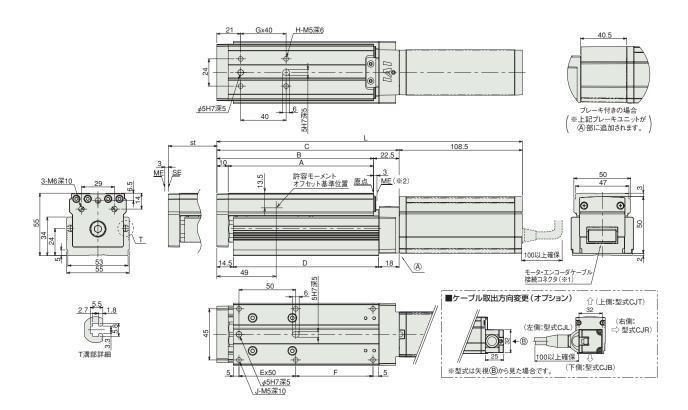
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

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

■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	コーク	25	50	75	100			
1	ブレーキ無し	244	269	294	319			
L	ブレーキ付き	284.5	309.5	334.5	359.5			
1	A		128	153	178			
1	В		138	163	188			
(2	135.5	160.5	185.5	210.5			
[)	103	128	153	178			
	Ε	1	1	2	2			
	F	43	68	43	68			
(G .	1	1	2	2			
H	Н		4	6	6			
	J	6	6	8	8			
質量	(kg)	1.2	1.4	1.5	1.7			

②適応コントローラ											
RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナ	1011 → FII	制御方法		C V SELO	 最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB	8	1		ホシショナ ● ※選択	パルス列 ● ※選択	プログラム -		MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtheriNet/IP	64	-	→M-151
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		この機種は ネットワーク対応のみ		注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可		256	-	→M-91
ASEL-CS		2		•	_	•	・コントローラによっ ネットワークの種类	って対応している	1500	_	→M-223
その他接続可能機種	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

で アーブル・ アームフラット

ロ グリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

> G 恒交 Tボット

> H テーブル トップ

J スカラ ロボット

クリーン 仕様

防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

RCP6S

RCA2

BCS2

G

Н

テーブルフ スロボ K クリ仕 し 防済仕様

Μ

RCA₂

RCA2-TA6C









■型式項目 RCA2 — TA6C —

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

l: インクリメンタル 20:サーボモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 20W

「」」になります。

20

ストローク 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

25:25mm 150:150mm (25mm ピッチ毎設定)

A1:ASEL N:無し A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON P:1m

適応コントローラ

S:3m M : 5m MSEP A5:ACON-CB/CGB X□□:長さ指定

ケーブル長 オプション

下記オプション 価格表参照

省電力対応

C E RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA6C-I-20-12-①-②-③-④		12	2	0.5	17	
RCA2-TA6C-I-20-6-①-②-③-④	20	6	4	1.5	34	25~150 (25mm毎)
RCA2-TA6C-I-20-3-①-②-③-④		3	6	3	68	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末109ページをで参照ください。 ※〈 〉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							
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	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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					
ブレーキ	В	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_					
省電力対応	LA	→ D-84	_					
原点逆仕様	NM	→ D-84	_					

アクチュエータ仕様

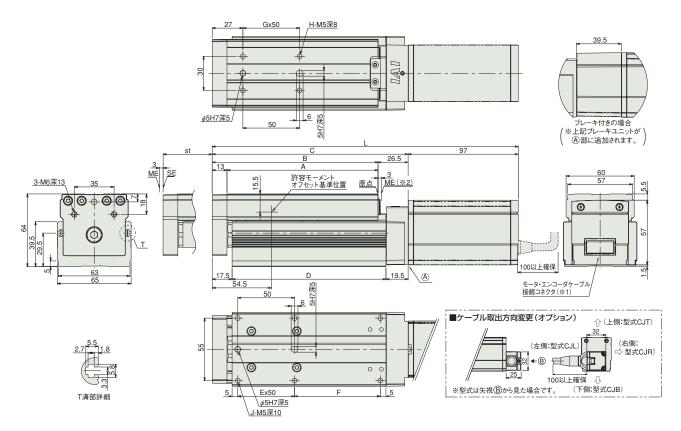
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

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

■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。

一八一口 ノから仏 兵主 ※グレートの発生がの・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・									
ストロ	コーク	25	50	75	100	125	150		
	ブレーキ無し	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5		
L	ブレーキ付き	284	309	334	359	384	409		
· ·	A	108	133	158	183	208	233		
E	3	121	146	171	196	221	246		
(2	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5		
[)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5		
E		1	1	2	2	3	3		
F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5		
(3	1	1	2	2	3	3		
H	1	4	4	6	6	8	8		
	J		6	8	8	10	10		
質量	(kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8		

②適応コントローラ											
RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法 おかり おいしゅう おいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう はいしゅう はいしょう はい		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK CC-Link EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-139	
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→M-151	
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		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	256	-	→M-91	
ASEL-CS		2		•	_	•	・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)									

В

C テーブル・ アームᡃフラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

G

H テーツフ スカラト スカット ド クリ仕 に 防済仕様

Μ

RCA₂

RCA2-TA7C





ケーブル長





■型式項目 RCA2 — TA7C —

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

l: インクリメンタル 30:サーボモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 30W

30

[1] になります。

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

25:25mm 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)

ストローク

A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m

オプション 下記オプション 価格表参照

M : 5m MSEP A5:ACON-CB/CGB X□□:長さ指定

省電力対応

C E RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の 値です。加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA7C-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1	26	
RCA2-TA7C-I-30-6-①-②-③-④	30	6	6	2.5	53	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7C-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末109ページをで参照ください。 ※〈 〉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			
25	-			
50	_			
75	_			
100	_			
125	_			
150	_			
175	_			
200	_			

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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				
ブレーキ	В	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_				
省電力対応	LA	→ D-84	_				
原点逆仕様	NM	→ D-84	_				

アクチュエータ仕様

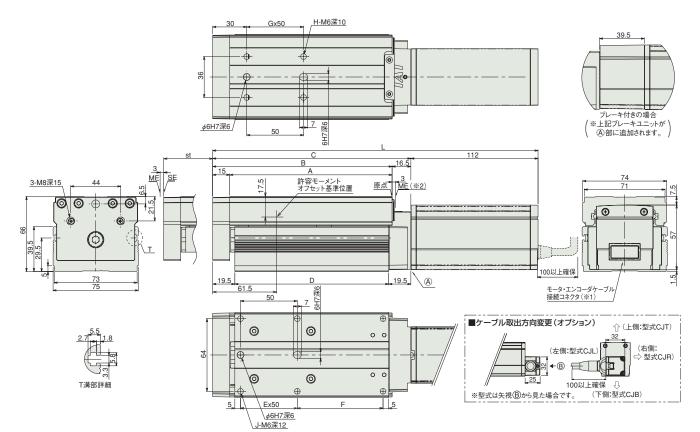
項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10				
繰返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	0.1mm以下				
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理				
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m				
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				

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

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 CAD



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

(※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

■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。

		214	只主	~ >	V 11.	100 5-2 == 1.	, o116	, , , ,	00 9 8
ストロ	コーク	25	50	75	100	125	150	175	200
	ブレーキ無し	261.5	286.5	311.5	336.5	361.5	386.5	411.5	436.5
L	ブレーキ付き	301	326	351	376	401	426	451	476
,	4	118	143	168	193	218	243	268	293
1	3	133	158	183	208	233	258	283	308
(2	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
[)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
	Ε	1	1	2	2	3	3	4	4
	F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
(Ĵ	1	1	2	2	3	3	4	4
ŀ	+	4	4	6	6	8	8	10	10
	J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量	(kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6

②適応コントローラ										
RCA2シリーズのアクチュエ-	-タは下記の=	コントローラで重	か作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROLIN CC-Link EtherCAT.		_	→M-139
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	「原の原理 [®] EtherNet/II 「自由的 CompoNet 「日本日本	64	_	→M-151
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	_	→M-91
ASEL-CS		2		•	_	•	・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	1500	_	→M-223
その他接続可能機種	ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)									

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 ブリッパ・ コータリ

E リニア サーボ

F その他

G 直交

H テーブル トップ

スカラ ロボット

クリーン 仕様

L 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

> RCP6/ RCP6S

RCA2

Ε

F G

Н

テーブルブ スカラト スカット K クリ仕様 D 防滴仕様

Μ

RCA₂

RCA2-TA4R









TA4R ■型式項目 RCA2 — 10 П — エンコーダ種類 — モータ種類 ストローク オプション タイプ ケーブル長

> ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

l: インクリメンタル 10:サーボモータ 10W

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

適応コントローラ A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP

N:無し P:1m S : 3m M : 5m A5:ACON-CB/CGB 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。

省電力対応

C € RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



天吊り ※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値 加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。

■ストロークと最高速度

(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		リード	最大可		定格推力	繰返し 位置決め精度	ストローク
	(VV)	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	(mm)
RCA2-TA4R-I-10-6-①-②-③-④		6	1	0.5	28		
RCA2-TA4R-I-10-4-①-②-③-④	10	4	2	1	43	± 0.02	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85		

ストローク 20 ~ 100 (10mm 毎) 6 300 4 200 100 2

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-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				
20	_				
30	-				
40	_				
50	_				
60	-				
70	_				
80	_				
90	-				
100	-				

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	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				
ブレーキ	В	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_				
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_				
省電力対応	LA	→ D-84	_				
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_				
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_				
原点逆仕様	NM	→ D-84	_				

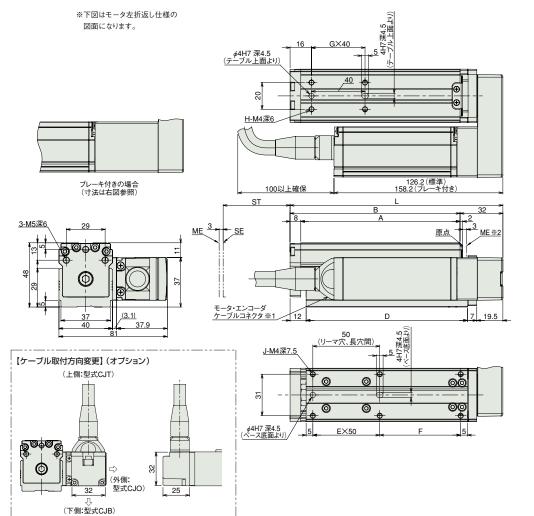
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.2N·m Mb:24.5N·m Mc:33.3N·m
動的許容モーメント(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

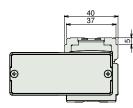
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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





許容モーメントオフセット基準位置は TA4C (C-52ページ) と同じです。



ST:ストローク ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

- ※ 1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。 ケーブルの詳細は巻末 3 ページをご参照ください。
- ※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 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

— / 11 —	- 133		~-				0		
ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
Α	89	99	109	119	129	139	149	159	169
В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	1.1	1.1

CA2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	ポジショナ	パルス列	制御方法		 ーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	-		MECHATROLINK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-13
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	原原向原順 [®] ■簡単的 Compoi\et	Ether Net/IP	64	_	→M-15
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V	ネットワ	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		256	-	→M-9
ASEL-CS		2		•	_	•	・コントローラに。 ネットワークの種	、	1500	-	→M-22

IAI

B ロッド

ロッド タイプ

アーグル・アームフラット

_______E

サーボ F

その他

G 直交 コギット

コホット H テーブル

スカラ

K クリーン 仕様

L 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

RCP6/ RCP6S

KCP3

Ε F

G Н

Μ

RCA₂

RCA2-TA5R



適応コントローラ



ケーブル長



■型式項目 RCA2 — TA5R —

※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。

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 -l: インクリメンタル 20:サーボモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

10:10mm 20W 5: 5mm 2.5:2.5mm

20

ストローク 25:25mm 100:100mm

A1:ASEL (25mm ピッチ毎設定) MSEP

N:無し A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON P:1m S:3m M : 5m A5:ACON-CB/CGB 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

ー オプション

ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入く ださい。

省電力対応

C € RoHS



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時 の値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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	リード	最大可搬質量		定格推力	ストローク
<u>空</u> 式	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA5R-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-TA5R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	3.5	2	68	25~100 (25mm毎)
RCA2-TA5R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

■ストロークと最高速度

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

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)

0	
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	P (1m)	-
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

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

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	В	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_					
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_					
省電力対応	LA	→ D-84	_					
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_					
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_					
原点逆仕様	NM	→ D-84	_					

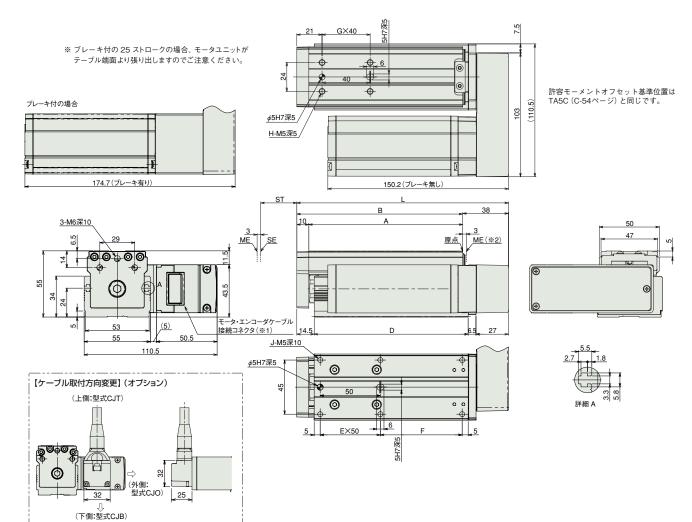
アクチュエータ仕様

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

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

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

■ストローク別で	対法・	質量	※ブ 0.3	レーキ付 3kg アッ:	きは質量が プします。

■ストローク別で	寸法・	質量().3kg アッ	プします。
ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
А	103	128	153	178
В	113	138	163	188
D	103	128	153	178
Е	1	1	2	2
F	43	68	43	68
G	1	1	2	2
Н	4	4	6	6
J	6	6	8	8
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9

ACON-CB/CGB	②適応コントローラ										
ACON-CB/CGB	ICA2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。										
*選択 *選択 * 選択 * (ネットワーク仕様は768) - ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	名称	外観		電源電圧	ポジショナ	パルス列			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
ACON- CYB/PLB/POB 1 1	ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_			_	→M-139
AACON ZOWELL			1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	BUS GAOGO		_	→M-151
MCON- C/CG/LC/LCG	MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V	ネットワ	この機種は ネットワーク対応のみです			256	-	→M-91
・コントローラによって対応している	ASEL-CS		2		•	_	•	・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。	1500	_	→M-223
その他接続可能機種 ASEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)	その他接続可能機種					ASEF	P(→M-15)、	MSEP-C/LC(→M-29)			

B ロッド タイプ

て テーブル・ アームフラット

D グリッパ・ ロータリ

サーボ

その他

G 直交 コボット

H テーブル トップ

J スカラ コボット

K クリーン 仕様

D 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

RCP6/ RCP6S

RCA2

0.00

RCS2

G

Н

Μ

RCA₂

RCA2-TA6R





P:1m

S:3m

M : 5m

X□□:長さ指定





■型式項目 RCA2 - TA6R -

※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。

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

l: インクリメンタル 20:サーボモータ

20

20W

リード

3: 3mm

ストローク 12:12mm 25:25mm 6: 6mm

150:150mm

(25mm ピッチ毎設定)

A1:ASEL

適応コントローラ

A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB

ケーブル長 ー オプション 下記オプション N:無し

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。

省電力対応





天吊り ※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード 3 と垂直使用は 0.2G)で動作させた時の 値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末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						
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	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

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

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	В	→ D-83	_			
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_			
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_			
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_			
省電力対応	LA	→ D-84	_			
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_			
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_			
原点逆仕様	NM	→ D-84	_			

アクチュエータ仕様

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

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

В

D

Ε

F

G

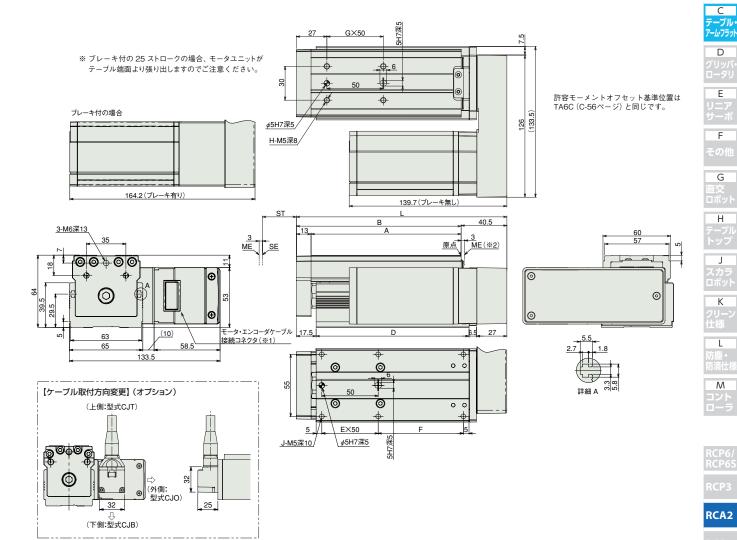
Н

Μ

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

	※ ブレーキ付きは
■ストローク別寸法・質量	質量が 0.4kg アップしま

	3 144	只主	月	里 // 0.4	HKB / 9	ノレエリ。
ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
Α	108	133	158	183	208	233
В	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
Н	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

②適応コントローラ										
タは下記のコ	ントローラで重	か作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。				
外観	最大接続	電源電圧	_L0 > " > L				G	 最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
41	山能粬銰		ホンンヨア	ハル人列	ノロクラム 	イットワー	・ク ※選択			ハーシ
	1		● ※選択	● ※選択	_		Ether CAT:		-	→M-139
	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtheriNet/IP	64	-	→M-151
	C:8 LC:6	DC24V		この機種は 注 ・A		注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-91	
	2		•	_	•	ネットワークの種類	類が異なります。	1500	_	→M-223
ASEP(→M-15)、MSEP-C/LC(→M-29)										
	外観	タは下記のコントローラで重 外観 最大接続 可能軸数 1 1 C:8 LC:6	タは下記のコントローラで動作が可能です。	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 外観 最大接続 可能軸数 1 *選択 1 *選択 C:8 LC:6 DC24V	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ク 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 1 ※選択 ※選択 ※選択 ※選択 ※選択 ※選択 ※選択 この機種はネットワーク対応の 2 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外観 最大接続可能軸数 制御方法 小観 電源電圧 可能軸数 ボジショナ パルス列 プログラム ・選択 ※選択 - ※選択 ※選択 - して24V この機種はネットワーク対応のみです 2 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。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ・選択 *選択 - 1 *選択 *選択 - Device Net CC-Link page 10 *選択 *選択 - この機種は ネットワーク対応のみです ・ACON-CYB/PLE ネットワーク選択・コントローラに極 ・キャワークの種 ・特別は参照ペーシ	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。 外観 最大接続 可能軸数 制御方法 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 1 ※選択 ※選択 - Device Net ※選択 ※選択 - C:8 LC:6 ・※選択 ※選択 - CompoNet **ACON-CYB/PLB/POBIA 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 ネットワーク種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	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。 制御方法 最大接続可能軸数 最大位置決め点数 1 1 ・選択 ・選択 - Device Net Ether CAT Component ************************************	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。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 1 場別のよう 最大位置決め点数 標準価格 1 ・※選択 ・

■型式項目 RCA2 — TA7R —

D

G

H テーツップ スカラト スカット K クリ仕 し 防商仕様

Μ

RCA₂

RCA2-TA7R



適応コントローラ

A5:ACON-CB/CGB

MSEP





ー オプション

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

l: インクリメンタル 30:サーボモータ 30W

30

リード ストローク 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

25:25mm 200:200mm (25mm ピッチ毎設定)

A1:ASEL N:無し A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON

P:1m S:3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

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

省電力対応

C € RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



天吊り ※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード 3 と垂直使用は 0.2G)で動作させた時の 値です。 加速度は上記値が上限となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA7R-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1	26	
RCA2-TA7R-I-30-6-①-②-③-④	30	6	6	2.5	53	25~200 (25mm毎)
RCA2-TA7R-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	

■ストロークと最高速度

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

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)

サストロークが1個1日数(18年1回1日)					
①ストローク (mm)	標準価格				
25	-				
50	_				
75	_				
100	_				
125	_				
150	_				
175	_				
200	_				

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

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	В	→ D-83	_			
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ D-83	_			
ケーブル取出方向変更(外側)	C1O	→ D-83	_			
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ D-83	_			
省電力対応	LA	→ D-84	_			
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_			
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_			
原点逆仕様	NM	→ D-84	_			

アクチュエータ仕様

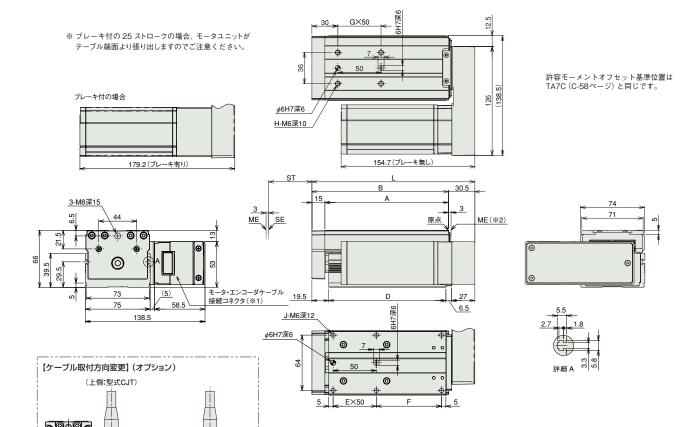
項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10				
繰返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	0.1mm以下				
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理				
静的許容モーメント	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m				
動的許容モーメント(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				

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

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)

(外側: 型式CJO)

(※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

(下側:型式CJB)

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは 質量が 0.4kg アップします

■ストローン別	习汉.		筫	量が 0.4	4kg アッ	プします。		
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
А	118	143	168	193	218	243	268	293
В	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
Е	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
Н	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

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	ポジショナ	パルス列	制御方法 おかり おいしゅう おいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう はいしゅう はいしょ はいしょう はい		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK CC-Link EtherCAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-139
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→M-151
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V		この機種は ネットワーク対応のみです ネットワーク対応のみです ネットワーク選択不可		256	-	→M-91	
ASEL-CS		2		•	_	•	・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)									

B コッド 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

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

ici 3

RCA2

. . .

D.C.A.

G

H テーブフ J スカラト C クリ仕様 し 防腐仕様

RCS3

RCS3-CTZ5C







В



■型式項目 RCS3 - CTZ5C -10 60 **T2** - エンコーダ種類 - モータ種類 -シリーズ - タイプ 一 ストローク 一 適応コントローラ 一 ケーブル長

A:アブソリュート 60:サーボモータ 60W 1:インクリメンタ

T2:SCON 25:25mm

XSEL-P/O 100 : 100mm (25mm ピッチ毎設定)

N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照



※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。





※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

- (1)本アクチュエータは横立て、天吊りでの動作は 出来ませんのでご注意ください。取付け時の注意に 関しては巻末-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 設定して頂く必要があります。

アクチュエータスペック

■リードと可納質量

	モータ出力	リード	最大可		定格推力	ストローク	
至八	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCS3-CTZ5C-①-60-10-②-T2-③-B-④	60	10	1.5	1	85	25~100 (25mm 每)	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	25 ~ 100 (25mm 每)
10	833

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

②ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格				
	P (1m)	_				
標準タイプ	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)	_				

※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)

	(12t — 100 1 C)		
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(標準装備)	В	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

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

・張出し負荷長/Ma方向:50mm以下、Mb、Mc方向:50mm以下

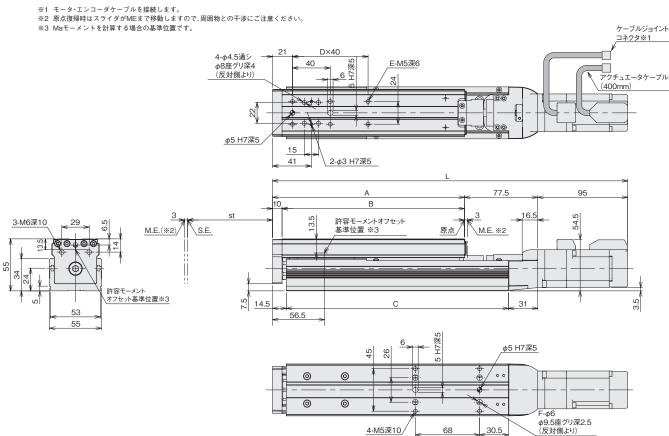
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態に よって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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。

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

一八一								
ストローク	25	50	75	100				
L	300.5	325.5	350.5	375.5				
Α	128	153	178	203				
В	118	143	168	193				
С	160	185	210	235				
D	1	1	2	2				
Е	4	4	6	6				
F	0	0	4	4				
質量 (kg)	1.6	1.8	1.9	2				

適応コントローラ RCS3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		最大接続	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
SCON-CB/CGB		1	単相	•	•	_	DeviceNet CC-Link PROFF COMPONet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1	AC200V	•	_	_	Ether CAT: T	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
XSEL-P/Q		6	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。	20000	_	→M-255

Α

В

C **テーブル・** アーム・フラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

RCS3

G

F

Μ

RCS2

RCS2-TCA5N







ケーブル長





■型式項目 RCS2 - TCA5N -

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

60 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ

l:インクリメンタル 60: サーボモータ 10:10mm A:アブソリュート 60W

ストローク

5: 5mm

2.5:2.5mm

50:50mm 75:75mm

T2 適応コントローラ T2:SCON

MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S

N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照

48

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。









技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

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

■リードと可搬質量

アクチュエータスペック

型式	モータ出力	送けさぎ	リード		搬質量	定格推力	繰返し 位置決め精度	ストローク
土地	(VV)	及り不り	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	(mm)
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-T2-③-④			10	5	1.5	89		
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-T2-③-④	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③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エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

	<u> </u>	102 (18: 1 1010)			
	標準価格				
②ストローク	①エンコーダ種類				
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート			
		А			
50	_	_			
75	_	_			

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格					
	P (1m)	_					
標準タイプ	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)	_					

※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	В	→ D-83	_			
CE対応仕様	CE	→ D-83	_			
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	-			
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_			
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_			

アクチュエータ仕様

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

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





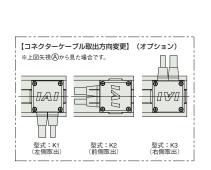
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

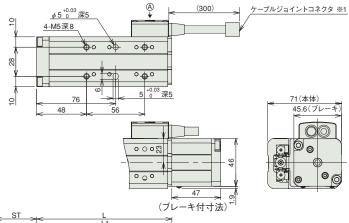
28

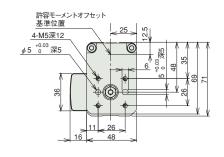
위

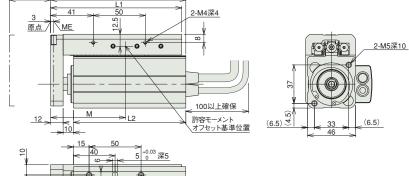
4-M5深7

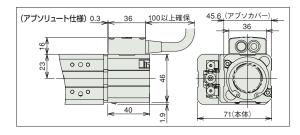
 $\phi \, 5^{+0}$











■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

適応コントロー										
RCS2シリーズのアクチュエ-	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	ポジショナ		制御方法 プログラム	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
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC	•	-	_	原原のほれ [®] ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6	100V/200V		この機種は		Ether CAT. T	256	_	→M-203
SSEL-CS		2		•	-	•	注	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S	rina	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	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
※インクリのアクチュエータは	L SCON-CAL	_/CGAL、MS	CON, XSEL-P/Q	の5、6軸目、X	SEL-R/SC	は接続できませ	±ん。			

タイプ B

B ロッド **タイ**プ

テーブル・ アームフラット

ロ グリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

G 直交 コギット

H テーブル トップ

スカラロボット

クリーン 仕様

L 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

RCP6/ RCP6S

RCP3

RCA2

KC53

RCS2

F G

H テーツフ スカラト スカット ド クリ仕 に 防済仕様

Μ

RCS2

RCS2-TWA5N











■型式項目 RCS2 — TWA5N —

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

エンコーダ種類 エータ種類 タイプ

l: インクリメンタル 60: サーボモータ A: アブソリュート 60W

60

10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm 50:50mm 75:75mm

適応コントローラ ストローク

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

T2

N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照

ケーブル長

C E RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。







技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87



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

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度	ストローク (mm)
RCS2-TWA5N-①-60-10-②-T2-③-④	(00)		10	5	1.5	89	(mm)	(11111)
RCS2-TWA5N-①-60-5-②-T2-③-④	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
RCS2-TWA5N-1 -60-2.5-2 -T2-3 -4			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③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エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

	<u> </u>	102 (18: 1 1010)			
	標準価格				
②ストローク	①エンコーダ種類				
(mm)	インクリメンタル	アブソリュート			
		А			
50	_	_			
75	_	_			

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格			
標準タイプ	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-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	В	→ D-83	_						
CE対応仕様	CE	→ D-83	_						
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	-						
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_						
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_						

アクチュエータ仕様

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

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



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



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

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

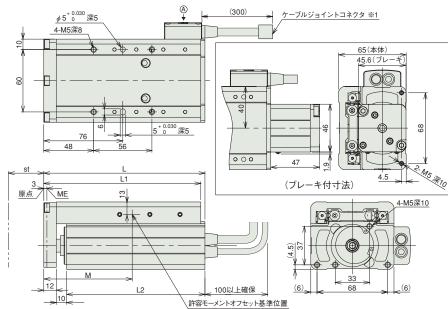
許容モーメントオフセット 基準位置

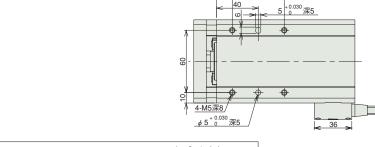
4-M5深12

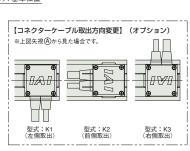
36

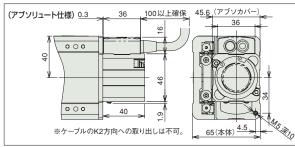
16

φ5^{+ 0.03}深5









■フトローク別寸注。質問

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

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

CS2シリーズのアクチュエ-	 -タは下記の=	ントローラで重	助作が可能です。ご	使用になる用油	余に応じたタイ	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	ポジショナ		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
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	•	•	-	DeviceNet C-Link PROFILE CompoNet	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-18
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです		Ether CAT. The Ether Net / IP	256	-	→M-20	
SSEL-CS		2		•	-	•	注 からか コントローラによって	20000	-	→M-23
XSEL-P/Q/R/S	Piiira	8	単相AC200V 三相AC200V	-	_	•	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-25

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

> ロ ブリッパ・ コータリ

E リニア サーボ

F その他

G 直交 コボット

H テーブル トップ

スカラ ロボット K

クリーン 仕様

防塵・ 防滴仕様 M

ローフ

ncros

RCA2

DCC2

RCS2

DCA

D

Ε

F G

H テーツフ スカラト スカット ド クリ仕 に 防済仕

Μ

RCS2

RCS2-TFA5N









200_v

■型式項目 RCS2 - TFA5N -60 **T2** エンコーダ種類 ― モータ種類 適応コントローラ シリーズ — タイプ ストローク 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 10:10mm A: アブソリュート

60W 5: 5mm 2.5:2.5mm 50:50mm 75:75mm

T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q

下記オプション 価格表参照

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

C E RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。





※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作さ せた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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

■リードと可搬質量

	モータ出力	送りネジ	リード			定格推力	繰返し 位置決め精度	ストローク
±24	(W)	~	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	(mm)
RCS2-TFA5N-①-60-10-②-T2-③-④			10	5	1.5	89		
RCS2-TFA5N-①-60-5-②-T2-③-④	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
RCS2-TFA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③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エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標進価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格			
	P (1m)	_			
標準タイプ	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)	_			

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

④オプション価格実 (煙淮価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格			
ブレーキ	В	→ D-83	_			
CE対応仕様	CE	→ D-83	_			
コネクタケーブル左側取出	K1	→ D-84	-			
コネクタケーブル前側取出	K2	→ D-84	_			
コネクタケーブル右側取出	К3	→ D-84	_			

アクチュエータ仕様

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

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

C ーブル・ -ムフラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

RCS2

寸法図





※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

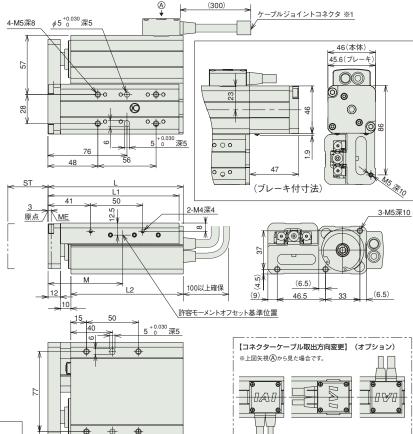
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、 周囲物との干渉にご注意ください。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

> 許容モーメントオフセット 基準位置

> > 0

2-M5深12



25 .

_ 24

5 0 深5

φ5^{+0.030}深5

■ストローク別寸法・質量

型式:K2 (前側取出)

型式:K1 (左側取出)

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

型式: K3 (右側取出)

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

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	 ポジショナ		制御方法 プログラム	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
SCON-CB/CGB		1		•	•	-	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC	•	-	-	Compoi\et	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-189
MSCON-C		6	100V/200V		この機種は ーク対応の		Ether CAT. T	256	_	→M-203
SSEL-CS		2		•	-	•	注	20000	_	→M-233
XSEL-P/Q/R/S	Piiira	8	単相AC200V 三相AC200V	_	-	•	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-25

4-M5深7.5

φ 5 + 0.030 深5/

36

⊂ テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

G

H テーツップ スカラト スカット K クリ仕 し 防商仕様

Μ

RCA

RCA-A4R







ー オプション



RCA - A4R -エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ

> l:インクリメンタル 20:サーボモータ 10:10mm A: アブソリュート 20W

リード 5: 5mm

20

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

ストローク 50:50mm 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)

A1:ASEL N: #LU A3:ACON-CYB/PLB/POB P: 1 m ASEP S: 3 m MCON M: 5 m MSEP A5:ACON-CB/CGB

一 適応コントローラ

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

ケーブル長

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

省電力対応



※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

■型式項目



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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

の確認をしてください。 (2) 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。

(3) 押付け動作については巻末 -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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
型儿		(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	_	2.5	39.2	50~200
RCA-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤	20	5	-	4.5	78.4	(50mm毎)
	- 🖂			0.		

ストローク 50 ~ 200 (50mm 毎) 10 330 5 165

■ストロークと最高速度

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

@7\D_A	標準	価格			
②ストローク (mm)	①エンコーダ種類				
(111111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	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)	_

※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 (標準装備)	В	→ D-83	
省電力対応	LA	→ D-84	
モータ下折返し仕様	MB	→ D-84	
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	
原点逆仕様	NM	→ D-84	

アクチュエータ仕様

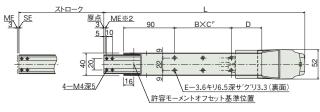
項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)				
繰返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	0.1mm以下				
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理				
許容モーメント	Ma:2.7N·m Mb:3.1N·m Mc:2.9N·m				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				

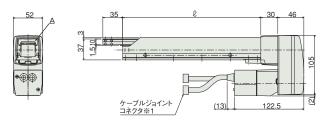
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



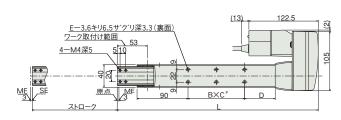
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

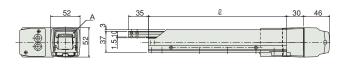
モータ下折返し(オプション記号:MB)



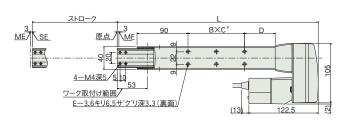


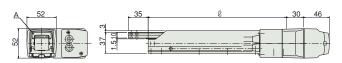
モータ右折返し(オプション記号:MR)





モータ左折返し(オプション記号:ML)





33 (33.4) 7-2取付け範囲 43.6 A部詳細 ~一ス取付け穴断面

■ストローク別寸法・質量

	_	- 111	3 /24	~=	
ストロ・	-ク	50	100	150	200
L		255	305	355	405
Q		144	194	244	294
B×C	CP	1×19	1×50	2×50	2×50
D		35	54	54	104
E		4	4	6	6
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

③適応コントローラ RCAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 電源電圧 512 DeviceNet MMECHATROLINK ACON-CB/CGB →M-139 1 ※選択 ※選択 (ネットワーク仕様は768) CC-Link EtherCAT: EtherNet/IP PROFII[®] ACON-P 1 →M-151 64 CYB/PLB/POB ※選択 ※選択 PROFO' Compoi\et DC24V MCON-C/CG/LC/LCG C:8 LC:6 この機種は - 1111 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。 256 →M-91 ネットワーク対応のみです 2 **ASEL-CS** 1500 →M-223 詳細は参照ページをご確認ください その他接続可能機種 $ASEP(\rightarrow M-15)$, $MSEP-C/LC(\rightarrow M-29)$

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

その他 G

直交 コボット H

トップ

ロボット K クリーン

防塵・

M コント ローラ

> RCP6/ RCP6S

RCP3

RCA2

⊂ テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

G

Μ

RCA

RCA-A5R







ー オプション



RCA – A5R – シリーズ — タイプ

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

A: アブソリュート

20 リード

20W

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

ストローク 50:50mm 6: 6mm 200:200mm

(50mm ピッチ毎設定)

A1:ASEL N: #LU A3:ACON-CYB/PLB/POB P: 1 m ASEP S: 3 m MCON M: 5 m MSEP A5:ACON-CB/CGB

適応コントローラ

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

ケーブル長

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

省電力対応



※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

■型式項目





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。

■ストロークと最高速度

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

(W) (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) (N) RCA-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤ 12	(mm)
PCA AEP (0) 20 12 (0) (0) (0) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1	
12 - 2 55.5 20	50~200
RCA-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤ 6 - 4 65.7	(50mm毎)

_	
ストローク リード	50 ~ 200 (50mm 每)
12	400
6	200

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※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	標準価格				
(mm)	①エンコーダ種類				
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	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)	_

※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 (標準装備)	В	→ D-83	
省電力対応	LA	→ D-84	
モータ下折返し仕様	MB	→ D-84	
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	
原点逆仕様	NM	→ D-84	

アクチュエータ仕様

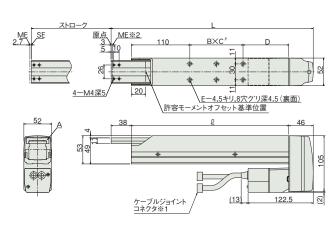
項目	内容				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)				
繰返し位置決め精度	±0.02mm				
ロストモーション	0.1mm以下				
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理				
許容モーメント	Ma:4.5N·m Mb:5.4N·m Mc:4.1N·m				
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)				

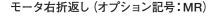
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp CA

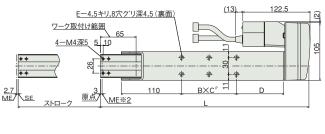


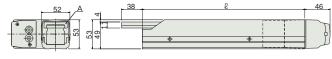
** 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 - 3 ページをご参照ください。 ** 2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

モータ下折返し(オプション記号: MB)

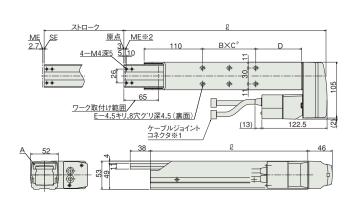








モータ左折返し(オプション記号:ML)





■ストローク別寸法・質量

	Z 113	3 144	一二	
ストローク	50	100	150	200
L	280	330	380	430
Q	196	246	296	346
B×C [₽]	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50 ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となり ます。モータ下折返し仕様は50 ストロークの設定がありませんの で、ご注意ください。

③適応コントローラ											
RCAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法 制御方法 フログラム		ーク ※選択	 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Vet	MECHATROLINK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtherNet/IP	64	-	→M-151
MCON- C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6	DC24V				注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→M-91	
ASEL-CS		2		•	_	•	・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)										

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

その他

G 直交 コボット

H テーブル トップ

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

NCF3

....

RCS2

⊂ テーブル・ アーム・フラット D

Ε F

G

H テーップ J スポット C リー仕 し 防滴仕 し 防滴性

Μ

RCA

RCA-A6R



一 適応コントローラ



ケーブル長



ー オプション



■型式項目

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RCA - A6R -シリーズ — タイプ

30 エンコーダ種類 ― モータ種類 ― 30W

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

A: アブソリュート

リード ストローク I:インクリメンタル 30: サーボモータ 12:12mm 50:50mm 6: 6mm

200:200mm (50mm ピッチ毎設定) MSEP

A1:ASEL N: #LU A3:ACON-CYB/PLB/POB P: 1 m ASEP S: 3 m MCON M: 5 m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル A5:ACON-CB/CGB

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

省電力対応





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

■ストロークと最高速度

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

力力		モータ出力 リード		搬質量	定格推力	ストローク
	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	_	3	48.4	50~200
RCA-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤	30	6	_	6	96.8	(50mm毎)
	- 🗇	_ ~ =	· 🗇	P> >	· +m / //	ニーヘレテは

ストローク 50 ~ 200 (50mm 毎) 12 400 6 200

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

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

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	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)	_

※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 (標準装備)	В	→ D-83	
省電力対応	LA	→ D-84	
モータ下折返し仕様	MB	→ D-84	
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	
原点逆仕様	NM	→ D-84	

アクチュエータ仕様

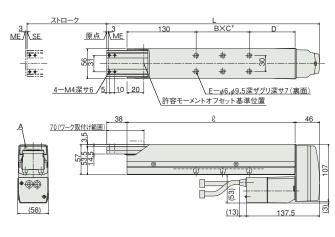
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:8.1N·m Mb:10.0N·m Mc:6.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

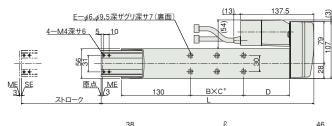


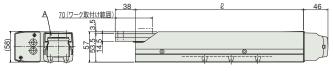
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・3 ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

モータ下折返し(オプション記号:MB)

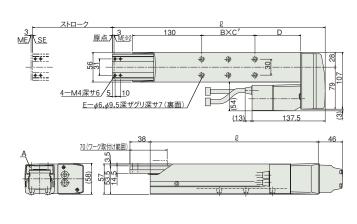


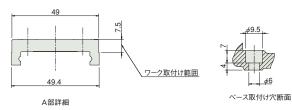
モータ右折返し(オプション記号:MR)





モータ左折返し(オプション記号:ML)





■ストローク別寸法・質量

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

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となり ます。モータ下折返し仕様は50 ストロークの設定がありませんの で、ご注意ください。

③適応コントローラ RCAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 電源電圧 512 DeviceNet MMECHATROLINK ACON-CB/CGB →M-139 1 ※選択 ※選択 (ネットワーク仕様は768) CC-Link EtherCAT. EtherNet/IP PROFII[®] ACON-P 1 →M-151 64 CYB/PLB/POB ※選択 ※選択 PROFO' Compoi\et DC24V この機種は MCON-C:8 LC:6 256 →M-91 た ・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。 C/CG/LC/LCG ネットワーク対応のみです 2 **ASEL-CS** 1500 →M-223 詳細は参照ページをご確認ください その他接続可能機種 $ASEP(\rightarrow M-15)$, $MSEP-C/LC(\rightarrow M-29)$

C テーブル・ アーム・フラット

В

ログリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

その他

G 直交 □ボット H

トップ トップ スカラ

ロボット K クリーン

仕様 し 防塵・

M コント ローラ

RCP6/ RCP6S

KCF3

NCA2

RCS2

⊂ テーブル・ アーム・フラット D

Ε F

G

H テーブップ スカット スカット K クリ仕 し 防滴仕 し 防滴仕

Μ

RCS2

RCS2-A4R





型



200_v

■型式項目 RCS2 - A4R -20 **T2** エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ 適応コントローラ リード ストローク ケーブル長 オプション 下記オプション

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm A: アブソリュート

20W 5: 5mm

50:50mm 200:200mm (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

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

C E RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は巻末-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

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 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。

(3) 押付け動作については巻末 -109 ページをご参照ください。

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低

アクチュエータスペック

■リードと可燃質量

■リートとり加貝里						
		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<u> </u>	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-A4R-①-20-10-②-T2-③-B-④	20	10	-	2.5	39.2	50~200
RCS2-A4R-①-20-5-②-T2-③-B-④	20	5	_	4.5	78.4	(50mm毎)

■ストロークと最高速度 ストローク 50 ~ 200 (50mm 毎) 10 330 5 165

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	標準価格						
(mm)	①エンコーダ種類						
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート					
	I	Α					
50	_	_					
100	_	_					
150	_	_					
200	_	_					

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
	P (1m)	_
標準タイプ	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)	_

※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 (標準装備)	В	→ D-83	_
CE対応仕様	CE	→ D-83	_
モータ下折返し仕様	MB	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

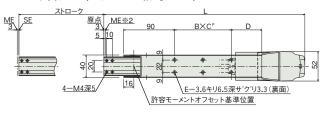
項目	内容					
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)					
繰返し位置決め精度	±0.02mm					
ロストモーション	0.1mm以下					
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理					
許容モーメント	Ma:2.7N·m Mb:3.1N·m Mc:2.9N·m					
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)					

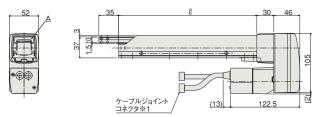




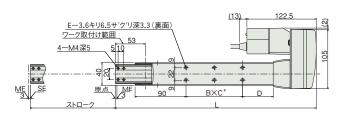
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・5 ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

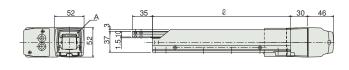
モータ下折返し(オプション記号: MB)



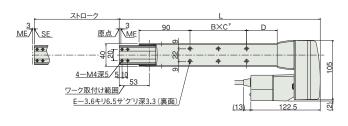


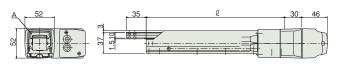
モータ右折返し(オプション記号:MR)





モータ左折返し(オプション記号:ML)





(33.4) 7-/取付け範囲 6.5 6.5 7-/取付け範囲 63.6

■ストローク別寸法・質量

	- 733			
ストローク	50	100	150	200
L	255	305	355	405
Q	144	194	244	294
B×C ^p	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

適応コントロー	∍ ∋									
RCS2シリーズのアクチュエ-	−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	金に応じたタイ	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	ポジショナ		制御方法 プログラム	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
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC	•	_	_		512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-189
MSCON-C		6	100V/200V		この機種は リーク対応の		Ether CAT. T	256	_	→M-203
SSEL-CS		2		•	-	•	度月のほの 注 かいか コントローラによって	20000	_	→M-233
XSEL-P/Q/R/S	e i i i e a	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	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

スライダ

B ロッド タイプ

C テーブル・ アーム・フラット

ログリッパ・ ロータリ

E リニア サーボ

F その他

G すな

H テーブル トップ

スカラ

K クリーン 仕様

L 防塵・ 防滴仕様

M コント ローラ

> RCP6/ RCP6S

....

RCS2

DCA

⊂ テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F G

H テーブルプ J カラト K クリ仕様 L 防済仕様

Μ

RCS2

RCS2-A5R



T2



ケーブル長



オプション



■型式項目 RCS2 — A5R — エンコーダ種類 モータ種類 ー シリーズ — タイプ

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm

A: アブソリュート

20

20W

リード ストローク

6: 6mm

適応コントローラ T2:SCON 50:50mm 200:200mm

N:無し P:1m S:3m M:5m MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S

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

(50mmピッチ毎設定) X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル



※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。









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 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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

		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-A5R-①-20-12-②-T2-③-B-④	20	12	_	2	33.3	50~200
RCS2-A5R-①-20-6-②-T2-③-B-④	20	6	_	4	65.7	(50mm毎)
					± 400 0	- WW PT

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

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 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)

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

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
	P (1m)	_
標準タイプ	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)	_

※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 (標準装備)	В	→ D-83	_
CE対応仕様	CE	→ D-83	_
モータ下折返し仕様	MB	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

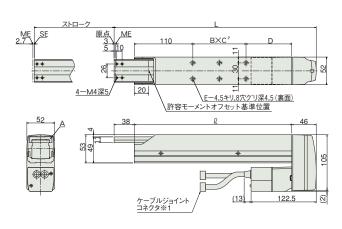
項目	内容		
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)		
繰返し位置決め精度	±0.02mm		
ロストモーション	0.1mm以下		
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理		
許容モーメント	Ma:4.5N·m Mb:5.4N·m Mc:4.1N·m		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)		



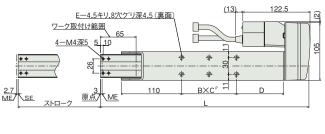


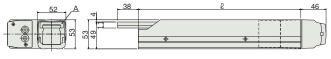
** 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 - 5 ベージをご参照ください。 ** 2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

モータ下折返し(オプション記号:MB)

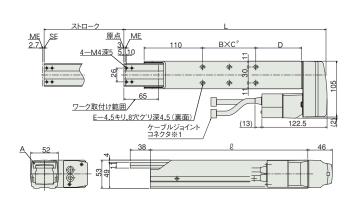


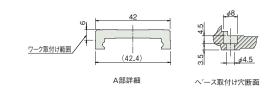
モータ右折返し(オプション記号:MR)





モータ左折返し(オプション記号:ML)





■ストローク別寸法・質量

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

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となり ます。モータ下折返し仕様は50 ストロークの設定がありませんの で、ご注意ください。

適応コントロー・ CS2シリーズのアクチュエ・		1ントローラでii	動作が可能です。ご	使田にかる田	金に広じた々々	プをご選択く	ださい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数				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
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-16
SCON-CAL/CGAL	1	1	単相AC	•	-	_		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-18
MSCON-C		6	100V/200V		この機種は リーク対応の		Ether CAT: The Cather C	256	-	→M-20
SSEL-CS		2		•	-	•	注 コントローラによって	20000	-	→M-23
XSEL-P/Q/R/S	liiita	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	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-2!

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 コボット

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

2012

BC63

RCS2

⊂ テーブル・ アーム・フラット D

Ε F

G

H テーブル トップ スカット K クリーン た に 防済仕様

Μ

RCS2

RCS2-A6R









■型式項目 RCS2 - A6R -30 **T2** エンコーダ種類 ― モータ種類 ― シリーズ — タイプ 適応コントローラ リード ストローク 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 A: アブソリュート 30W

6: 6mm

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

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

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

い。



※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。









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 0.2G で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -109 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可燃質量

■リードと引加貝里						
型式		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-A6R-①-30-12-②-T2-③-B-④	30	12	-	3	48.4	50~200
RCS2-A6R-①-30-6-②-T2-③-B-④	30	6	_	6	96.8	(50mm毎)

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

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)

	12.700	102 (13) 1 (2)			
@7 \ U_A	標準価格				
②ストローク (mm)	①エンコーダ種類				
(11111)	インクリメンタル	アブソリュート			
	I	Α			
50	_	_			
100	_	-			
150	_	_			
200	_	_			

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
	P (1m)	_
標準タイプ	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)	_

※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 (標準装備)	В	→ D-83	_
CE対応仕様	CE	→ D-83	_
モータ下折返し仕様	MB	→ D-84	_
モータ右折返し仕様	MR	→ D-84	_
モータ左折返し仕様	ML	→ D-84	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

アクチュエータ仕様

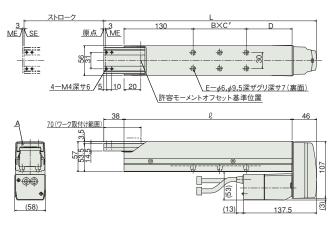
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速)
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容モーメント	Ma:8.1N·m Mb:10.0N·m Mc:6.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

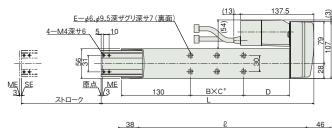


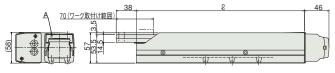
**1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末・5 ベージをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

モータ下折返し(オプション記号:MB)

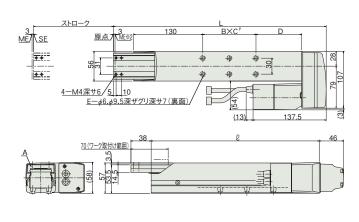


モータ右折返し(オプション記号:MR)





モータ左折返し(オプション記号:ML)



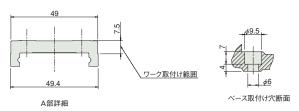
単相AC200V

三相AC200V

tiiin

8

XSEL-P/Q/R/S



53332

(タイプにより異なります)

■ストローク別寸法・質量

	Z 113	374	7.	
ストローク	50	100	150	200
L	300	350	400	450
Q	216	266	316	366
B×C⁵	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
Е	4	4	6	6
質量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9
質量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意 50 ストロークはモータ右折返し、 モータ左折返しのみの設定となり ます。モータ下折返し仕様は50 ストロークの設定がありませんの で、ご注意ください。

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。 電源電圧 Device/\et SCON-CB/CGB 1 →M-163 CC-Link (ネットワーク仕様は768) PROFII BUS 512 SCON-CAL/CGAL 1 →M-189 CompoNet* (ネットワーク仕様は768) 単相AC MECHATROLINK 100V/200V この機種は EtherCAT. MSCON-C 6 256 →M-203 ネットワーク対応のみです EtherNet/IP PROFIT SSEL-CS 2 20000 →M-233 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。

В

ーブル・ -ム・フラット

D

F

F

G

Н

M

RCS2

→M-255



C テーブル・ アーム・フラット D

Ε

F

G

H テーップ スポ K クリ仕 L 防滴仕 L 防滴性

Μ

RCS2

RCS2-F5D

シリーズ — タイプ

■型式項目 RCS2 - F5D -







200_v

エンコーダ種類 ― モータ種類 l: インクリメンタル

A: アブソリュート

60: サーボモータ 16:16mm 60W 8:8mm 100:サーボモータ 4: 4mm

100W

50:50mm 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

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

T2

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル



※CEはオプションになります。

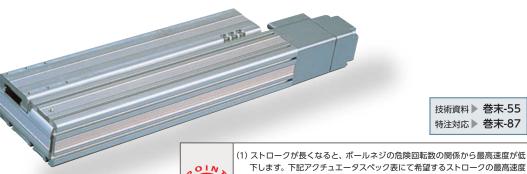
※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



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

天吊り



選定上の

技術資料 ▶ 巻末-55 特注対応 ▶ 巻末-87

- 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 は 0.2G) で動作させた時の値です。 加速度は上記が最大値となります。
- (3) 押付け動作については巻末 -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	リード	最大可搬質量		定格推力	ストローク
至八	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-F5D-①-60-16-②-T2-③-④		16		2.0	63.8	
RCS2-F5D-①-60-8-②-T2-③-④	60	8		5.0	127.5	
RCS2-F5D-①-60-4-②-T2-③-④		4	巻末- 192ページ	11.5	255.1	50 ~ 300
RCS2-F5D-①-100-16-②-T2-③-④		16	参照	3.5	105.8	(50mm 毎)
RCS2-F5D-①-100-8-②-T2-③-④	100	8		9.0	212.7	
RCS2-F5D-①-100-4-②-T2-③-④		4		18.0	424.3	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 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)

			- 12 <i>7</i>										
	標準価格												
②ストローク	①エンコーダ種類							①エンコーダ種類					
(mm)	インクリ	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										
	60W	100W	60W	100W									
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					
	P (1m)	_					
標準タイプ	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)	_					

※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	В	→ D-83	-
CE対応仕様	CE	→ D-83	_
原点逆仕様	NM	→ D-84	_

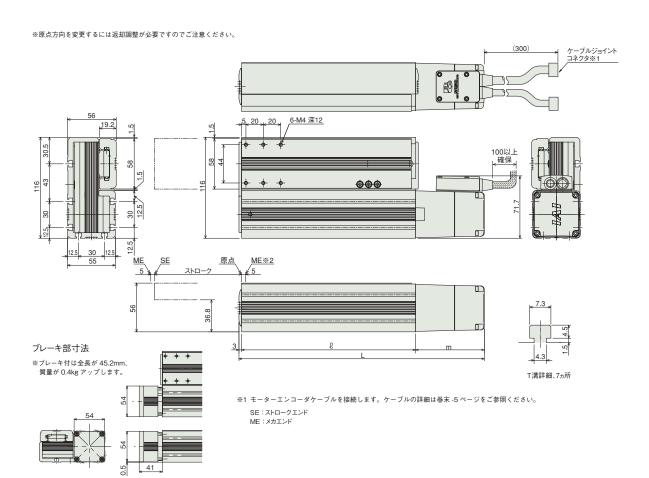
アクチュエータ什様

項日	内容
	132
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:5.81N·m Mb:8.30N·m Mc:14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

(**)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。 巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。







■ストローク別寸法・質量

_^	■人「□□ノ加引広・貝里								
スト	ローク	50	100	150	200	250	300		
L	, 60W		282	332	382	432	482		
L	100W	250	300	350	400	450	500		
	Q	150 200 250 300 350					400		
m	60W			7	9				
1111	100W		97						
質量	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3		
(kg)	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5		

適応コントロー	5									
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	ポジショナ		制御方法 プログラム	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
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	Device Net	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC	●	_	1	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6	100V/200V		この機種は リーク対応の		Ether CAT. T	256	_	→M-203
SSEL-CS		2		•	-	•	注	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	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

В

C ►ーブル・ '−ム・フラット

D

Ε

F

G

Н

Μ

RCS2