

# テーブルタイプ / アームタイプ フラットタイプ

RCP6      RCA2      RCS3  
RCP6S      RCA      RCS2  
RCP3



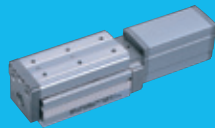
RCP6/RCP6S  
-TA6C



RCP6/RCP6S  
-TA6R



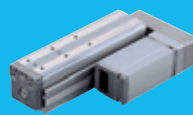
RCP3-TA3C



RCP3/RCA2  
-TA5C



RCP3/RCA2  
-TA4R



RCP3/RCA2  
-TA5R



RCA2-TCA3NA



RCA2-TWA3NA



RCA2-TFA3NA



RCS3-CTZ5C



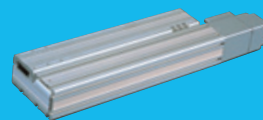
RCS2-TCA5N



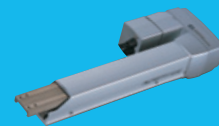
RCS2-TWA5N



RCS2-TFA5N



RCS2-F5D



RCA/RCS2-A4R

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

性能 (スペック) 確認			C-3
<b>RCP6</b> <b>RCP6S</b> パルスモータ	テーブルタイプ	RCP6(S)-TA4C	C-7
		RCP6(S)-TA6C	C-9
		RCP6(S)-TA7C	C-11
		RCP6(S)-TA4R	C-13
		RCP6(S)-TA6R	C-15
		RCP6(S)-TA7R	C-17
<b>RCP3</b> パルスモータ	細小型テーブルタイプ	RCP3-TA3C	C-19
		RCP3-TA4C	C-21
	テーブルタイプ	RCP3-TA5C	C-23
		RCP3-TA6C	C-25
		RCP3-TA7C	C-27
	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	RCP3-TA5R	C-33
		RCP3-TA6R	C-35
		RCP3-TA7R	C-37
<b>RCA2</b> サーボモータ24V	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-TA4C	C-51
	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
		RCA2-TA5R	C-61
	テーブルタイプ	RCA2-TA6R	C-63
		RCA2-TA7R	C-65
<b>RCA</b> サーボモータ24V		アームタイプ	RCA-A4R
	RCA-A5R		C-77
	RCA-A6R		C-79
<b>RCS3</b> サーボモータ200V	テーブルタイプ	RCS3-CTZ5C	C-67
<b>RCS2</b> サーボモータ200V	細小型テーブルタイプ	RCS2-TCA5N	C-69
		RCS2-TWA5N	C-71
		RCS2-TFA5N	C-73
	アームタイプ	RCS2-A4R	C-81
		RCS2-A5R	C-83
		RCS2-A6R	C-85
	フラットタイプ	RCS2-F5D	C-87
	オプション		

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  
ローグリ

E

リニア  
サーボ

F

その他

G

直交  
ロボット

H

テーブル  
トップ

J

スカラ  
ロボット

K

クリーン  
仕様

L

防塵・  
防滴仕様

M

コント  
ローラ

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

## 性能(スペック)確認

### テーブルタイプ



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

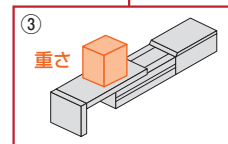
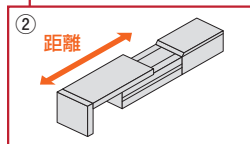
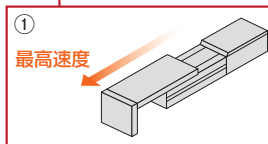
#### 【位置決め動作選定条件】

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

【例】

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



選定条件



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

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

## テーブルタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状を表します。	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最大速度 ( )は垂直使用の場合													水平	垂直					
		25mm	30	50	75	100	150	200	250	300	350										
RCP6(S)		980 (700)										16	—	48	3	1	W	⊕24V	RCP6(S)-TA4□ (シングルブロック)	—	C-7 C-13
		785 (700)										10	—	77	4	2.5					
		390										5	—	155	5	5					
		195										2.5	—	310	5	10					
		785 (700) 680										10	—	77	8	2.5			RCP6(S)-TA4□ (ダブルブロック)	—	C-7 C-13
		390 340										5	—	155	10	5					
		195 170										2.5	—	310	10	10					
		1120 (800)										20	—	56	5	1			RCP6(S)-TA6□ (シングルブロック)	—	C-9 C-15
		800										12	—	93	8	3					
		400										6	—	185	10	6					
		200										3	—	370	10	12					
		800 (680) 575										12	—	93	15	3			RCP6(S)-TA6□ (ダブルブロック)	—	C-9 C-15
		400 285										6	—	185	20	6					
		200 140										3	—	370	20	12					
		1080 (860)										24	—	112	10	3			RCP6(S)-TA7C (シングルブロック)	—	C-11
		700 (560)										16	—	168	12	7					
		420 (350)										8	—	336	15	16					
		210										4	—	673	15	20					
		1080 (860)										24	—	182	10	3			RCP6(S)-TA7R (シングルブロック)	—	C-17
		700 (560)										16	—	273	12	7					
420 (350)										8	—	547	15	16							
210										4	—	1094	15	20							
700 (560) 600 (560)										16	—	168	25	7	RCP6(S)-TA7C (ダブルブロック)	—	C-11				
420 (350) 300										8	—	336	30	16							
210 150										4	—	673	30	24							
700 (560) 600 (560)										16	—	273	25	7	RCP6(S)-TA7R (ダブルブロック)	—	C-17				
420 (350) 300										8	—	547	30	16							
210 150										4	—	1094	30	24							
RCP3		300 (200)										6	—	15	~0.7	~0.3	I	⊕24V ⊖100V ⊖230V	RCP3-TA3□	—	C-19 C-29
		200 (133)										4	—	22	~1.4	~0.6					
		100 (67)										2	—	45	~2	~1					
		300										6	—	25	~1	~0.5			RCP3-TA4□	—	C-21 C-31
		200										4	—	37	~2	~1					
		100										2	—	75	~3	~1.5					
		465 (400)										10	—	34	~2	~1			RCP3-TA5□	—	C-23 C-33
		250										5	—	68	~4	~1.5					
		125										2.5	—	136	~6	~3					
		560 (500)										12	—	60	~4	~1			RCP3-TA6□	—	C-25 C-35
		300										6	—	110	~6	~2					
		150										3	—	189	~8	~4					
		600 (580)										12	—	60	~6	~1			RCP3-TA7□	—	C-27 C-37
		300										6	—	110	~8	~2					
150										3	—	189	~10	~4							

※ ( ) 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル

W = バッテリレスアンプ


⊕ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

(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。

# 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

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

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)								リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
		※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											水平	垂直			※□はモータ形状を表します。		
		25mm	30	50	75	100	150	200	250								300	型	
RCA2		200								4	42.7	—	0.75	0.25	I	⊕24V ⊖100V	RCA2-TCA3NA (ボールネジ)	—	C-39
		100								2	85.5	—	1.5	0.5			RCA2-TCA3NA (すべりネジ)	—	C-39
		50								1	170.9	—	3	1			RCA2-TCA4NA (ボールネジ)	—	C-41
		200								4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TCA4NA (すべりネジ)	—	C-41
		100								2	50.3	—	0.5	0.25			RCA2-TWA3NA (ボールネジ)	—	C-43
		50								1	100.5	—	1	0.5			RCA2-TWA3NA (すべりネジ)	—	C-43
		(220) 270 300								6	33.8	—	2	0.5			RCA2-TWA4NA (ボールネジ)	—	C-45
		200								4	50.7	—	3	0.75			RCA2-TWA4NA (すべりネジ)	—	C-45
		100								2	101.5	—	6	1.5			RCA2-TFA3NA (ボールネジ)	—	C-47
		220 300								6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-TFA3NA (すべりネジ)	—	C-47
		200								4	29.8	—	0.5	0.25			RCA2-TFA4NA (ボールネジ)	—	C-49
		100								2	59.7	—	1	0.5			RCA2-TFA4NA (すべりネジ)	—	C-49
		200								4	42.7	—	0.75	0.25			RCA2-TA4□	—	C-51 C-59
		100								2	85.5	—	1.5	0.5			RCA2-TA5□	—	C-53 C-61
		50								1	170.9	—	3	1			RCA2-TA6□	—	C-55 C-63
		200								4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TA7□	—	C-57 C-65
		100								2	50.3	—	0.5	0.25					
		50								1	100.5	—	1	0.5					
		(220) 270 300								6	33.8	—	2	0.5					
		200								4	50.7	—	3	0.75					
		100								2	101.5	—	6	1.5					
		220 300								6	19.9	—	0.25	0.125					
		200								4	29.8	—	0.5	0.25					
		100								2	59.7	—	1	0.5					
		300								6	28	—	1	0.5					
		200								4	43	—	2	1					
		100								2	85	—	3	1.5					
		465 (400)								10	34	—	2	1					
		250								5	68	—	3.5	2					
		125								2.5	137	—	5	3					
560 (500)								12	17	—	2	0.5							
300								6	34	—	4	1.5							
150								3	68	—	6	3							
600 (580)								12	26	—	4	1							
300								6	53	—	6	2.5							
150								3	105	—	8	4							

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)	リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付力 (N)	可搬質量 (kg)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式	掲載ページ		
RCA		330		10	39.2	—	2.5	I A	⊕24V ⊖100V	RCA-A4R	—	C-75
		165		5	78.4	—	4.5			RCA-A5R	—	C-77
		400		12	33.3	—	2			RCA-A6R	—	C-79
		200		6	65.7	—	4					
		400		12	48.4	—	3					
		200		6	96.8	—	6					



※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート


⊕ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

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


## テーブルタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)								リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ
		※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											水平	垂直					
		25mm	30	50	75	100	150	200	250										
RCS3		833								30	85	—	1.5	1	I A	100V	RCS3-CTZ5C	—	C-67
RCS2		280 (230)		380 (330)						10	89	—	5	1.5	I A	100V 200V	RCS2-TCA5N	—	C-69
		250 (230)		250						5	178	—	10	3					
		125								2.5	356	—	20	6					
		280 (230)		380 (330)						10	89	—	5	1.5			RCS2-TWA5N	—	C-71
		250 (230)		250						5	178	—	10	3					
		125								2.5	356	—	20	6					
280 (230)		380 (330)						10	89	—	5	1.5	RCS2-TFA5N	—	C-73				
250 (230)		250						5	178	—	10	3							
125								2.5	356	—	20	6							

## アームタイプ

RCS2		330		10	39.2	—	—	2.5	I A	100V 200V	RCS2-A4R	—	C-81			
		165		5	78.4	—	—	4.5								
		400		12	33.3	—	—	2			RCS2-A5R	—	C-83			
		200		6	65.7	—	—	4								
		400		12	48.4	—	—	3						RCS2-A6R	—	C-85
		200		6	96.8	—	—	6								

## フラットタイプ

RCS2		800		16	63.8	—	—	2	I A	100V 200V	RCS2-F5D (60W)	—	C-87
		400		8	127.5	—	—	5					
		200		4	255.1	—	—	11.5			RCS2-F5D (100W)	—	
		800		16	105.8	—	—	3.5					
		400		8	212.7	—	—	9					
		200		4	424.3	—	—	18					

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

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

# RCP6(S)-TA4C

テーブルタイプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅 40mm

24Vパルスモータ

---

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:パッテリレス アプソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ? 240:240mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

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

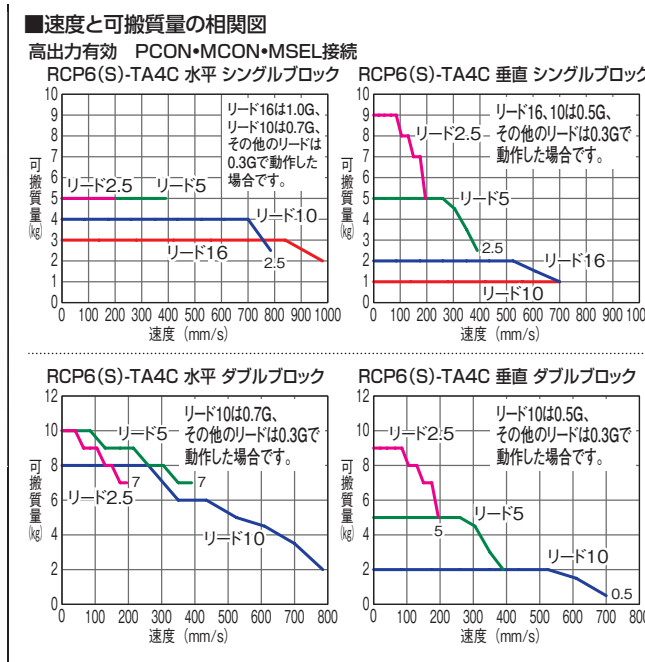
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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

POINT

選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) 高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。



- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

### ■アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	3	1	25~150 (25mm毎)
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	4	2.5	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	5	5	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	5	10	40~240
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	8	2.5	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	10	5	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	10	10	

リード (mm)	接続 コントローラ	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
		シングルブロック 25~150	ダブルブロック 40~190 240	
16	高出力有効	980 <700>	-	
	高出力有効	785 <700>	785 <700>	680
10	高出力有効	390	390	340
	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/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	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
プレーキ	B	→ 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。

### ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント シングルブロック	Ma方向:1.3N・m Mb方向:1.86N・m Mc方向:25.3N・m
動的許容モーメント ダブルブロック	Ma方向:76.8N・m Mb方向:1.10N・m Mc方向:50.5N・m
静的許容モーメント 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
動的許容モーメント 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)

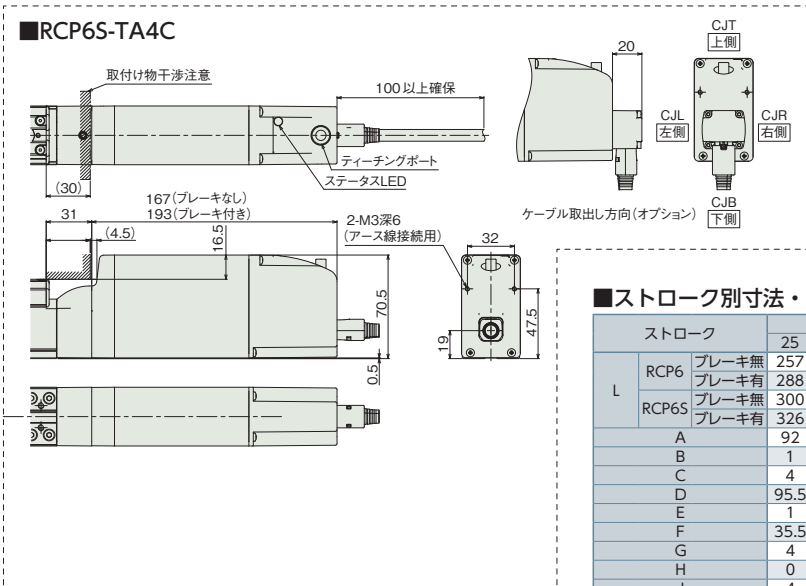
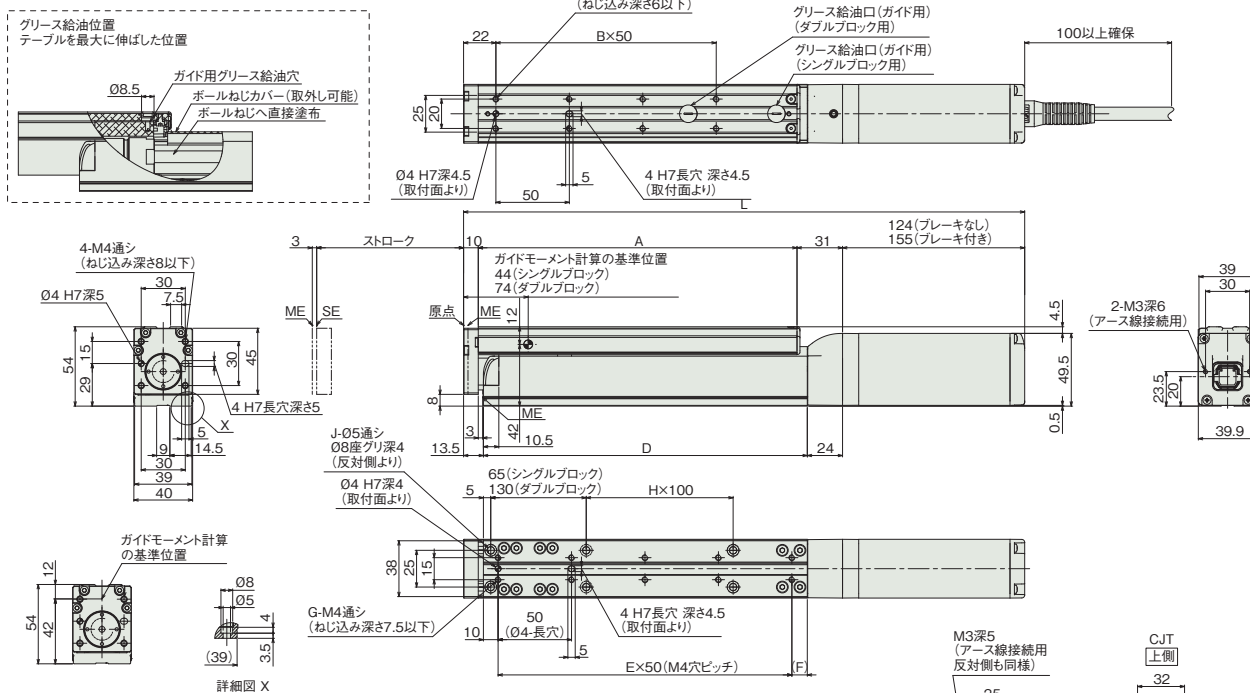
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

寸法図

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



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



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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

② 適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

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

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

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



# RCP6(S)-TA6C

テーブルタイプ モーターユニット型 モーター ストレート 本体幅 58mm 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パツタリレス アプソ	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	25:25mm ? 320:320mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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



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



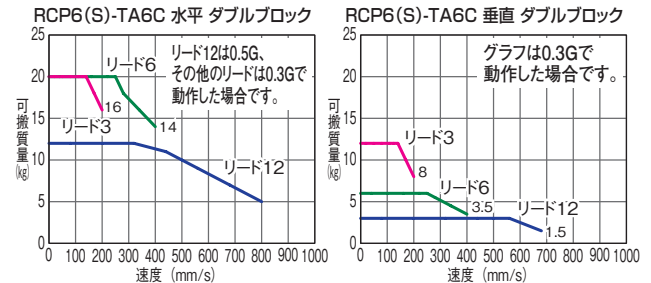
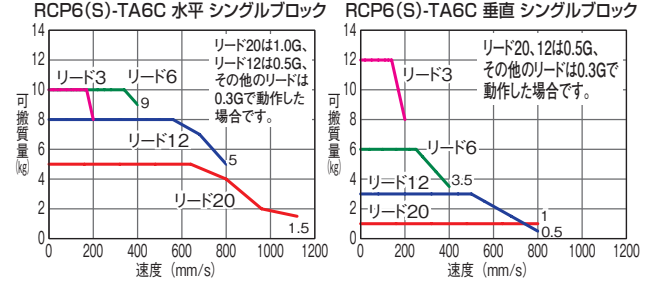
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペ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



## RCP6/RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	5	1	25~200 (25mm毎)
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	8	3	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	10	6	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	10	12	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	15	3	45~320
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	20	6	
RCP6(S)-TA6C-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/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度			
		シングルブロック 25~200	ダブルブロック		
		45~220	270	320	
20	高出力有効	1120 <800>	-		
	高出力有効	800	800 <680>	735 <680>	575
6	高出力有効	400	400	365	285
	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/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション \*押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 <>内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	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
プレーキ	B	→ 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。

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	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 ダブルブロック Ma方向:169N・m Mb方向:242N・m Mc方向:137N・m
動的許容モーメント	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 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)

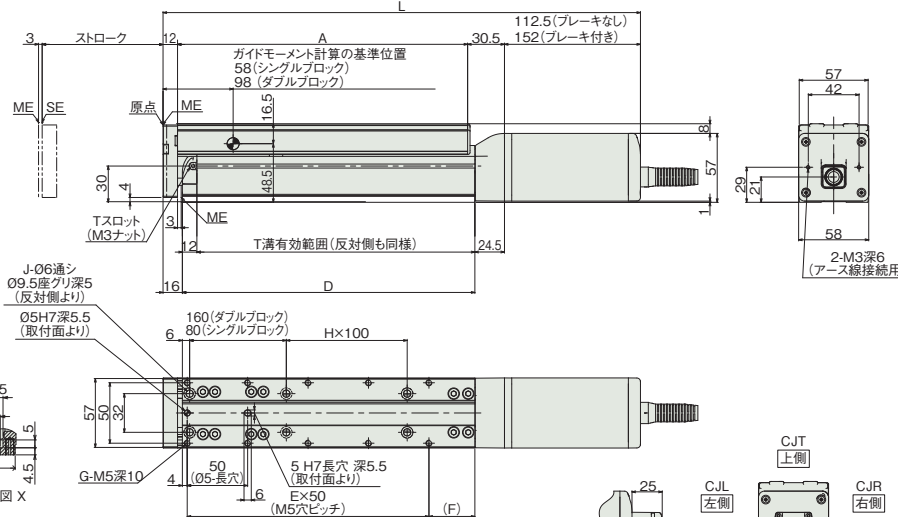
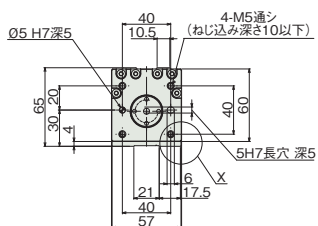
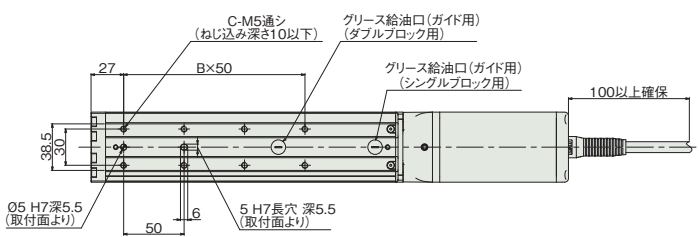
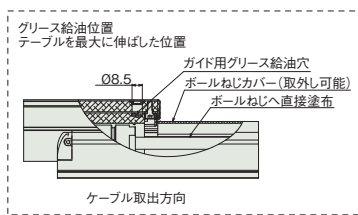
(\*) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

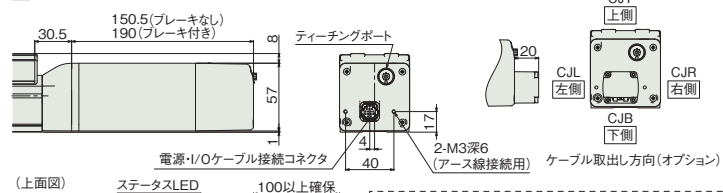
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-TA6C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	シングルブロック																ダブルブロック																	
	25	50	75	100	125	150	175	200	45	70	95	120	170	220	270	320	25	50	75	100	125	150	175	200										
L	RCP6	270	295	320	345	370	395	420	445	370	395	420	445	495	545	595	645	309.5	334.5	359.5	384.5	409.5	434.5	459.5	484.5	409.5	434.5	459.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	
	RCP6S	308	333	358	383	408	433	458	483	408	433	458	483	533	583	633	683	347.5	372.5	397.5	422.5	447.5	472.5	497.5	522.5	447.5	472.5	497.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	
A	115	140	165	190	215	240	265	290	215	240	265	290	340	390	440	490	115	140	165	190	215	240	265	290	340	390	440	490						
B	1	1	2	2	3	3	4	4	3	3	4	4	5	6	7	8	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	7	8						
C	4	4	6	6	8	8	10	10	8	8	10	10	12	14	16	18	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	16	18						
D	117	142	167	192	217	242	267	292	217	242	267	292	342	392	442	492	117	142	167	192	217	242	267	292	342	392	442	492						
E	2	2	3	3	4	4	5	5	4	4	5	5	6	7	8	9	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	8	9						
F	13	38	13	38	13	38	13	38	13	38	13	38	13	38	38	38	13	38	13	38	13	38	13	38	13	38	38	38	38					
G	6	6	8	8	10	10	12	12	10	10	12	12	14	16	18	20	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	18	20						
H	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	2	2	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	1	1	2	2				
J	4	4	4	4	6	6	6	6	4	4	4	4	6	6	8	8	4	4	4	4	6	6	6	6	4	4	6	6	8	8				
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7	4.0	4.3	4.6	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7	4.0	4.3	4.6
		ブレーキ有	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.5	4.9	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.5	4.9
	RCP6S	ブレーキ無	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.0	3.2	3.3	3.5	3.8	4.1	4.4	4.8	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.0	3.2	3.3	3.5	3.8	4.1	4.4	4.8
		ブレーキ有	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.2	3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0			

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

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

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

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCP6(S)-TA7C

テーブルタイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	TA7C	WA:パッシブレス アプソ	56P:パルスモーター 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	25:25mm ? 390:390mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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



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



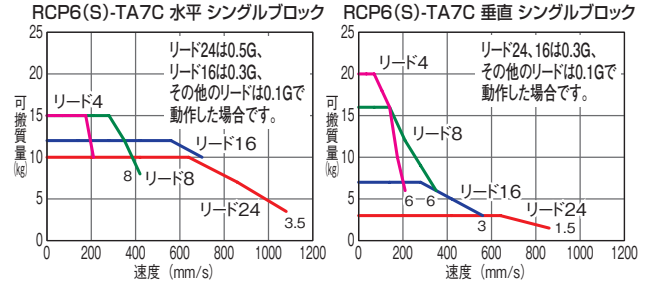
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



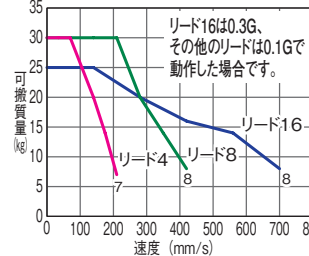
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。
- (5) 高剛性仕様(ダブルブロック)は、オプションになります。

## ■速度と可搬質量の相関図

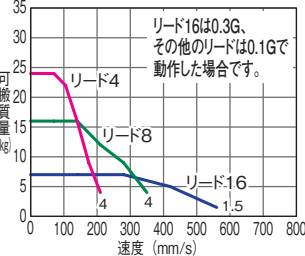
高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



## RCP6(S)-TA7C 水平 ダブルブロック



## RCP6(S)-TA7C 垂直 ダブルブロック



RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS3  
RCS2  
RCA

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	10	3	25~300
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	12	7	
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	15	16	
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	15	20	
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	25	7	40~390
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	30	16	
RCP6(S)-TA7C-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)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度			
		シングルブロック 25~300	ダブルブロック		
		40~290	340	390	
24	高出力有効	1080 <860>	-	-	-
	高出力有効	700 <560>	700 <560>	600 <560>	-
8	高出力有効	420 <350>	420 <350>	365 <350>	300
	高出力有効	210	210	180	150

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	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
プレーキ	B	→ 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。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	シングルブロック Ma方向:115N・m Mb方向:115N・m Mc方向:229N・m ダブルブロック Ma方向:620N・m Mb方向:620N・m Mc方向:458N・m
動的許容モーメント	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 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℃、85%RH以下(結露なきこと)

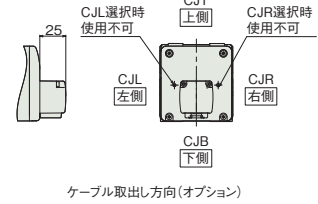
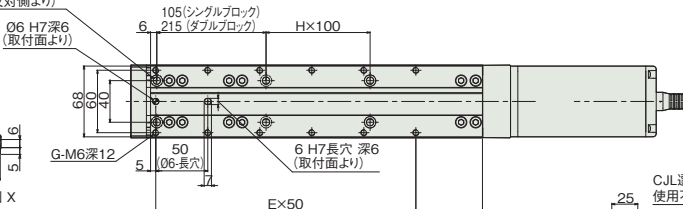
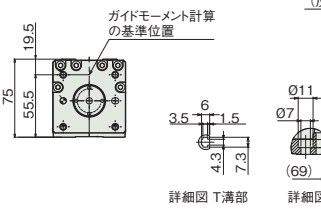
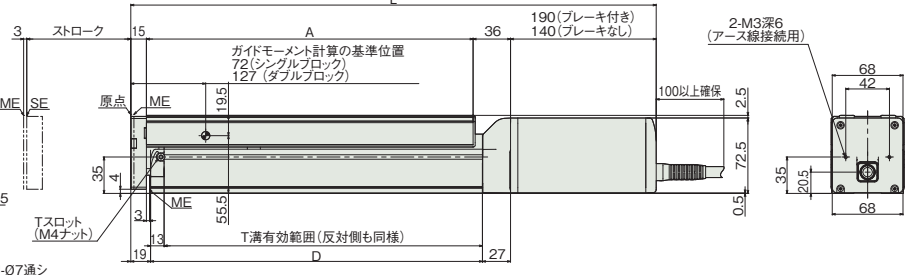
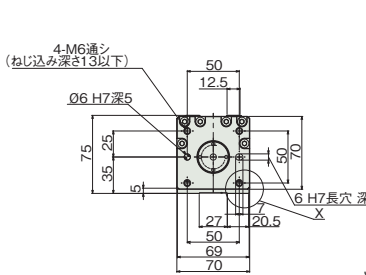
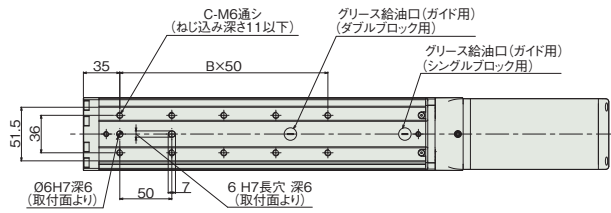
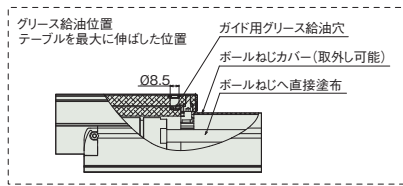
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

寸法図

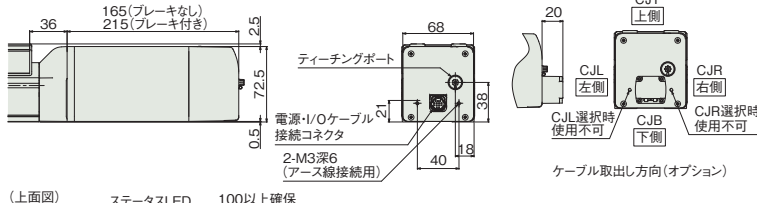
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-TA7C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	シングルブロック																		ダブルブロック					
	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	40	65	90	140	190	240	290	340	390					
L	RCP6	330	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755	780	805			
	RCP6S	355	380	405	430	455	480	505	530	555	580	605	630	655	680	705	730	755	780	805	830			
A	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	264	289	314	364	414	464	514	564	614	664				
B	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	3	4	4	5	6	7	8	9	10	11				
C	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	8	10	10	12	14	16	18	20	22	24				
D	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	269	294	319	369	419	469	519	569	619	669				
E	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	4	5	5	6	7	8	9	10	11	11				
F	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	39	64	64	64	64	64	64	64	64	64				
G	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	10	12	12	14	16	18	20	22	24	24				
H	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	0	0	0	1	1	2	2	3	3	3				
J	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	4	4	4	6	6	8	8	10	10	10				
質量 (kg)	RCP6	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.8	6.3	5.3	5.6	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4				
	RCP6S	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.3	6.7	5.8	6.0	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8				
	RCP6S	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	6.0	6.4	5.5	5.7	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6				
	RCP6S	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.4	6.9	5.9	6.2	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6	9.0				

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

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

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

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCP6(S)-TA4R

テーブルタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

## 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置	WA	パツテリレス	35P:パルスモータ	16:16mm	25:25mm	[RCP6]	N:無し	下記オプション 価格表参照
RCP6S:コントローラ内蔵	アプソ	アプソ	35□サイズ	10:10mm	?	P3:PCON MCON MSEL	P:1m S:3m M:5m	*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。
				5:5mm	240:240mm	[RCP6S]	X□□:長さ指定	
				2.5:2.5mm		SE:SIOタイプ	R□□:ロボットケーブル	

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

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り



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

技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

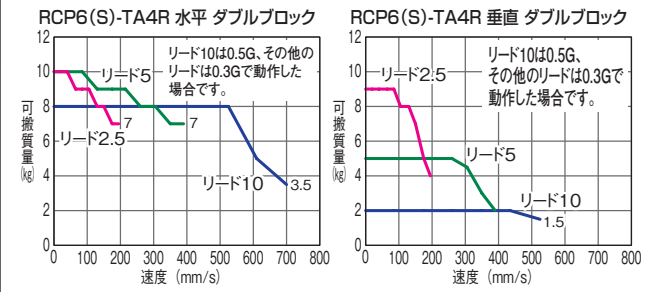
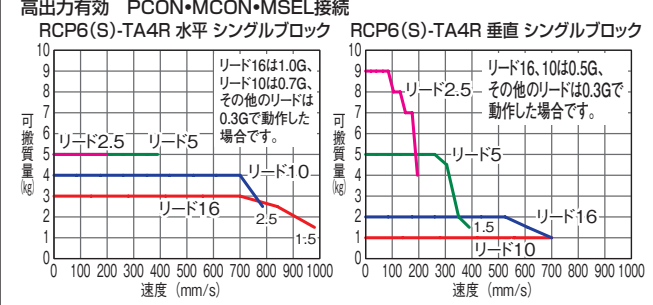
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**POINT**

選定上の注意

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



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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	3	1	25~150 (25mm毎)
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	4	2.5	
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	5	5	
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	5	10	
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	8	2.5	40~240
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	10	5	
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

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)		
		シングルブロック 25~150	ダブルブロック 40~190	240
16	高出力有効	980 <700>	-	-
	高出力有効	785 <700>	700 <525>	680 <525>
10	高出力有効	390	390	340
	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/I/Oタイプ ③ ケーブル長 ④ オプション \* 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 < >内は垂直使用の場合です。

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	→ 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。

#### アクチュエータ仕様

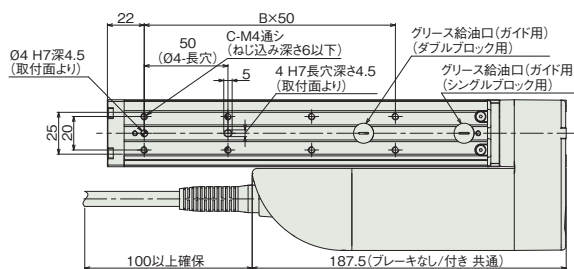
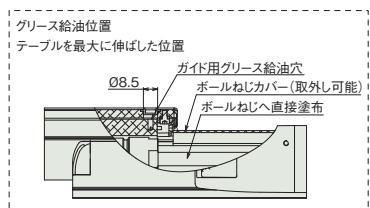
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント シングルブロック	Ma方向:1.3N・m Mb方向:1.86N・m Mc方向:2.53N・m
静的許容モーメント ダブルブロック	Ma方向:7.68N・m Mb方向:1.10N・m Mc方向:5.05N・m
動的許容モーメント シングルブロック	Ma方向:4.98N・m Mb方向:7.11N・m Mc方向:9.68N・m
動的許容モーメント ダブルブロック	Ma方向:2.39N・m Mb方向:3.41N・m Mc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。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。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

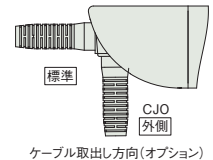
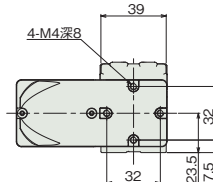
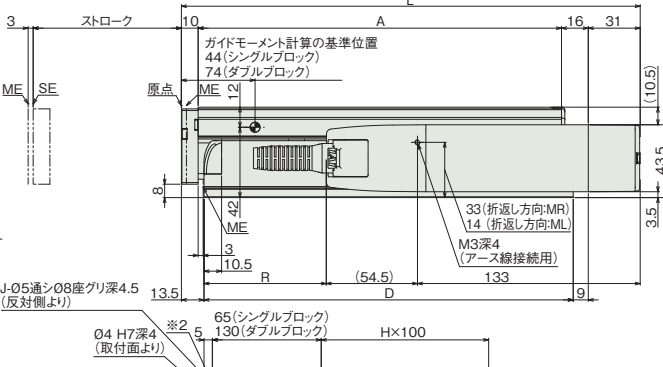
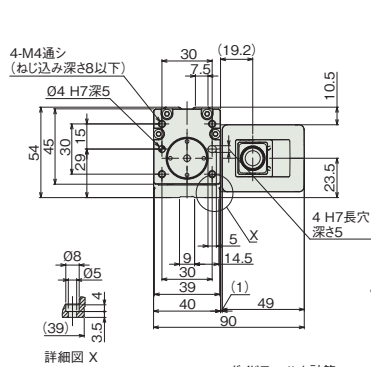
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

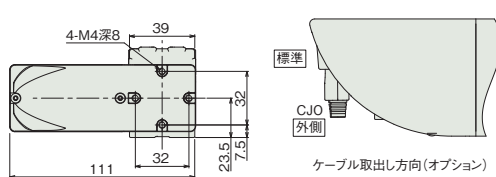
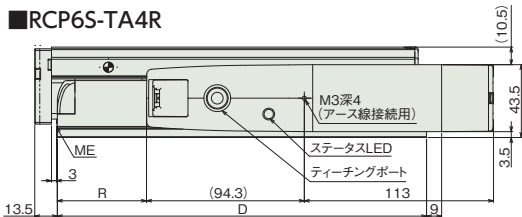


※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド  
S.E.:ストロークエンド

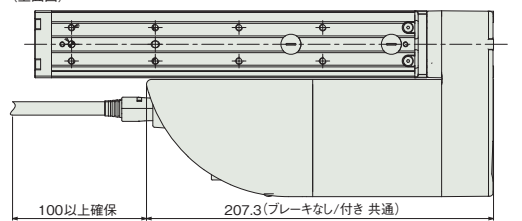
※2 シングルブロック25~75stの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)は、モータユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。(RCP6Sの時も同様)



■RCP6S-TA4R



(上面図)



■ストローク別寸法・質量

※R寸法が負の場合、モータユニットの端が、ベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

ストローク	シングルブロック										ダブルブロック														
	25	50	75	100	125	150	40	65	90	140	190	240	149	174	199	224	249	274	224	249	274	324	374	424	
L	92	117	142	167	192	217	167	192	217	267	317	367	92	117	142	167	192	217	167	192	217	267	317	367	
A	1	1	2	2	3	3	2	3	3	4	5	6	1	1	2	2	3	3	2	3	3	4	5	6	
B	4	4	6	6	8	8	6	8	8	10	12	14	4	4	6	6	8	8	6	8	8	10	12	14	
C	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
D	1	2	2	3	3	4	3	4	3	4	5	6	7	1	2	2	3	3	4	3	4	5	6	7	
E	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
F	4	6	6	8	8	10	8	10	8	10	12	14	16	4	6	6	8	8	10	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	1	1	2	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	4	6	6	4	4	4	4	6	8	4	4	4	4	6	6	4	4	4	6	8		
J	-52	-27	-2	23	48	73	23	48	73	123	173	223	-52	-27	-2	23	48	73	23	48	73	123	173	223	
R ※	-71.8	-46.8	-21.8	3.2	28.2	53.2	3.2	28.2	53.2	103.2	153.2	203.2	-71.8	-46.8	-21.8	3.2	28.2	53.2	3.2	28.2	53.2	103.2	153.2	203.2	
質量 (kg)	RCP6	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4
	RCP6S	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	1.9	2.1	2.2	2.5	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	1.9	2.1	2.2	2.5		
	RCP6	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5
	RCP6S	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

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

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

# RCP6(S)-TA6R

テーブルタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

## ■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パツタリレス アプソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	25:25mm ? 320:320mm	[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。

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

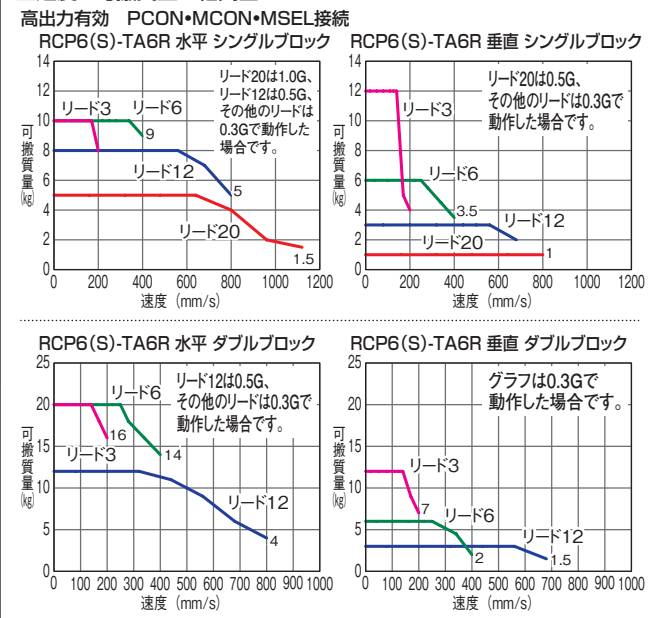
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

**POINT**

選定上の注意

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



- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	5	1	25~200 (25mm毎)
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	8	3	
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	10	6	
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	10	12	45~320
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	15	3	
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	20	6	
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/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度			
		シングルブロック 25~200	ダブルブロック		
		45~220	270	320	
20	高出力有効	1120 <800>	-	-	
	高出力有効	800 <680>	800 <680>	735 <680>	
12	高出力有効	400	400	365	
	高出力有効	400	400	285	
6	高出力有効	200	200	185	
	高出力有効	200	200	140	

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

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	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
プレーキ	B	→ 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。

#### アクチュエータ仕様

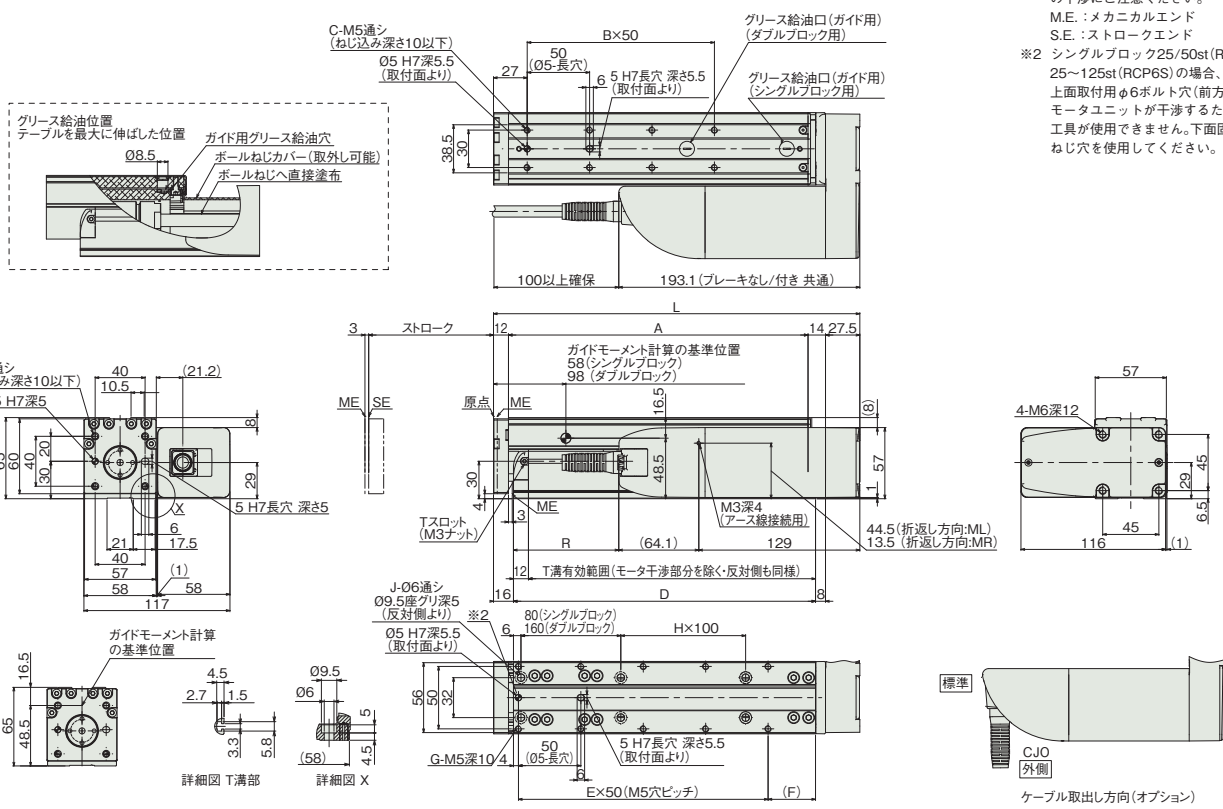
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	シングルブロック Ma方向:32.3N・m Mb方向:46.2N・m Mc方向:68.3N・m ダブルブロック Ma方向:16.9N・m Mb方向:24.2N・m Mc方向:13.7N・m
動的許容モーメント	シングルブロック Ma方向:11.6N・m Mb方向:16.6N・m Mc方向:24.6N・m ダブルブロック Ma方向:49.5N・m Mb方向:70.7N・m Mc方向:40N・m
使用周囲温度・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。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。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

寸法図

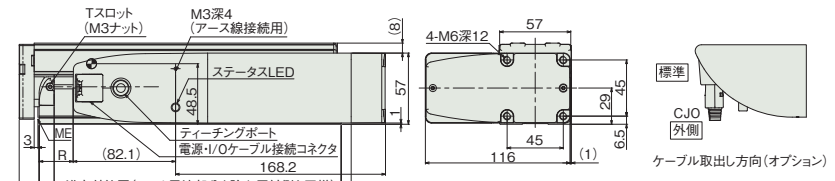
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD



- \*1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド  
S.E.:ストロークエンド
- \*2 シングルブロック25/50st (RCP6)、25~125st (RCP6S)の場合、上面取付用φ6ボルト穴(前方)は、モータユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。

■RCP6S-TA6R



■ストローク別寸法・質量 ※R寸法が負の場合、モータユニットの端が、ベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

ストローク	シングルブロック																ダブルブロック												
	25	50	75	100	125	150	175	200	45	70	95	120	170	220	270	320	L	A	B	C	D	E	F	G	H	J			
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5													
A	115	140	165	190	215	240	265	290	215	240	265	290	340	390	440	490													
B	1	1	2	2	3	3	4	4	3	3	4	4	5	6	7	8													
C	4	4	6	6	8	8	10	10	8	8	10	10	12	14	16	18													
D	117	142	167	192	217	242	267	292	217	242	267	292	342	392	442	492													
E	2	2	3	3	4	4	5	5	4	4	5	5	6	7	8	9													
F	13	38	13	38	13	38	13	38	13	38	13	38	13	38	38	38													
G	6	6	8	8	10	10	12	12	10	10	12	12	14	16	18	20													
H	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	2	2													
J	4	4	4	4	6	6	6	6	4	4	4	4	6	6	8	8													
R ※	RCP6	-40.6	-15.6	9.4	34.4	59.4	84.4	109.4	134.4	59.4	84.4	109.4	134.4	184.4	234.4	284.4	334.4												
	RCP6S	-97.8	-72.8	-47.8	-22.8	2.2	27.2	52.2	77.2	2.2	27.2	52.2	77.2	127.2	177.2	227.2	277.2												
質量 (kg)	RCP6	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0												
	ブレーキ有	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0												
	RCP6S	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.3	3.5	3.7	3.8	4.1	4.5	4.8	5.1												
	ブレーキ有	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.4	3.6	3.7	3.9	4.2	4.5	4.9	5.2												

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

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

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

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA



# RCP6(S)-TA7R

テーブルタイプ モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

## 型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスレス アブソ	56P:パルスモーター 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	25:25mm ? 390:390mm	[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 ※モーター折返し方向は、 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。



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



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

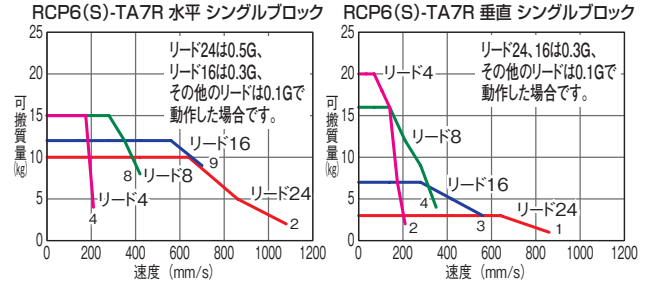
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



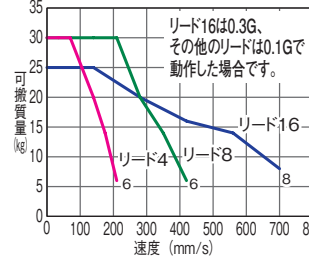
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、巻末-141ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、巻末-109ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、巻末-131ページをご参照ください。
- (5) 高剛性仕様 (ダブルブロック) は、オプションになります。

### 速度と可搬質量の相関図

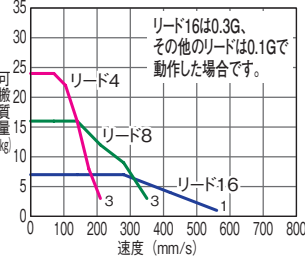
高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



### RCP6(S)-TA7R 水平 ダブルブロック



### RCP6(S)-TA7R 垂直 ダブルブロック



RCP6/RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS3  
RCS2  
RCA

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

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

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度			
		シングルブロック 25~300	ダブルブロック 40~290	340	390
24	高出力有効	1080 <860>	-		
	16	高出力有効	700 <560>	700 <560>	600 <560>
		8	高出力有効	420 <350>	420 <350>
4	高出力有効	210	210	180	150

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

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	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	B	→ D-83	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ D-83	-
モーター折返し仕様	ML	→ D-84	-
モーター折返し仕様	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。

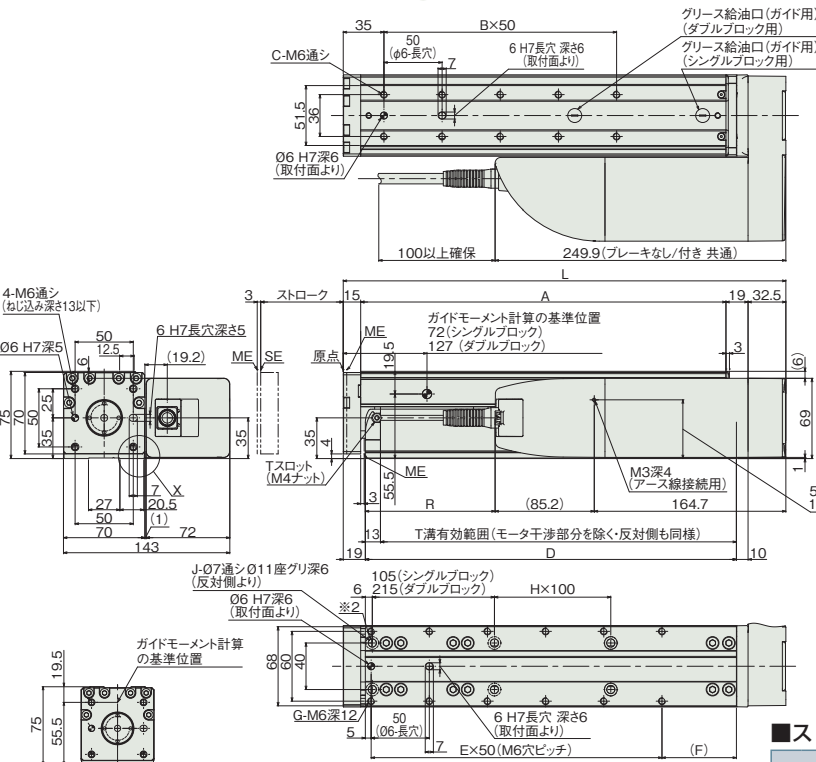
#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容	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℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

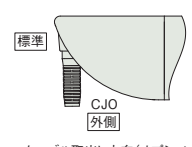
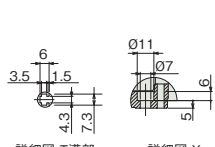
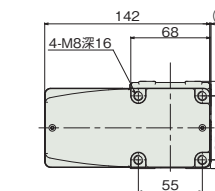
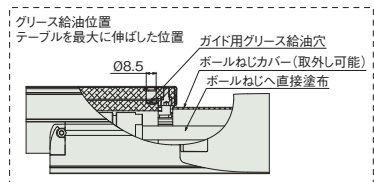
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

寸法図

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



※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド  
※2 シングルブロック25/50/75st(RCP6)、25~125st(RCP6S)の場合、上面取付用φ7ボルト穴(前方)は、モータユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。



■ストローク別寸法・質量

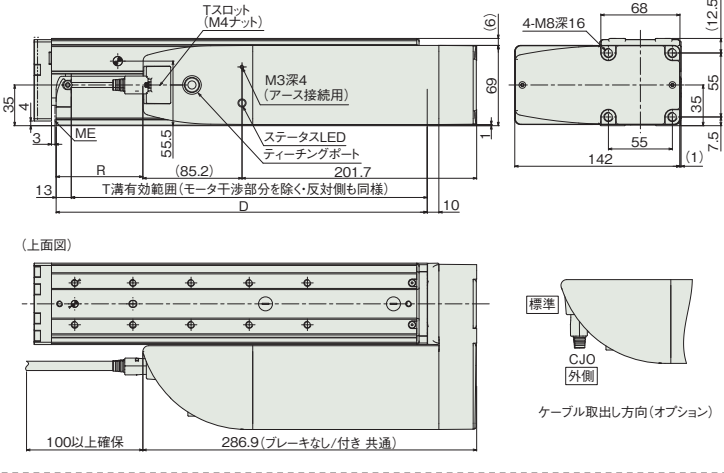
※R寸法が負の場合、モータユニットの端が、ベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

ストローク	シングルブロック										
	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	
A	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	
B	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
C	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
D	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
E	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
F	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
G	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
H	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
J	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
R	RCP6	-63.4	-38.4	-13.4	11.6	36.6	61.6	86.6	111.6	161.6	
	RCP6S	-100.4	-75.4	-50.4	-25.4	-0.4	24.6	49.6	74.6	124.6	
質量(kg)	RCP6	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.4	
	ブレーキ無	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.5	
	ブレーキ有	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.1	6.5	
	RCP6S	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.2	6.7	

ストローク	ダブルブロック									
	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
L	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	
A	264	289	314	364	414	464	514	564	614	
B	3	4	4	5	6	7	8	9	10	
C	8	10	10	12	14	16	18	20	22	
D	269	294	319	369	419	469	519	569	619	
E	4	5	5	6	7	8	9	10	11	
F	64	39	64	64	64	64	64	64	64	
G	10	12	12	14	16	18	20	22	24	
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3	
J	4	4	4	6	6	8	8	10	10	
R	RCP6	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6	261.6	311.6	361.6	
	RCP6S	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6	224.6	274.6	324.6	
質量(kg)	RCP6	6.0	6.2	6.4	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	
	ブレーキ無	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7	
	ブレーキ有	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7	
	RCP6S	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.9	

■RCP6S-TA7R



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、M-53ページをご参照ください。

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

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

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

# RCP3-TA3C

細小型

テーブルタイプ

モータユニット型

モータストレート

本体幅  
**36mm**

**24V**  
パルスモータ

■型式項目 **RCP3 - TA3C - I - 20P**

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

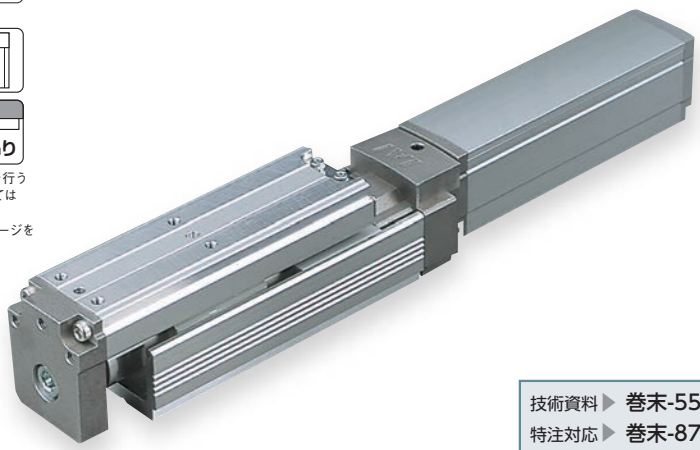
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直

横立て 天吊り

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

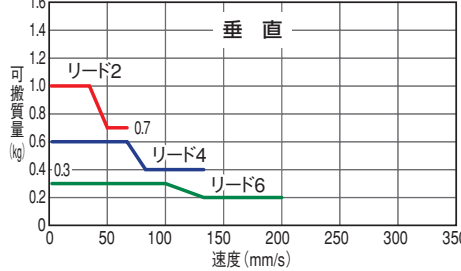
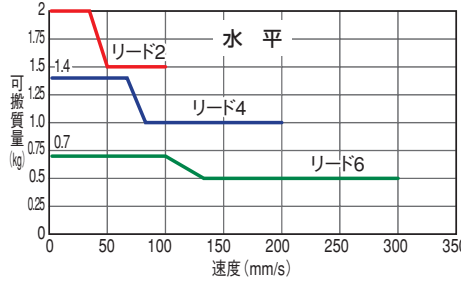


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT** 選定上の注意

(1) 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。



- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-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)

■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)

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	—
原点逆仕様	NM	→ D-84	—

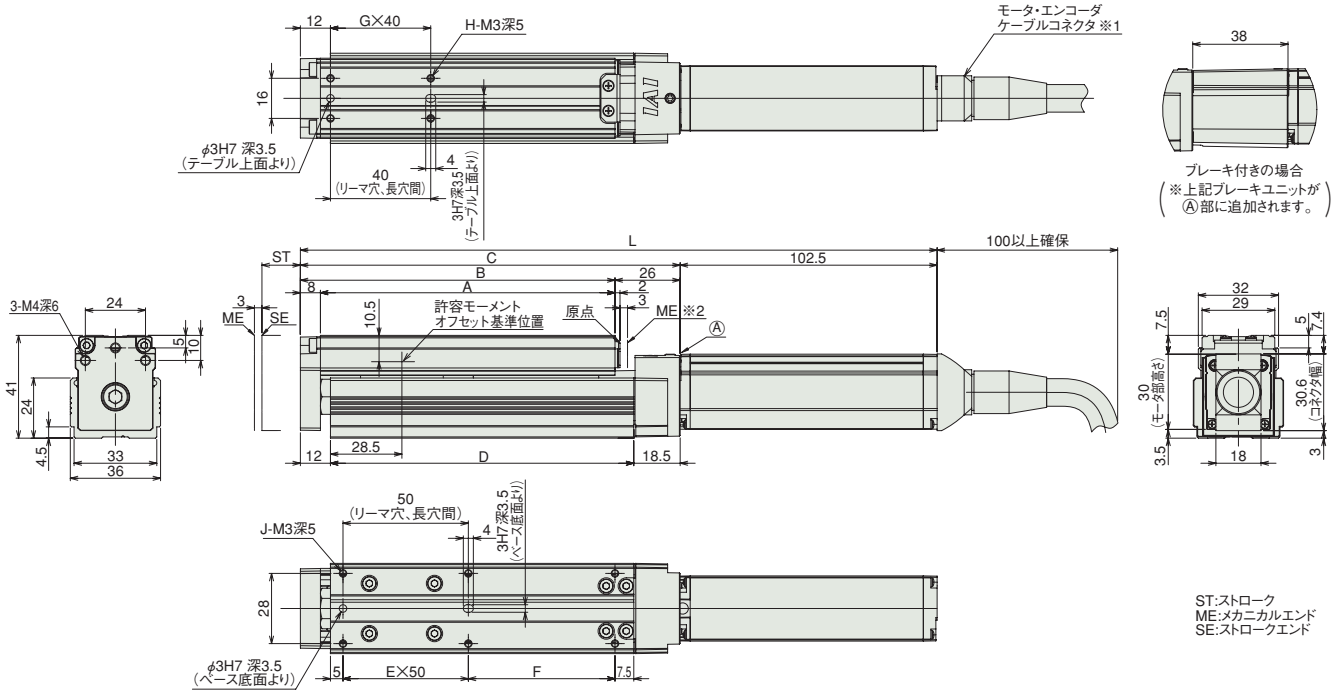
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 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
使用周囲温度・湿度	0~40°C、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。

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	ブレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5	
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5	
C	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5	
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
質量 (kg)	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	

②適応コントローラ

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

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

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

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

# RCP3-TA4C

細小型    テーブルタイプ    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 40mm    24Vパルスモーター

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

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

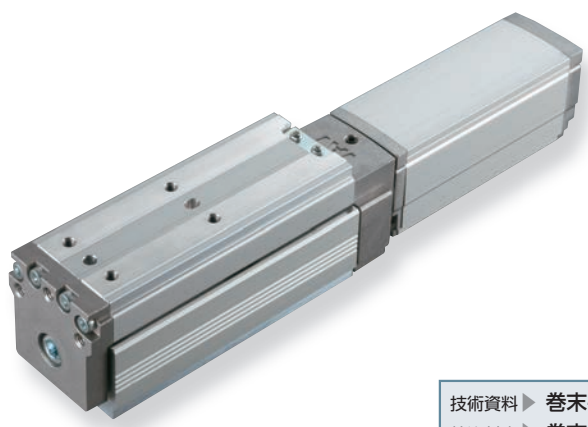
↑インクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。    28P:パルスモーター 28□サイズ    6:6mm    20:20mm    P1:PSEL    N:無し    下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。    ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。    4:4mm    100:100mm (10mmピッチ毎設定)    P3:PCON    P:1m    PSEP    S:3m    MCON    M:5m    MSEP    X□:長さ指定    MSEL

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



※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。

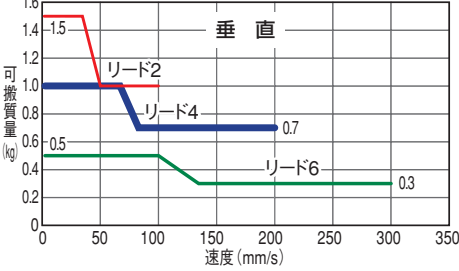
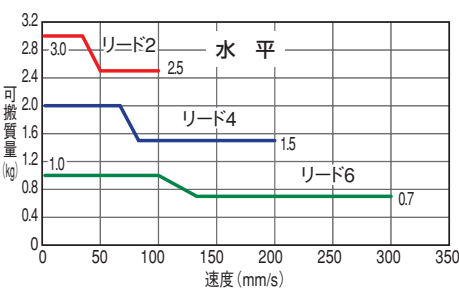


技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



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



- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

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

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
		水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	20~100 (mm)
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④	6	~1	~0.5	25	20~100 (10mm毎)	6	300
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④	4	~2	~1	37		4	200
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④	2	~3	~1.5	75		2	100

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	-

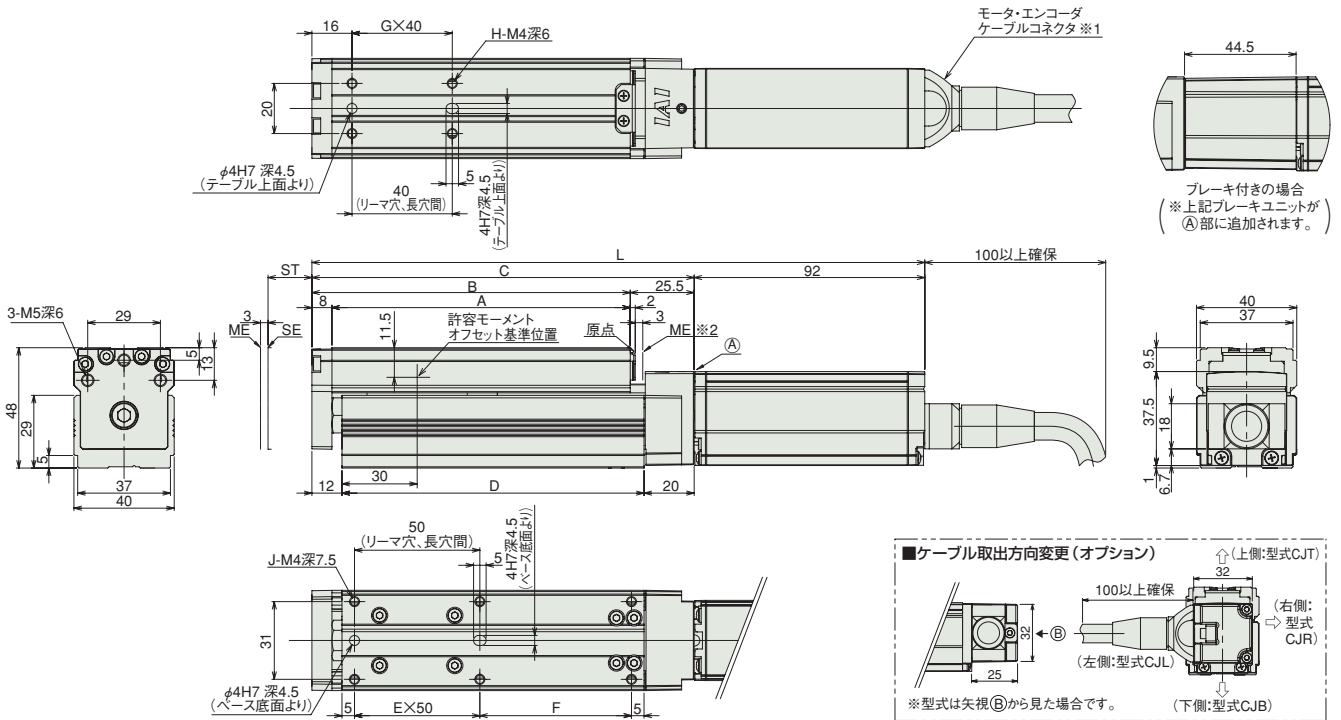
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: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。

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。

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

②適応コントローラ

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

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

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

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

# RCP3-TA5C

テーブルタイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 55mm 24Vパルスモーター

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

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

上:インクリメンタル  
\* 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。

35P:パルスモーター  
35□サイズ

10:10mm  
5: 5mm  
2.5:2.5mm

25:25mm  
5  
100:100mm  
(25mmピッチ毎認定)

P1:PSEL  
P3:PCON  
PSEP  
MCON  
MSEP  
MSEL

N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m

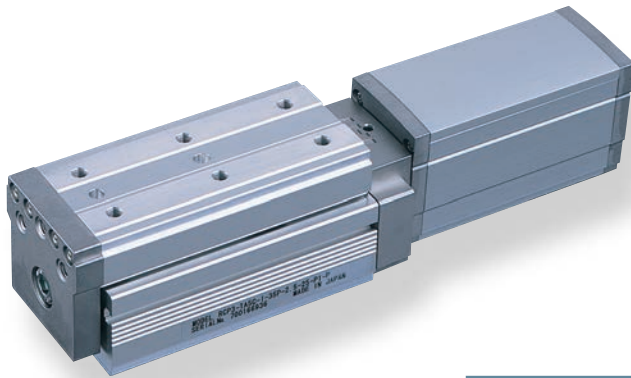
X□□:長さ指定

下記オプション  
価格表参照

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



\*垂直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。



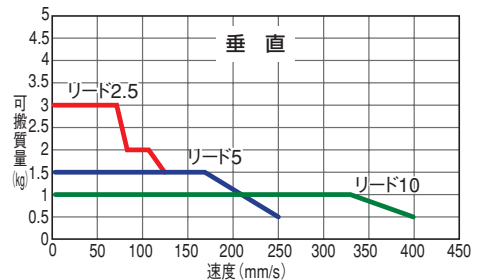
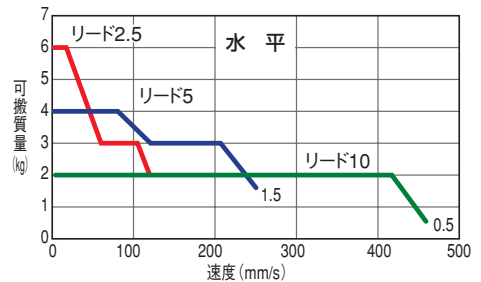
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



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



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 2	~ 1	34	25~100 (25mm毎)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 4	~ 1.5	68	
RCP3-TA5C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 6	~ 3	136	

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 ~ 100 (25mm 毎)	最高速度
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)

①ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*ケーブルはモーター・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 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

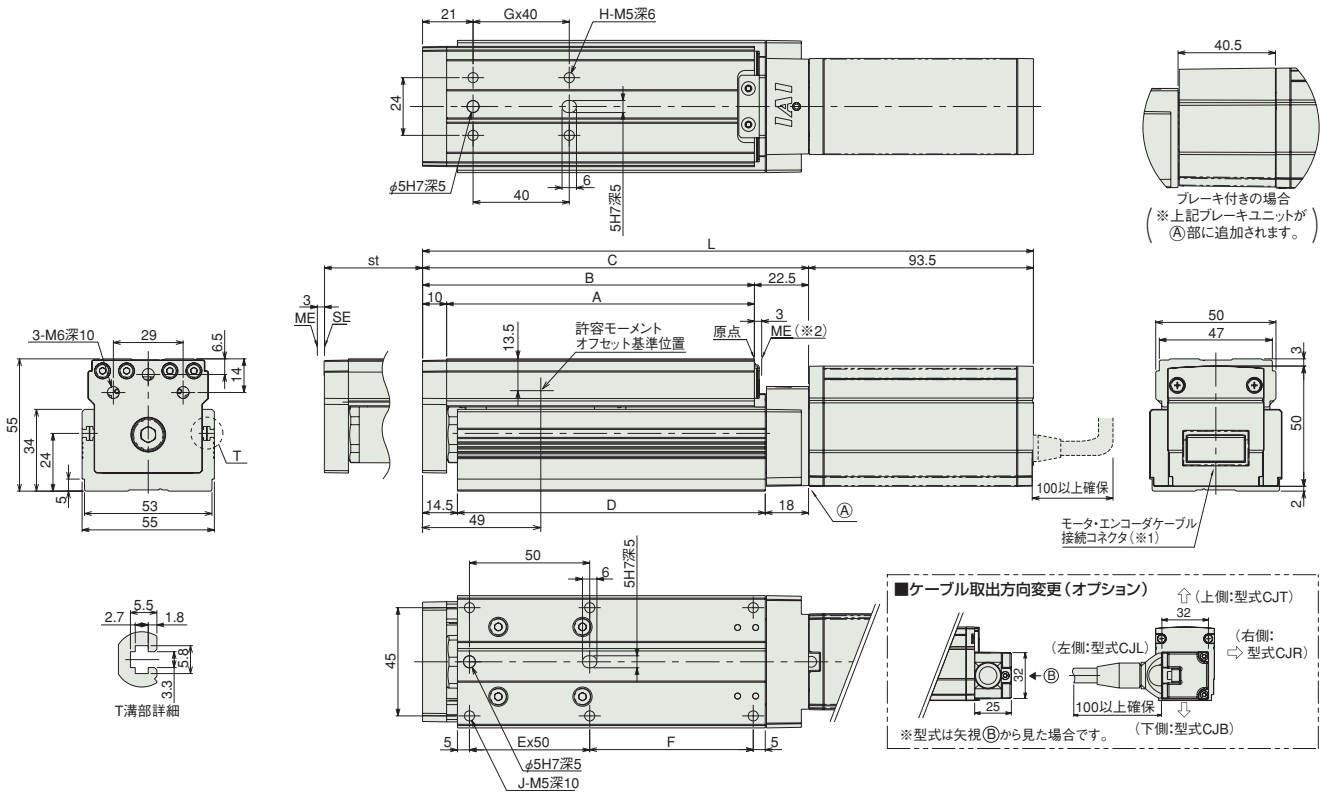
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N・m Mb:36.5N・m Mc:56.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:7.56N・m Mb:10.8N・m Mc:16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 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。

寸法図

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



(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。）  
(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

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

A

スライダ  
タイプ

B

ロッド  
タイプ

C

テーブル・  
アームワック

D

グリッパ・  
ロータリ

E

リニア  
サーボ

F

その他

G

直交  
ロボット

H

テーブル  
トップ

J

スカラ  
ロボット

K

クリーン  
仕様

L

防塵・  
防滴仕様

M

コント  
ローラ

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA



# RCP3-TA6C

テーブルタイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 65mm 24Vパルスモーター

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

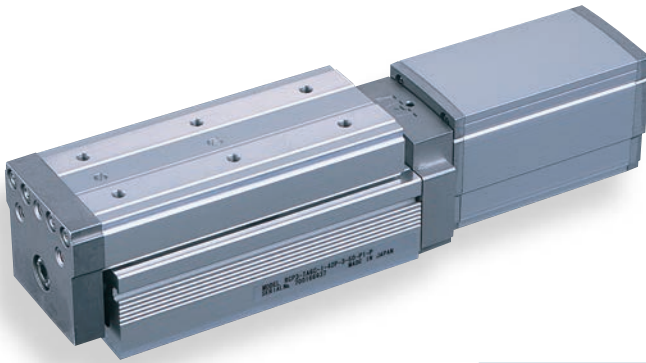
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モーター種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

↑:インクリメンタル 42P:パルスモーター 12:12mm 25:25mm P1:PSEL N:無し 下記オプション  
 ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。 42 □サイズ 6: 6mm 3: 3mm 150:150mm (25mmピッチ毎設定) P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 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。



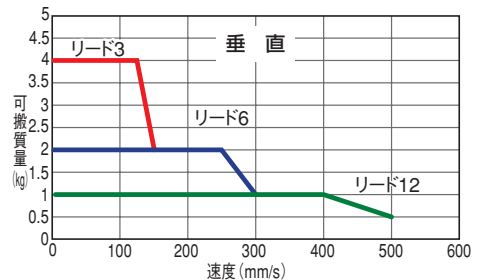
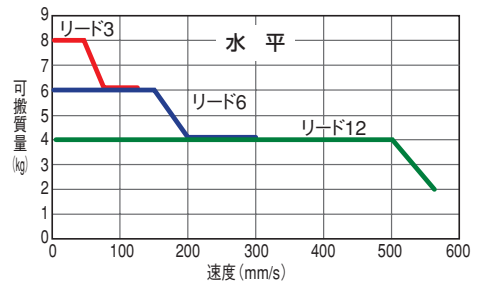
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



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



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

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

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

※ケーブルはモーター・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 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

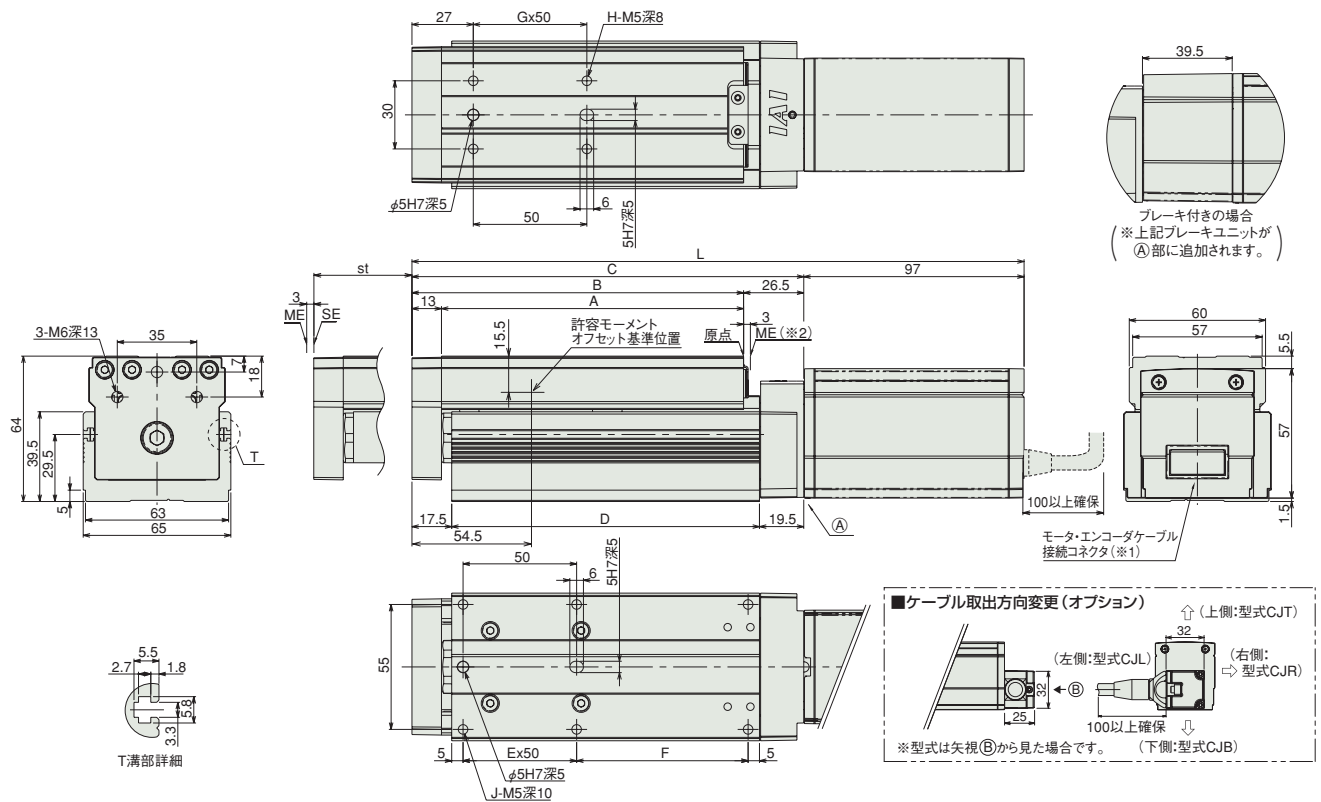
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.52N・m Mb:12.2N・m Mc:21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 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。

寸法図

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



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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/G/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				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・アームワック
- D グリッパ・ローリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCP3-TA7C

テーブルタイプ	モータユニット型	モータストレート	本体幅 75mm	24Vパルスモータ
---------	----------	----------	----------	-----------

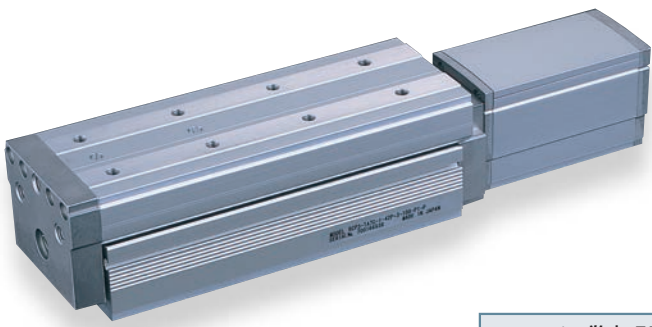
■型式項目 RCP3 - TA7C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

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

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



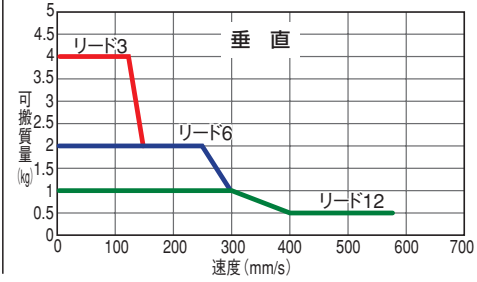
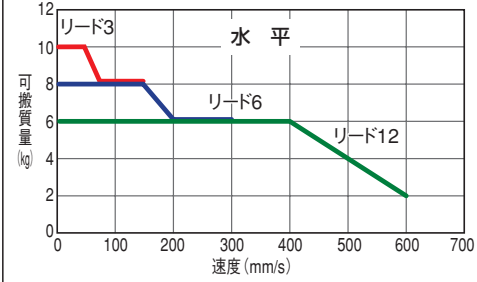
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



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。



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

## アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
		水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	25 ~ 200 (25mm 毎)
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	60	25~200 (25mm 毎)	12	600 (580)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	25~200 (25mm 毎)	6	300
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189	25~200 (25mm 毎)	3	150

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。

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 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	-

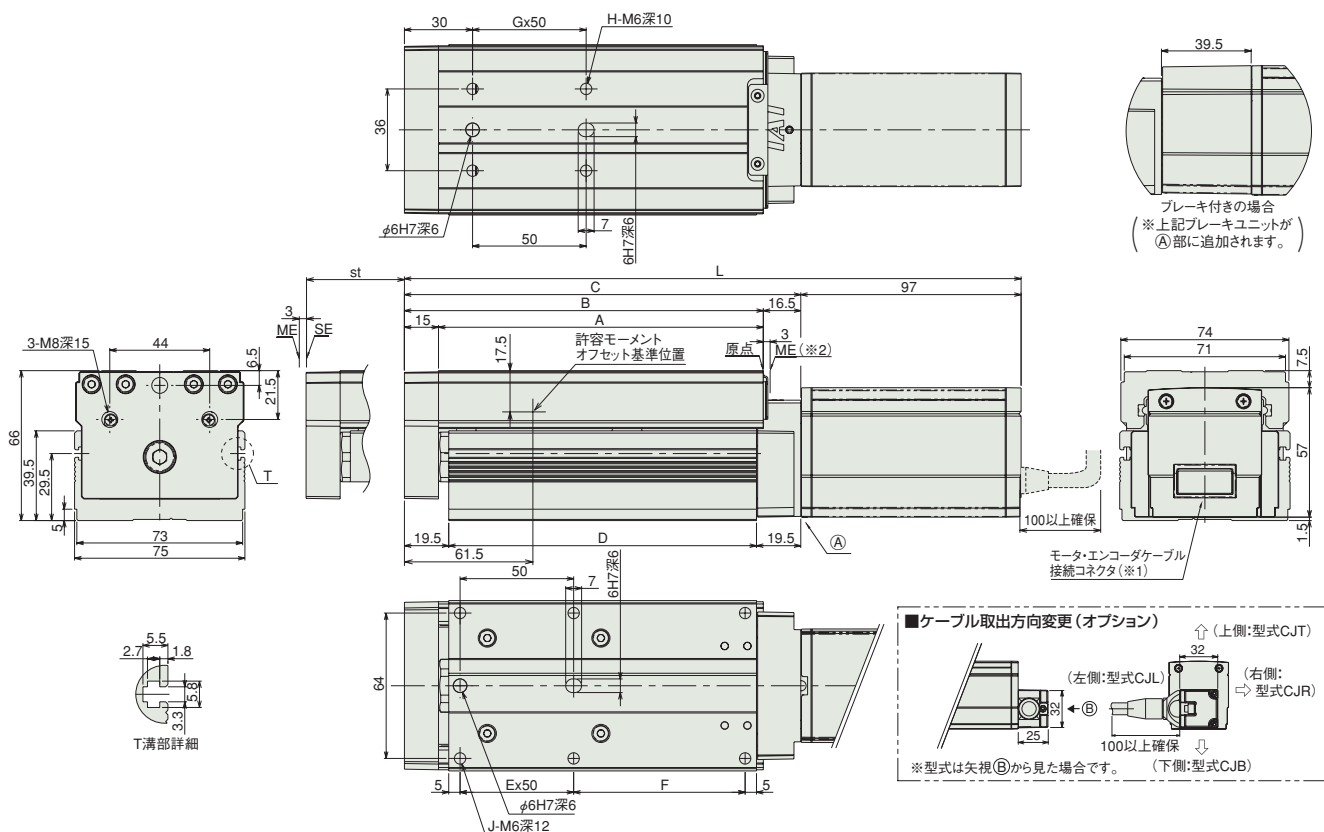
### アクチュエータ仕様

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。

寸法図

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



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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

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

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCP3-TA3R

細小型
テーブルタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 36mm
24Vパルスモータ

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

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

I:インクリメンタル ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。
 20P:パルスモータ 20□サイズ
 6:6mm 20:20mm 4:4mm 2:2mm 100:100mm (10mmピッチ毎設定)
 P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL
 N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定
 下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

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



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



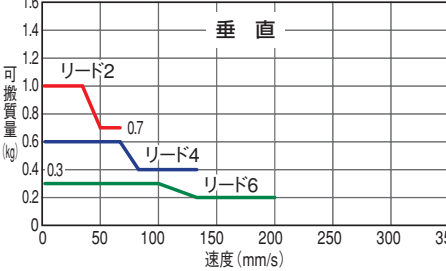
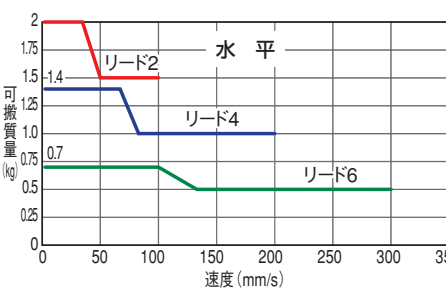
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 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。
- 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は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④	6	~0.7	~0.3	15	±0.02	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④	4	~1.4	~0.6	22		
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④	2	~2	~1	45		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-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)

■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
6	20 ~ 100	300 (200)
4	20 ~ 100	200 (133)
2	20 ~ 100	100 (67)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

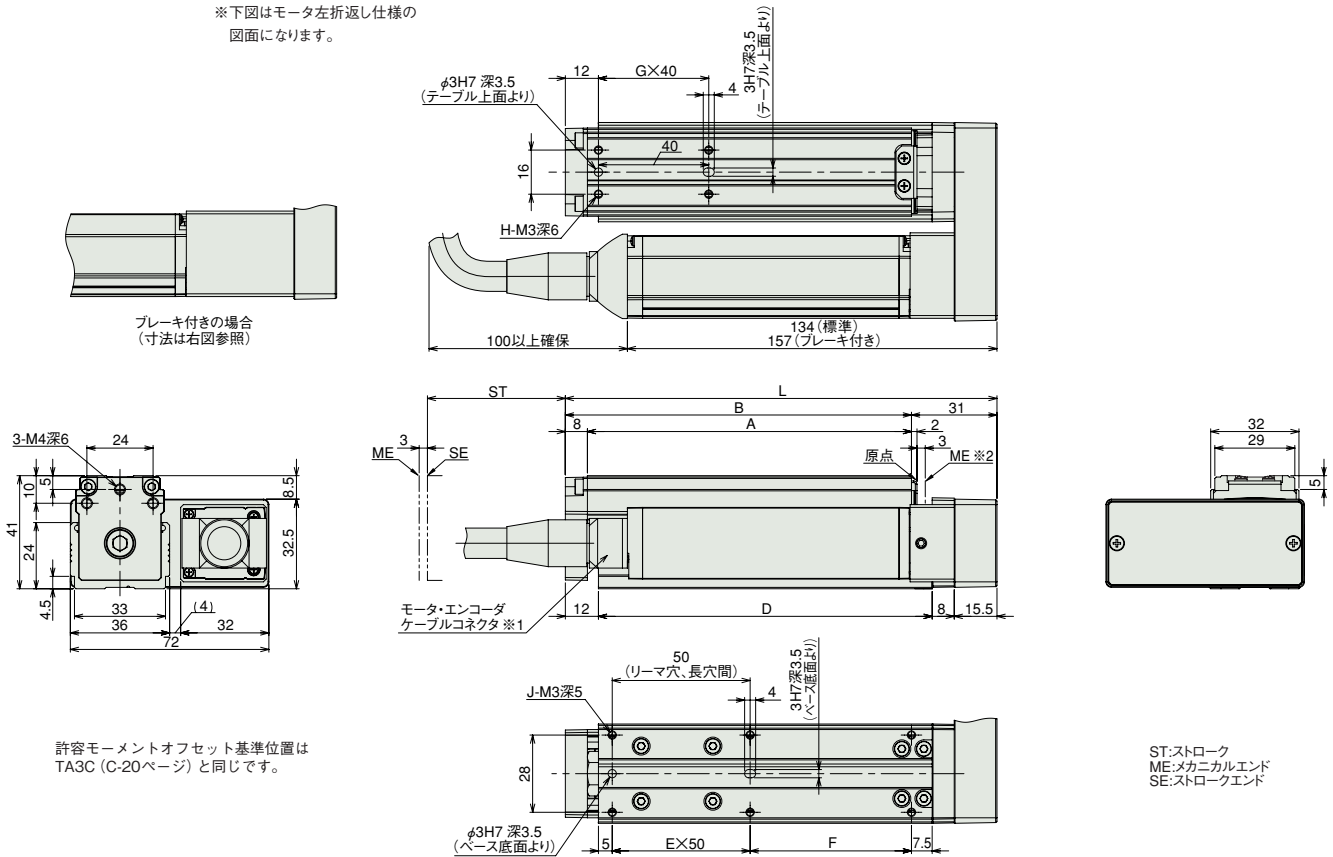
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの内容をご確認ください。

寸法図

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



※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



ブレーキ付きの場合  
(寸法は右図参照)

許容モーメントオフセット基準位置は  
TA3C (C-20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0.1kg アップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
質量 (kg)	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/G/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→M-245
その他接続可能機種				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・アームワラック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

# RCP3-TA4R

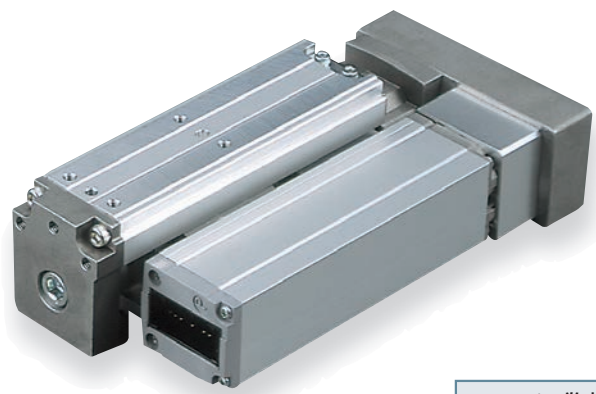
細小型
テーブルタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24V パルスモータ

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

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



※垂直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。



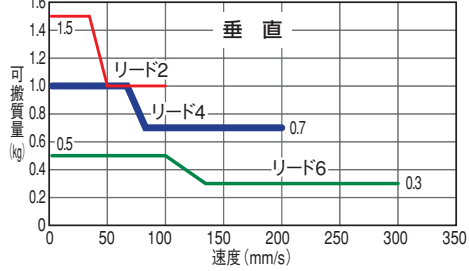
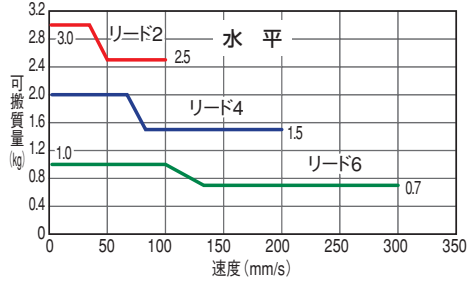
上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- 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。
- 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

<p>■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。</p>							<p>■ストロークと最高速度</p>	
型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	ストローク	
		水平 (kg)	垂直 (kg)				リード	20~100 (mm)
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	6	~1	~0.5	25	± 0.02	20~100 (10mm毎)	6	300
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④	4	~2	~1	37			4	200
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④	2	~3	~1.5	75			2	100

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

### ④オプション価格表 (標準価格)

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

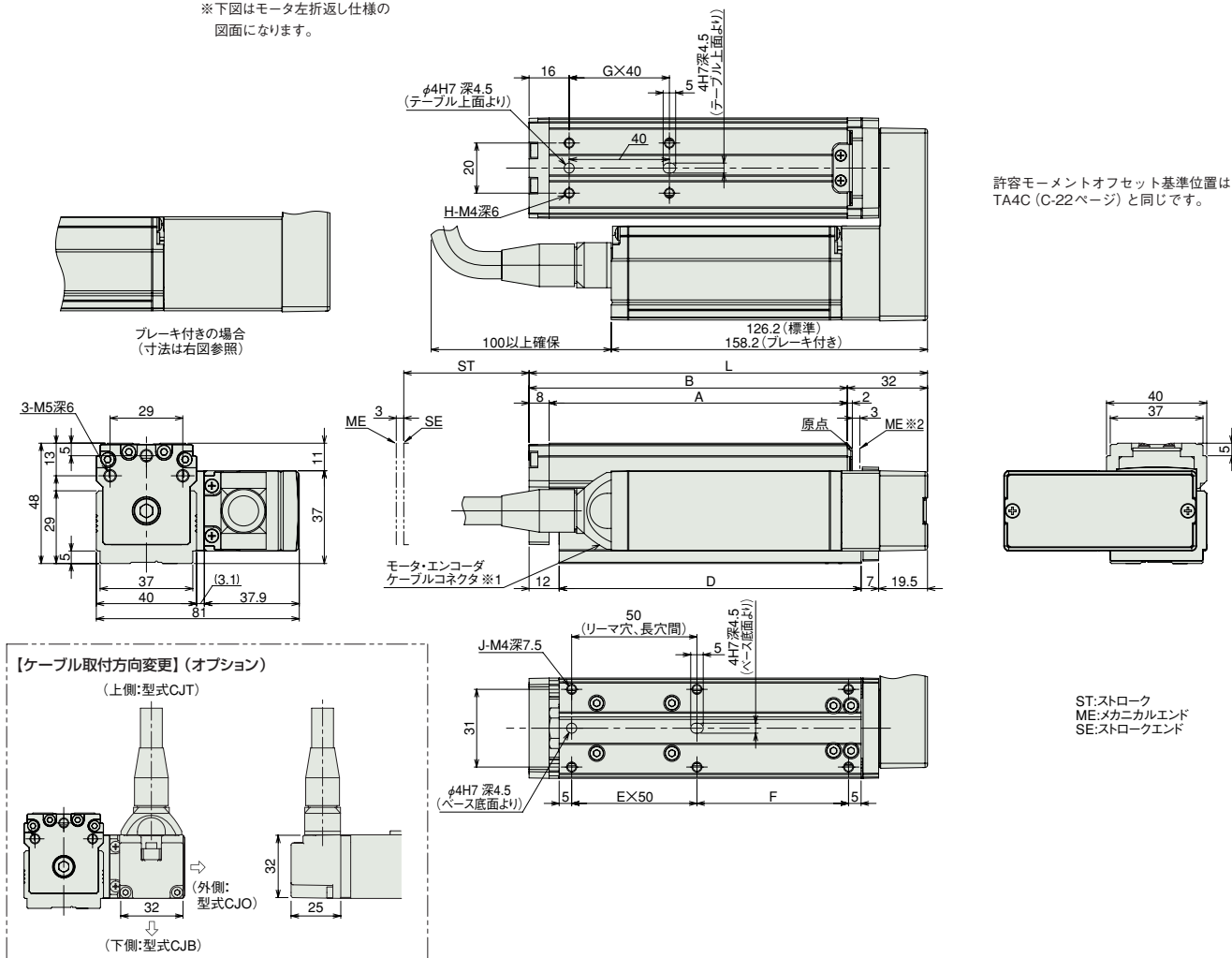
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

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



※下図はモータ左折返し仕様の  
図面になります。



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。

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

②適応コントローラ

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

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

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA



# RCP3-TA5R

テーブルタイプ モータユニット型 モータ折返し 本体幅 55mm 24Vパルスモータ

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

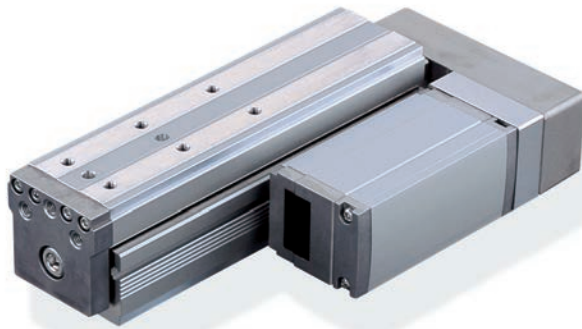
シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

I: インクリメンタル ※ 簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。 35P: パルスモータ 35□サイズ 10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm 25: 25mm 100: 100mm (25mmピッチ毎設定) P1: PSEL P3: PCON PSEP MCON MSEP MSEL N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□: 長さ指定

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



※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。



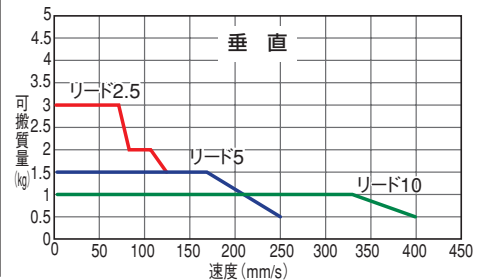
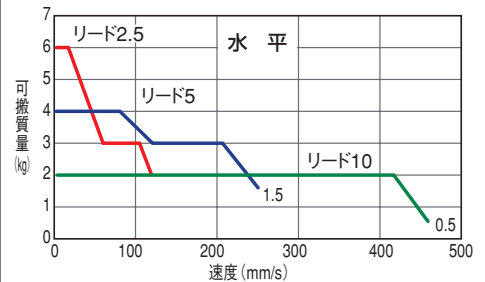
技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (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

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	~2	~1	34	25~100 (25mm毎)
RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~4	~1.5	68	
RCP3-TA5R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~6	~3	136	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-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)

### ■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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

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

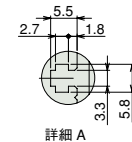
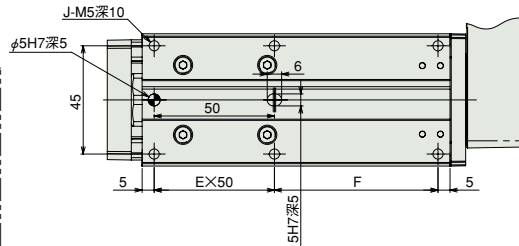
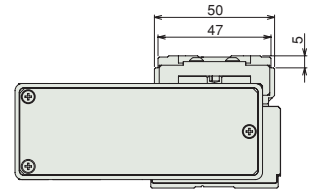
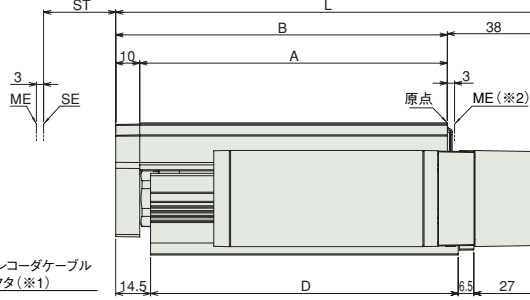
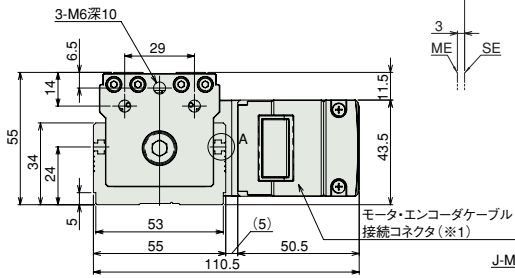
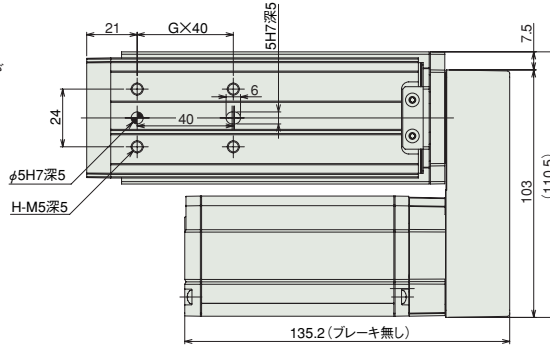
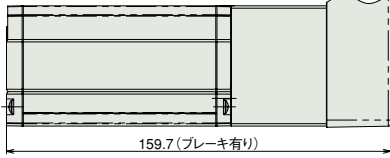
寸法図

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



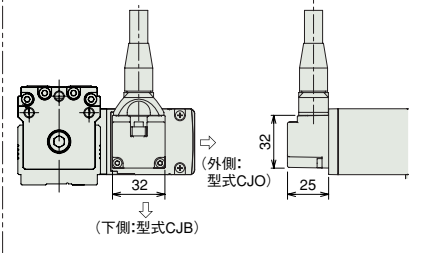
※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

ブレーキ付の場合



【ケーブル取付方向変更】(オプション)

(上側:型式CJT)



許容モーメントオフセット基準位置は  
TA5C (C-24ページ) と同じです。

- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末-3ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
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 ※ブレーキ付きは質量が0.3kgアップします。

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

② 適応コントローラ

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

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

D

グリッパ・  
ロータリ

E

リニア  
サーボ

F

その他

G

直交  
ロボット

H

テーブル  
トップ

J

スカラ  
ロボット

K

クリーン  
仕様

L

防塵・  
防滴仕様

M

コント  
ローラ

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

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

# RCP3-TA6R

テーブルタイプ

モータユニット型

モータ折返し

本体幅 65mm

24Vパルスモータ

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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I	インクリメンタル	42P:パルスモータ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm }	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。	

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

CE RoHS

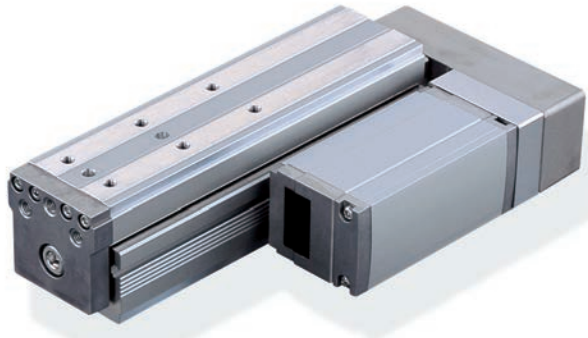
水平

垂直

横立て

天吊り

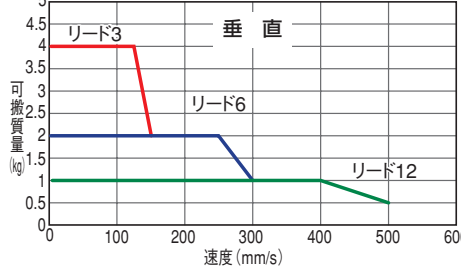
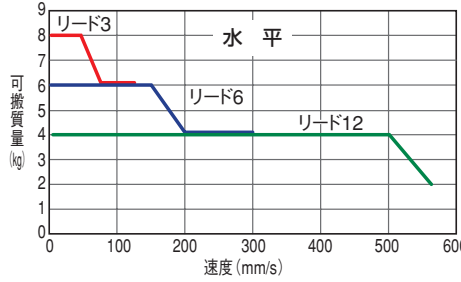
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。



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。



- POINT** 選定上の注意
- 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。
  - 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。
  - 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
  - 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

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

### ■ストロークと最高速度

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)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

### ④オプション価格表 (標準価格)

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

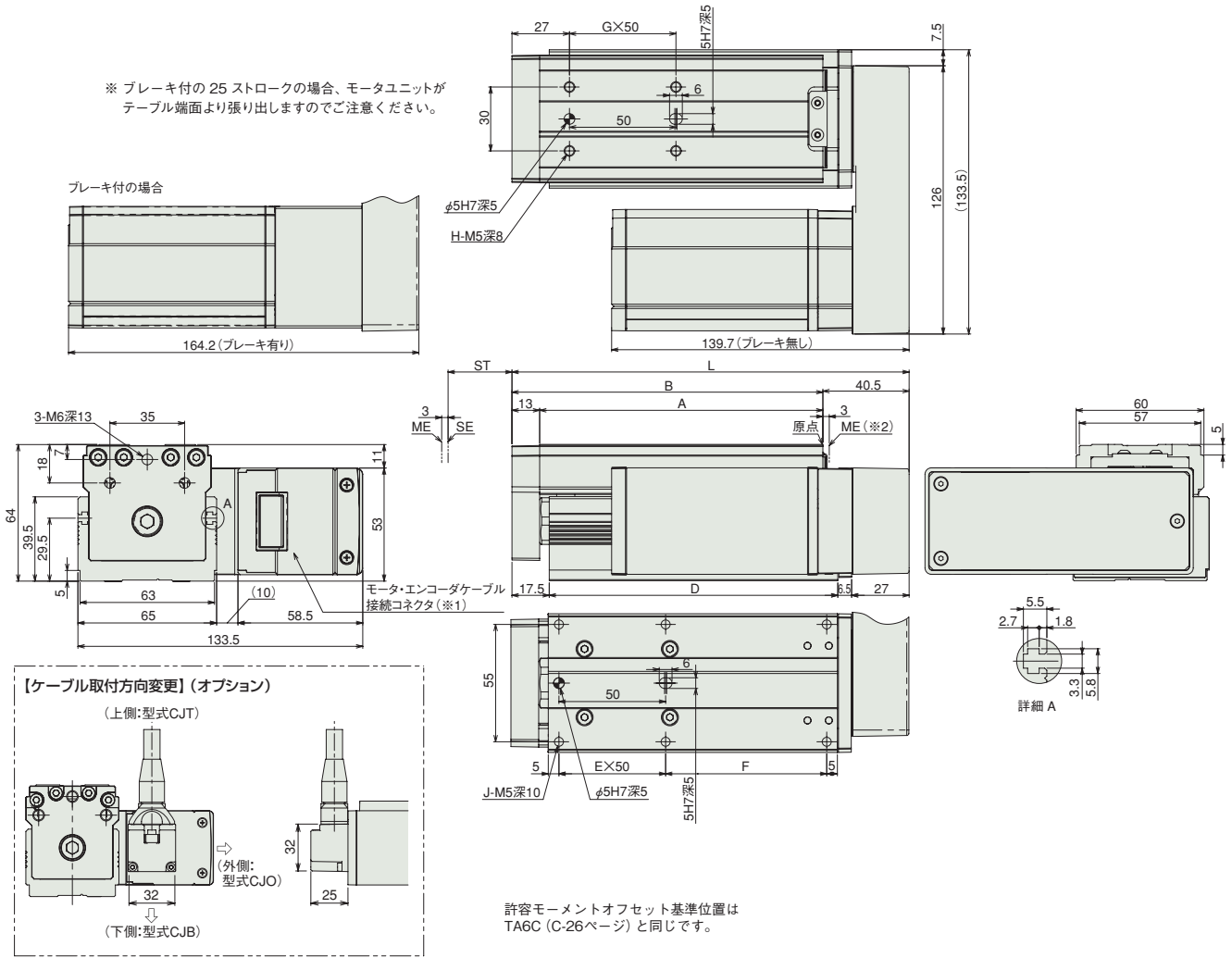
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



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



許容モーメントオフセット基準位置は  
TA6C (C-26ページ) と同じです。

- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末-3ページ参照)
  - (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
- 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 ※ブレーキ付きは  
質量が 0.4kg アップします。

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

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

②適応コントローラ

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

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

# RCP3-TA7R

テーブルタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 75mm
24Vパルスモータ

**型式項目 RCP3 - TA7R - I - 42P -**
  
  
  
  
  

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

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

42P: パルスモータ  
 42□サイズ

リード: 12: 12mm  
 6: 6mm  
 3: 3mm

ストローク: 25: 25mm  
 }  
 200: 200mm  
 (25mmピッチ毎認定)

P1: PSEL  
 P3: PCON  
 PSEP  
 MCON  
 MSEP  
 MSEL

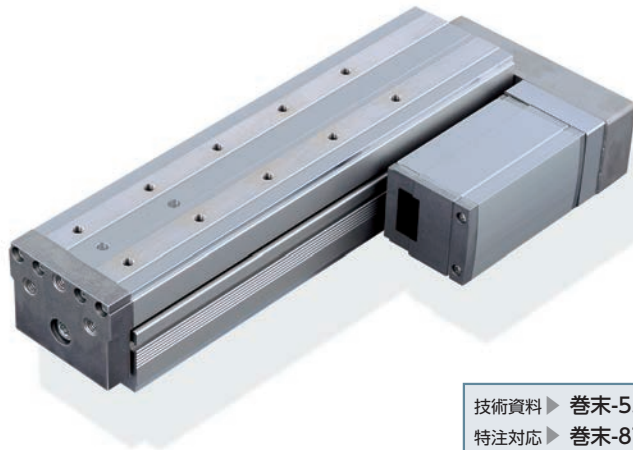
N: 無し  
 P: 1m  
 S: 3m  
 M: 5m  
 X□: 長さ指定

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

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



※垂直姿勢で設置を行う  
 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。



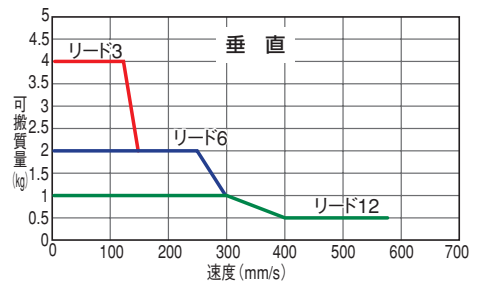
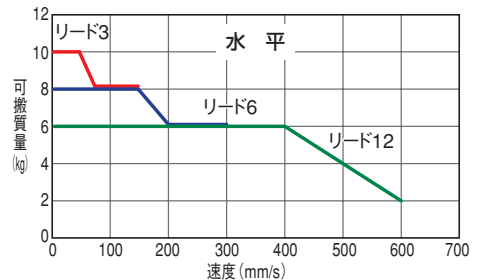
技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- (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)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	60	25~200 (25mm毎)
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	
RCP3-TA7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189	

### 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)

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

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

### ④オプション価格表 (標準価格)

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

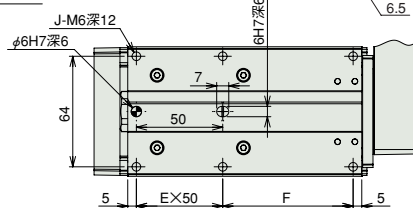
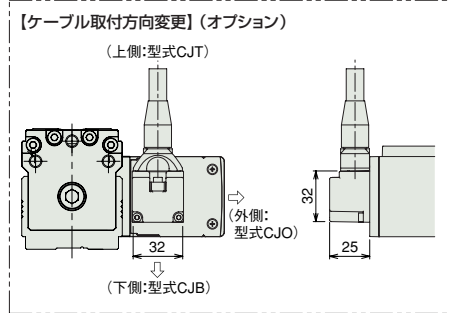
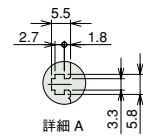
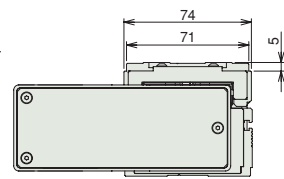
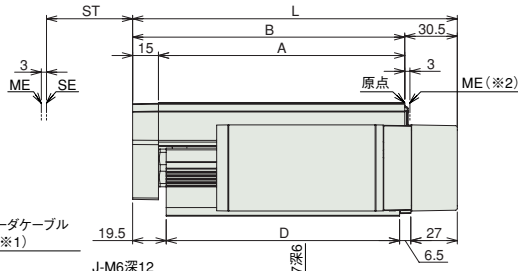
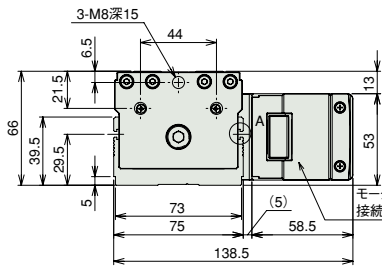
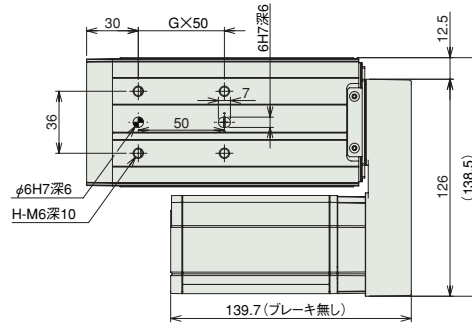
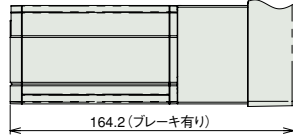
寸法図

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



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

ブレーキ付の場合



許容モーメントオフセット基準位置は TA7C (C-28 ページ) と同じです。

- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末 -3 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
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

※ブレーキ付きは  
質量が 0.4kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA2-TCA3NA

細小型    テーブルタイプ    モータユニット型    モータストレート    本体幅 32mm    24V ACサーボモータ    ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2-TCA3NA-I-10**

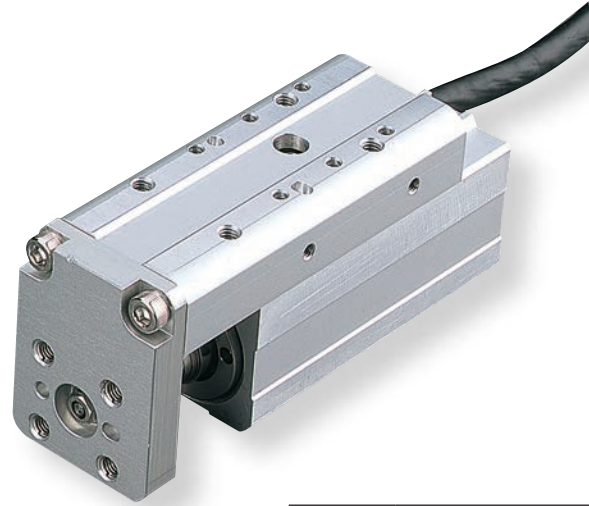
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

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



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



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

- 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。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	■ストロークと最高速度		
				水平 (kg)	垂直 (kg)				ストローク	30 (mm)	50 (mm)
RCA2-TCA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50	ボールネジ	4	200
RCA2-TCA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5				2	100
RCA2-TCA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9				1	50
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50	すべりネジ	4	200
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3				2	100
RCA2-TCA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5				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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

(※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。

寸法図

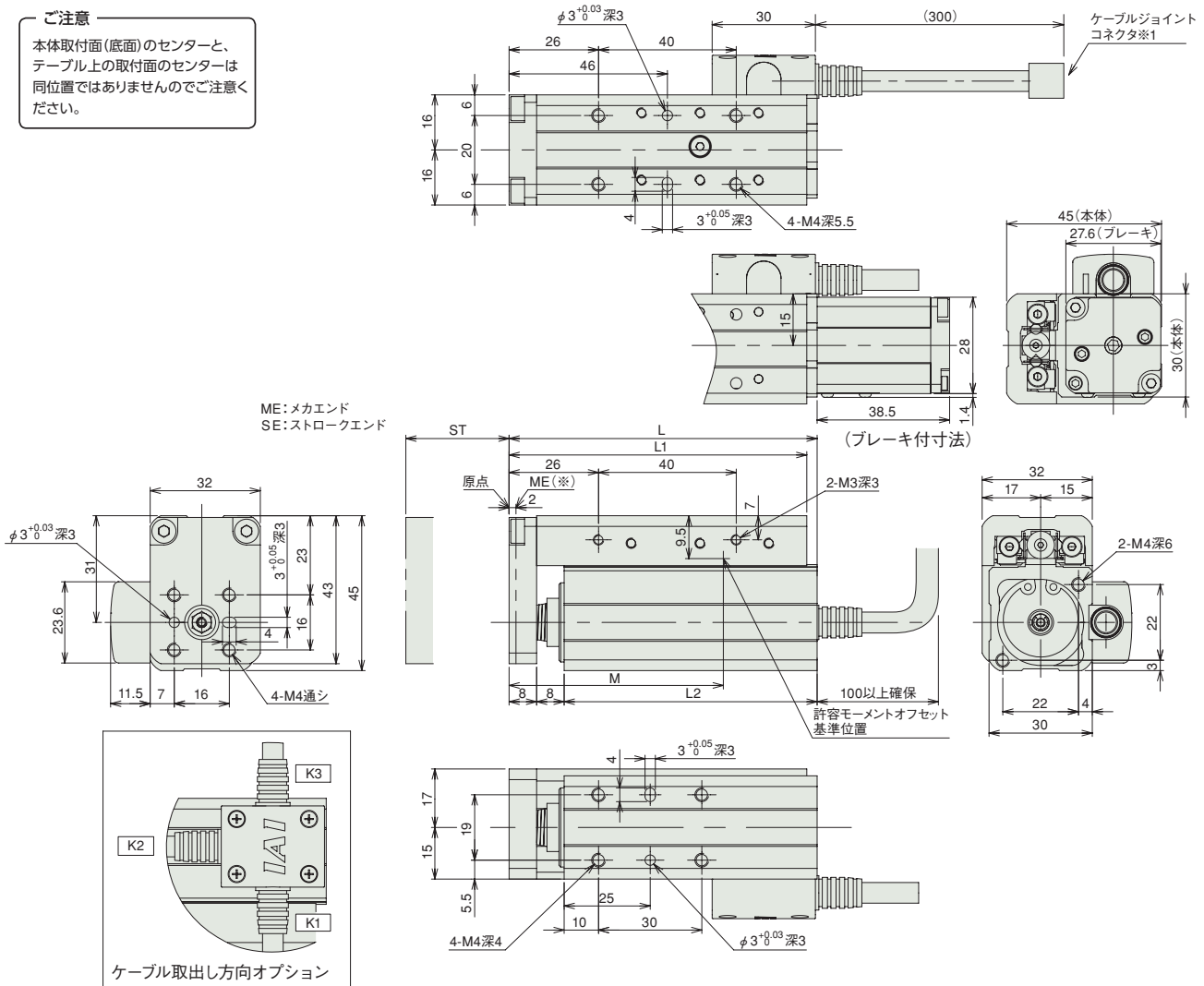
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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。

ご注意

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
L1	86.5	106.5
L2	73.5	93.5
M	64	84
質量 (kg)	0.37	0.44

※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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15), MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラフ
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA



# RCA2-TCA4NA

細小型    テーブルタイプ    モータユニット型    モータストレート    本体幅 36mm    24V ACサーボモータ    ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2-TCA4NA-I-20**

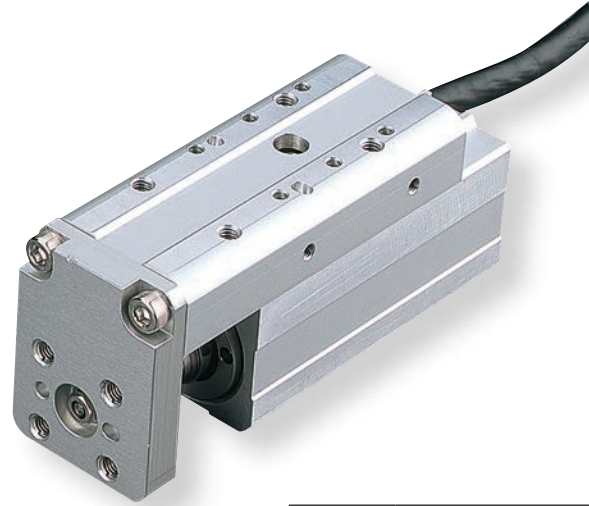
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

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



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



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

- 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。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-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)

■ストロークと最高速度

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000km もしくは 5,000 万往復

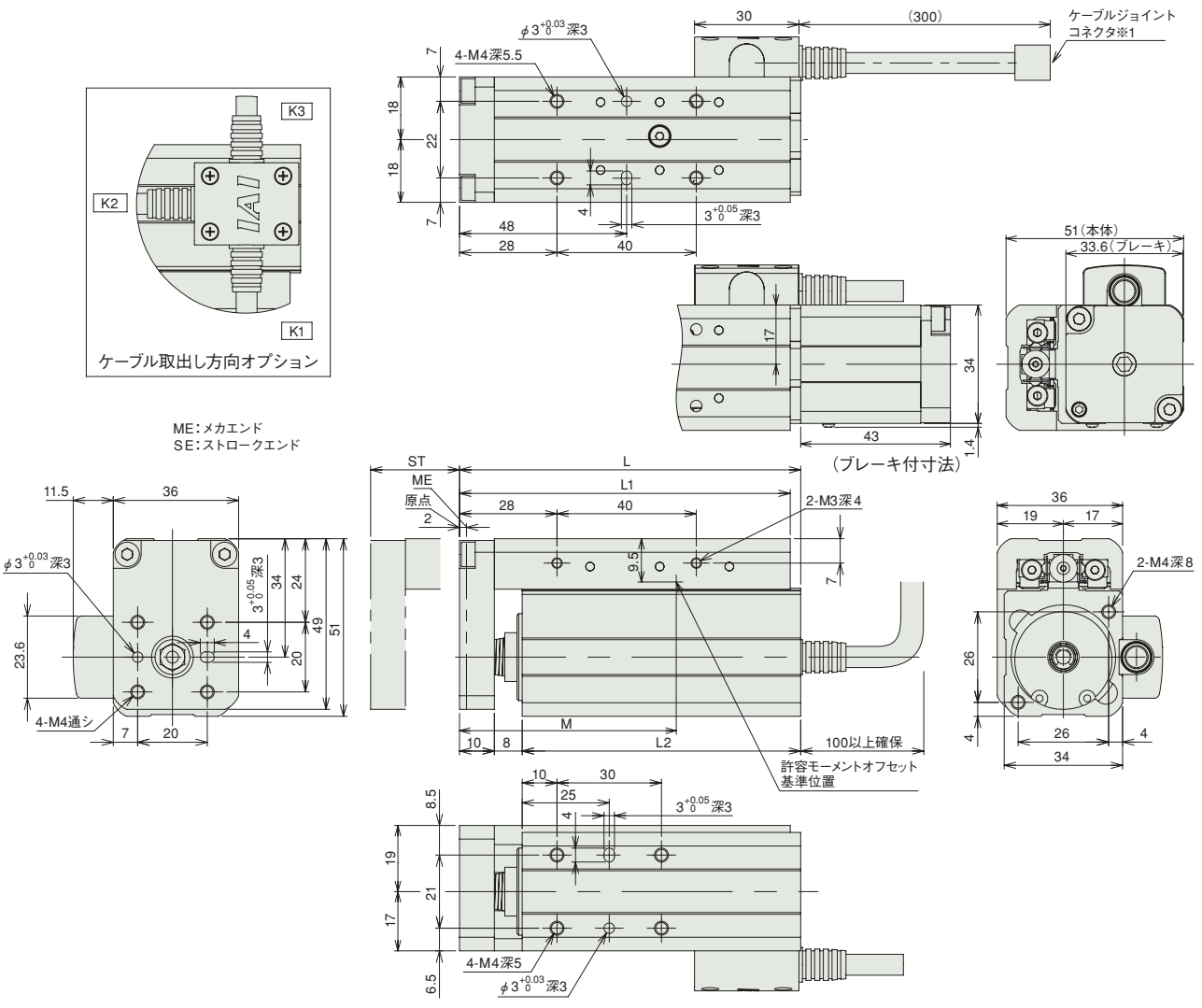
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

# RCA2-TWA3NA

細小型 テーブルタイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 50mm 24V ACサーボモーター ボールネジ すべリネジ仕様

■型式項目 **RCA2-TWA3NA-I-10**

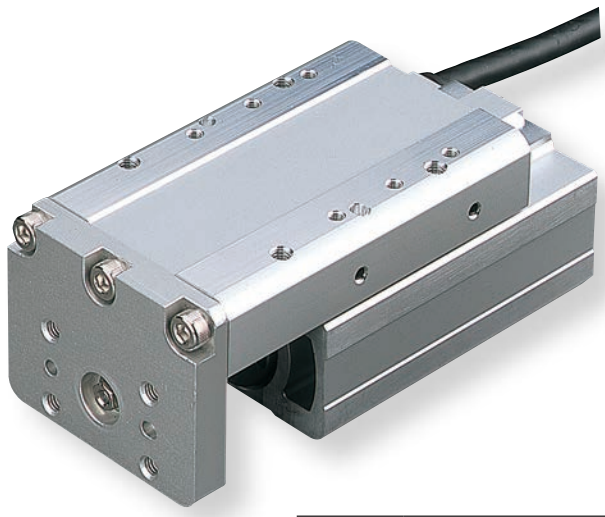
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		1:インクリメンタル ※觸見アップで使用される場合も型式は「1」になります。	10:サーボモーター 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 45:すべリネジ 4mm 25:すべリネジ 2mm 15:すべリネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

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



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



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT** 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべリネジ仕様は 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。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TWA3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-TWA3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-TWA3NA-I-10-45-①-②-③-④	10	すべリネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-25-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-TWA3NA-I-10-15-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

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

■ストロークと最高速度

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

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	すべリネジ
30	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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/すべリネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべリネジ: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: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	すべリネジ仕様
	ボールネジ仕様
水平使用	1000万往復
垂直使用	500万往復
ボールネジ仕様	5,000kmもしくは5,000万往復(※2)

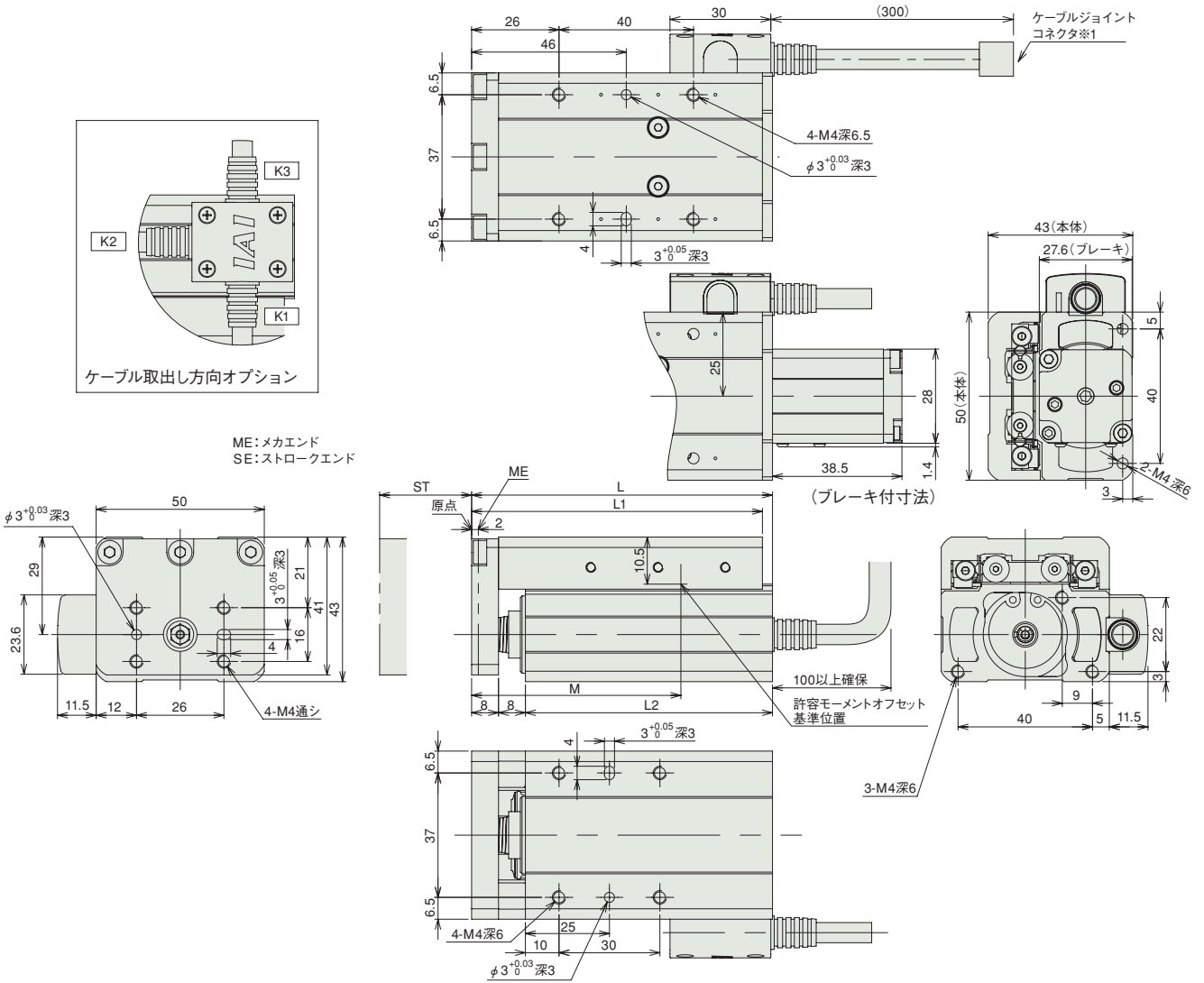
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。  
(※2) リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

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。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

# RCA2-TWA4NA

細小型    テーブルタイプ    モーターユニット型    モーターストレート    本体幅 58mm    24V ACサーボモーター    ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2-TWA4NA-I-20**

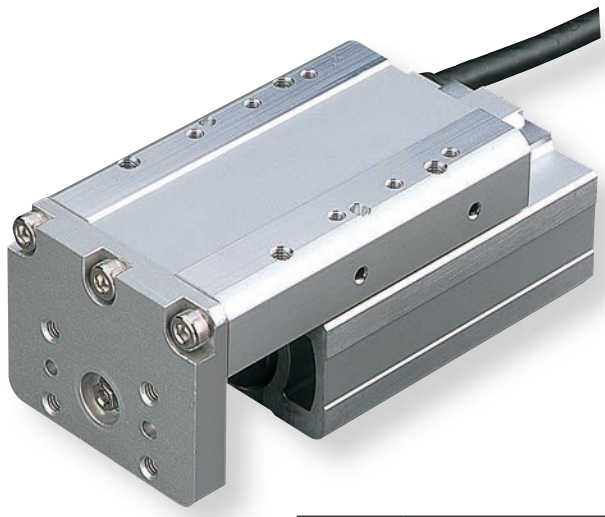
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		1:インクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「1」になります。	20:サーボモーター 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格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

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

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



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



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT 選定上の注意**

- 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。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※ 押付け動作については巻末-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)

■ストロークと最高速度

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:24.8N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:12.2N・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
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000km もしくは 5,000 万往復

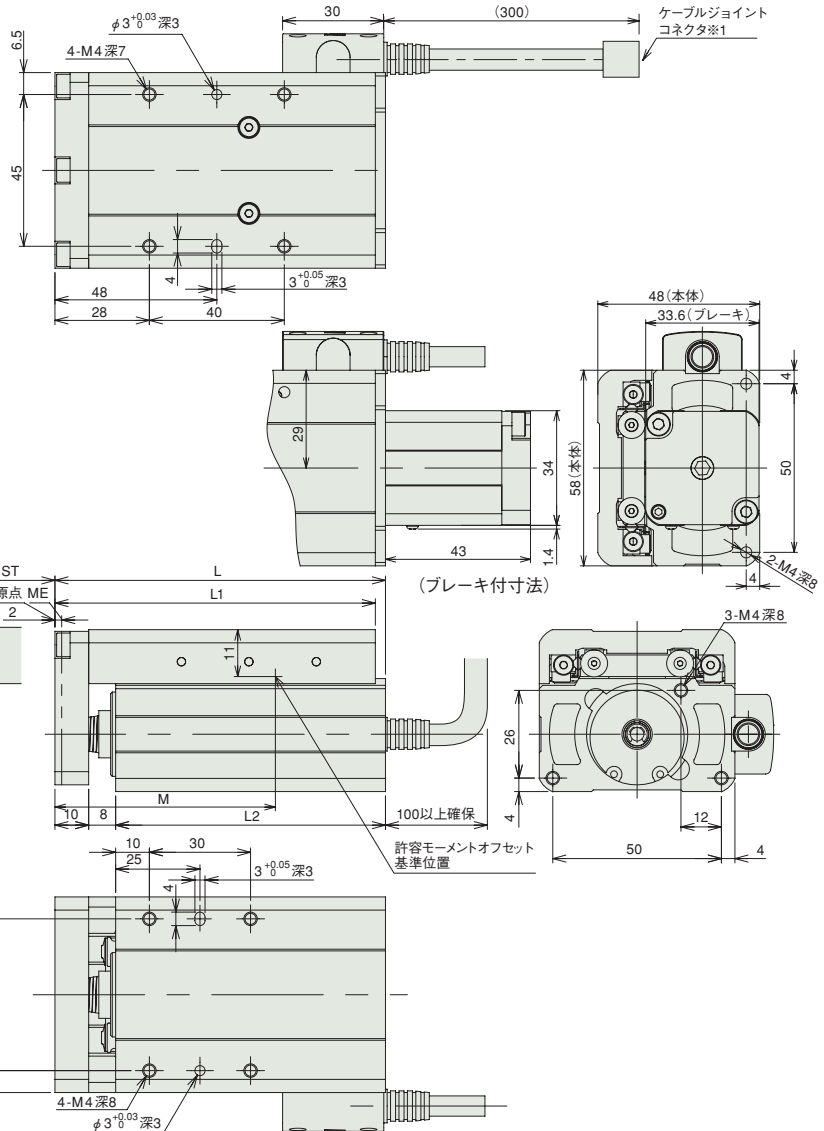
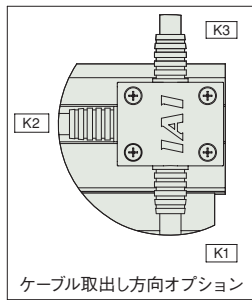
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワット
- D グリッパ・ローリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA2-TFA3NA

細小型
テーブルタイプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 61mm
24V ACサーボモータ
ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2-TFA3NA-I-10**

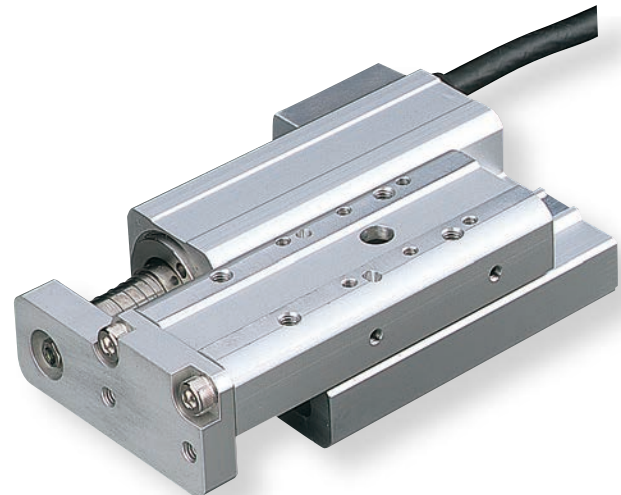
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

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



※垂直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。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

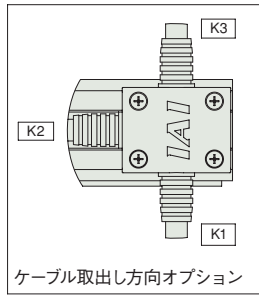
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。  
(※2) リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

寸法図

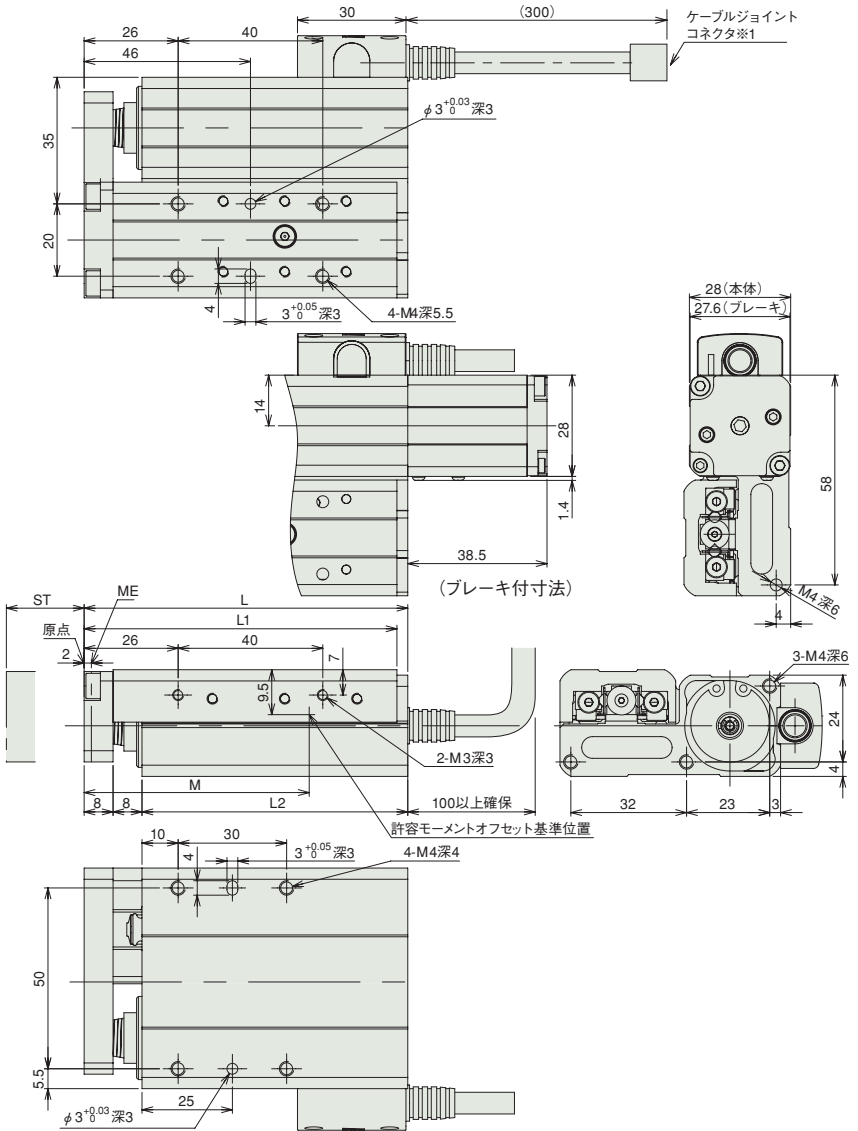
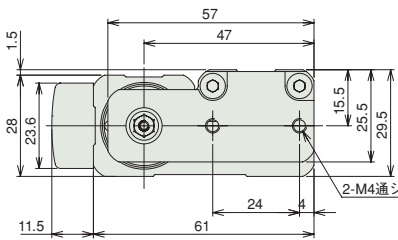
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



- ※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



■ストローク別寸法・質量

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

※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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種			ASEP (→M-15), MSEP-C/LC (→M-29)							



# RCA2-TFA4NA

細小型    テーブルタイプ    モータユニット型    モータストレート    本体幅 71mm    24V ACサーボモータ    ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2-TFA4NA-I-20**

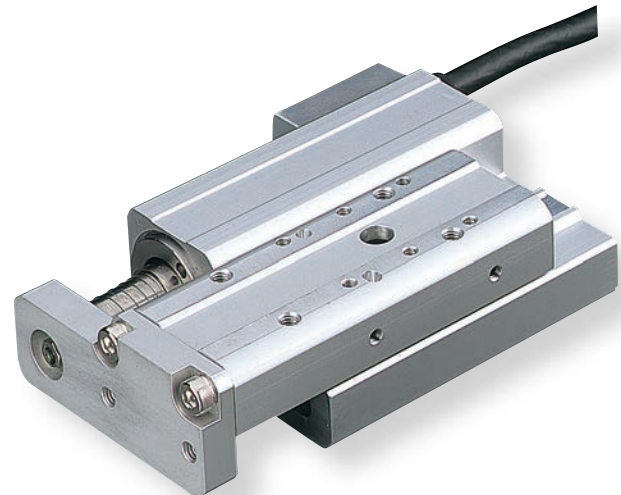
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

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



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



**省電力対応**

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT** 選定上の注意

- 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。
- 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については巻末-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)

■ストロークと最高速度

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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
	ボールネジ仕様	5,000km もしくは 5,000 万往復

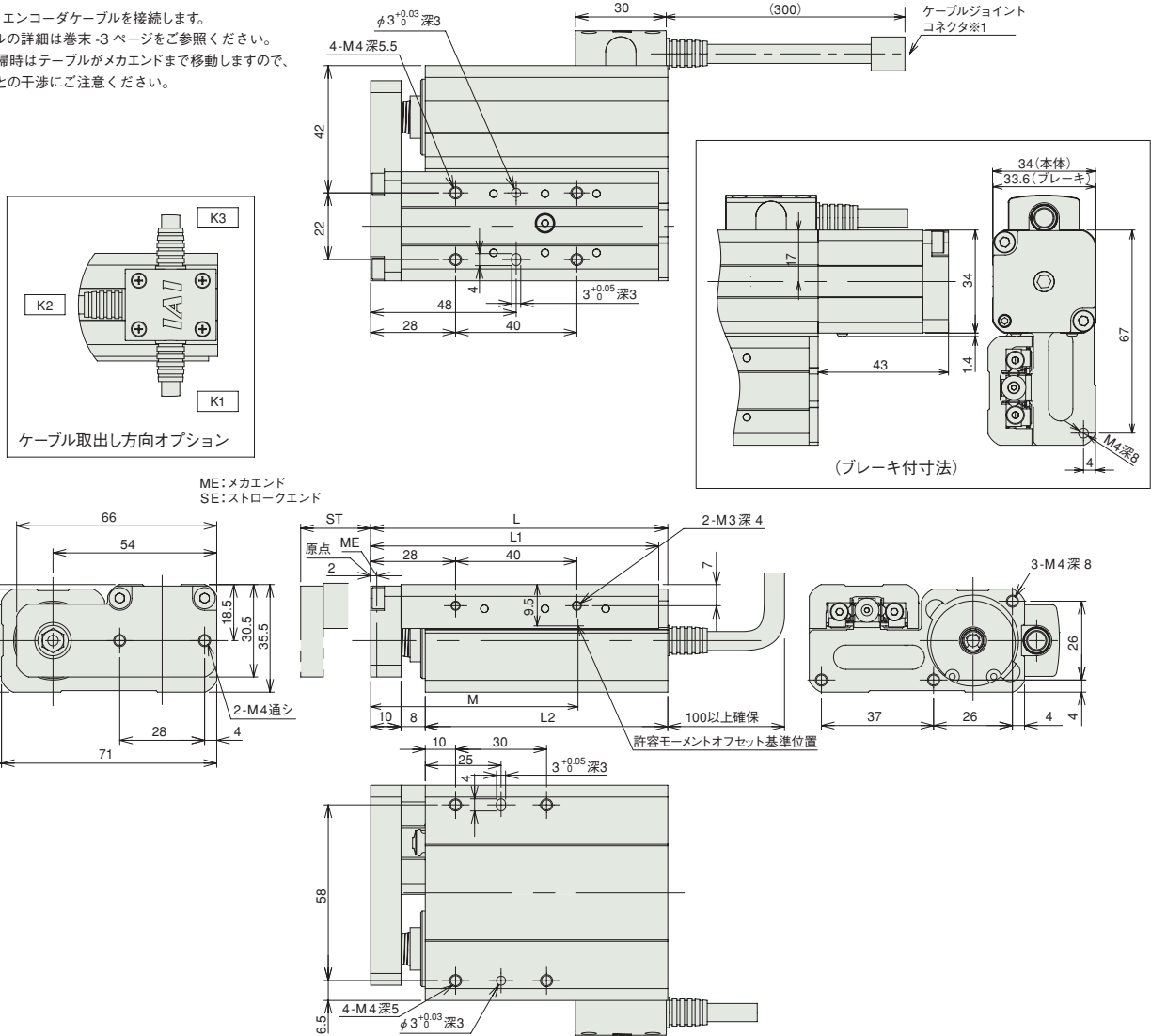
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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

■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.15kg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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA2-TA4C

細小型    テーブルタイプ    モータユニット型    モータストレート    本体幅 40mm    24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA2** - **TA4C** - **I** - **10** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

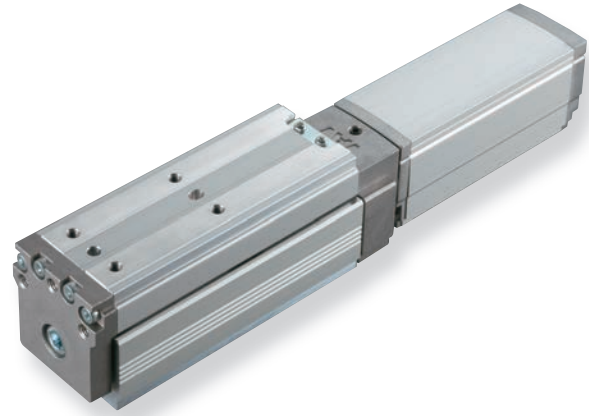
↑インクリメンタル ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。    10:サーボモータ 10W    6:6mm 4:4mm 2:2mm    20:20mm ↓ 100:100mm (10mmピッチ毎設定)    A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB    N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定    下記オプション 価格表参照

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

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



※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

**POINT** 選定上の注意

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

- RCP6/ RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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

■ストロークと最高速度

リード	20 ~ 100 (10mm 毎)
6	300
4	200
2	100

①ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	—

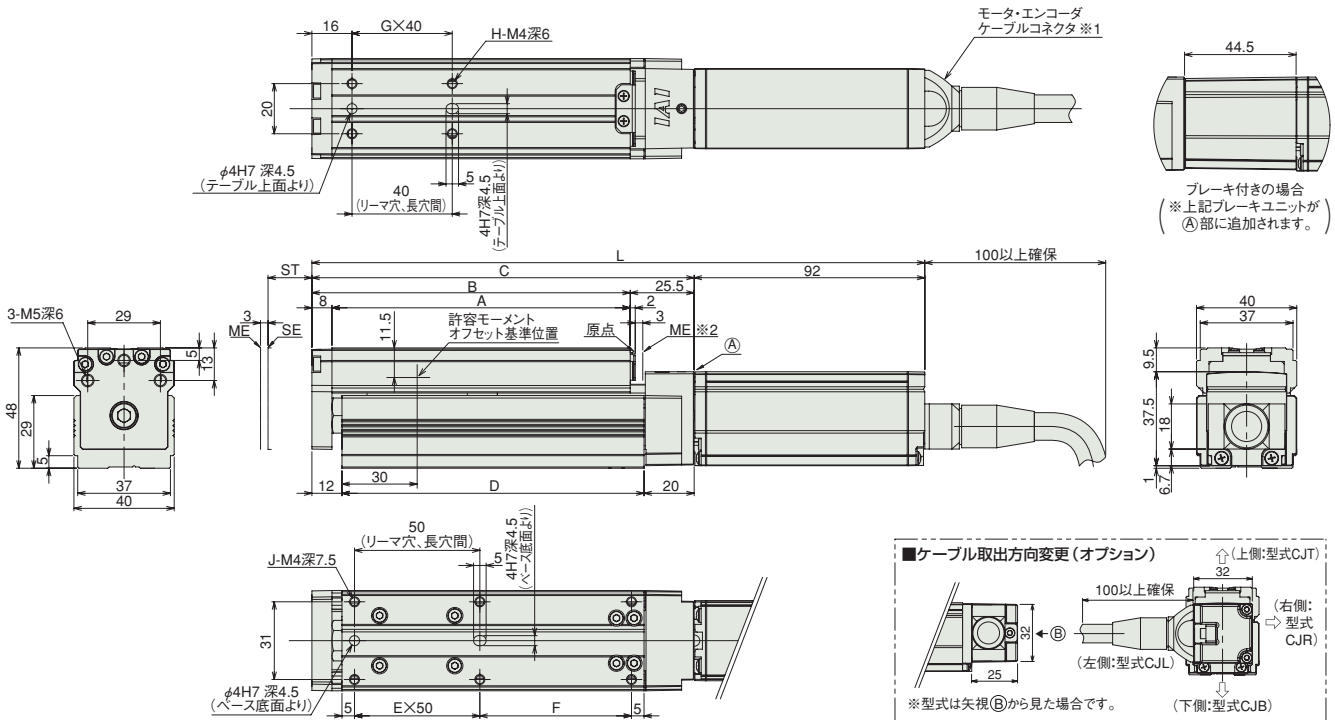
アクチュエータ仕様

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。

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。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA2-TA5C

テーブルタイプ	モータユニット型	モータストレート	本体幅 55mm	24V ACサーボモータ
---------	----------	----------	----------	--------------

■型式項目 **RCA2-TA5C-I-20**

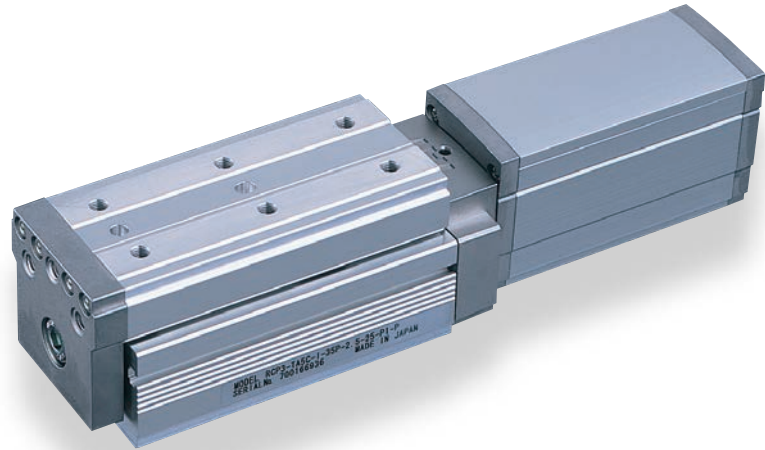
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル *簡易アップで使用される場合は型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm 5 100:100mm (25mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

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



\*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

**POINT**  
選定上の注意

- 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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■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)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	—

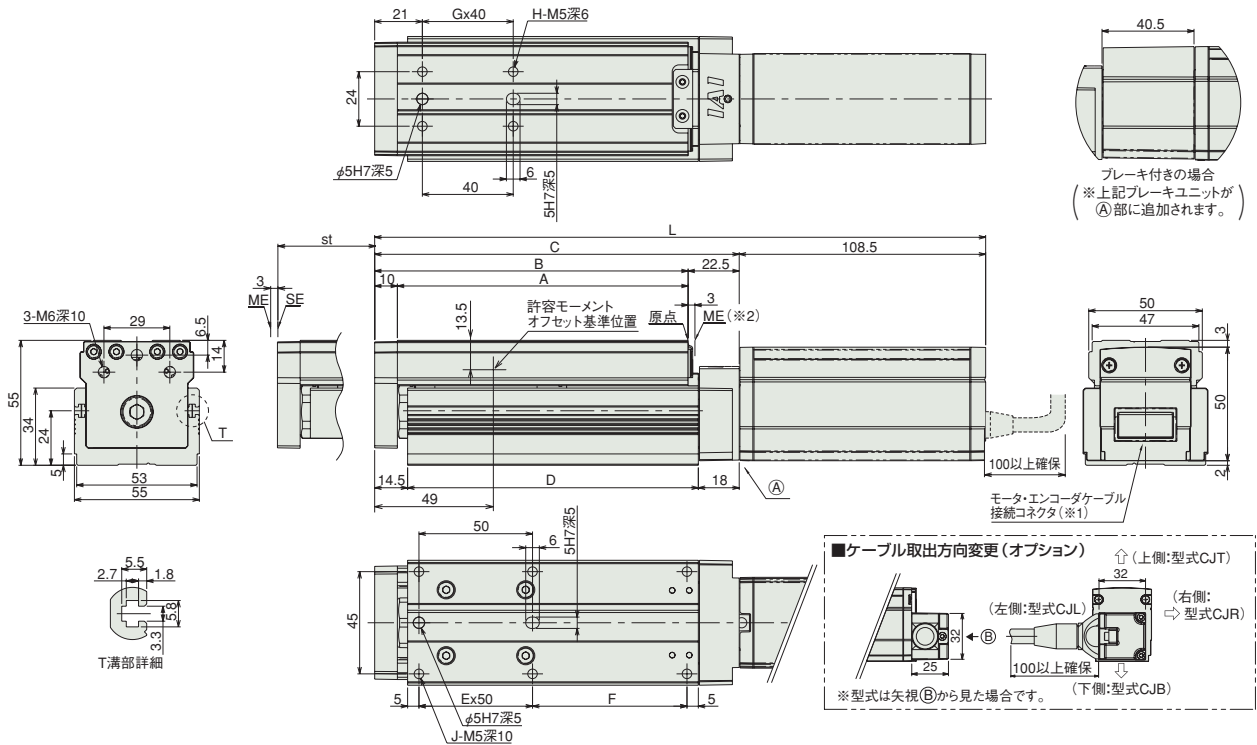
アクチュエータ仕様

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。

寸法図

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



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

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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

ストローク	25	50	75	100	
L	ブレーキ無し	244	269	294	319
	ブレーキ付き	284.5	309.5	334.5	359.5
A	103	128	153	178	
B	113	138	163	188	
C	135.5	160.5	185.5	210.5	
D	103	128	153	178	
E	1	1	2	2	
F	43	68	43	68	
G	1	1	2	2	
H	4	4	6	6	
J	6	6	8	8	
質量 (kg)	1.2	1.4	1.5	1.7	

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

# RCA2-TA6C

テーブルタイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 65mm 24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2-TA6C-I-20**

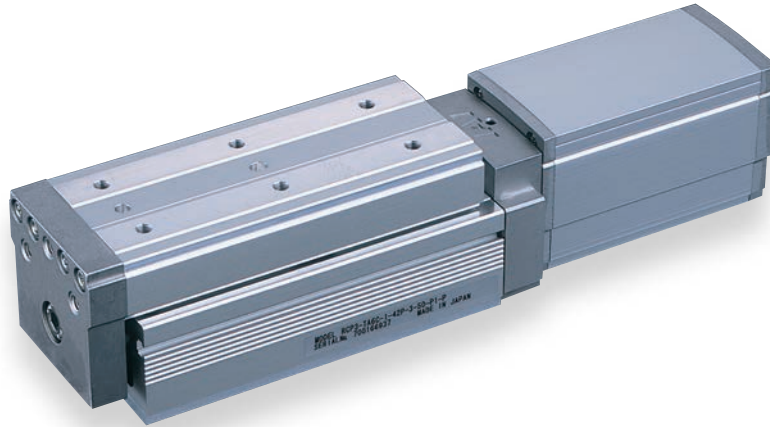
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル *簡易アップで使用される場合は型式は「I」になります。	20:サーボモーター 20W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm 150:150mm (25mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

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



\*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 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。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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

\* RCA2 のケーブルは標準はロボットケーブルになります。  
\* 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	—

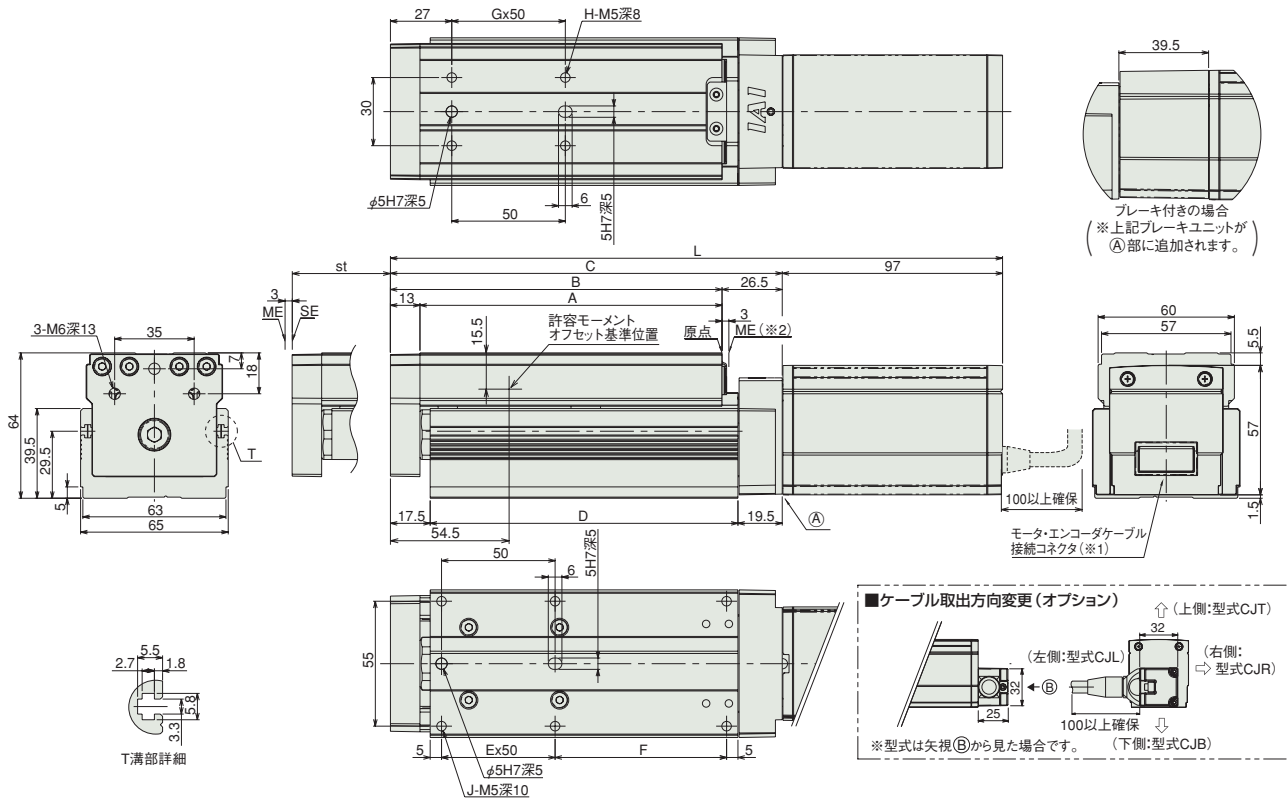
アクチュエータ仕様

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。

寸法図

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



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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA



# RCA2-TA7C

テーブルタイプ    モータユニット型    モータストレート    本体幅 75mm    24V ACサーボモータ

■型式項目 **RCA2-TA7C-I-30**

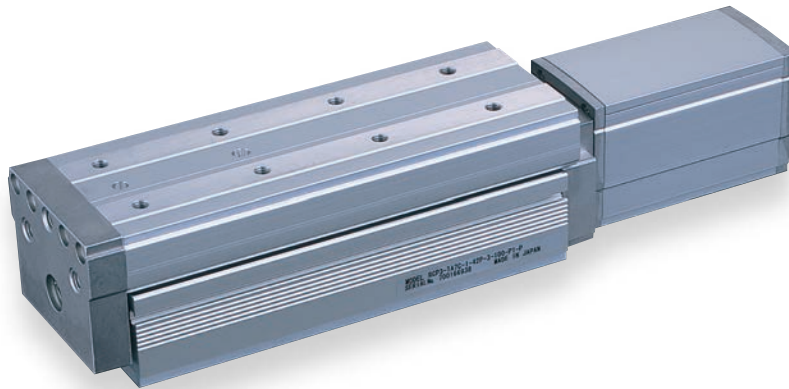
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル * 簡易アップソで使用される場合は型式は「I」になります。	30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm } 200:200mm (25mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

省電力対応



\*垂直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。

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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■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)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	—

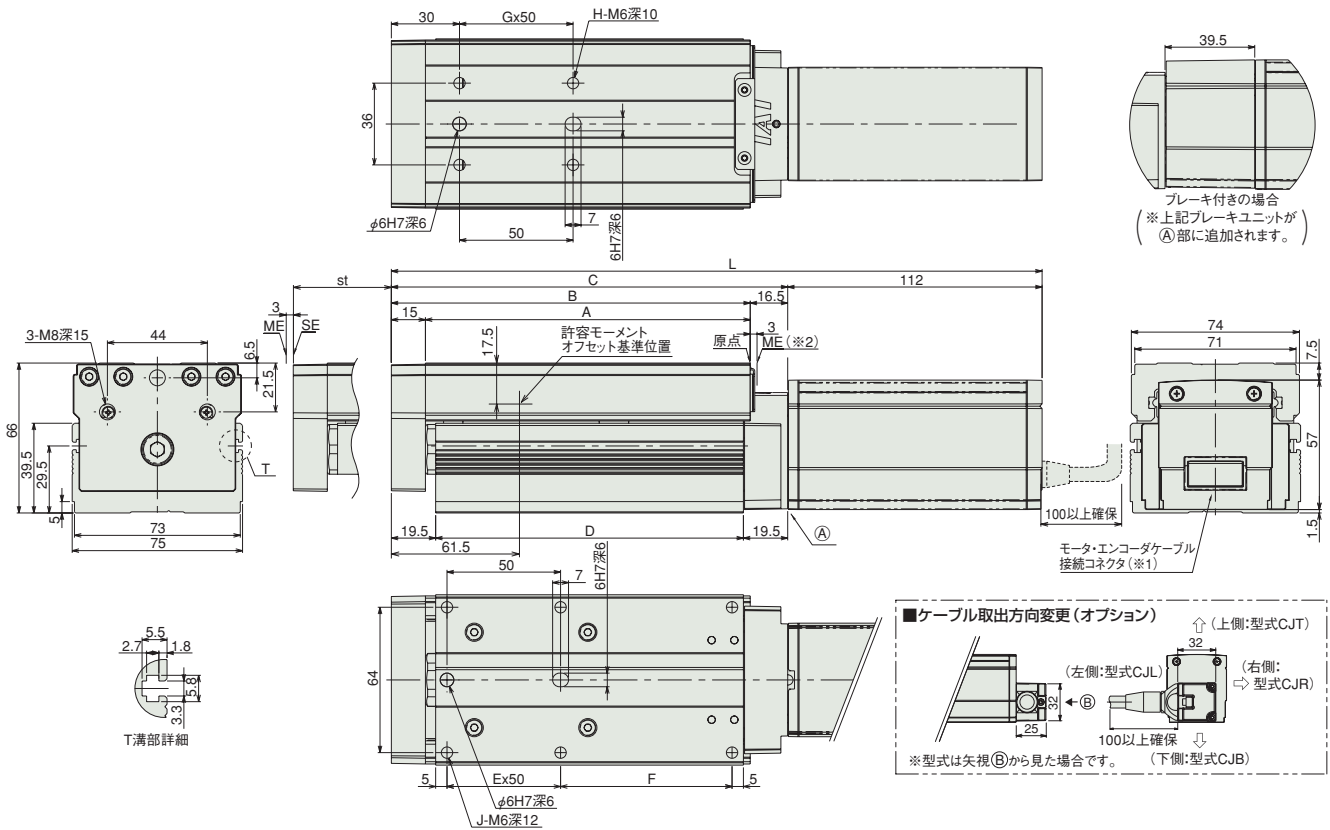
アクチュエータ仕様

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。

寸法図

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



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

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです							注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。
ASEL-CS		2		●	-	●					1500
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)							

A

スライダ  
タイプ

B

ロッド  
タイプ

C

テーブル・  
アームワット

D

グリッパ・  
ロータリ

E

リニア  
サーボ

F

その他

G

直交  
ロボット

H

テーブル  
トップ

J

スカラ  
ロボット

K

クリーン  
仕様

L

防塵・  
防滴仕様

M

コント  
ローラ

RCP6/  
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCA

RCS3

RCS2

RCA

# RCA2-TA4R

細小型    テーブルタイプ    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 40mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2** - **TA4R** - **I** - **10** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 觸見アップで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモーター 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB ASEP MCON MSEP A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モーター折返し方向は ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入ください。

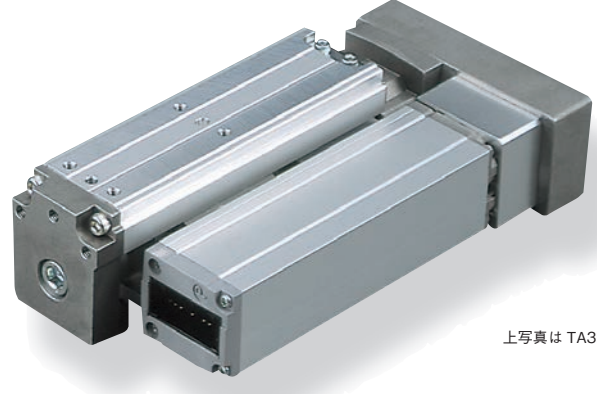
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

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

## 省電力対応



※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 モーター左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT** 選定上の注意

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

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2**
- RCS3
- RCS2
- RCA

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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

■ストロークと最高速度

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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)	CJO	→ 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	-
モーター左折返し仕様	ML	→ D-84	-
モーター右折返し仕様	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)

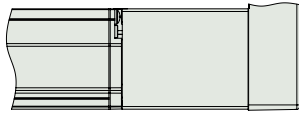
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

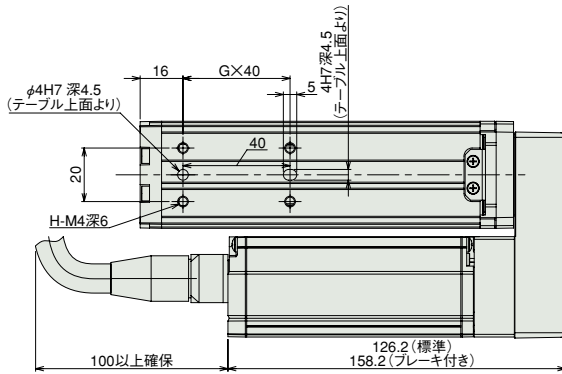
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



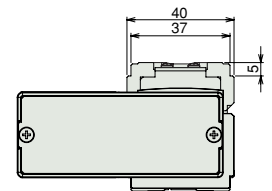
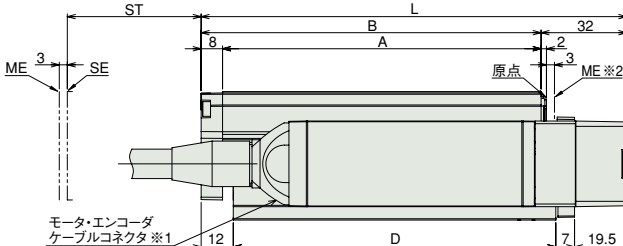
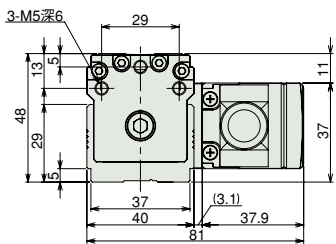
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



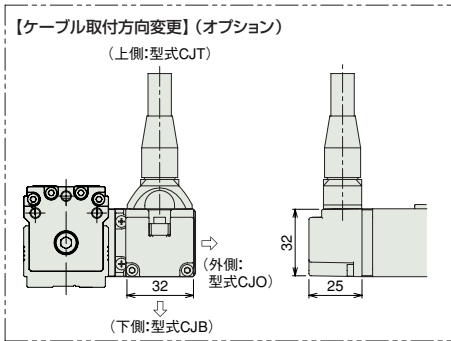
ブレーキ付きの場合  
(寸法は右図参照)



許容モーメントオフセット基準位置は  
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。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG/LC/LCG		C:8 LC:6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA2-TA5R

テーブルタイプ	モータユニット型	モータ折返し	本体幅 55mm	24V ACサーボモータ
---------	----------	--------	----------	--------------

■型式項目 **RCA2-TA5R-I-20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

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

20: サーボモータ 20W

10: 10mm  
5: 5mm  
2.5: 2.5mm

25: 25mm  
100: 100mm (25mmピッチ毎認定)

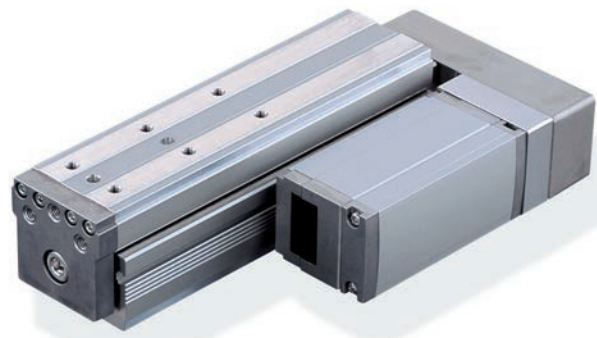
A1: ASEL  
A3: ACON-CYB/PLB/POB  
ASEP  
MCON  
MSEP  
A5: ACON-CB/CGB

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

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

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

省電力対応



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

- 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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。  
加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■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)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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)	CJO	→ 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°C、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。

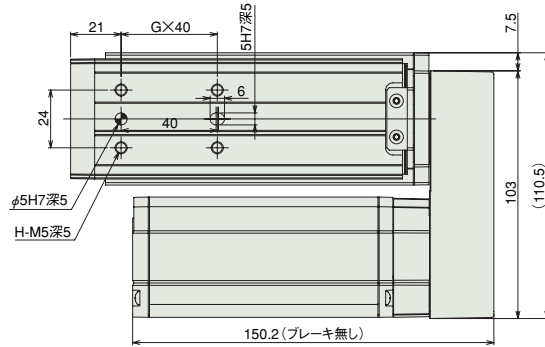
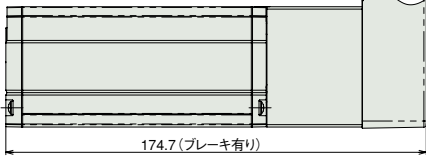
寸法図

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

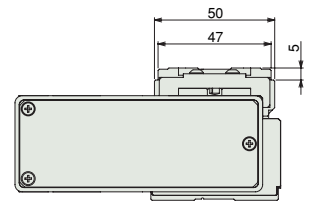
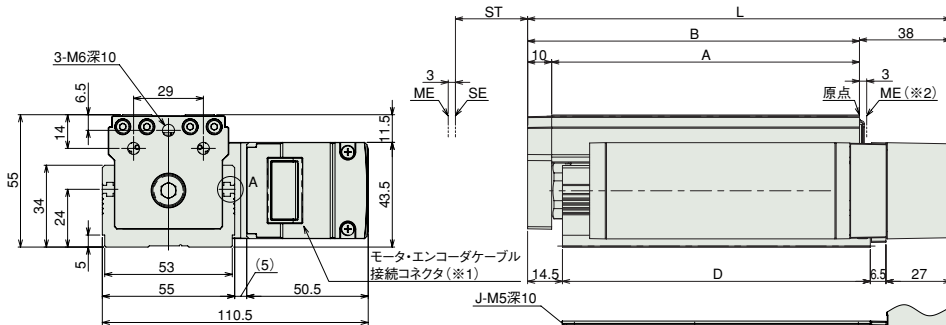


※ ブレーキ付の25ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

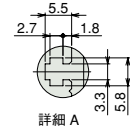
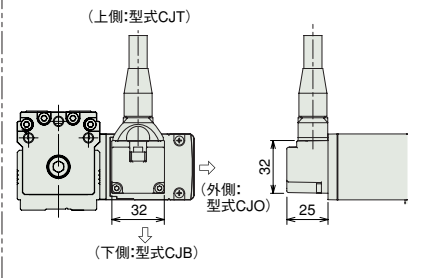
ブレーキ付の場合



許容モーメントオフセット基準位置はTA5C (C-54ページ) と同じです。



【ケーブル取付方向変更】(オプション)



- (※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 ※ブレーキ付きは質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA2-TA6R

テーブルタイプ    モーターユニット型    モーター折返し    本体幅 65mm    24V ACサーボモーター

■型式項目 **RCA2-TA6R-I-20**    □    □    □    □    □

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

I: インクリメンタル  
※ 簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。  
20: サーボモーター 20W  
12: 12mm  
6: 6mm  
3: 3mm  
25: 25mm  
150: 150mm (25mmピッチ毎認定)

A1: ASEL  
A3: ACON-CYB/PLB/POB  
ASEP  
MCON  
MSEP  
A5: ACON-CB/CGB

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

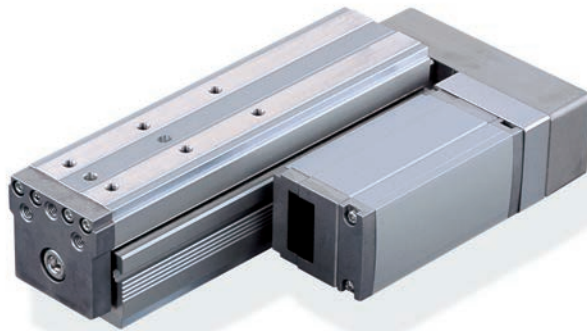
下記オプション価格表参照  
※モーター折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

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

## 省電力対応



※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



- 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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。  
加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

RCP6/  
RCP6S  
RCP3  
RCA2  
RCS3  
RCS2  
RCA

### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

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

#### ■ストロークと最高速度

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

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

※ケーブルはモーター・エンコーダー一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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)	CJO	→ 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	—
モーター左折返し仕様	ML	→ D-84	—
モーター右折返し仕様	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°C、85%RH以下 (結露無きこと)

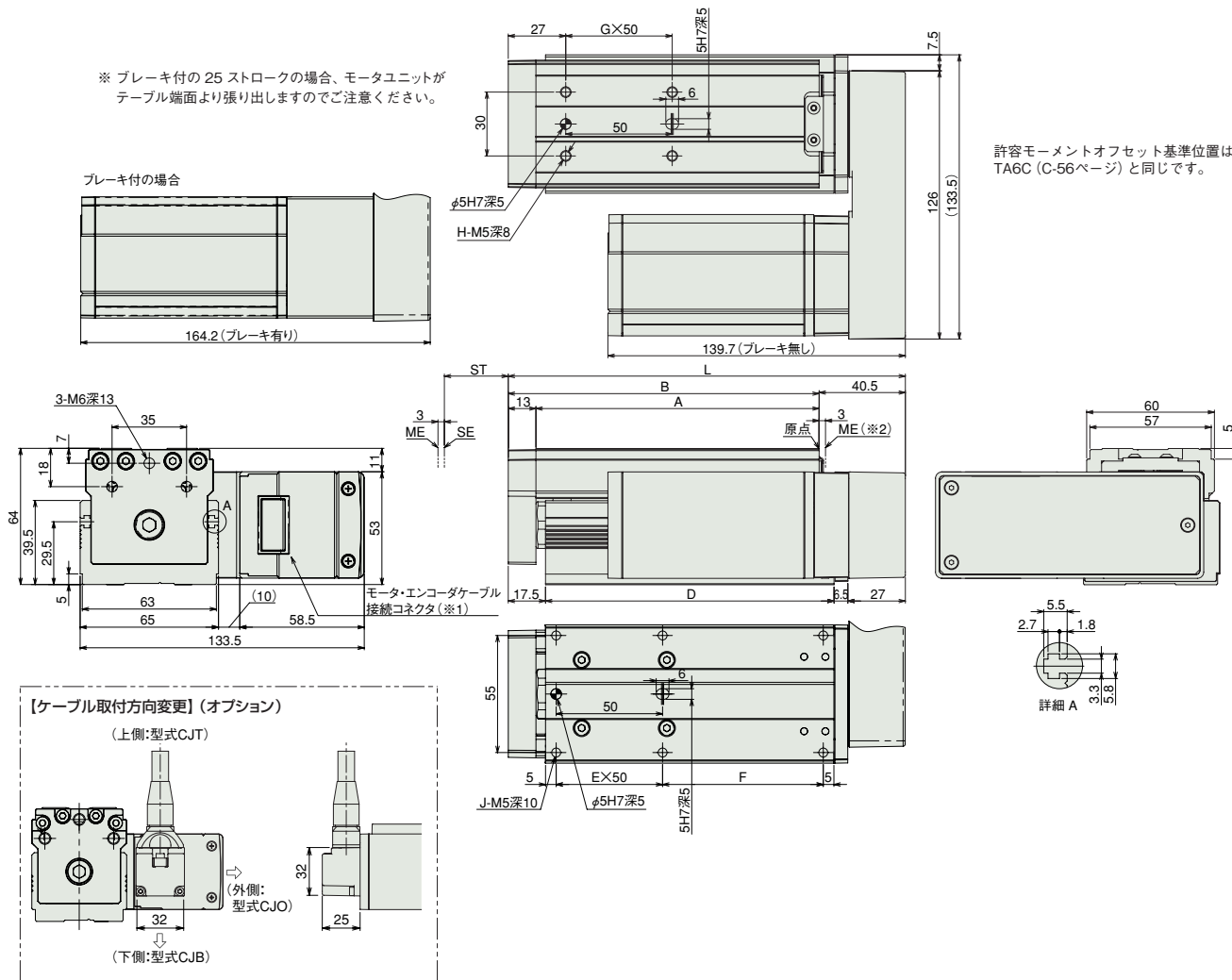
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

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



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



許容モーメントオフセット基準位置は  
TA6C (C-56ページ) と同じです。

(※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末-3ページ参照)  
(※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
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 ※プレーキ付きは  
質量が 0.4kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA



# RCA2-TA7R

テーブルタイプ	モータユニット型	モータ折返し	本体幅 75mm	24V ACサーボモータ
---------	----------	--------	----------	--------------

■型式項目 **RCA2-TA7R-I-30** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

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

30: サーボモータ 30W

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

25: 25mm  
200: 200mm (25mmピッチ毎認定)

A1: ASEL  
A3: ACON-CYB/PLB/POB  
ASEP  
MCON  
MSEP  
A5: ACON-CB/CGB

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

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

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

省電力対応



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



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

- 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。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。  
加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	25 ~ 200 (25mm 毎)
RCA2-TA7R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1	26	12	600 (580)	
RCA2-TA7R-I-30-6-①-②-③-④		6	6	2.5	53	6	300	
RCA2-TA7R-I-30-3-①-②-③-④		3	8	4	105	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)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

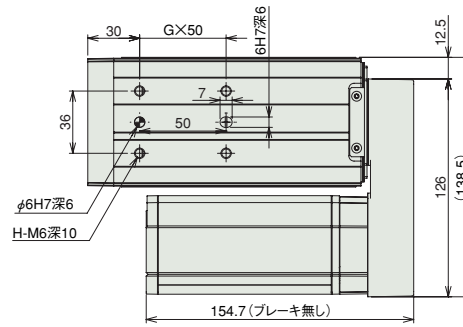
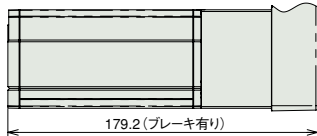
寸法図

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

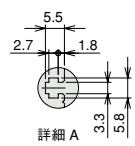
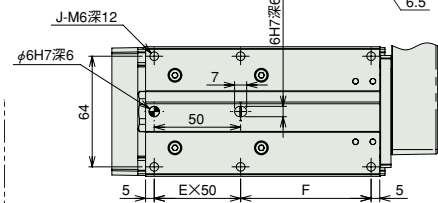
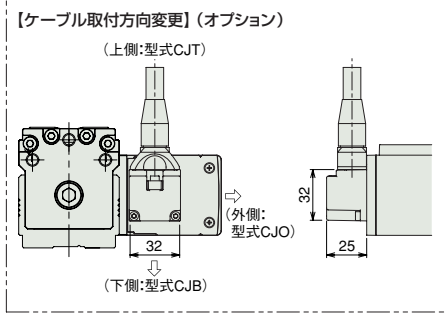
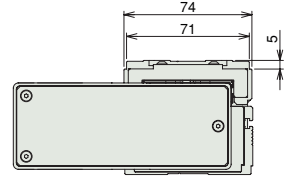
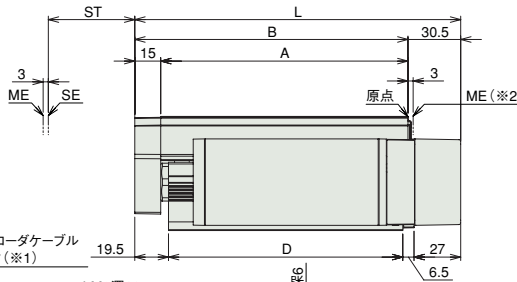
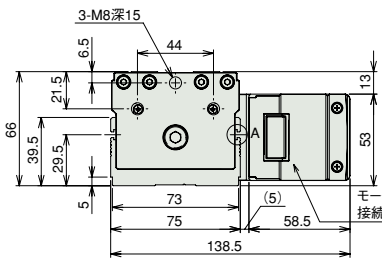


※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

ブレーキ付の場合



許容モーメントオフセット基準位置は TA7C (C-58ページ) と同じです。



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(巻末-3ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
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

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●				
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCS3-CTZ5C

テーブルタイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 55mm 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS3-CTZ5C** - [ ] - **60** - **10** - [ ] - **T2** - [ ] - **B** - [ ]

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

A: アブソリュート 60: サーボモーター 25: 25mm T2: SCON N: 無し  
 I: インクリメンタル 60W ? XSEL-P/Q P: 1m S: 3m M: 5m  
 100: 100mm (25mmピッチ毎設定) X [ ]: 長さ指定 R [ ]: ロボットケーブル

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

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



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



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(1) 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。

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3**
- RCS2
- RCA

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	最高速度 (mm 毎)
25 ~ 100 (25mm 毎)	833

②ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

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)	B	→ 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	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。

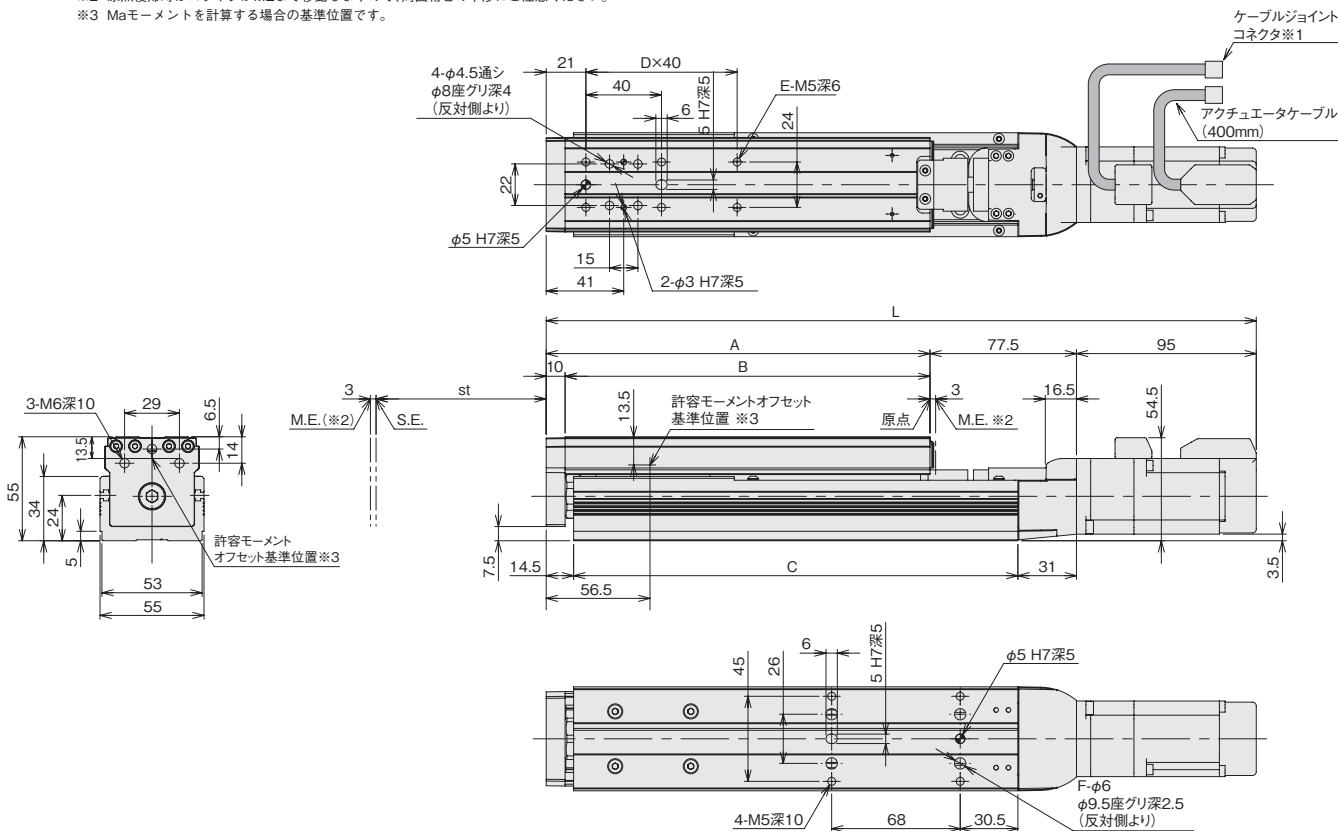
寸法図

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



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

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	300.5	325.5	350.5	375.5
A	128	153	178	203
B	118	143	168	193
C	160	185	210	235
D	1	1	2	2
E	4	4	6	6
F	0	0	4	4
質量 (kg)	1.6	1.8	1.9	2

■適応コントローラ

RCS3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	EtherCAT EtherNet/IP	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

- A スライダー  
タイプ
- B ロッド  
タイプ
- C テーブル・  
アームワラツ
- D グリッパ・  
ローグリ
- E リニア  
サーボ
- F その他
- G 直交  
ロボット
- H テーブル  
トップ
- J スカラ  
ロボット
- K クリーン  
仕様
- L 防塵・  
防滴仕様
- M コント  
ローラ
- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCS2-TCA5N

細小型 テーブルタイプ モーターユニット型 モーター ストレート 本体幅 48mm 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2 - TCA5N -**  **60** -  -  - **T2** -  -

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

I: インクリメンタル 60: サーボモーター 10: 10mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション  
 A: アブソリュート 60W 5: 5mm 75: 75mm M: 5m X□□: 長さ指定 価格表参照  
 R □□: ロボットケーブル

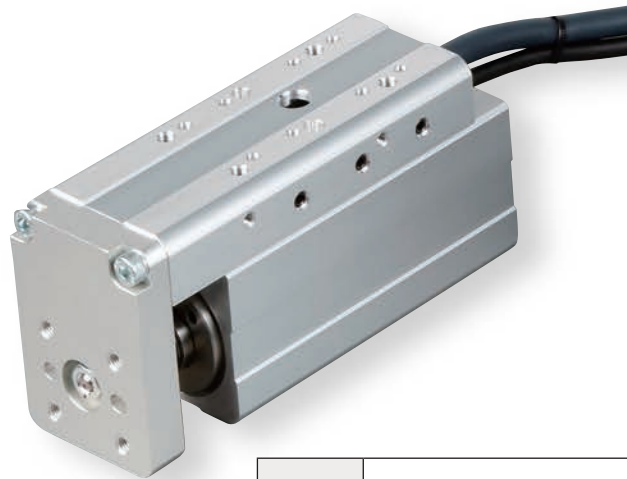
※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2**
- RCA

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
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	125	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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

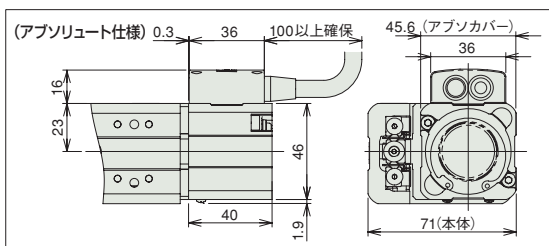
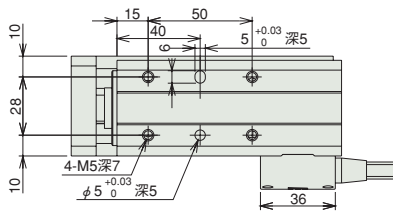
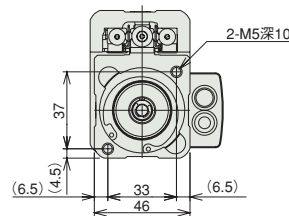
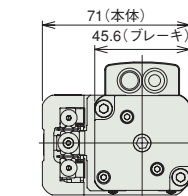
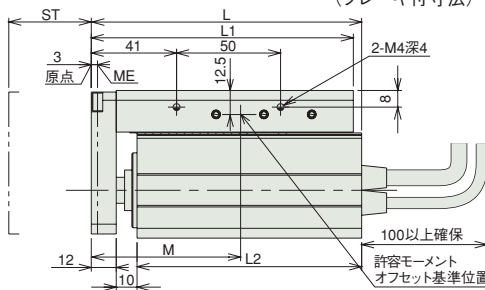
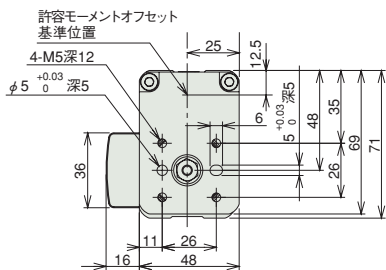
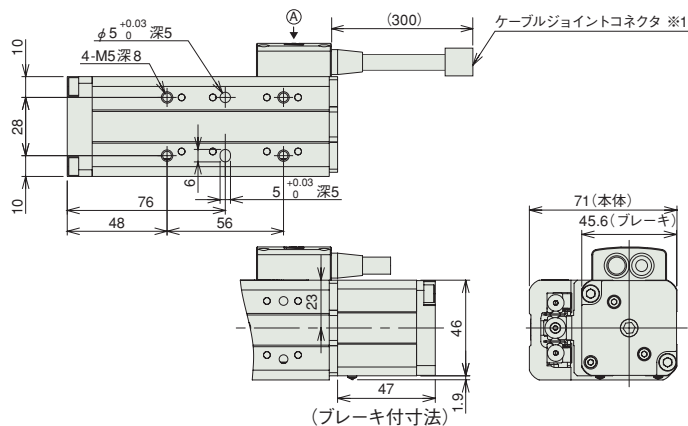
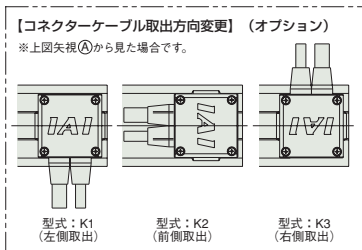
・張出し負荷長/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■ 対応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		-	-	●		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、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCS2-TWA5N

細小型 テーブルタイプ モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 80mm 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2 - TWA5N** - [ ] - **60** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

I: インクリメンタル 60: サーボモーター 10: 10mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション  
 A: アブソリュート 60W 5: 5mm 75: 75mm MSCON P: 1m 価格表参照  
 SSEL S: 3m  
 XSEL-P/Q M: 5m  
 XSEL-R/S X□□: 長さ指定  
 R□□: ロボットケーブル

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



※CEはオプションになります。



※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

型式	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TWA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TWA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
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	125	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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

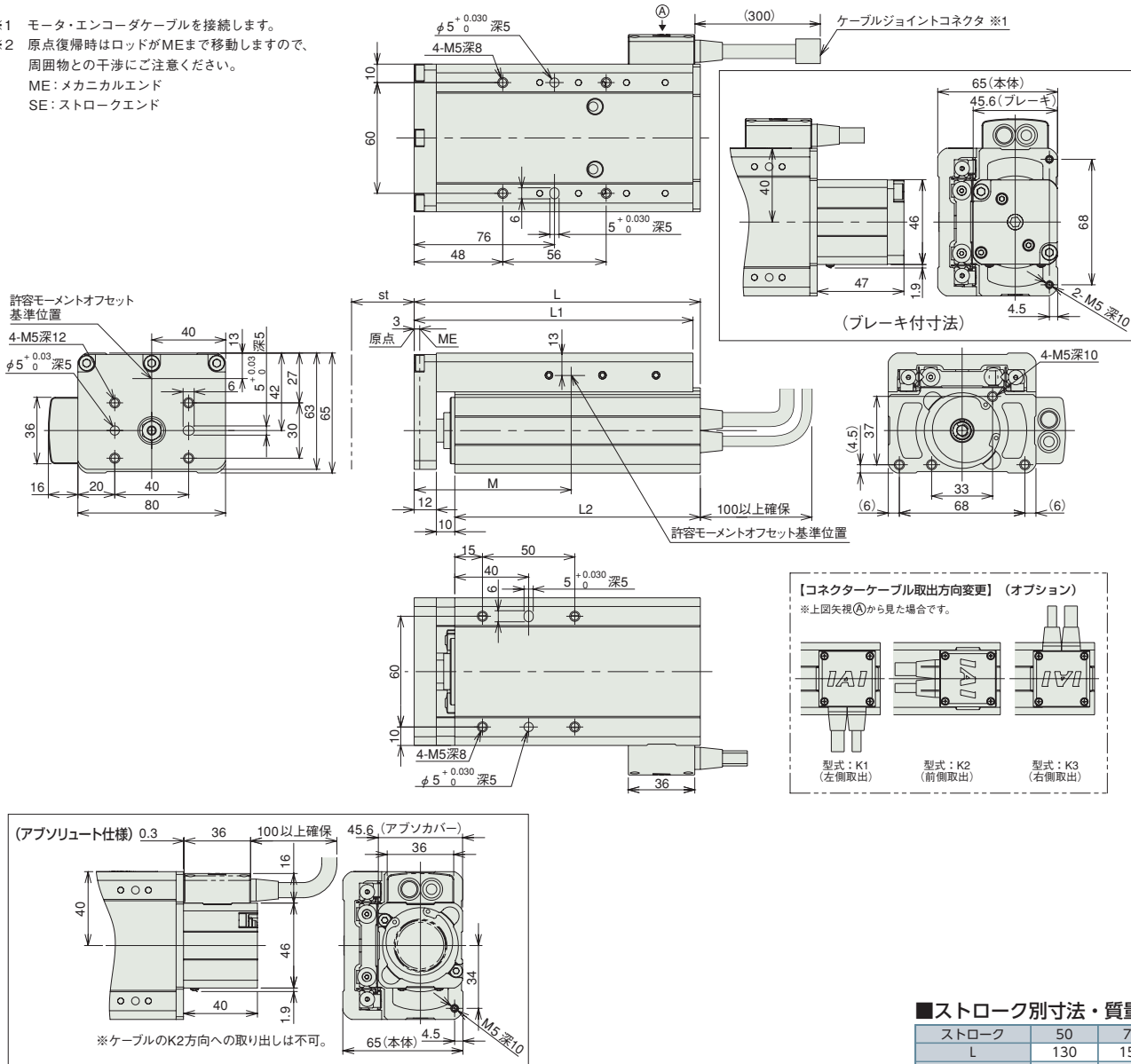
・張出し負荷長/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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。
- ※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



■ 適用コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA



# RCS2-TFA5N

細小型 テーブルタイプ モーターユニット型 モーター ストレート 本体幅 95mm 200V ACサーボモーター

■型式項目 **RCS2 - TFA5N** - [ ] - **60** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

I: インクリメンタル 60: サーボモーター 10: 10mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション  
 A: アブソリュート 60W 5: 5mm 75: 75mm M: 5m 価格表参照  
 X□□: 長さ指定  
 R□□: ロボットケーブル

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



※CEはオプションになります。



※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。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2**
- RCA

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TFA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-TFA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
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	125	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 ※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 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	K3	→ 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

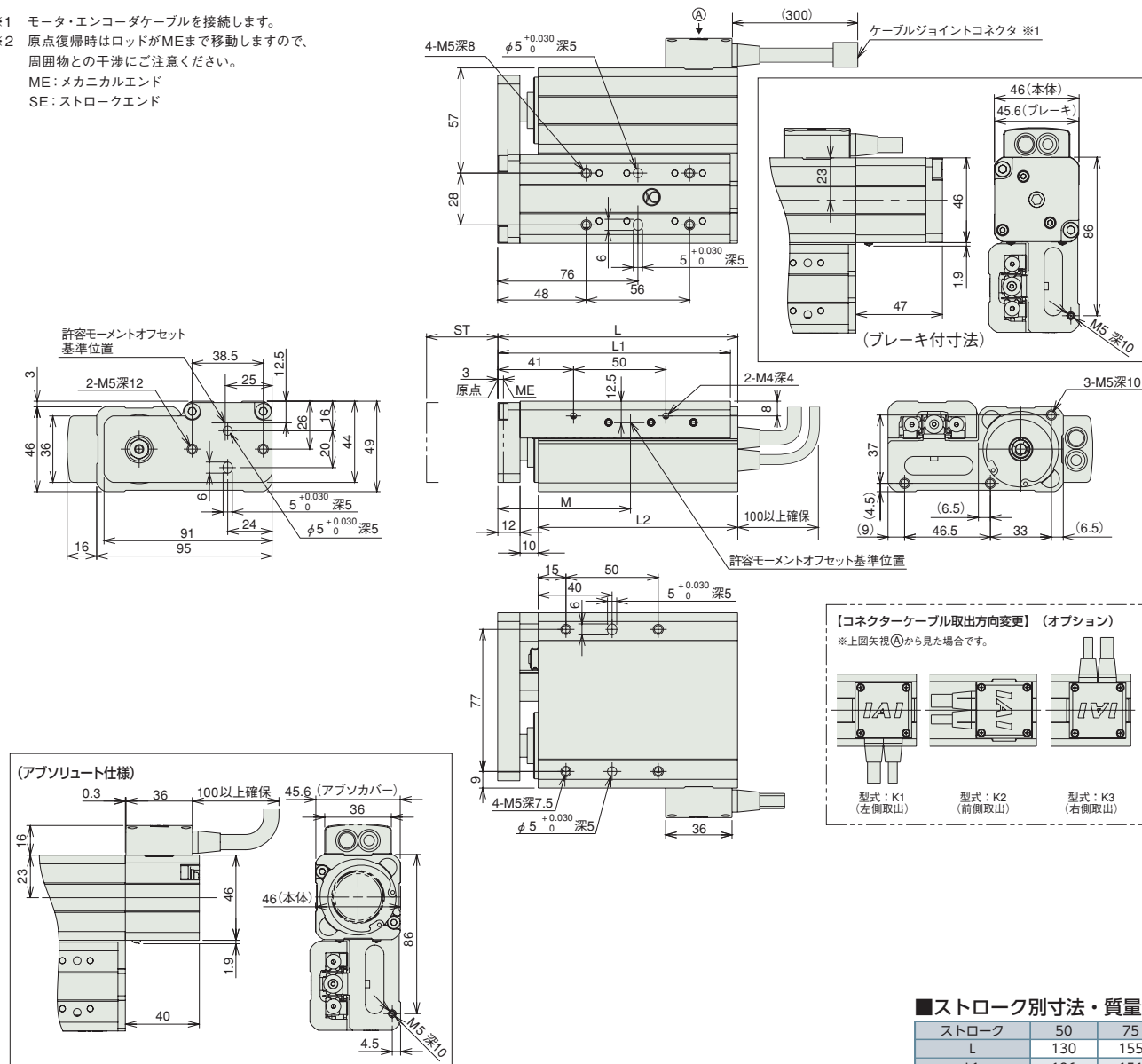
・張出し負荷長/Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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。
- ※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



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA-A4R

アームタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24V ACサーボモータ

**型式項目** RCA - A4R -  - 20 -  -  -  -  -

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

I:インクリメンタル 20:サーボモータ 10:10mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション  
 A:アブソリュート 20W 5:5mm 200:200mm } 50mmピッチ毎認定 P:1m 価格表参照  
 ※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB, ASELのみ使用可能です。 ※モータ折返し方向は、  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 ※異型アプで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。 MB/MR/MLいずれかの  
 記号を必ずご記入ください。

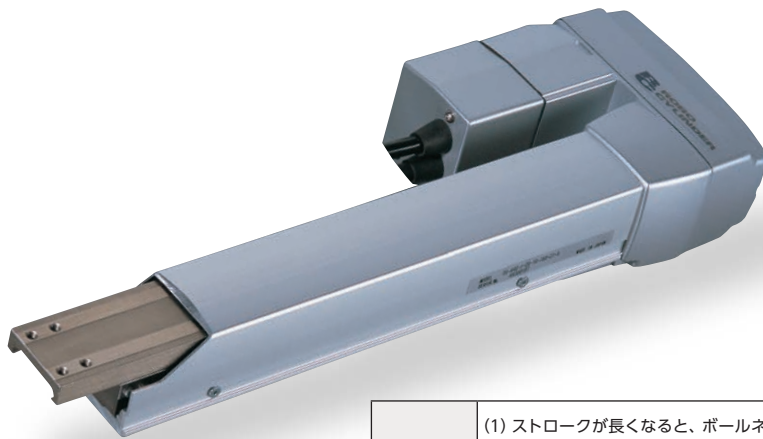
※コントローラは付属しません。

※アブソリュート仕様はACON-CB/CGB, ASELのみ使用可能です。 異型アプで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。

**省電力対応**



※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

**POINT 選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.2G 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

**アクチュエータスペック**

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	→ 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)

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

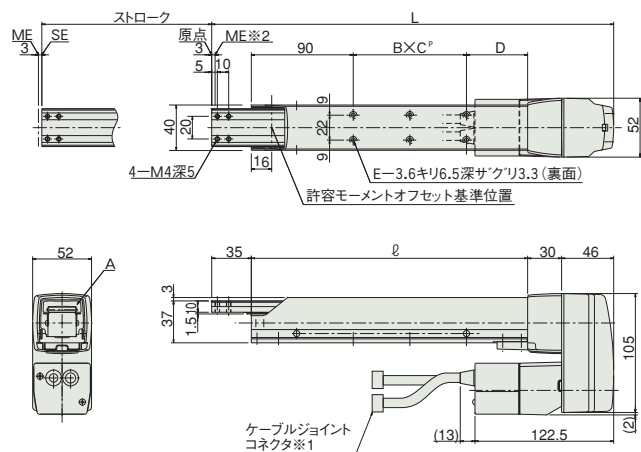
寸法図

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

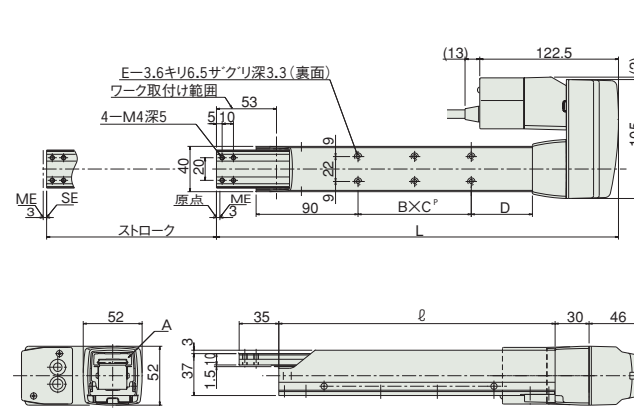


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

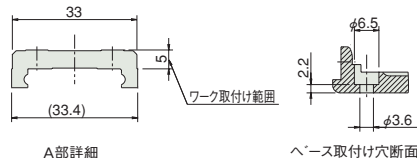
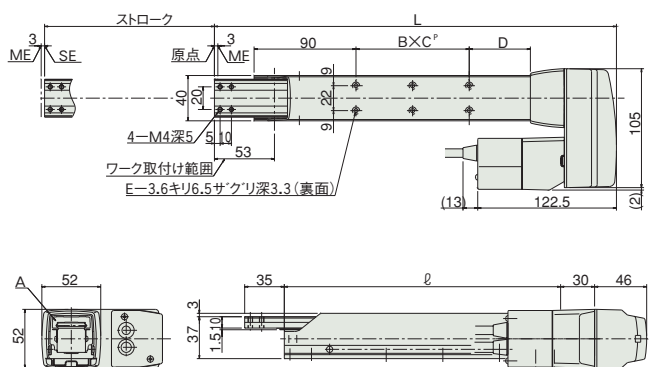
モータ下折返し (オプション記号: MB)



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	255	305	355	405
φ	144	194	244	294
B×C°	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)					

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

RCA

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2

# RCA-A5R

アームタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 52mm
24V ACサーボモータ

**型式項目** RCA - A5R -    - 20 -    -    -    -   

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

I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し 下記オプション  
 A:アブソリュート 20W 6:6mm 200:200mm } 50:50mm A3:ACON-CVB/PLB/POB P:1m 価格表参照  
 ※アブソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASELのみ使用可能です。 ※モータ折返し方向は、MB/MR/MLいずれかの  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 ※簡易アプで使用の場合はインクリメンタル仕様となります。 MCON M:5m MB/MR/MLいずれかの  
 MSEP X□□:長さ指定 記号を必ずご記入ください。  
 A5:ACON-CB/CGB R□□:ロボットケーブル

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

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

## 省電力対応



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



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.2G 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

#### ストロークと最高速度

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

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

#### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

#### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	→ 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)

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

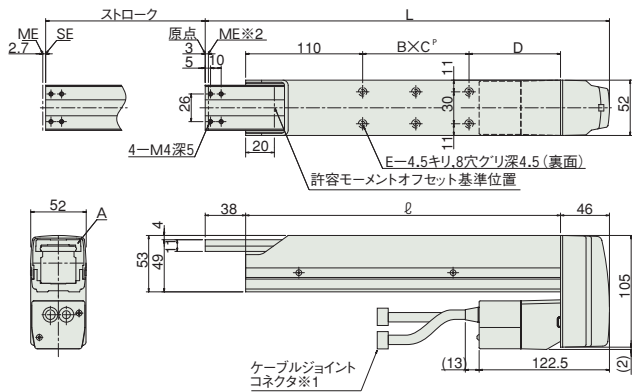
寸法図

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

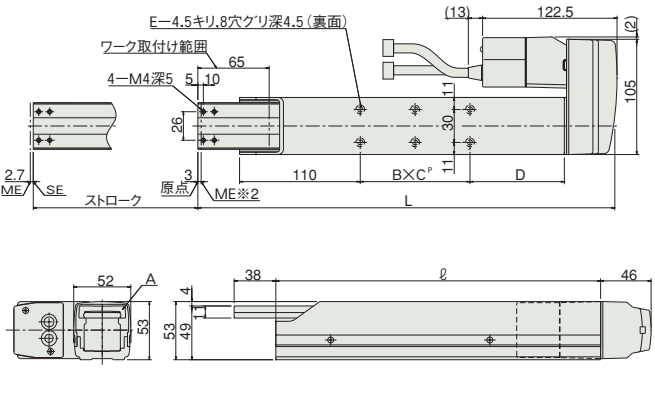


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

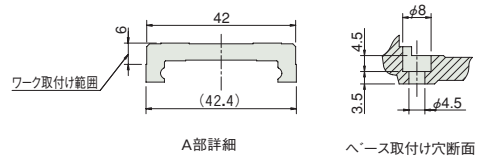
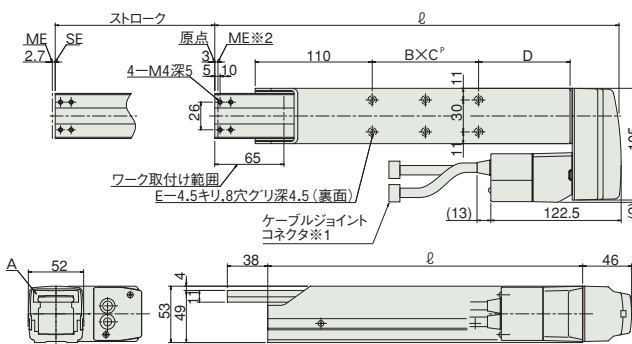
モータ下折返し (オプション記号: MB)



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
ℓ	196	246	296	346
B×C°	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、モータ左折返しのための設定となります。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	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-C/CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●	1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)					

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCA-A6R

アームタイプ
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 58mm
24V ACサーボモーター

**型式項目** RCA - A6R -    - 30 -    -    -    -   

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

I:インクリメンタル 30:サーボモーター 12:12mm 50:50mm A1:ASEL N:無し  
 A:アブソリュート 30W 6:6mm 200:200mm 50mmピッチ毎設定 MCON MSEP X□□:長さ指定  
 A5:ACON-CB/CGB R□□:ロボットケーブル

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

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

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

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



※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

**POINT** 選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.2G 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCA-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	-	6		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。 (単位は mm/s)

ストロークと最高速度

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

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

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

④ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	→ D-83	-
省電力対応	LA	→ D-84	
モーター下折返し仕様	MB	→ D-84	
モーター右折返し仕様	MR	→ D-84	
モーター左折返し仕様	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)

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

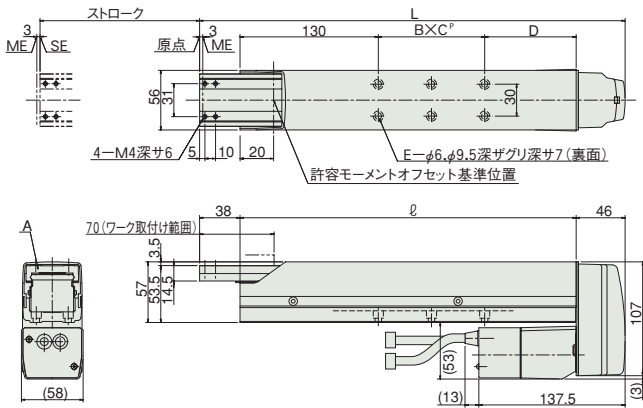
寸法図

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

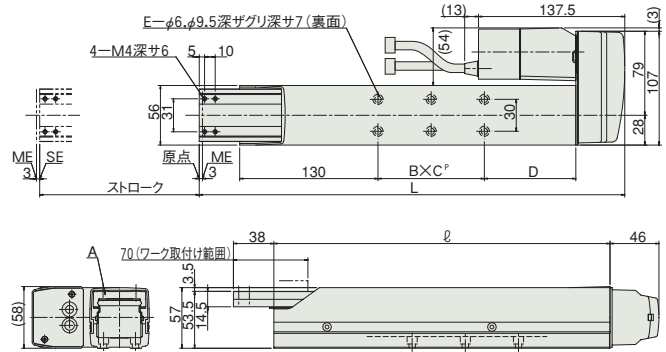


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド

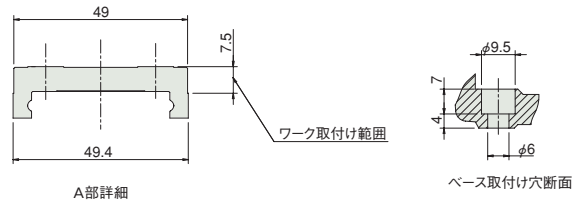
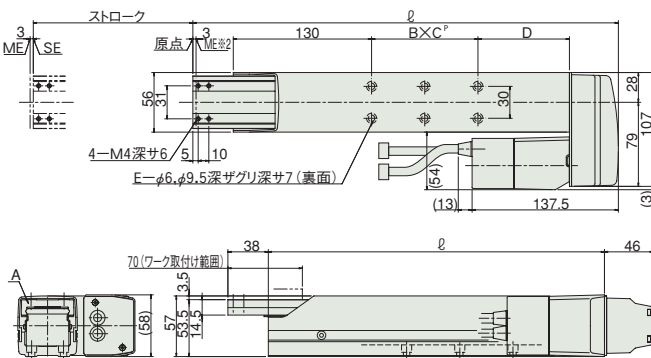
モータ下折返し (オプション記号: MB)



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
ℓ	216	266	316	366
B×C°	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、モータ左折返しのみでの設定となります。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	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-139
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	-	→M-151
MCON-CG/LC/LCG		C: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-91
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→M-223
その他接続可能機種				ASEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)						

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA



# RCS2-A4R

アームタイプ
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター

**型式項目** RCS2 - A4R -   - 20 -   -   - T2 -   -  

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

I: インクリメンタル 20: サーボモーター 10: 10mm 50: 50mm T2: SCON N: 無し 下記オプション  
 A: アブソリュート 20W 5: 5mm 200: 200mm S: 1m P: 1m 価格表参照  
 XSEL: P/Q XSEL-R/S M: 5m S: 3m ※モーター折返し方向は、MB/MR/MLいずれかの記号を必ずご記入ください。  
 X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル

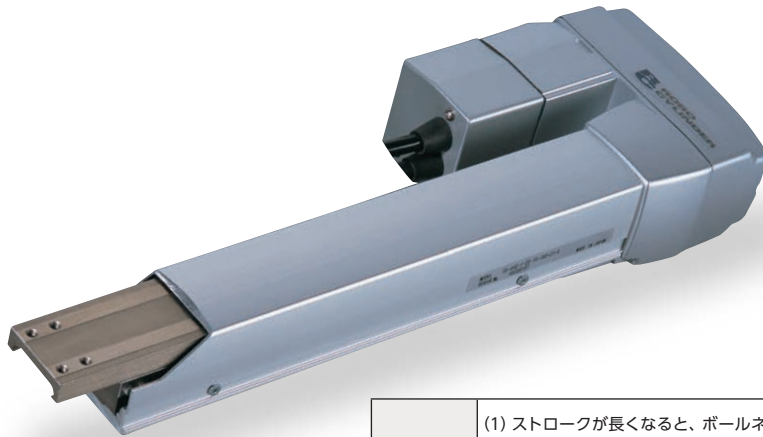
※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



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



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.2G 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-A4R-①-20-10-②-T2-③-B-④	20	10	-	2.5	39.2	50~200 (50mm毎)
RCS2-A4R-①-20-5-②-T2-③-B-④		5	-	4.5	78.4	

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

(単位は mm/s)

### ストロークと最高速度

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	→ D-83	-
CE対応仕様	CE	→ D-83	-
モーター折返し仕様	MB	→ D-84	-
モーター右折返し仕様	MR	→ D-84	-
モーター左折返し仕様	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°C、85%RH以下 (結露無きこと)

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

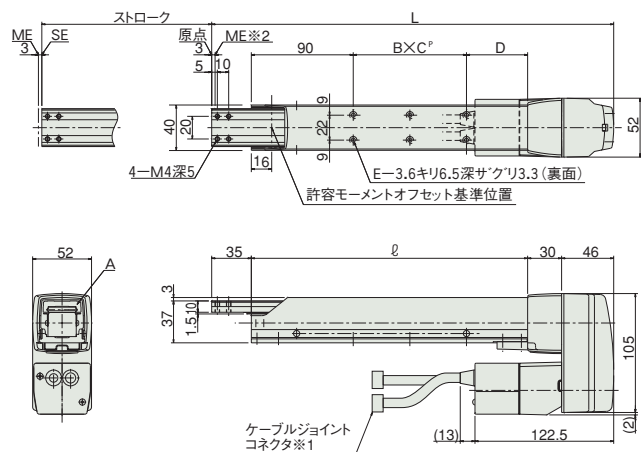
寸法図

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

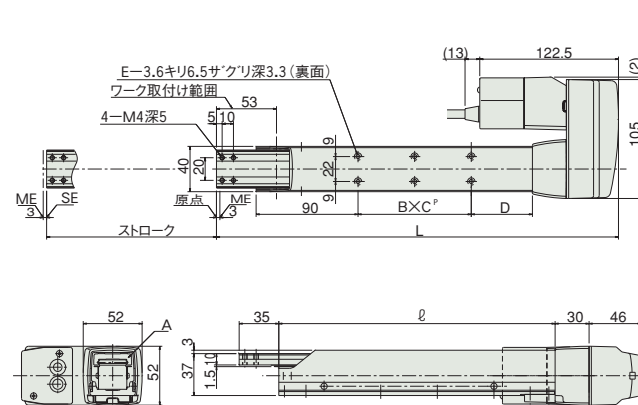


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

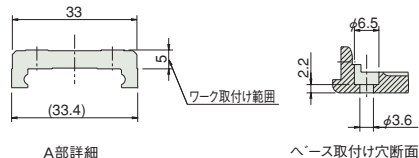
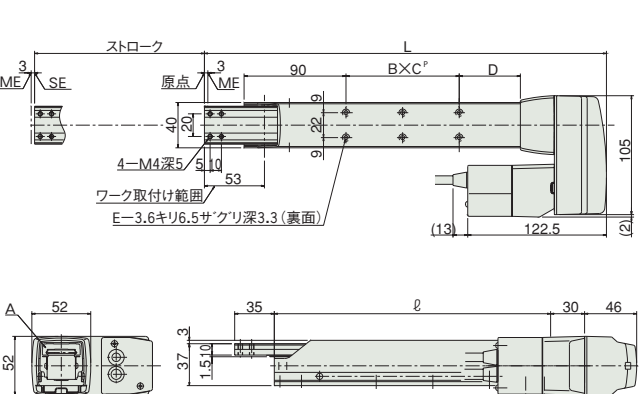
モータ下折返し (オプション記号: MB)



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	255	305	355	405
ℓ	144	194	244	294
B×C*	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
質量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCS2-A5R

アームタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 52mm
200V ACサーボモータ

**型式項目** RCS2 - A5R -   - 20 -   -   - T2 -   -  

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

I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
 A:アブソリュート 20W 6:6mm 200:200mm S:3m P:1m MB/MR/MLいずれかの  
 (50mmピッチ毎設定) XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m X□□:長さ指定 記号を必ずご記入ください。  
 R□□:ロボットケーブル

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



※CEはオプションになります。



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



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.2G 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。
- 押付け動作については巻末 -109 ページをご参照ください。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-A5R-①-20-12-②-T2-③-B-④	20	12	-	2	33.3	50~200 (50mm毎)
RCS2-A5R-①-20-6-②-T2-③-B-④		6	-	4		

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

(単位は mm/s)

### ストロークと最高速度

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	→ 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)

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

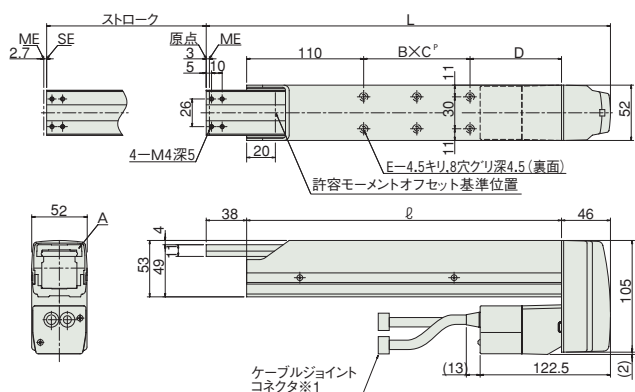
寸法図

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

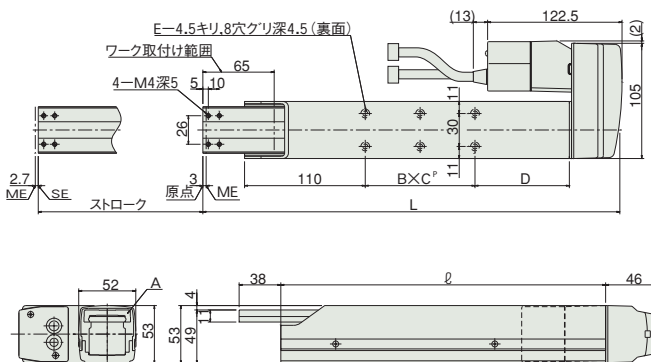


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

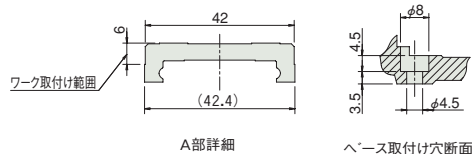
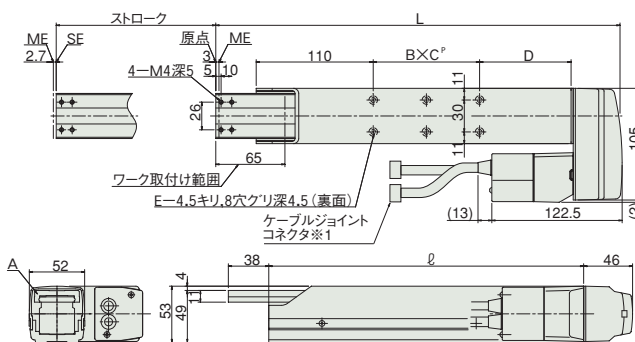
モータ下折返し (オプション記号: MB)



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
ℓ	196	246	296	346
B×C*	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

ご注意 50 ストロークはモータ右折返し、モータ左折返しのための設定となります。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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCS2-A6R

アームタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
200V ACサーボモータ

**型式項目** RCS2 - A6R -  - 30 -  -  - T2 -  -

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

I:インクリメンタル 30:サーボモータ 12:12mm 50:50mm T2:SCON N:無し 下記オプション  
 A:アブソリュート 30W 6:6mm 200:200mm S:3m P:1m 価格表参照  
 XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m S:3m ※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。  
 X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

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



※CEはオプションになります。



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



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.2G 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-A6R-①-30-12-②-T2-③-B-④	30	12	-	3	48.4	50~200 (50mm毎)
RCS2-A6R-①-30-6-②-T2-③-B-④		6	-	6		

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

(単位は mm/s)

### ストロークと最高速度

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

### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	→ 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)

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

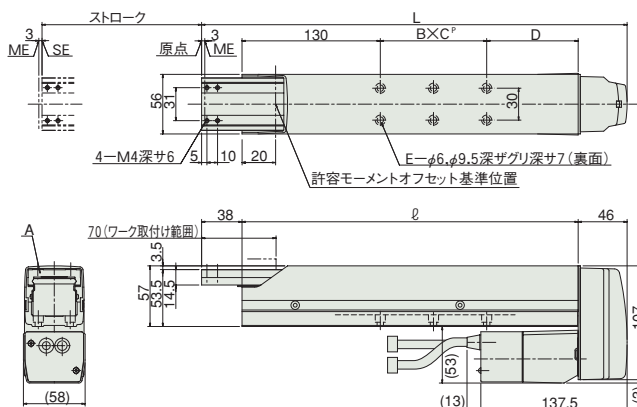
寸法図

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

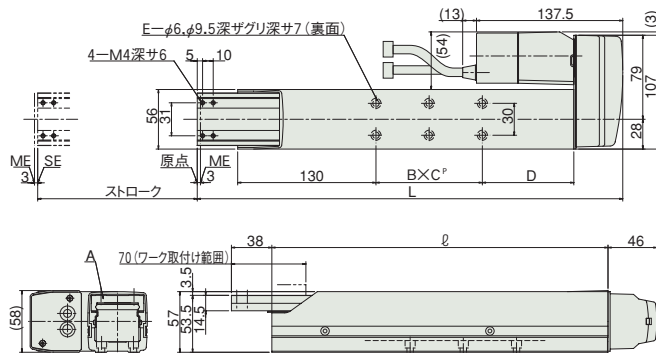


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照ください。  
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

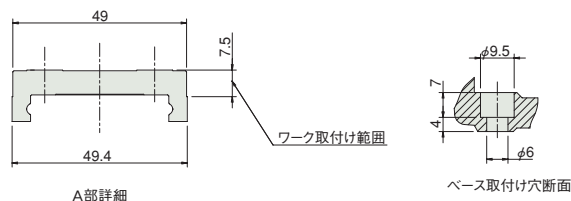
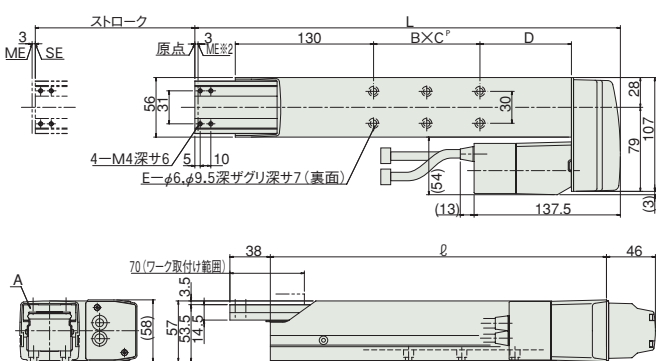
モータ下折返し (オプション記号:MB)



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
ℓ	216	266	316	366
B×C*	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
質量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

ご注意 50ストロークはモータ右折返し、モータ左折返しのための設定となります。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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA

# RCS2-F5D

フラットタイプ モータ直結型 モータストレート 本体幅 55mm 200V ACサーボモータ

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

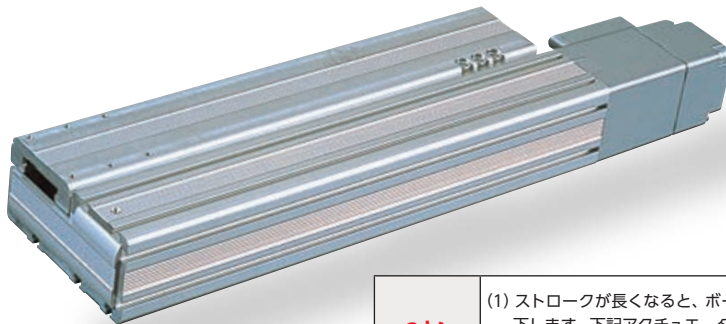
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



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



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 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。
- 押付け動作については巻末-109ページをご参照ください。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-F5D-①-60-16-②-T2-③-④	60	16	巻末-192ページ参照	2.0	63.8	50~300 (50mm毎)
RCS2-F5D-①-60-8-②-T2-③-④		8		5.0	127.5	
RCS2-F5D-①-60-4-②-T2-③-④	4	11.5		255.1		
RCS2-F5D-①-100-16-②-T2-③-④	100	16		3.5	105.8	
RCS2-F5D-①-100-8-②-T2-③-④		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 毎)
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)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	-
CE対応仕様	CE	→ D-83	-
原点逆仕様	NM	→ D-84	-

### アクチュエータ仕様

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

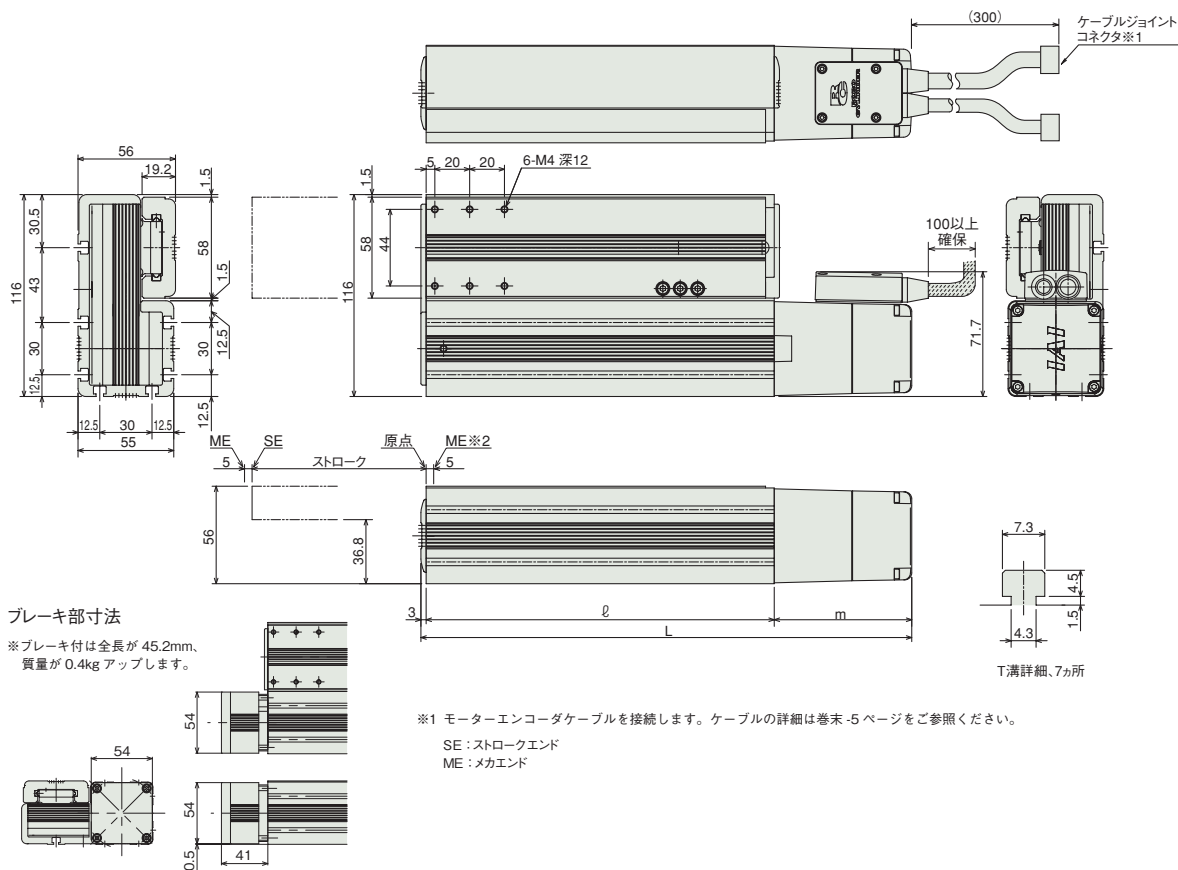
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-80ページの図をご確認ください。

寸法図

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



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	60W	232	282	332	382	432
	100W	250	300	350	400	450
φ	150	200	250	300	350	400
	60W	79				
m	100W	97				
質量 (kg)	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9
	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	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-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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

- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2
- RCA