

グリッパタイプ／ロータリタイプ

RCP4 RCD DD
RCP2 RCS2 RS

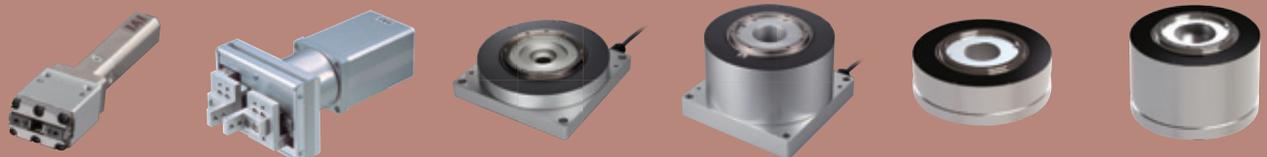
- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS



RCP4-GRSML RCP4-GRSWL RCP4-GRLM RCP4-GRLW RCP2-GRSS RCP2-GRLS RCP2-GRS



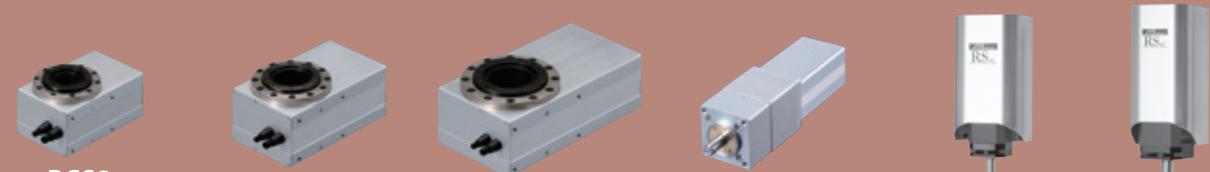
RCP2-GRM RCP2-GRHM RCP2-GRHB RCP2-GR3LS RCP2-GR3SS



RCD-GRSNA RCS2-GR8 DD-T18 DD-LH18 DD-LT18C DD-H18C



RCP2-RTBS/RTBSL RCP2-RTCS/RTCSL RCP2-RTB/RTBL RCP2-RTC/RTCL RCP2-RTBB/RTBBL RCP2-RTCB/RTCBL



RCS2-RTC8L/RTC8HL RCS2-RTC10L RCS2-RTC12L RCS2-RT6 RS-30 RS-60

性能(スペック)確認			D-3
RCP4 パルスモータ	2ツ爪グリッパタイプ	RCP4-GRSML	D-7
		RCP4-GRSLL	D-9
		RCP4-GRSWL	D-11
		RCP4-GRLM	D-13
		RCP4-GRLL	D-15
		RCP4-GRLW	D-17
RCP2 パルスモータ	2ツ爪グリッパタイプ	RCP2-GRSS	D-19
		RCP2-GRLS	D-21
		RCP2-GRS	D-23
		RCP2-GRM	D-25
		RCP2-GRHM	D-27
		RCP2-GRHB	D-29
	3ツ爪グリッパタイプ	RCP2-GR3LS	D-31
		RCP2-GR3LM	D-33
		RCP2-GR3SS	D-35
		RCP2-GR3SM	D-37
RCD DCサーボモータ	2ツ爪グリッパタイプ	RCD-GRSNA	D-39
RCS2 サーボモータ200V	2ツ爪グリッパタイプ	RCS2-GR8	D-41
DD ダイレクトドライブ モータ	ロータリタイプ	DD-T18	D-63
		DD-LT18	D-65
		DD-H18	D-67
		DD-LH18	D-69
		DD-T18C	D-71
		DD-LT18C	D-73
		DD-H18C	D-75
		DD-LH18C	D-77
RCP2 パルスモータ	ロータリタイプ	RCP2-RTBS/RTBSL	D-43
		RCP2-RTCS/RTCSL	D-45
		RCP2-RTB/RTBL	D-47
		RCP2-RTC/RTCL	D-49
		RCP2-RTBB/RTBBL	D-51
		RCP2-RTCB/RTCBL	D-53
RCS2 サーボモータ200V	中空ロータリタイプ	RCS2-RTC8L/RTC8HL	D-55
		RCS2-RTC10L	D-57
		RCS2-RTC12L	D-59
	ロータリタイプ	RCS2-RT6	D-61
RS サーボモータ200V	ロータリタイプ	RS-30	D-79
		RS-60	D-81
オプション			D-83

A	スライダタイプ
B	ロッドタイプ
C	テーブル・アームフラカ
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

RCP4
RCP2
RCD
RCS2
DD
RCP2
RCS2
RS

性能(スペック)確認

グリッパタイプ



グリッパタイプはワークの把持やセンタリングで使用されますが、把持で使用する場合は「[押付け動作](#)」、センタリングで使用する場合は「[位置決め動作](#)」で使用します。

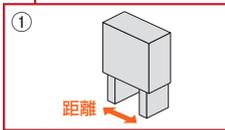
【押付け動作】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①距離、②把持力)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)												最大把持力	
8mm	10mm	14mm	20mm	32mm	40mm	60mm	100mm	120mm	200mm	19度	180度	(N)	
78												14	
											600	6.4	

選定条件



押付け動作についての詳細は、巻末-109ページをご参照ください。

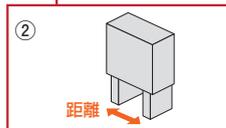
【位置決め動作選定条件】

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)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)												最大把持力	
8mm	10mm	14mm	20mm	32mm	40mm	60mm	100mm	120mm	200mm	19度	180度	(N)	
78												14	
											600	6.4	

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、グレー: 200Vサーボモータ)

グリッパタイプ

シリーズ	外 観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec) (度/sec)																最大 把持力 (N)	エンコーダ 種 類	コントローラ 入力電源	型 式		掲 載 ページ
		4mm	8mm	10mm	14mm	20mm	22mm	30mm	32mm	40mm	60mm	100mm	200mm	19度	180度								
RCP4					94													87		⊖ 24V	RCP4-GRSML	—	D-7
						125												140			RCP4-GRSLL	—	D-9
							157											220	I		RCP4-GRSWL	—	D-11
															600			35			RCP4-GRLM	—	D-13
															600			60			RCP4-GRLL	—	D-15
RCP2			78														14		⊖ 24V	RCP2-GRSS	—	D-19	
				33.3													6.4			RCP2-GRLS	—	D-21	
					36.7												21			RCP2-GRS	—	D-23	
										100							125	I		RCP2-GRHM	—	D-27	
											100						200			RCP2-GRHB	—	D-29	
														200			18			RCP2-GR3LS	—	D-31	
														200			51			RCP2-GR3LM	—	D-33	
RCD																22		⊖ 24V	RCP2-GR3SS	—	D-35		
			40													102			RCP2-GR3SM	—	D-37		
RCS2															400		⊖ 24V	RCS2-GR8	—	D-41			

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
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

性能(スペック)確認

ロータリタイプ



ロータリタイプは回転部を動作する「[位置決め動作](#)」で選定を行います。

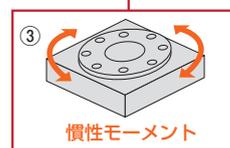
【位置決め動作選定条件】

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揺動角度、③慣性モーメント)を満たす機種を選択してください。

【例】

振動角度(度)と最高速度(度/sec)			最大トルク	許容慣性モーメント
300度	330	360	(N)	kg・m ²
	400		0.24	0.0023
	266		0.36	0.0035

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、グレー: 200Vサーボモータ)

- 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

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

ロータリタイプ

シリーズ	外観	振動角度(度)と最高速度(度/sec)			最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式		掲載ページ		
		300度	330	360									
RCP2		400			0.24	0.0023			RCP2-RTBS	—	D-43		
		266			0.36	0.0035			RCP2-RTBSL	—			
		400			0.24	0.0023			RCP2-RTCS	—			
		266			0.36	0.0035			RCP2-RTCSL	—			
		600			1.1	0.01			RCP2-RTB	—	D-47		
		400			1.7	0.015			RCP2-RTBL	—			
		600			1.1	0.01			I	⊖24V ⊖100V ⊖230V		RCP2-RTC	—
		400			1.7	0.015						RCP2-RTCL	—
		600			3.0	0.02			RCP2-RTBB	—	D-51		
		400			4.6	0.03			RCP2-RTBBL	—			
		600			3.0	0.02						RCP2-RTCB	—
		400			4.6	0.03						RCP2-RTCBL	—
RCS2		750			0.55	0.011			RCS2-RTC8L	—	D-55		
		1200			0.53	0.01			RCS2-RTC8HL	—			
		750			0.85	0.017			I	⊖100V ⊖200V		RCS2-RTC10L	—
		1200			1.7	0.033						RCS2-RTC12L	—
		750			2.8	0.054						RCS2-RT6	—
		800			5.2	0.1							
	600			8.6	0.17								
	DD		1080			25.2	0.6			DD-T18(C)	—	D-71	
1080			25.2	0.6	AI	⊖200V	DD-LT18(C)			—	D-73		
1440			75	1.8	AM		DD-H18(C)			—	D-75		
1440			75	1.8			DD-LH18(C)			—	D-77		
RS		360			3.3	0.0578			RS-30	—	D-83		
		180			6.65	0.2303			I	⊖100V	RS-60	—	D-85
		360			5.58	0.108			A	⊖200V			
		180			11.1	0.421							

I = インクリメンタル A = アブソリュート AI = インデックスアブソリュート AM = 多回転アブソリュート ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

RCP4-GRSML

2ツ爪
グリッパ
中型
スライド
タイプ
本体幅
54
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP4-GRSML-I-28P-30-14-P3**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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。	28P:パルスモータ 28□サイズ	30:1/30	14:14mm (片側7mm)	P3:PCON MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。

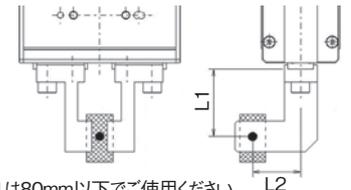


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

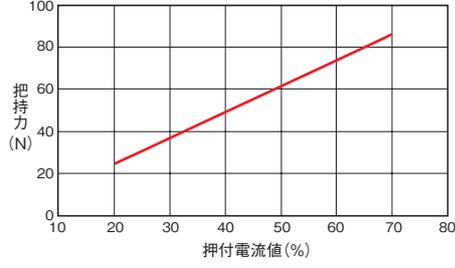


- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 (2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は巻末-193ページをご参照ください。)
 (3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図
 押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は80mm以下でご使用ください。
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-GRSML-I-28P-30-14-P3-①-②	30	87 (片側43.5)	14 (片側7)

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
14	94

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	-

①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。

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ 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	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント	Ma:1.9N・m Mb:2.7N・m Mc:4.6N・m
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

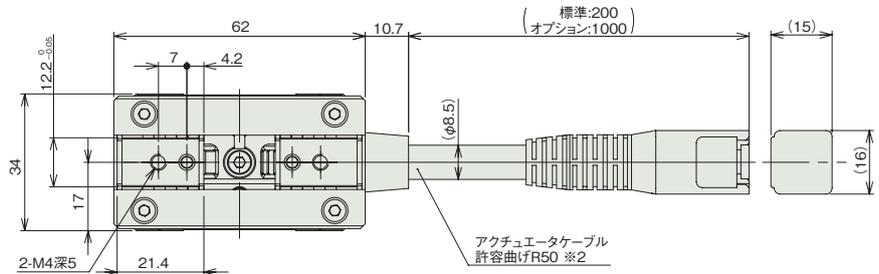
寸法図

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



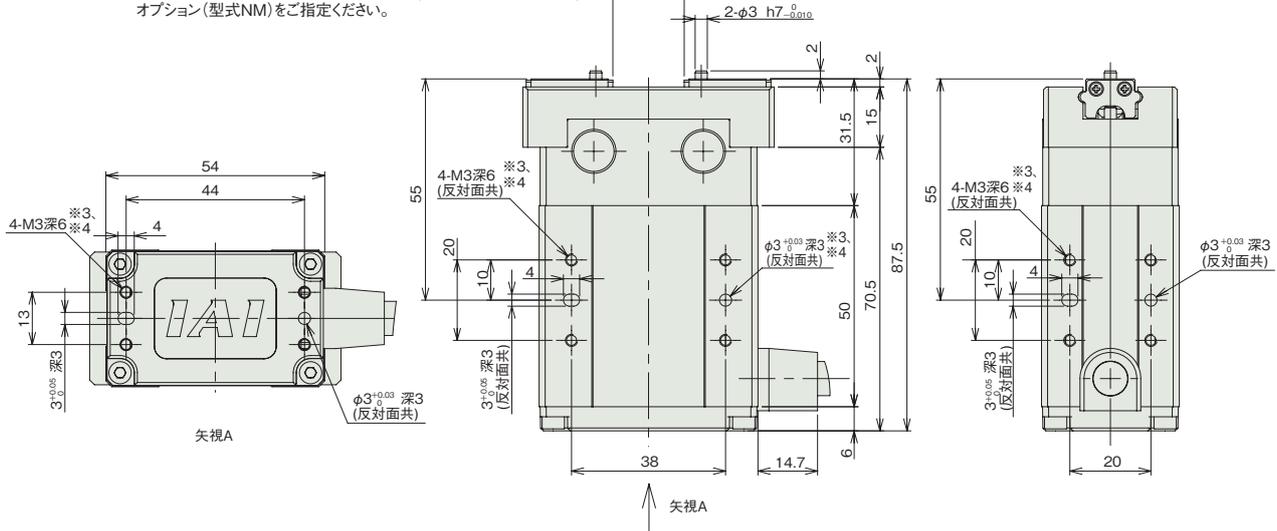
- ※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
- ※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
- ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ (4箇所) すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。オプション(型式:AC1)で1000mmに変更できません



※ 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式NM)をご指定ください。

開側(原点位置) : 17.6
閉側 : 3.6
(最大動作範囲: 2.6~18.6) ※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

適応コントローラ

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

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

RCP4-GRSLL

2ツ爪
グリッパ
大型
スライド
タイプ
本体幅
70
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP4 - GRSLL - I - 35P - 30 - 22 - P3** - -

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

I:インクリメンタル 35P:パルスモータ 30:1/30 22:22mm (片側11mm) P3:PCON N:無し 下記オプション
※簡易アプンで使用 35□サイズ MCON P:1m 価格表参照
される場合も型式は MSEP S:3m
「I」になります。 M:5m
※コントローラは付属しません。 X□:長さ指定
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 R□:ロボットケーブル

- 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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



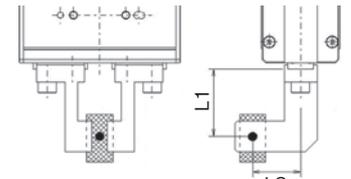
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



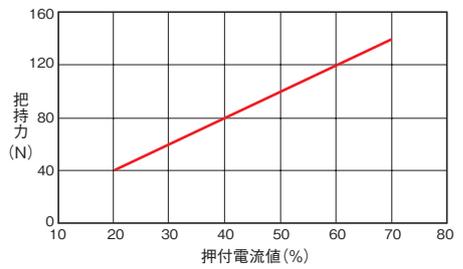
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 (2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は巻末-193ページをご参照ください。)
 (3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は100mm以下でご使用ください。L2
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
 (L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
 また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-GRSLL-I-35P-30-22-P3-①-②	30	140 (片側70)	22 (片側11)

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
22	125

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
22	-

①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。

②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
アクチュエータケーブル 1m仕様	AC1	→ 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	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.8N・m Mb:5.5N・m Mc:9.5N・m
質量	1.0 kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCP4-GRSWL

2ツ爪
グリッパ
超大型
スライド
タイプ
本体幅
80
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP4 - GRSWL - I - 42P - 28 - 30 - P3 - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - ストローク - 対応コントローラ - 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 28:1/28 30:30mm (片側15mm) P3:PCON N:無し 下記オプション
※簡易アプンで使用 42□サイズ MCON P:1m 価格表参照
される場合も型式は MSEP S:3m
「I」になります。 M:5m
※コントローラは付属しません。 X□:長さ指定
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 R□:ロボットケーブル

- 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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



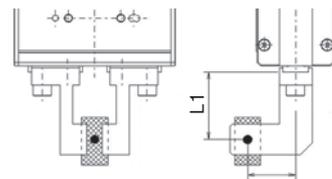
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



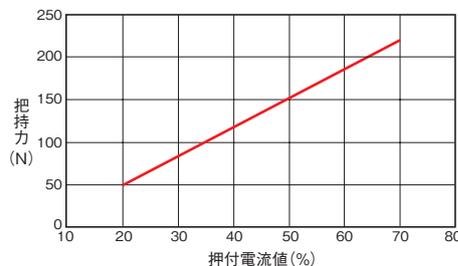
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は巻末-193ページをご参照ください。)
- (3) 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は100mm以下でご使用ください。L2
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-GRSWL-I-42P-28-30-P3-①-②	28	220 (片側110)	30 (片側15)

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
30	157

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

①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。

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ 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	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
静的許容モーメント	Ma:5.1N・m Mb:7.2N・m Mc:12.4N・m
質量	1.6 kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

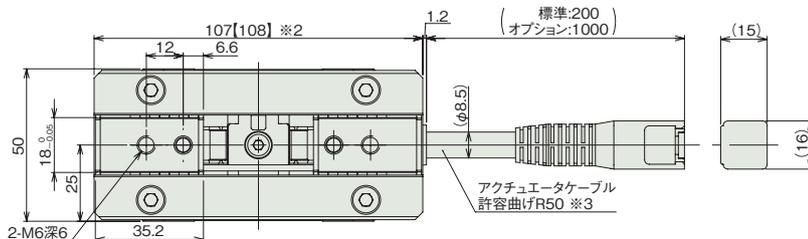
寸法図

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

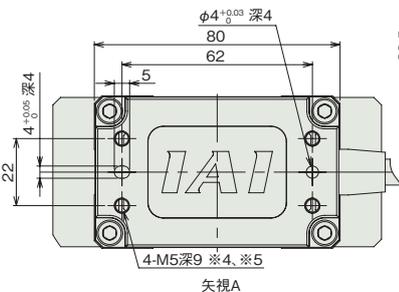
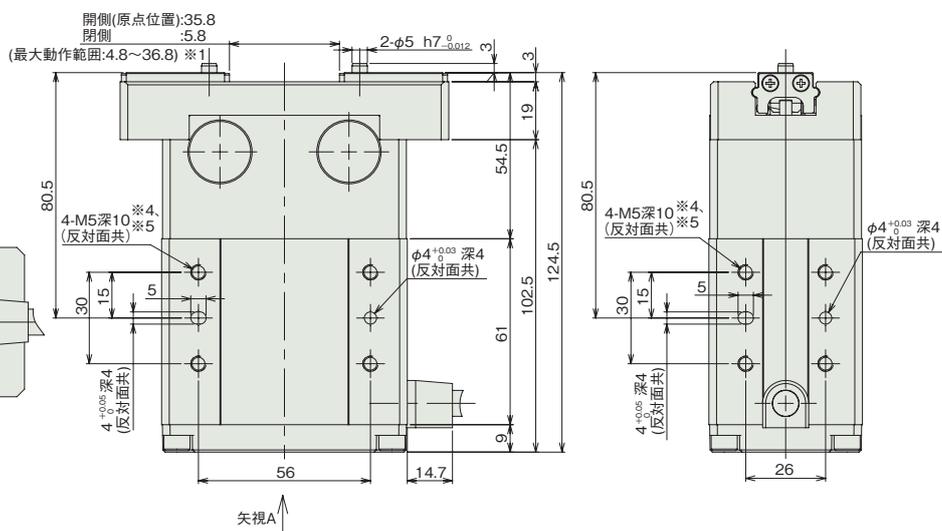


- ※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
- ※2 原点復帰時、【 】内寸法までフィンガが動作しますので、干渉にご注意ください。
- ※3 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
- ※4 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
- ※5 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション(型式:AC1)で1000mmに変更できます



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合は
オプション(型式NM)をご指定ください。



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
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		-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				MSEP-C/LC(→M-29)						

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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP4-GRLM

2ツ爪
グリッパ
中型
レバー
タイプ
本体幅
54
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP4 - GRLM - I - 28P - 30 - 180 - P3**

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30: 1/30 180: 180度 (片側 90度) P3:PCON N:無し 下記オプション
 ※簡易アプンで使用 28□サイズ MCON P:1m 価格表参照
 される場合も型式は MSEP S:3m
 「I」になります。 M:5m
 ※コントローラは付属しません。 X□:長さ指定
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 R□:ロボットケーブル



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



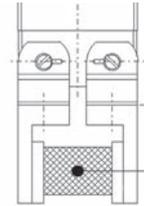
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は巻末-196ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

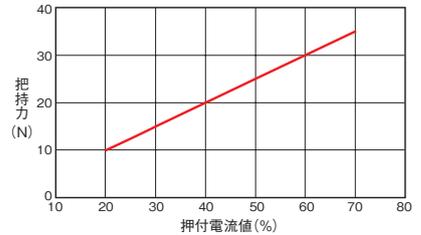
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉時点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
 ※L1は100mm以下でご使用ください。

$$\text{実効把持力(GRLM)} = F \times 20 / (L1 + 20)$$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP4-GRLM-I-28P-30-180-P3-①-②	30	35 (片側 17.5)	180 (片側 90)

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと最高速度

ストローク (度)	最高速度 (度/s)
180	600

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	—

①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。

②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
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	→ 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	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシュ	片側2.5度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	—
質量	0.5 kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCP4-GRLL

2ツ爪
グリッパ
大型
レバー
タイプ
本体幅
70
mm
24V
パルス
モータ

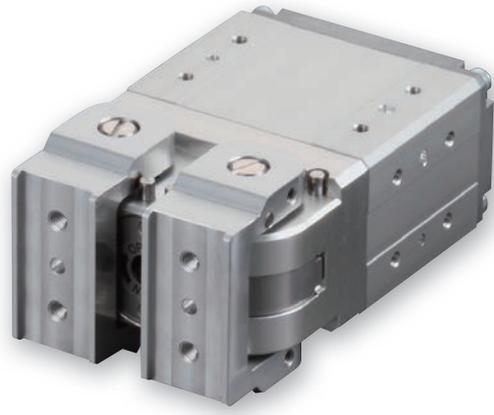
■型式項目 **RCP4 - GRLL - I - 35P - 30 - 180 - P3**

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

I:インクリメンタル 35P:パルスモータ 30:1/30 180:180度 (片側90度) P3:PCON N:無し 下記オプション
※簡易アプンで使用 35□サイズ MCON P:1m 価格表参照
される場合も型式は MSEP S:3m
「I」になります。 M:5m
※コントローラは付属しません。 X□:長さ指定
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。 R□:ロボットケーブル



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



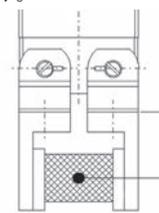
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は巻末-196ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

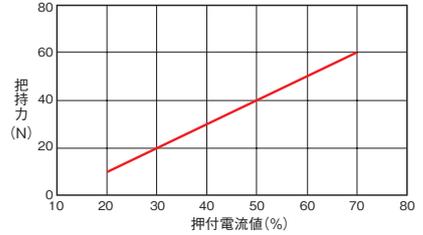
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は100mm以下でご使用ください。

$$\text{実効把持力(GRLL)} = F \times 26 / (L1 + 26)$$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP4-GRLL-I-35P-30-180-P3-①-②	30	60 (片側30)	180 (片側90)

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと最高速度

ストローク (度)	最高速度 (度/s)
180	600

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

①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。

②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
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	→ 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	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシュ	片側2.5度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	-
質量	1.0 kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

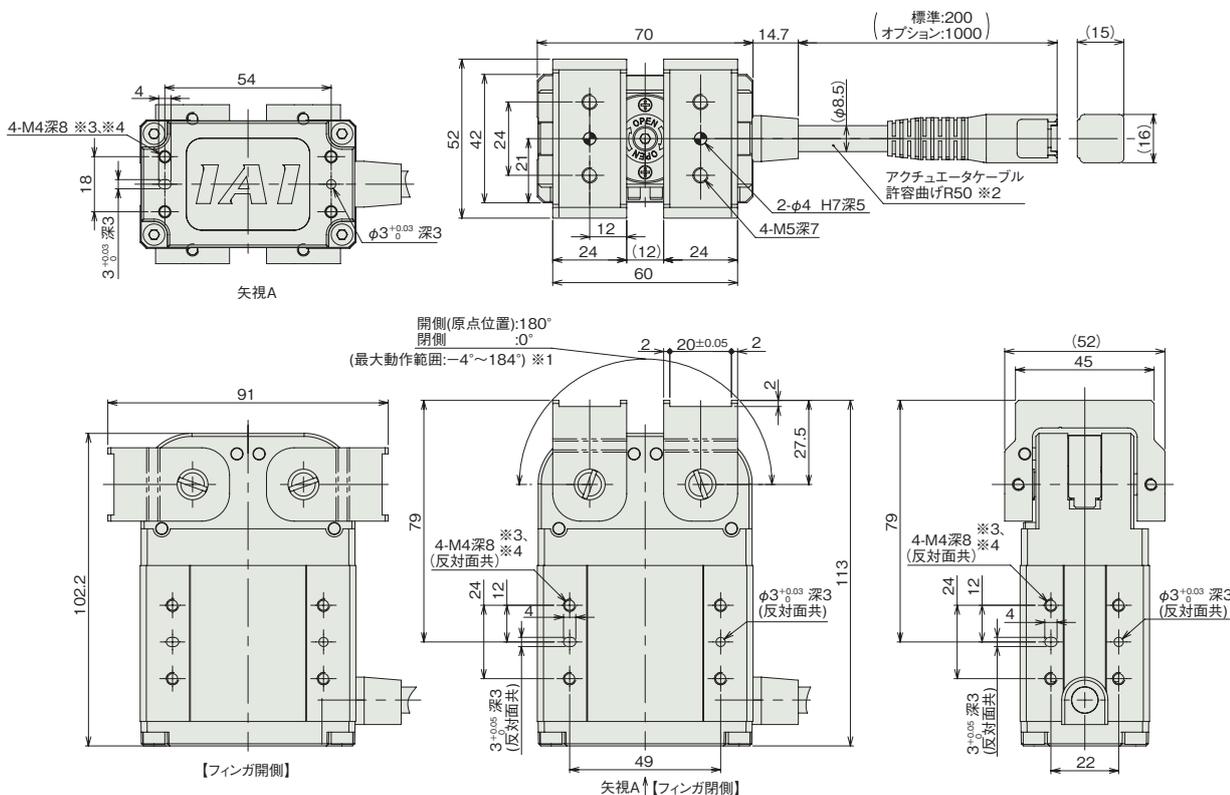
寸法図

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 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
- ※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
- ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ (4箇所) すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ (フィンガ取付タップ含む) 深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション (型式:AC1) で1000mmに変更できます。



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合はオプション (型式NM) をご指定ください。

適応コントローラ

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

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

- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP4-GRLW

2ツ爪
グリッパ
超大型
レバー
タイプ
本体幅
80
mm
24V
パルス
モータ

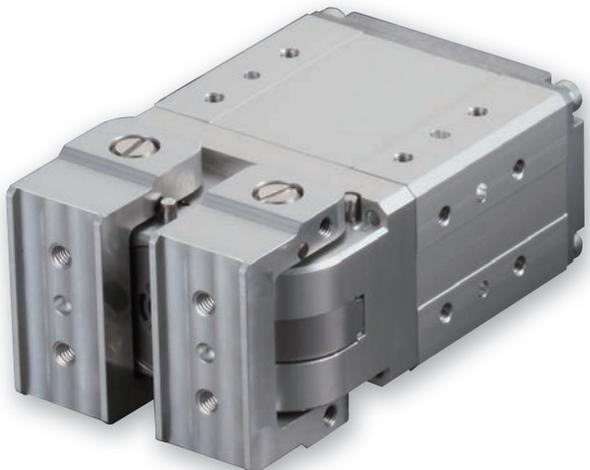
■型式項目 **RCP4 - GRLW - I - 42P - 28 - 180 - P3**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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	28:1/28	180:180度 (片側90度)	P3:PCON MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

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



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



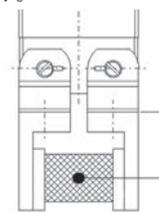
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は巻末-196ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

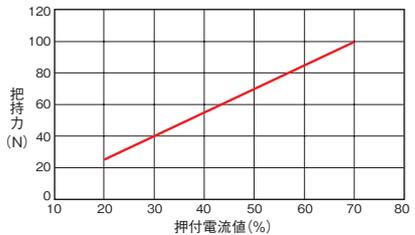
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉止点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は100mm以下でご使用ください。

実効把持力(GRLW) = $F \times 30 / (L1 + 30)$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP4-GRLW-I-42P-28-180-P3-①-②	28	90 (片側45)	180 (片側90)

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

■ストロークと最高速度

ストローク (度)	最高速度 (度/s)
180	643

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

①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。

②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
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ 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	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシュ	片側2.5度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	-
質量	1.4 kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

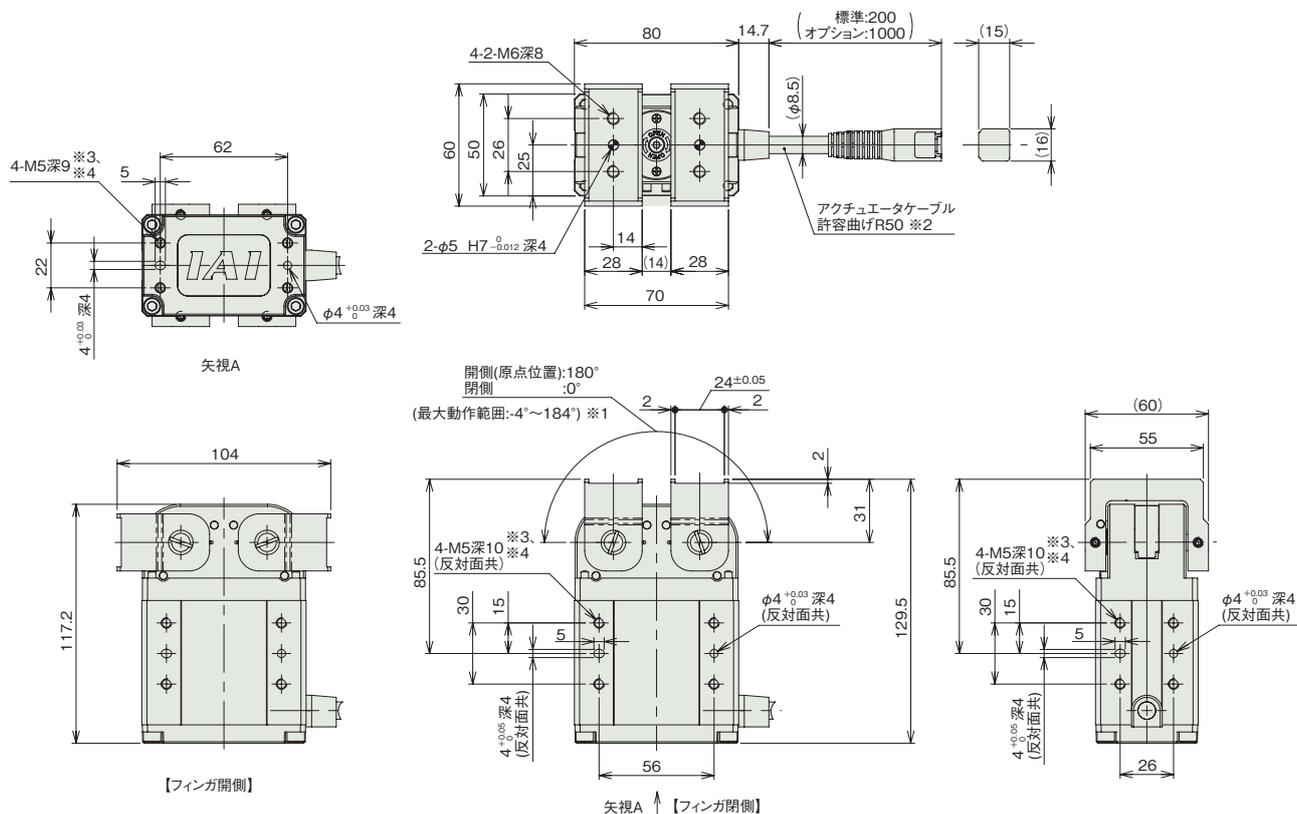
寸法図

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 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
- ※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
- ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ（フィンガ取付タップ含む）深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。

※ アクチュエータケーブル長さは標準が200mmです。
オプション(型式:AC1)で1000mmに変更できます



※ 標準は開側が原点となります。
原点を閉側にする場合はオプション(型式NM)をご指定ください。

適応コントローラ

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

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

- 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

RCP2-GRSS

2ツ爪
グリッパ
小型
スライド
タイプ
本体幅
42
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2 - GRSS - I - 20P - 30 - 8 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 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。

20P:パルスモータ
20□サイズ

30:減速比
1/30

8:8.8mm
(片側4mm)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

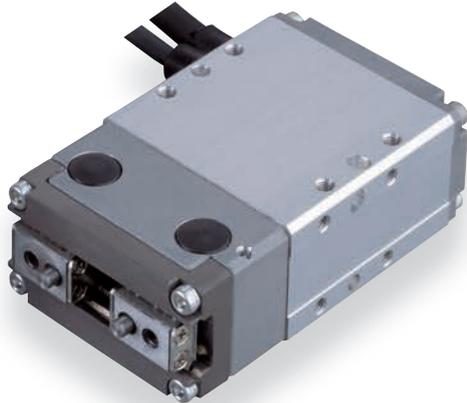
N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定

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。



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



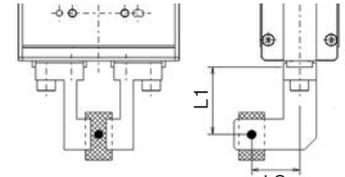
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



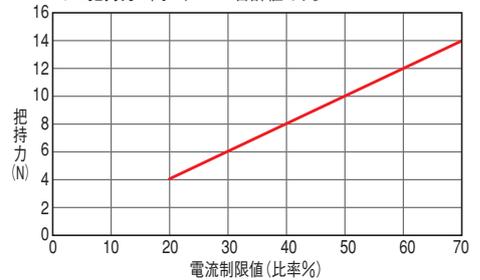
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10 ~ 1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-193ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は40mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (片側7)	8 (片側4)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	8 (mm)
減速比	78 (片側)
30	

(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
8	-

② ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ D-84	-
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.05mm以下
静的許容モーメント	Ma:0.5N・m Mb:0.5N・m Mc:1.5N・m
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

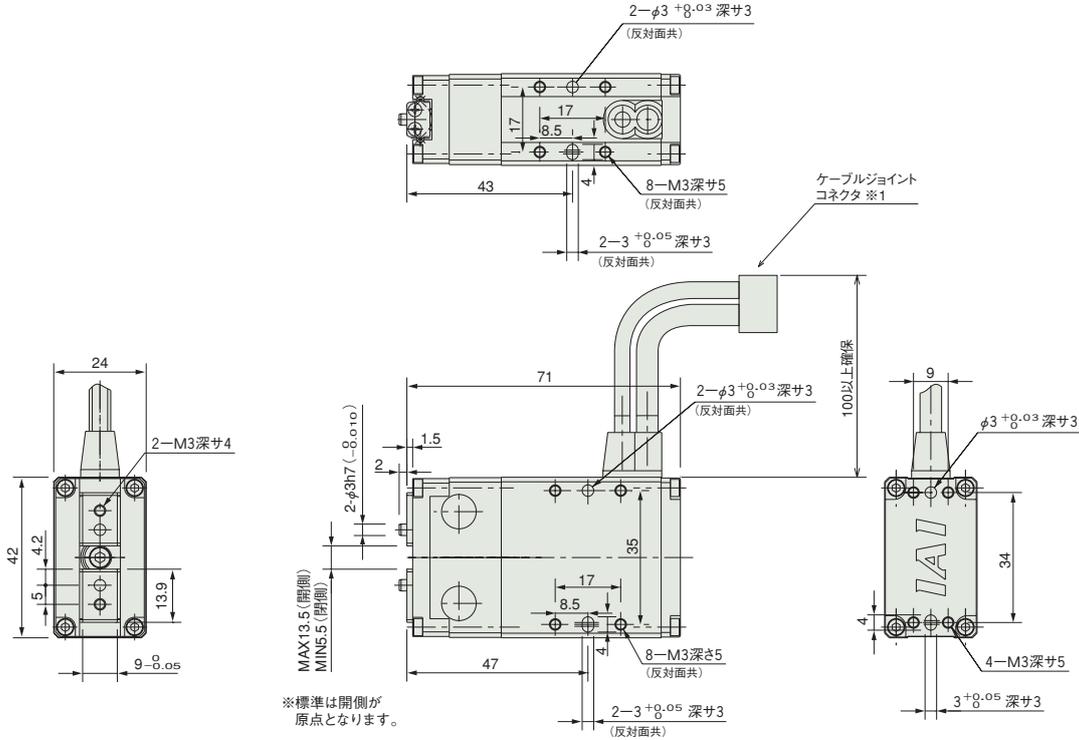
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

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



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-GRLS

2ツ爪
グリップ
小型
レバー
タイプ
本体幅
42
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2 - GRLS - I - 20P - 30 - 180 - □ - □ - □

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

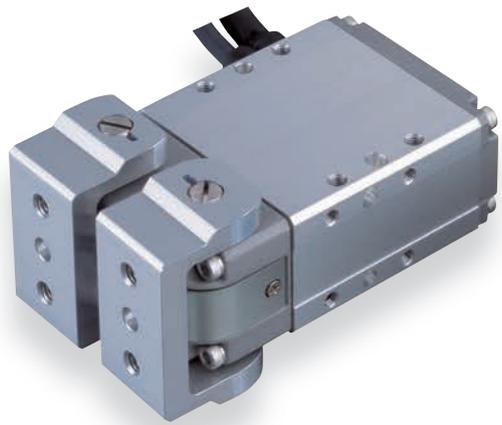
I:インクリメンタル 20P:パルスモータ 30:減速比 180:180度 P1:PSEL N:無し 下記オプション
※簡易アプンで使用 20□サイズ 1/30 (片側 90度) P3:PCON P:1m 価格表参照
される場合も型式は 「I」 になります。 PSEP S:3m MCON M:5m MSEP X□□:長さ指定 MSEL

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

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



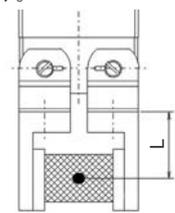
※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

- POINT** 選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10 ~ 1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-196ページをご参照ください)
 - 移動時の定格加速度は0.3Gです。

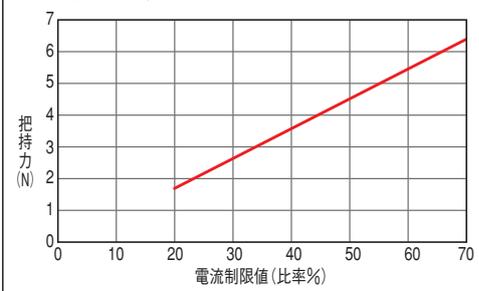
■把持力と電流制限値の相関図
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。
※L1は40mm以下でご使用ください。

$$\text{実効把持力(GRLS)} = F \times 15.5 / (L + 15.5)$$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (片側 3.2)	180 (片側 90)

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180 (度)
減速比	600 (片側)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション (単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ D-84	-
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

アクチュエータ仕様

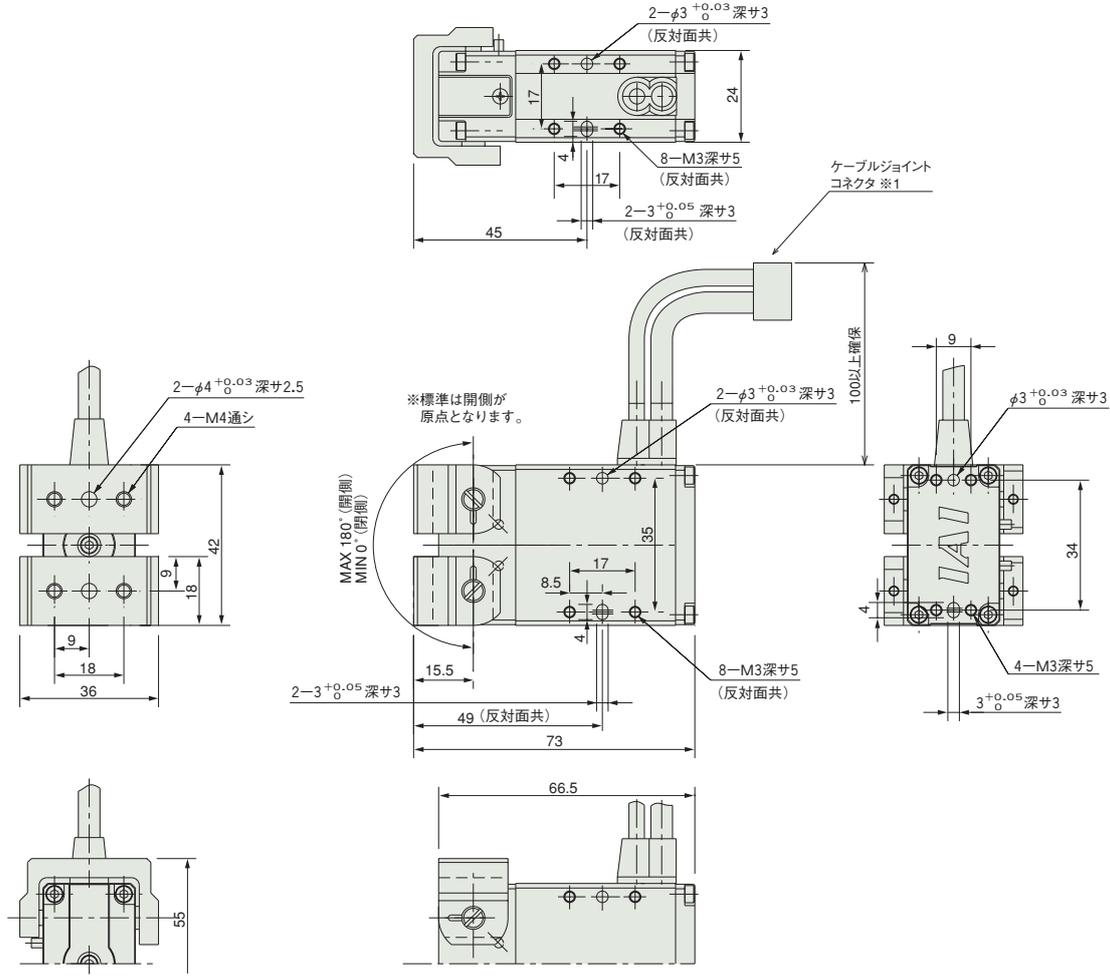
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1度以下
静的許容モーメント	-
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	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: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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-GRS

2ツ爪
グリッパ
小型
スライド
タイプ
本体幅
69
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2 - GRS - I - 20P - 1 - 10 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 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 20P:パルスモータ 1:減速比 10:10mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
※簡易アプンで使用 20□サイズ 1/1 10:10mm (片側5mm) P3:PCON P:1m 価格表参照
される場合も型式は PSEP S:3m
「I」になります。 MCON M:5m
MSEP X□□:長さ指定
MSEL R□□:ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



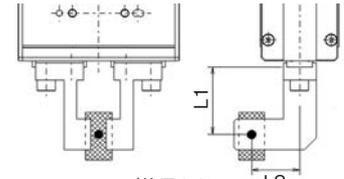
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



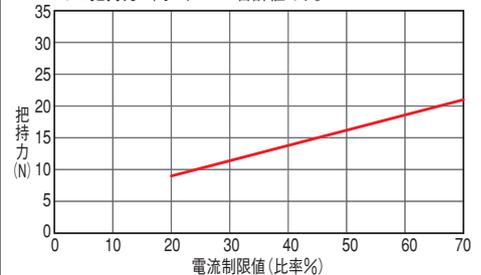
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-193ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は50mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側 10.5)	10 (片側 5)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10 (mm)
減速比	33 (片側)
1	

(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
10	-

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:7.0N·m
質量	0.36kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

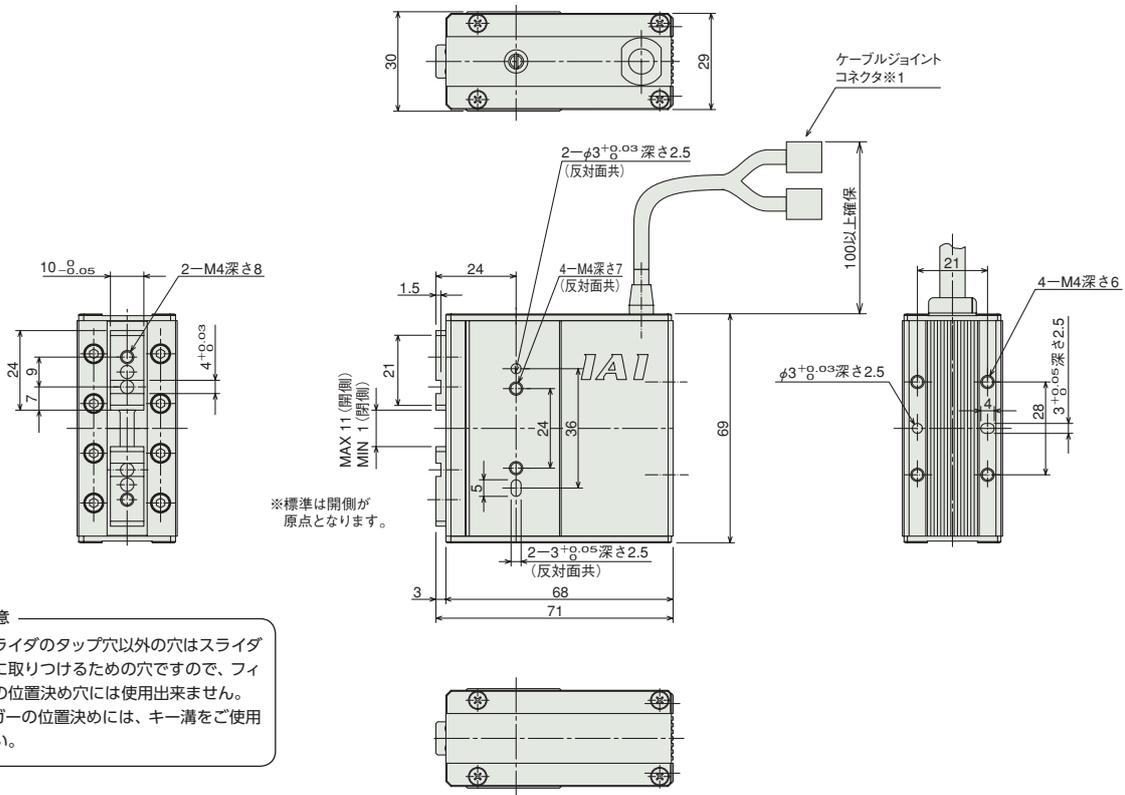
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

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



ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めには、キー溝をご使用ください。

- 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

- RCP4
- RCP2**
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

質量 (kg) 0.36

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

RCP2-GRM

2ツ爪
グリッパ
中型
スライド
タイプ
本体幅
74
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2 - GRM - I - 28P - 1 - 14 - □ - □ - □

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 1:減速比 14:14mm
※ 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。 28□サイズ 1/1 (片側 7mm)

P1:PSEL N:無し 下記オプション
P3:PCON P:1m 価格表参照
PSEP S:3m
MCON M:5m
MSEP X□□:長さ指定
MSEL R□□:ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



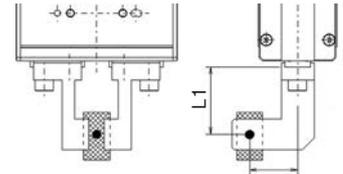
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



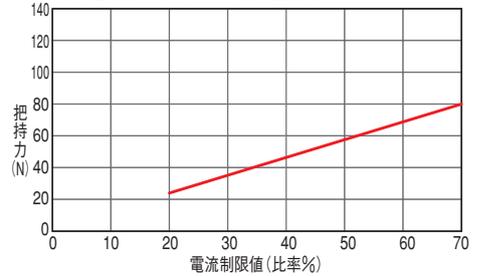
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-193ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は80mm以下でご使用ください。L2
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側 40)	14 (片側 7)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	14 (mm)
	1	36 (片側)

(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
14	-

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:8.3N·m
質量	0.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

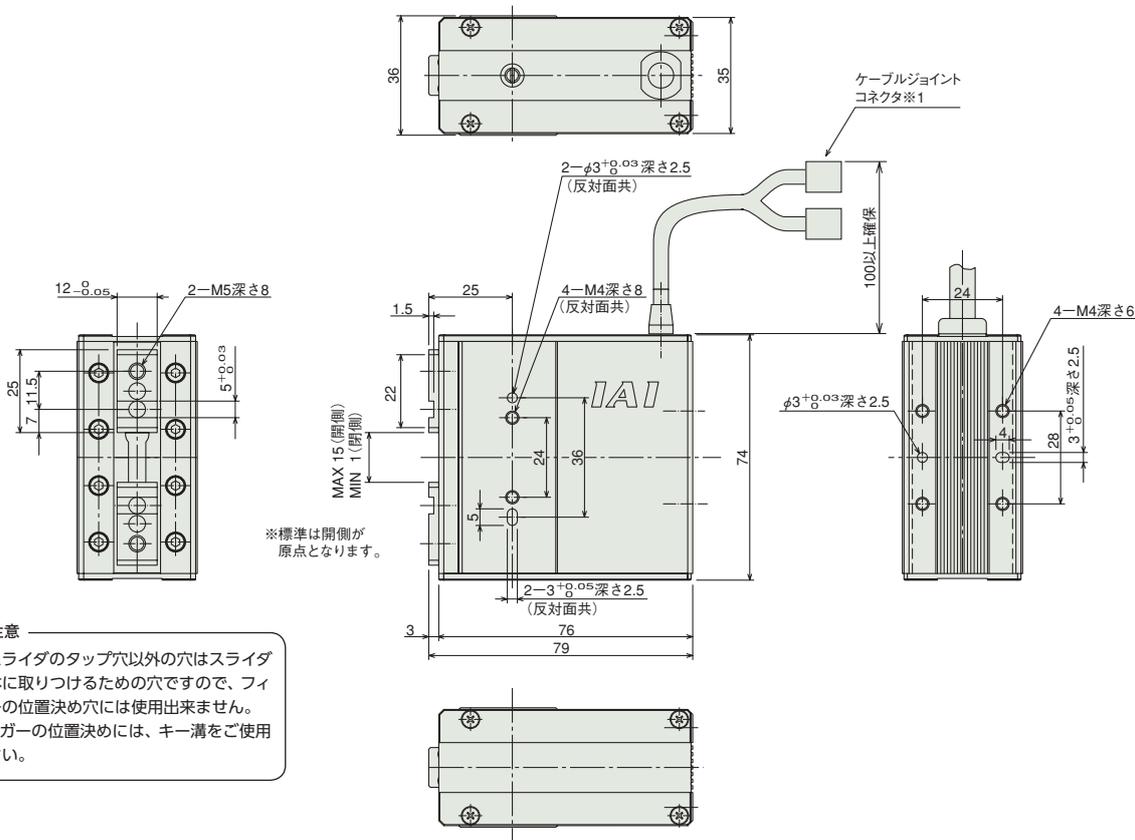
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

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



ご注意

上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガの位置決め穴には使用出来ません。フィンガの位置決めには、キー溝をご使用ください。

- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

質量 (kg) 0.5

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	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: 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)						

RCP2-GRHM

2ツ爪
グリッパ
中型
高把持
タイプ
本体幅
116
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP2-GRHM-I-35P-2-32**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル	35P:パルスモータ 35□サイズ	2:送りネジ リード2	32:32mm (片側16mm)	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。



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



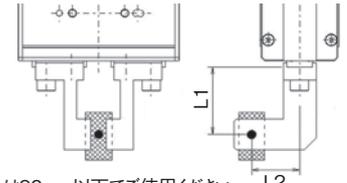
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



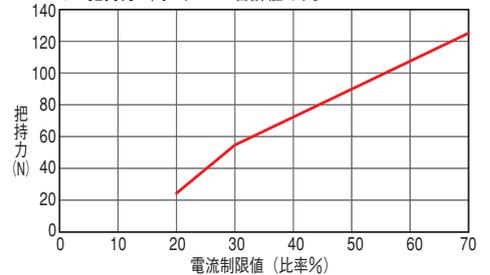
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
(詳細は巻末-193ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は90mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHM-I-35P-2-32-①-②-③	2	125 (片側 62.5)	32 (片側 16)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	32 (mm)
	2	100 (片側)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
32	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
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	-
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

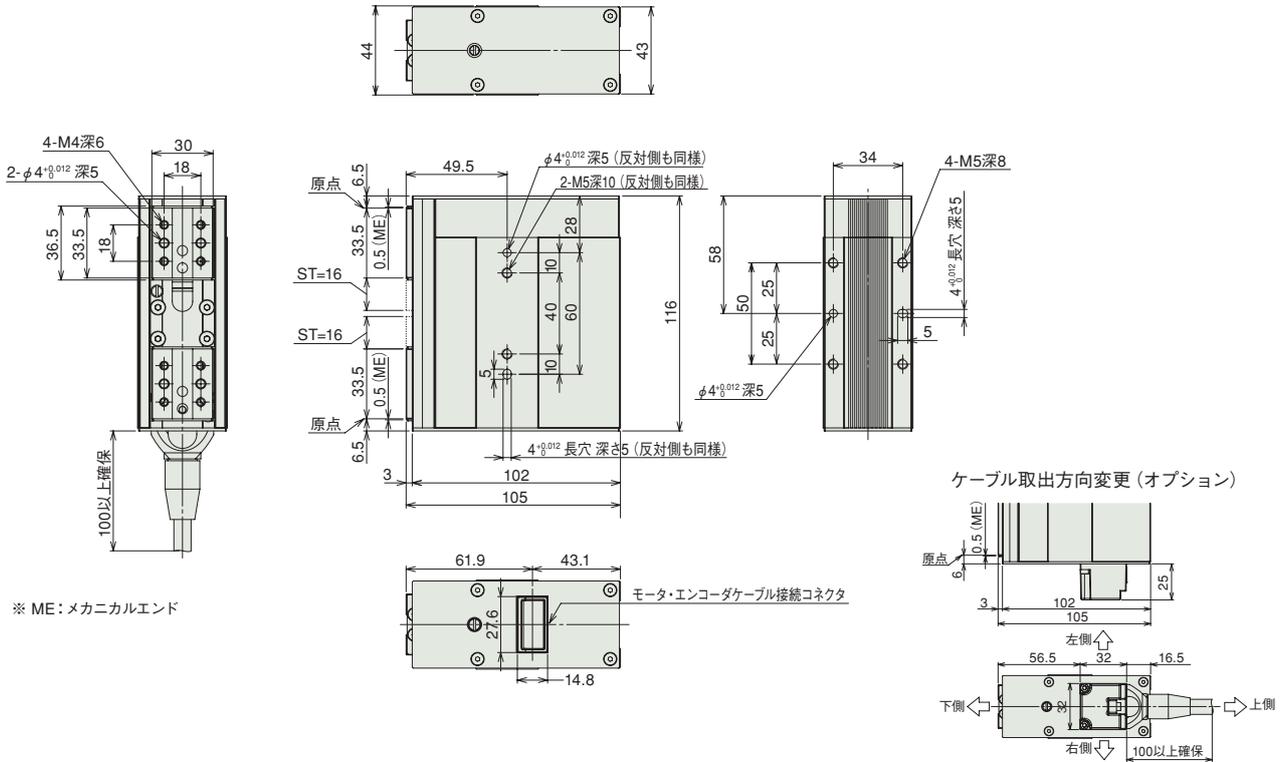
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード2)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーメント	片側0.15mm以下
静的許容モーメント(※1)	Ma:11.7N・m Mb:16.7N・m Mc:46.5N・m
質量	1.14kg
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) 5,000km走行寿命の場合です。

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



質量 (kg) 1.14

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-GRHB

2ツ爪
グリッパ
大型
高把持
タイプ
本体幅
131
mm
24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP2-GRHB-I-42P-2-40**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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 42□サイズ	2:送りネジ リード2	40:40mm (片側 20mm)	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。



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



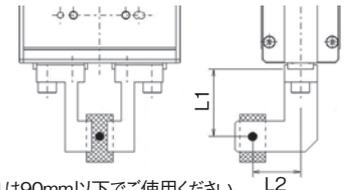
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



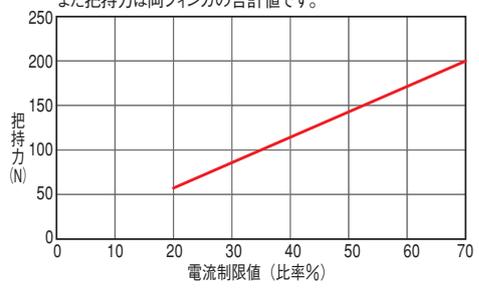
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。
(詳細は巻末-193ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は90mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRHB-I-42P-2-40-①-②-③	2	200 (片側 100)	40 (片側 20)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク
	40 (mm)
2	100 (mm)

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
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	-
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

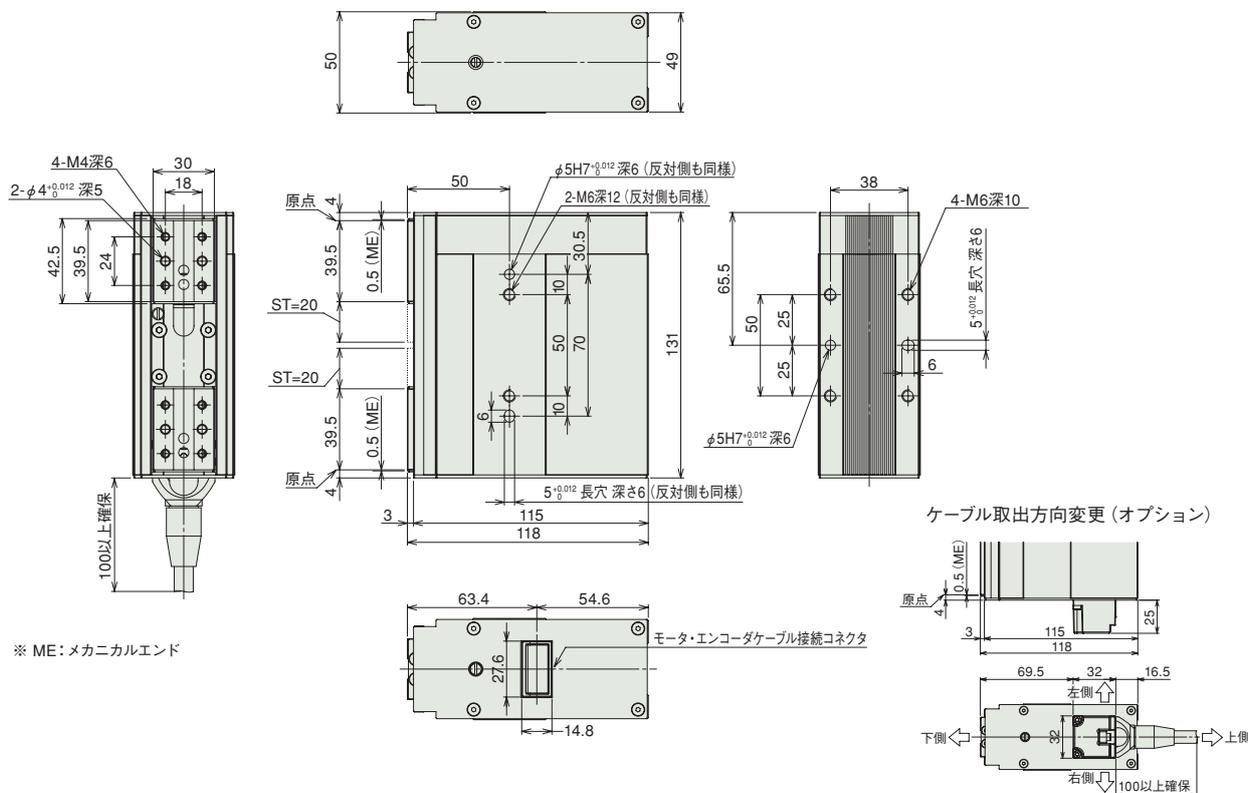
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード2)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーメント	片側0.15mm以下
静的許容モーメント(※1)	Ma:15.7N・m Mb:26.4N・m Mc:59.8N・m
質量	1.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) 5,000km走行寿命の場合です。

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



※ ME: メカニカルエンド

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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

質量 (kg) 1.5

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-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)						

RCP2-GR3LS

3ツ爪
グリッパ
タイプ

レバー
タイプ

本体幅
62
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2 - GR3LS - I - 28P - 30 - 19 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 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。

28P:パルスモータ
28□サイズ

30:減速比
1/30

19:19度

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

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



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



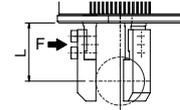
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末-196ページをご参照ください。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

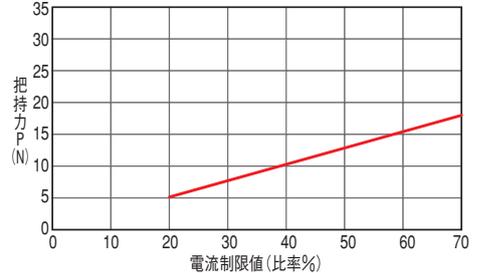
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

※下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実質把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力 (GR3LS) = $P \times 24 / (L + 14)$
 P = グラフの把持力
 L = フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離 (Lは50mm以下でご使用ください)



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-①-②-③	30	18 (片側6)	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	19 (度)
	30	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

アクチュエータ仕様

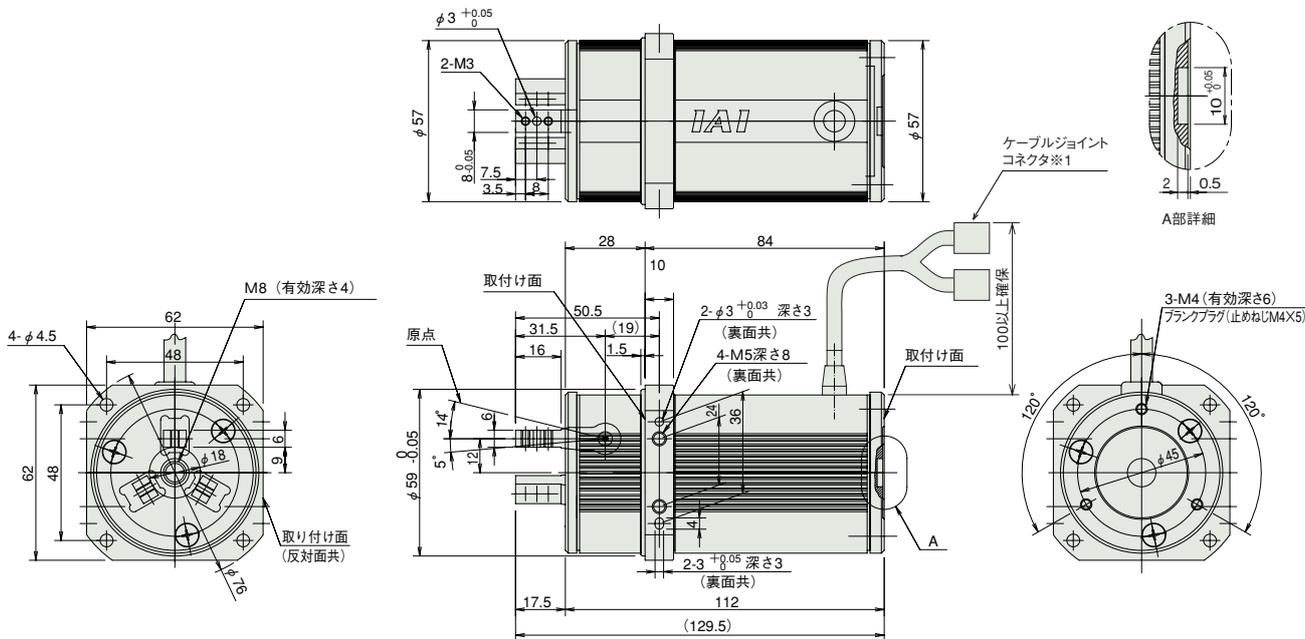
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15度以下
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意ください。
※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。



- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

質量 (kg) 0.6

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	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/G/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)						

RCP2-GR3LM

3ツ爪
グリッパ
タイプ

レバー
タイプ

本体幅
80
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-□-□-□

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 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

30:減速比
1/30

19:19度

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

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



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



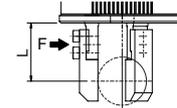
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末-196ページをご参照ください。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。

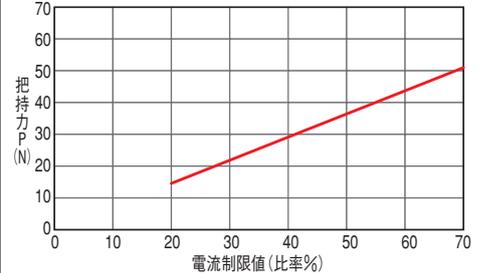


※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

※下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実質把持力は以下の計算式より計算してください。

$$\text{実効把持力 (GR3LM)} = P \times 28.5 / (L + 18.5)$$

P = グラフの把持力
L = フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離
(Lは80mm以下でご使用ください)



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-①-②-③	30	51 (片側 17)	19

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	19 (度)
	30	200

(単位は度/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-83	—
シャフトブラケット	SB	→ D-85	—

アクチュエータ仕様

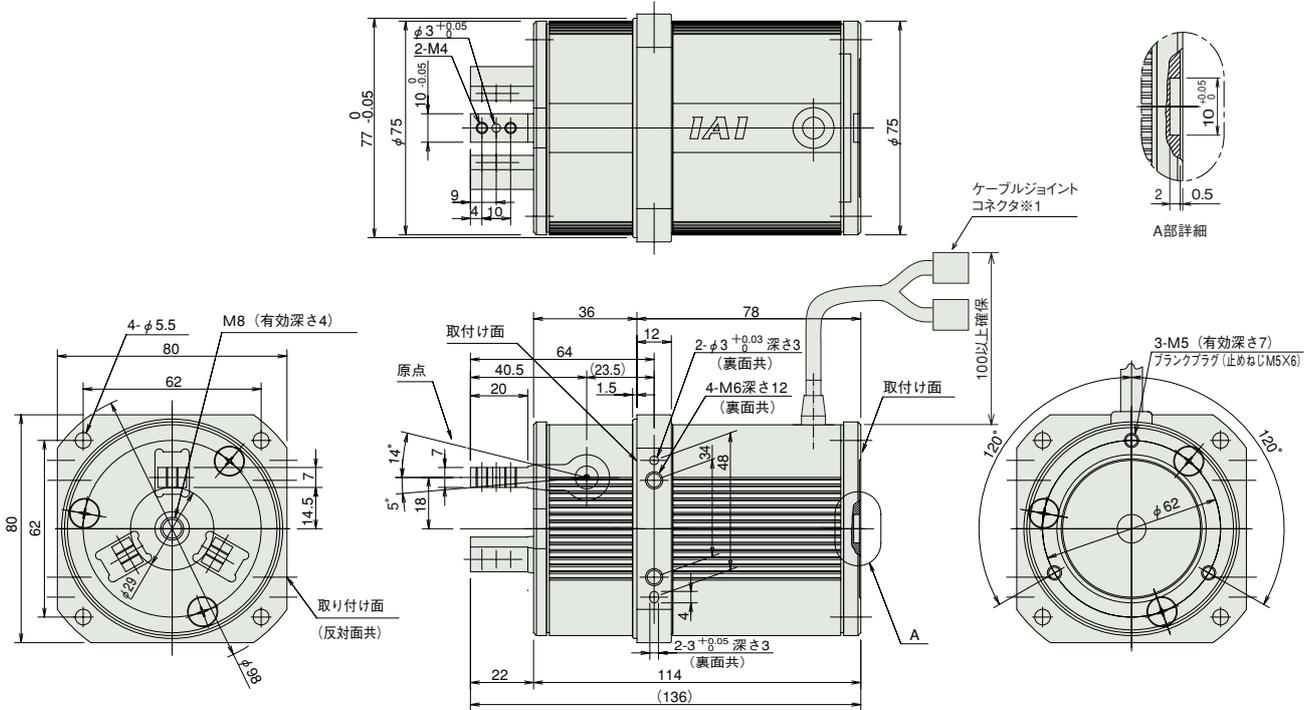
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15度以下
質量	1.1kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意ください。
※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。



- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

質量 (kg) 1.1

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-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
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)						

RCP2-GR3SS

3ツ爪
グリッパ
タイプ

スライド
タイプ

本体幅
62
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-□-□-□

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30:減速比 10:10mm P1:PSEL N:無し 下記オプション
※簡易アプンで使用 28□サイズ 1/30 10:10mm (片側5mm) P3:PCON P:1m 価格表参照
される場合も型式は PSEP S:3m
「I」になります。 MCON M:5m
MSEP X□□:長さ指定
MSEL R□□:ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



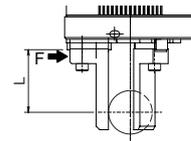
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末-193ページをご参照ください。
- (3) 移動時の定格加速度は0.3Gです。

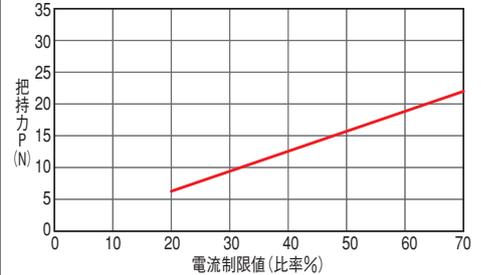
■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

※Lは50mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側 7.3)	10

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク
	10 (mm)
30	40

(単位は mm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-83	—
シャフトブラケット	SB	→ D-85	—

アクチュエータ仕様

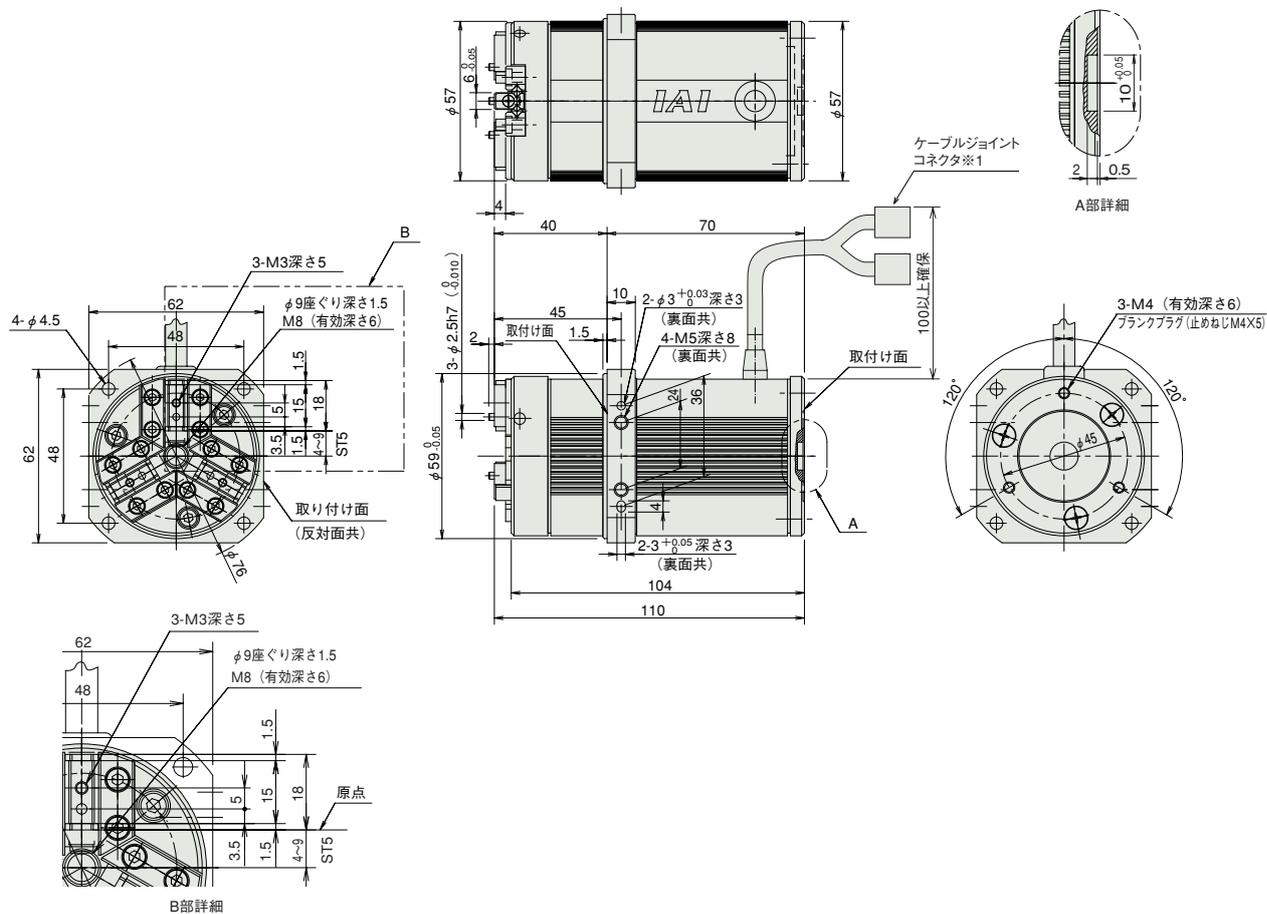
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.8N·m Mb:3.8N·m Mc:3.0N·m
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

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



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意ください。
※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。



- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

質量 (kg) 0.6

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	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: 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)						

RCP2-GR3SM

3ツ爪
グリッパ
タイプ

スライド
タイプ

本体幅
80
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2-GR3SM-I-42P-30-14

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I	GR3SM	インクリメンタル	42P:パルスモータ	30:減速比	14:14mm	P1:PSEL P3:PCON PSEP MCON MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※インクリメンタル 42P:パルスモータ 30:減速比 14:14mm (片側 7mm)

※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。

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



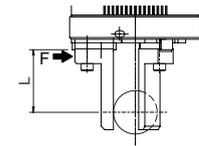
※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

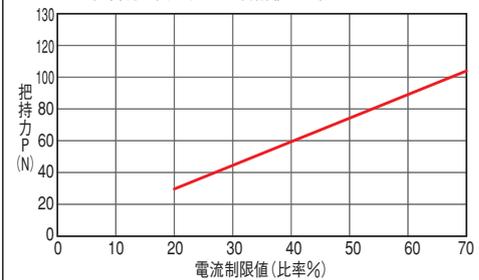
■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

※Lは80mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び巻末-193ページをご参照ください。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側 34)	14

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク
	14 (mm)
30	50

(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
14	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ D-83	-
シャフトブラケット	SB	→ D-85	-

アクチュエータ仕様

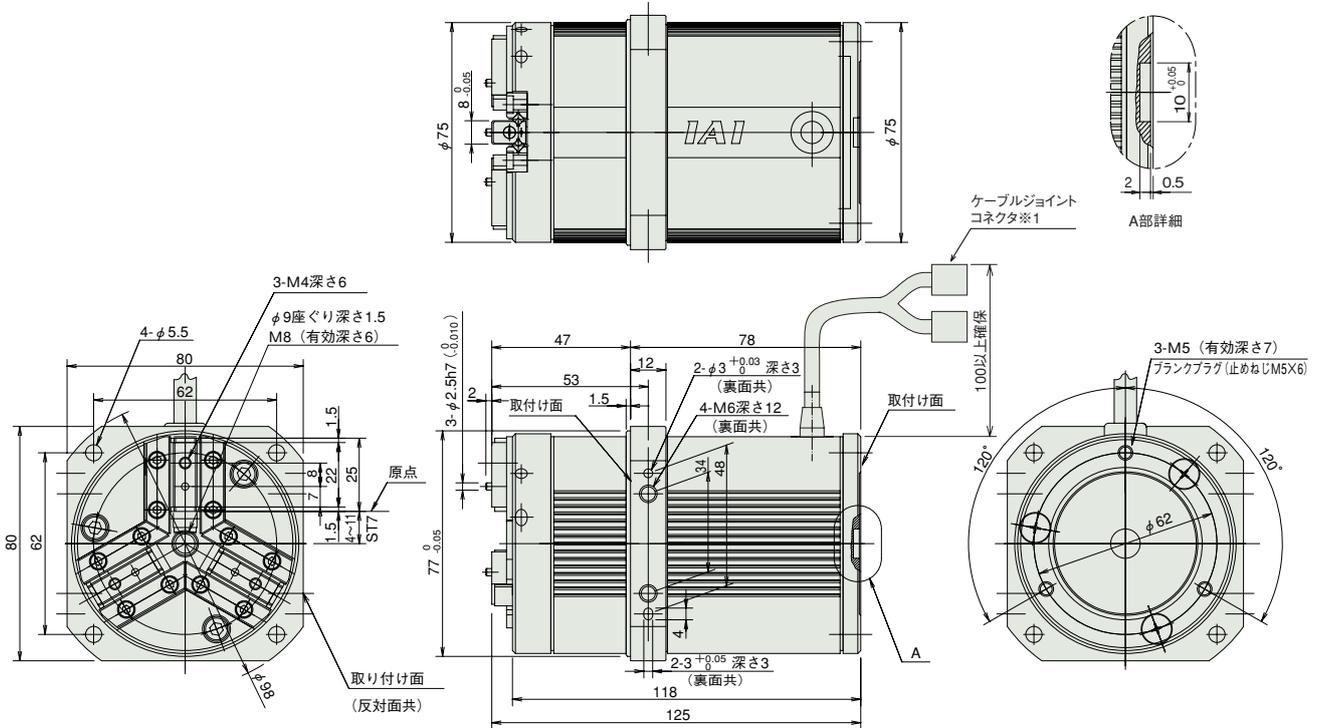
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:5.7N·m
質量	1.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意ください。
※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。



- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

質量 (kg) 1.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→M-129
MCON-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
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)						

RCD-GRSNA

2ツ爪
グリッパ
超小型
スライド
タイプ
本体幅
22
mm
24V
DCブラシ
レスモータ

■型式項目 **RCD - GRSNA - I - 3 - 2 - 4 - D3 -**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — すべりネジリード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長
I:インクリメンタル 3W 2:2mm 4:4mm (片側2mm) D3:DSEP N:無し
DCON P:1m
MCON S:3m
M:5m
MSEP X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



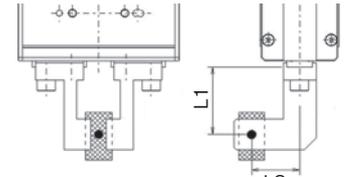
技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



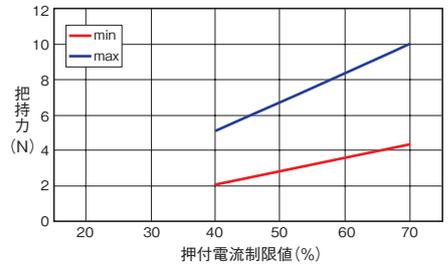
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンが把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は巻末-193ページをご参照ください。)
- (3) 移動時の最大加速度は1Gです。

■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値40%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は20mm以下でご使用ください。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。
(L1の距離別把持力目安は、巻末-195ページをご参照ください)
また把持力は両フィンがの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCD-GRSNA-I-3-2-4-D3-①	3.7	10 (片側5)	4 (片側2)

記号説明 ①ケーブル長

■ストロークと開閉最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
4	67

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
4	—

①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-3ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	片側0.4mm以下
ロスモーション	片側0.25mm以下
静的許容モーメント	Ma:0.04N·m Mb:0.04N·m Mc:0.07N·m
質量	0.085 kg
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

RCS2-GR8

2ツ爪
グリッパ
長ストローク
スライド
タイプ
104~
284
mm
200V
ACサーボ
モータ

■型式項目 **RCS2 - GR8 - I - 60 - 5 - [] - T2 - [] - []**

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 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 60W 5:1/5 20:20mm 40:40mm (60):60mm (80):80mm 100:100mm (120):120mm (200):200mm 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

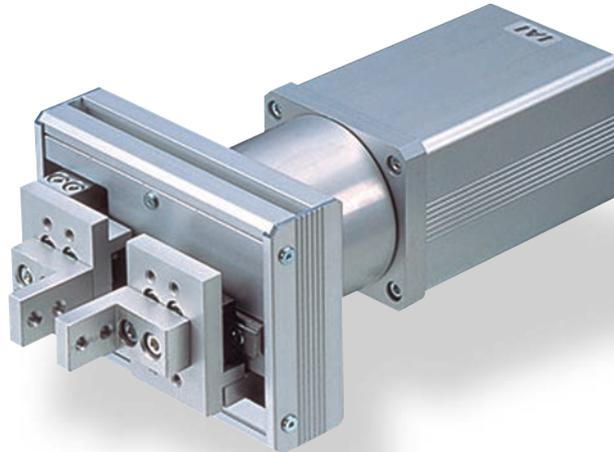
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※設置方法の詳細は 巻末-75ページをご確認ください。



※把持(押付け)を行なう場合は 速度が10mm/s固定となりますので ご注意ください。

技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) ストロークの種類で () が付いたもの (60, 80, 120, 200) は標準機種となります。
- (2) 最大把持力は両フィンガーの合計値となります。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	停止時把持力 (N) (注1)	移動時定格把持力 (N) (注2)
RCS2-GR8-I-60-5-①-T2-②-③	60	1/5	22.5 (片側 11.25)	31.3 (片側 15.65)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (注1)停止時負荷制限許容値です。(注2)フィンガ移動時の許容値です。

■ストロークと開閉最高速度 (単位は mm/s)

ストローク (mm)	20, 40, (60), (80), 100, (120), (200)
減速比	1/5
最高速度	400

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	-
40	-
(60)	-
(80)	-
100	-
(120)	-
(200)	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	②ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	→ D-83	-

アクチュエータ仕様

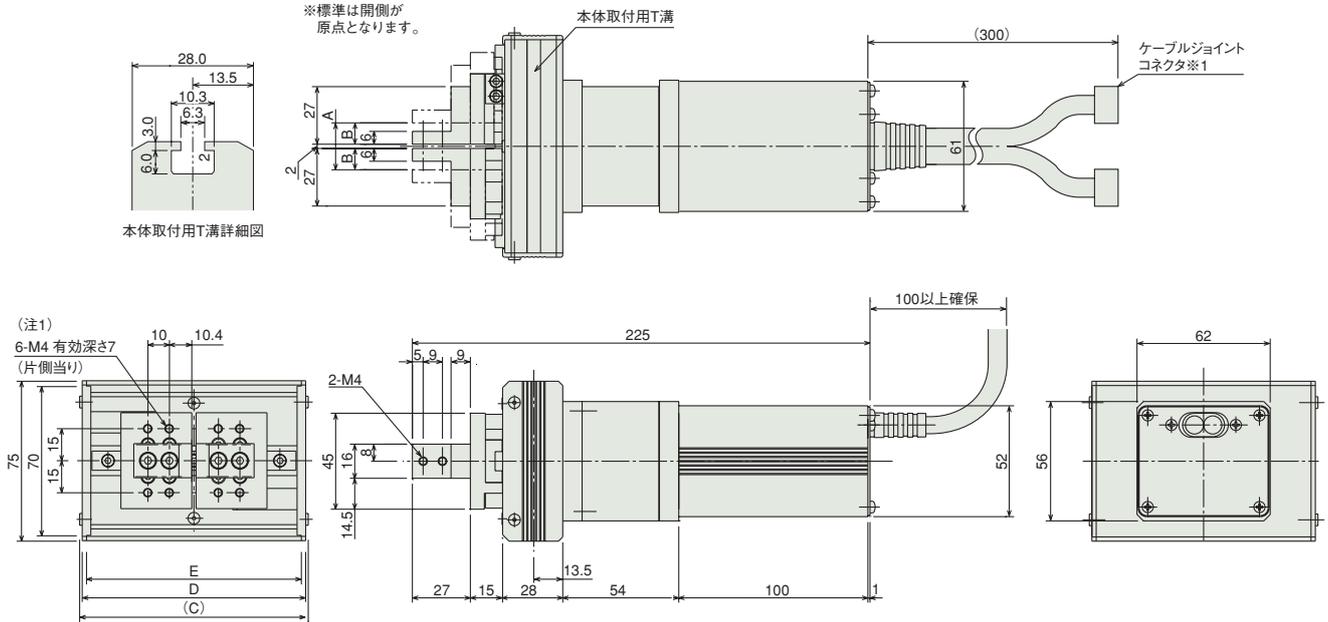
項目	内容
駆動方式	ラック&ピニオン
繰返し位置決め精度	±0.04mm
ロスモーション	片側 0.7mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 5.1N・m Mb: 5.1N・m Mc: 10.4N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。



※1 モーターケーブル、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。

(注1) フィンガ取付プレート上タップか工数は片側当りです。
また、標準ではフィンガをタップ2か所使用して固定しています。

ナット	M6 Tナット(推奨)、または四角ナット
ボルト	M6×8 (注2)

(注2) T溝の深さから最長で8mm。
ボルトの長さは実用上取付部の厚さ+8mmとしてください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量 (kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

※1 () 内ストロークは標準設定の為納期がかかります。

■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 MECHATROLINK CompoNet EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	この機種はネットワーク対応のみです	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		●	-	●	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。	256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-RTBS/RTBSL

小型
ロータリ

本体幅
45mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2 - [] - I - 20P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTBS : 330度回転仕様
RTBSL : 多回転仕様

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。

20P : パルスモータ
20□サイズ

30 : 減速比 1/30
45 : 減速比 1/45

330 : 330度 (RTBS 専用)
360 : 360度 (RTBSL 専用)

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。

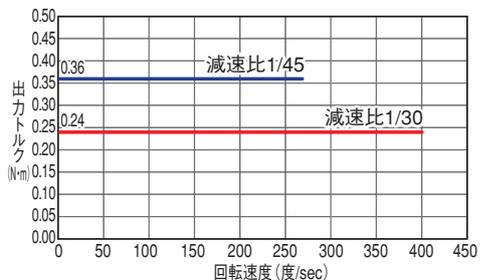


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

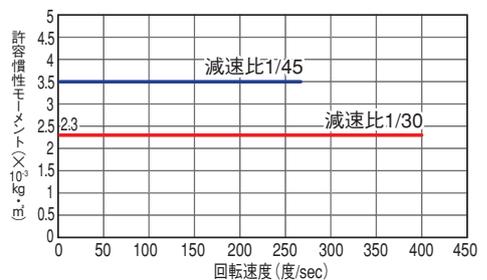


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.2G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB・CGBパルス列タイプ・PCON-PLB/POB)

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	400 (度)
1/30	400	
1/45	266	

(単位は度 / s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBS	330	-
RTBSL	360	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

③オプション価格表 (標準価格)

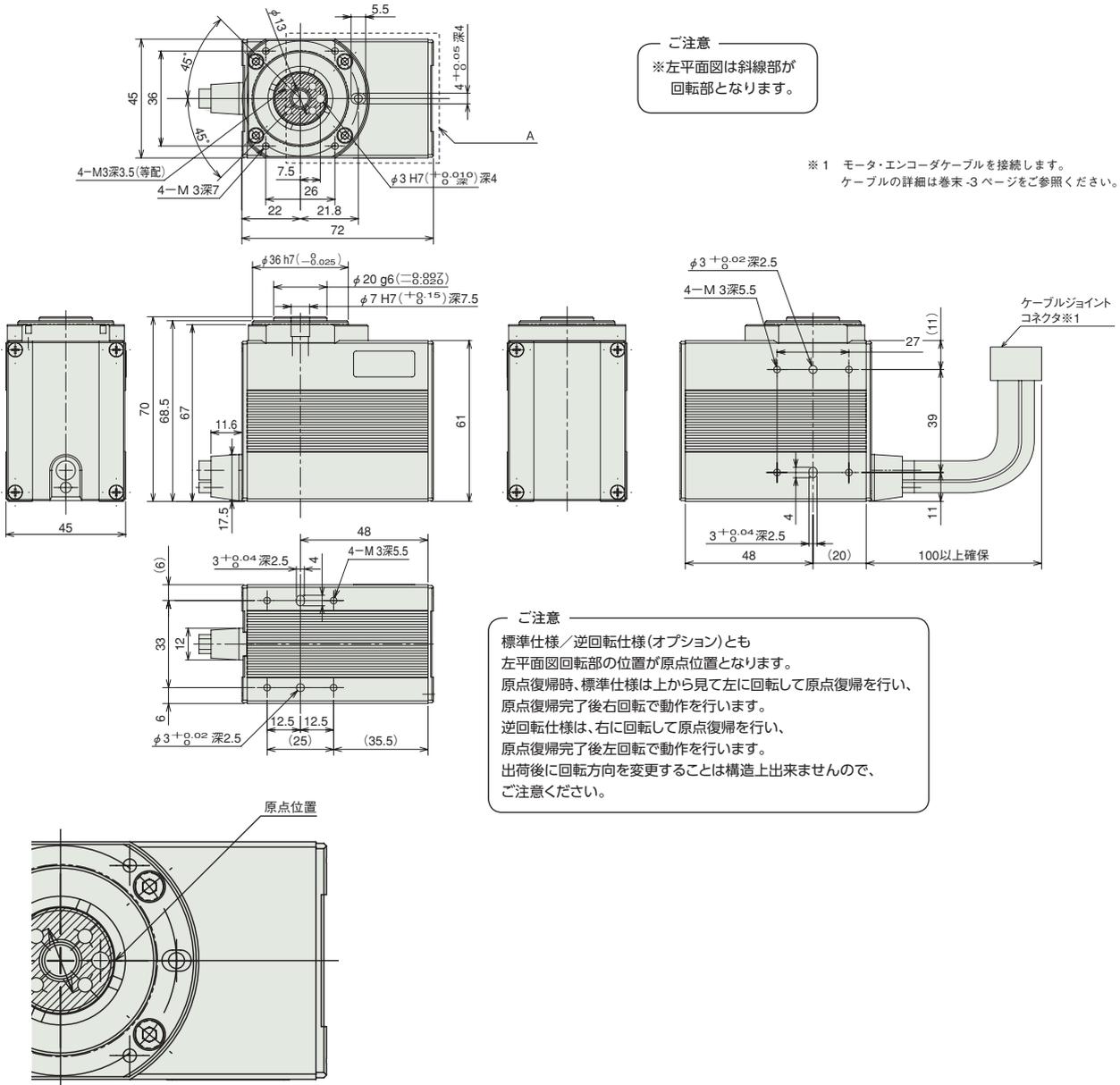
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ D-84	-
シャフトアダプタ	SA	→ D-85	-
テーブルアダプタ	TA	→ D-86	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTBS) / ±0.05 度以内 (RTBSL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.52kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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



質量 (kg) 0.52

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	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	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-113
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP CompoNet	64	-	→M-129
MCON-C/CG/LC/LCG		C: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
MSL-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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-RTCS/RTCSL

小型
扁平
ロータリ

本体幅
72
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **20P** - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCS :330度回転仕様
RTCSL :多回転仕様

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

30:減速比
1/30
45:減速比
1/45

330:330度
(RTCS 専用)
360:360度
(RTCSL 専用)

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。

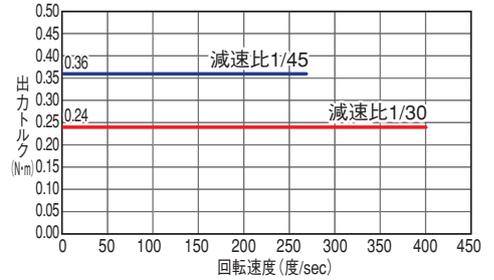


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

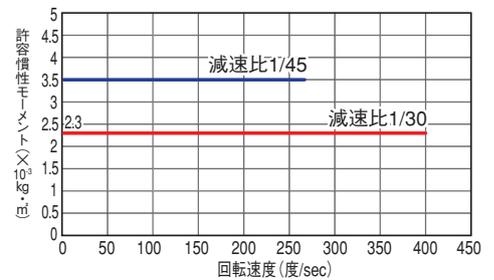


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
- 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB・CGBパルス列タイプ・PCON-PLB/POB)

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	400 (度)
1/30	400	
1/45	266	

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCS	330	—
RTCSL	360	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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。

③オプション価格表 (標準価格)

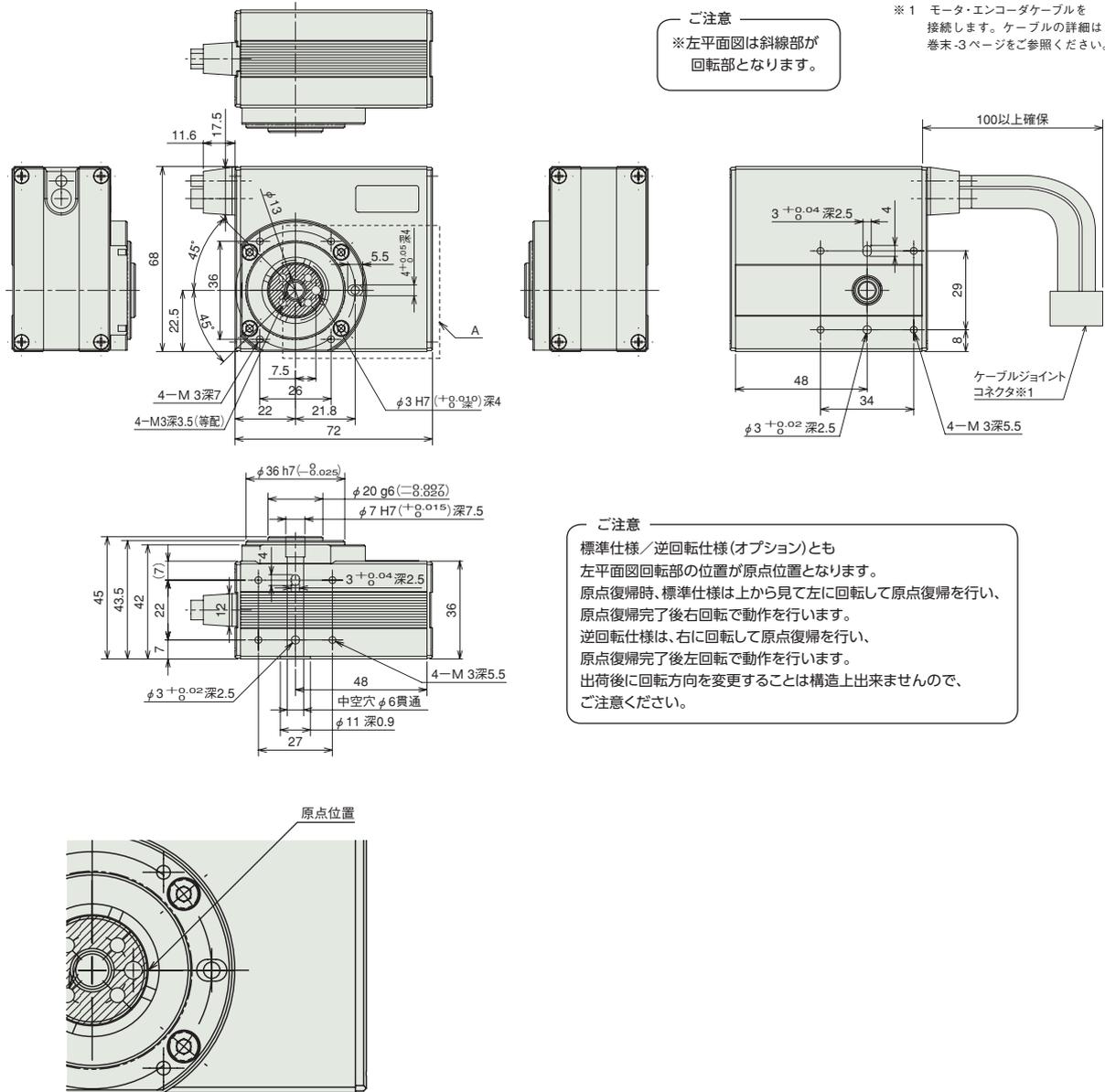
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ D-84	—
シャフトアダプタ	SA	→ D-85	—
テーブルアダプタ	TA	→ D-86	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05 度
原点復帰精度	±0.05 度以内 (RTCS) / ±0.05 度以内 (RTCSL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
質量	0.48kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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



A部 拡大図

質量 (kg) 0.48

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-RTB/RTBL

中型
ロータリ

本体幅
50mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 RCP2 - [] - I - 28P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTB : 330度回転仕様
RTBL : 多回転仕様

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。

28P : パルスモータ
28□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330:330度 (RTB 専用)
360:360度 (RTBL 専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

※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。

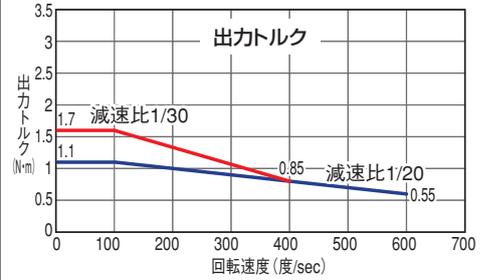


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

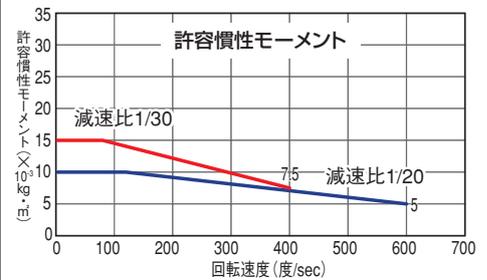


- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB・CGBパルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
- ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 (度)	
	330	360
1/20	600	600
1/30	400	400

(単位は度 / s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTB	330	-
RTBL	360	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	-
逆回転仕様	NM	→ D-84	-
シャフトアダプタ	SA	→ D-85	-
テーブルアダプタ	TA	→ D-86	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTB) / ±0.05度以内 (RTBL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N·m
ブレーキ保持トルク	0.4N·m
質量	0.86kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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

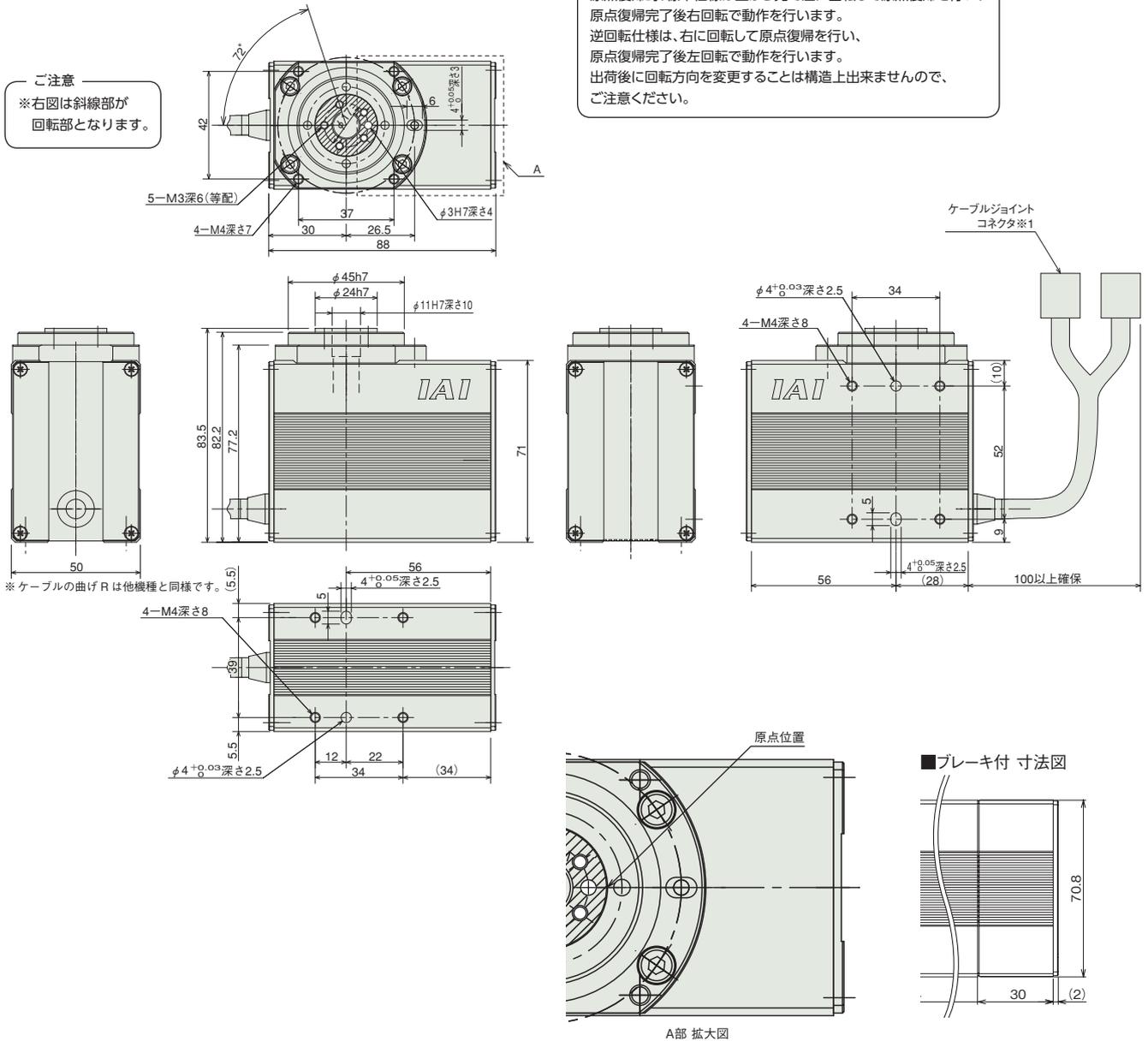


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。

ご注意

標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも
左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、
ご注意ください。

ご注意
※右図は斜線部が
回転部となります。



質量 (kg) 0.86

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	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	-		64	-	→M-129
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
MSL-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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-RTC/RTCL

中型
扁平
ロータリ

本体幅
88
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **28P** - - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTC : 330度回転仕様
RTCL : 多回転仕様

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。

28P: パルスモータ
28□サイズ

20: 減速比 1/20
30: 減速比 1/30

330: 330度 (RTC専用)
360: 360度 (RTCL専用)

P1: PSEL
P3: PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

※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。

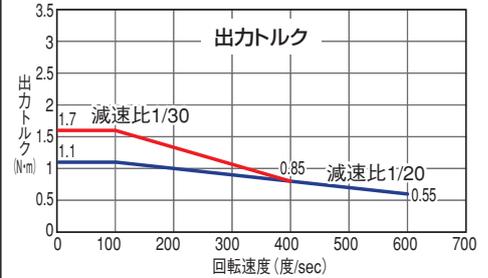


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

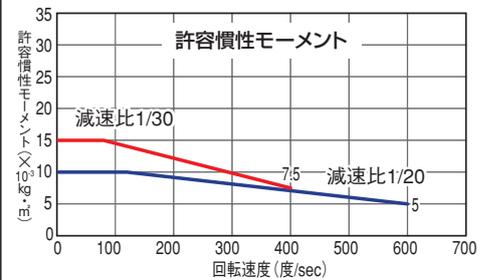


- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
- 移動時の定格加速度は 0.3G です。
- 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB・CGBパルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
- ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m)	揺動角度 (度)
RCP2-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	600 (度)
1/20	600	
1/30	400	

(単位は度 /s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTC	330	-
RTCL	360	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	-
逆回転仕様	NM	→ D-84	-
シャフトアダプタ	SA	→ D-85	-
テーブルアダプタ	TA	→ D-86	-

アクチュエータ仕様

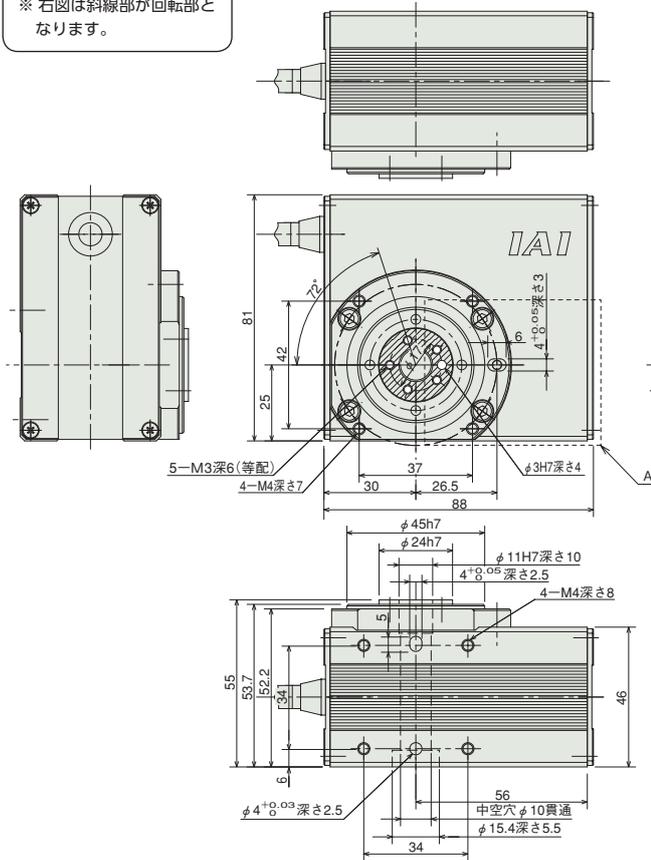
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTC) / ±0.05度以内 (RTCL)
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
ブレーキ保持トルク	0.4N・m
質量	0.92kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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



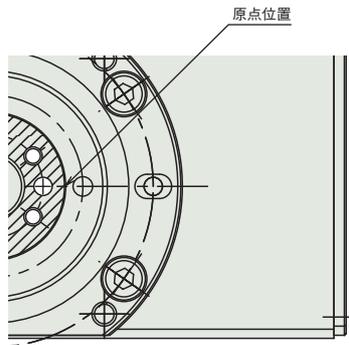
ご注意
※ 右図は斜線部が回転部となります。



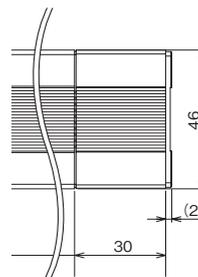
※ 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。

ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

※ ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



■ブレーキ付 寸法図



質量 (kg) 0.92

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	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	-		64	-	→M-129
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
MSL-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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-RTBB/RTBBL

大型
ロータリ

本体幅
76
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **35P** - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTBB : 330度回転仕様
RTBBL : 多回転仕様

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

35P : パルスモータ
35□サイズ

20 : 減速比 1/20
30 : 減速比 1/30

330:330度 (RTBB 専用)
360:360度 (RTBBL 専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

※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。

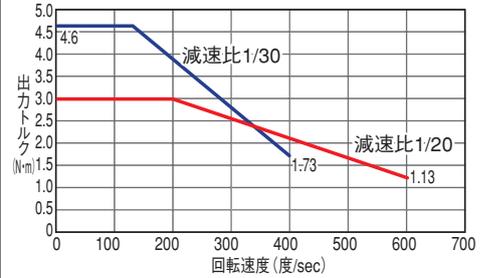


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

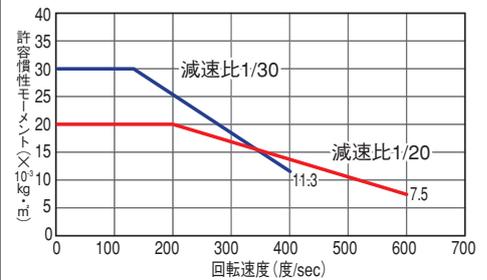


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB/パルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 330/360 (度)	
	330	360
1/20	600	600
1/30	400	400

(単位は度 / s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBB	330	-
RTBBL	360	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
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)	-	-
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

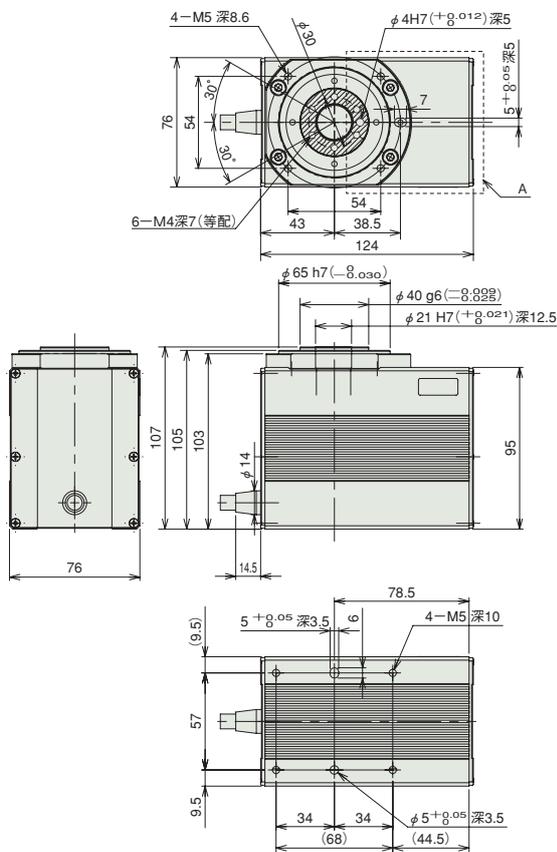
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	-
逆回転仕様	NM	→ D-84	-
シャフトアダプタ	SA	→ D-85	-
テーブルアダプタ	TA	→ D-86	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTBB) / ±0.03 度以内 (RTBBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
ブレーキ保持トルク	2.9N・m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

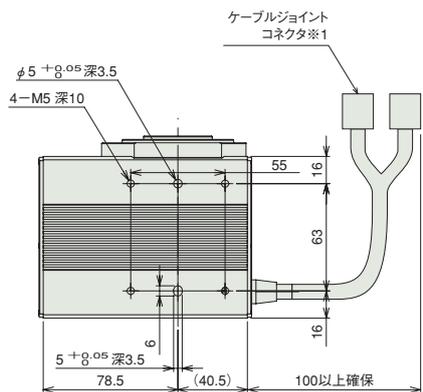
寸法図

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

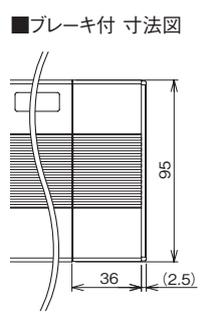
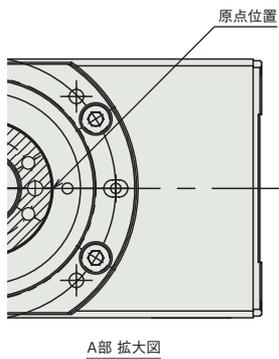


ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

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



ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



質量 (kg) 2.3

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	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: 8 LC: 6		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→M-91
MSL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→M-245
その他接続可能機種				PSEP (→M-15)、MSEP-C/LC (→M-29)、PSEL (→M-213)						

- A スライダータイプ
- 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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCP2-RTCB/RTCBL

大型
扁平
ロータリ

本体幅
124
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目 **RCP2** - - **I** - **35P** - - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

RTCB :330度回転仕様
RTCBL :多回転仕様

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

35P:パルスモータ
35□サイズ

20:減速比 1/20
30:減速比 1/30

330:330度 (RTCB専用)
360:360度 (RTCBL専用)

P1:PSEL
P3:PCON
PSEP
MCON
MSEP
MSEL

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

下記オプション
価格表参照

※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。

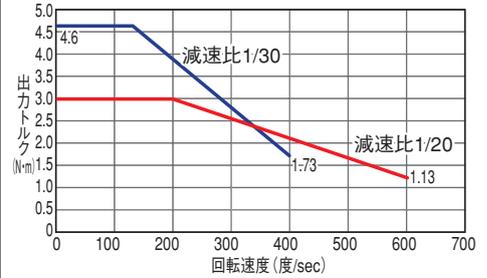


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-75ページをご確認ください。

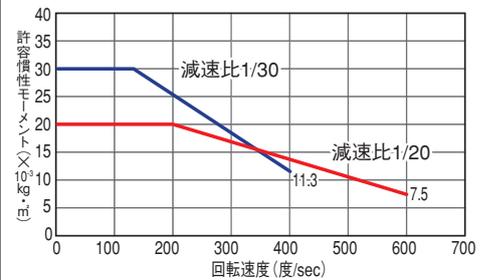


技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

■回転速度と出力トルクの相関図



■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、以下のコントローラは使用出来ませんのでご注意ください。(MSEP・PSEP・PCON-CB/パルス列タイプ・PCON-PLB/POB)
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 330/360 (度)	
	330	360
1/20	600	-
1/30	-	400

(単位は度 / s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCB	330	-
RTCBL	360	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
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-3ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

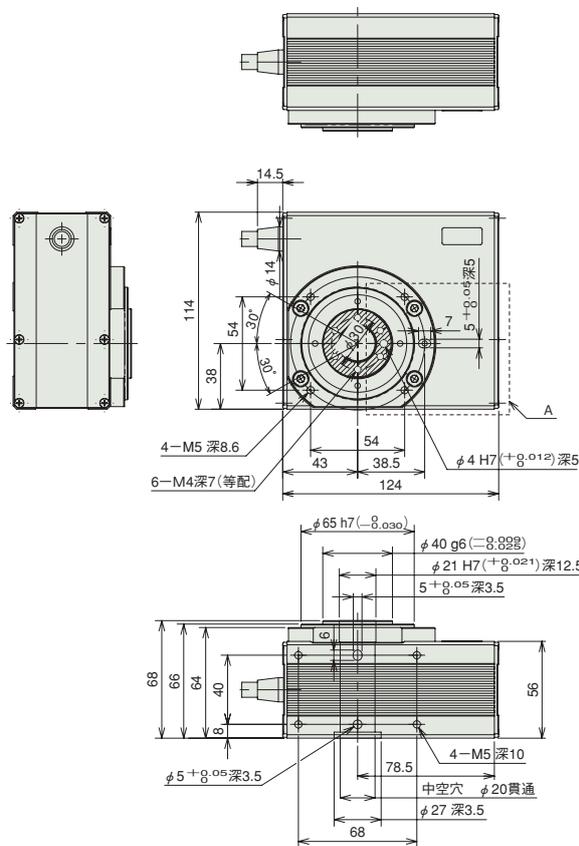
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	-
逆回転仕様	NM	→ D-84	-
シャフトアダプタ	SA	→ D-85	-
テーブルアダプタ	TA	→ D-86	-

アクチュエータ仕様

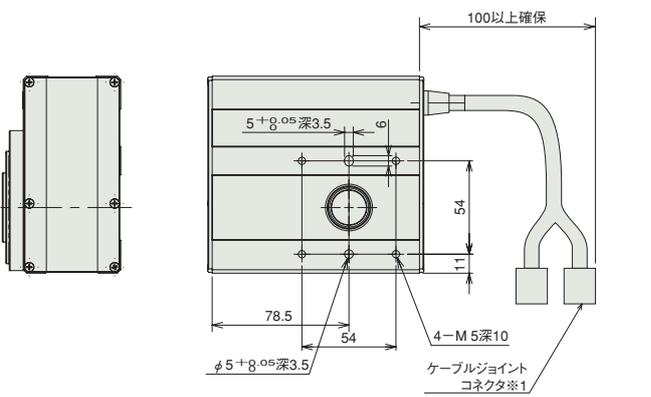
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01 度
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTCB) / ±0.03 度以内 (RTCBL)
ロストモーション	±0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
ブレーキ保持トルク	2.9N・m
質量	2.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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

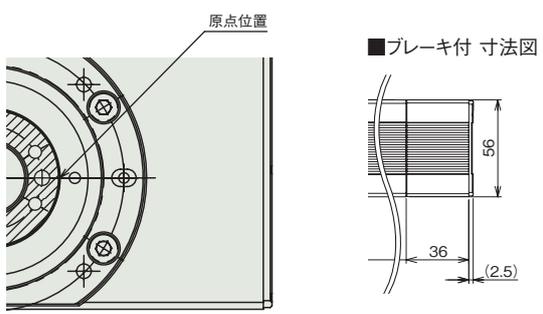


ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。



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

ご注意
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



A部 拡大図

質量 (kg) 2.2

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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

- A スライダータイプ
- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCS2-RTC8L

RCS2-RTC8HL 高出力仕様

標準タイプ
小型ロータリ
本体幅 85mm
200V ACサーボモータ

型式項目	RCS2	—	—	—	—	360	—	T2	—	—	—
シリーズ	RTC8L	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション		
	RTC8L : 小型標準タイプ		I:インクリメンタル A:アブソリュート	12: サーボモータ 12W	15: 減速比 1/15	360: 360度 (多回転)	T2:SCON MSCON SSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m	下記オプション 価格表参照		
	RTC8HL: 小型高出力タイプ			20: サーボモータ 20W	24: 減速比 1/24		XSEL-P/Q 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。



※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



- 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。
※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
- 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用ください。
- パルス列制御で無限回転動作はできません。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	出力トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RTC8L-①-12-24-360-T2-②-③	12	1/24	0.55	0.011	360 (※)
RCS2-RTC8HL-①-20-15-360-T2-②-③	20	1/15	0.53	0.01	
RCS2-RTC8HL-①-20-24-360-T2-②-③		1/24	0.85	0.017	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

減速比と最高速度 (単位は 度/s)

減速比	揺動角度 (度)	最高速度 (度/s)
1/15	360	1200
1/24	360	750

①エンコーダ種類/タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	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
RTC8L	—	—
RTC8HL	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

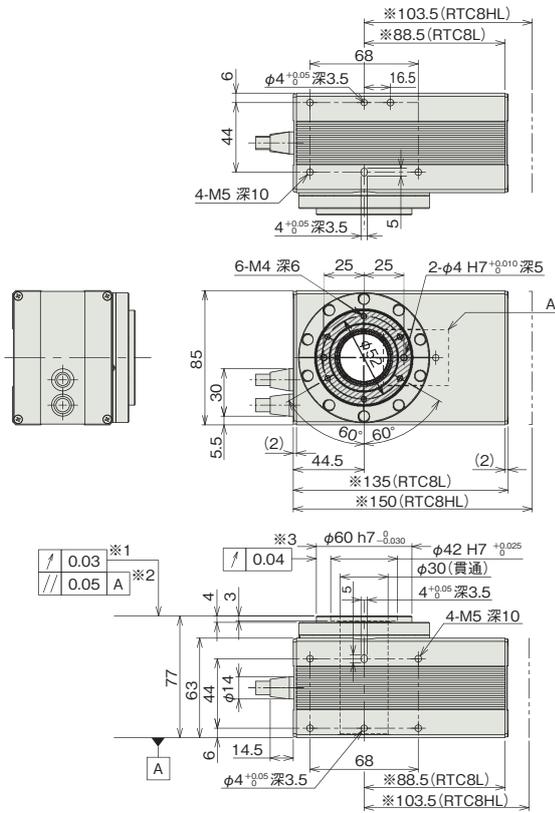
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	—
CE対応仕様	CE	→ D-83	—
リミットスイッチ (標準装備)	L	→ D-84	—
逆回転仕様	NM	→ D-84	—

アクチュエータ仕様

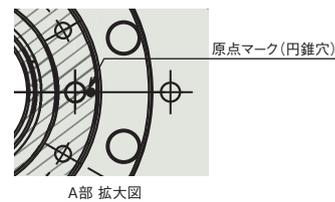
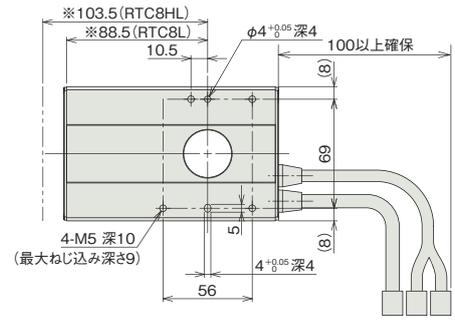
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
ロストモーション	±0.05度以下
許容スラスト荷重	400N
許容負荷モーメント	5N・m
ブレーキ保持トルク	0.42N・m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



ご注意
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ
※2 テーブル平行度
※3 テーブル外径振れ

ご注意
標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも
上記A部拡大図の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

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。

RCS2-RTC10L

中型
中空
ロータリ

本体幅
99
mm

200V
ACサーボ
モータ

■型式項目 **RCS2 - RTC10L -** **60** - **360** - **T2** - -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 揺動角度 — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

RTC10L : 中型タイプ I: インクリメンタル 60: サーボモータ 15: 減速比 360: 360度 T2: SCON N: 無し 下記オプション
A: アブソリュート 60W 1/15 (多回転) MSCON P: 1m 価格表参照
24: 減速比 SSEL S: 3m
1/24 XSEL-P/Q M: 5m X□□: 長さ指定
R□□: ロボットケーブル

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



※CEはオプションになります。



※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



- 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を越えると0に戻ってカウント)になります。
※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
- 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用ください。
- パルス列制御で無限回転動作はできません。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	出力トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCS2-RTC10L-①-60-15-360-T2-②-③	60	1/15	1.7	0.033	360 (※)
RCS2-RTC10L-①-60-24-360-T2-②-③		1/24	2.8	0.054	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ケーブル長 ③ オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

■減速比と最高速度 (単位は 度/s)

減速比	揺動角度	360 (度)
1/15		1200
1/24		750

①エンコーダ種類/価格表 (標準価格)

タイプ	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
RTC10L	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ D-83	-
CE対応仕様	CE	→ D-83	-
リミットスイッチ (標準装備)	L	→ D-84	-
逆回転仕様	NM	→ D-84	-

アクチュエータ仕様

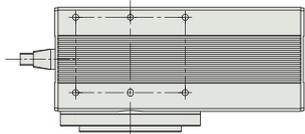
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
ロストモーション	±0.05度以下
許容スラスト荷重	600N
許容負荷モーメント	10N·m
ブレーキ保持トルク	0.45N·m
質量	3.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

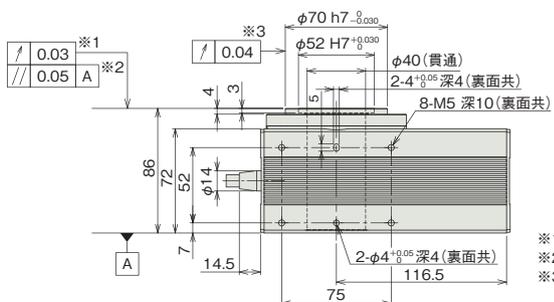
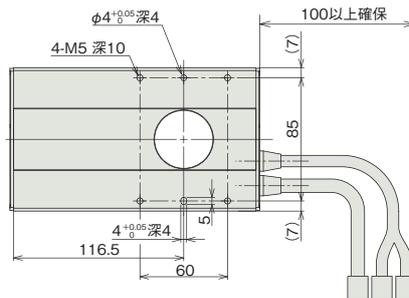
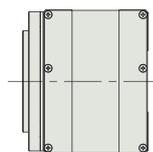
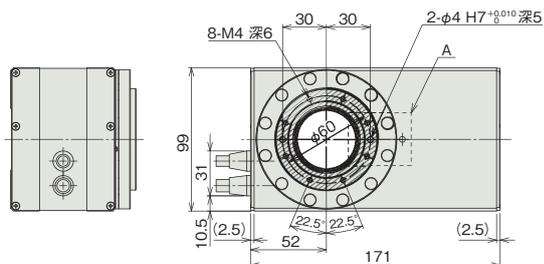


(側面取付穴の寸法は左右対称です)

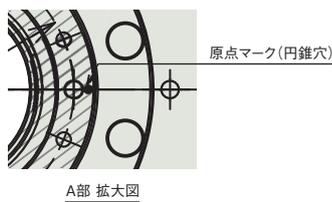


ご注意

※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ
※2 テーブル平行度
※3 テーブル外径振れ



A部 拡大図

ご注意

標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも
上記A部拡大図の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、
原点復帰完了後左回転で動作を行います。

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

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

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

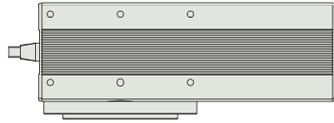
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

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

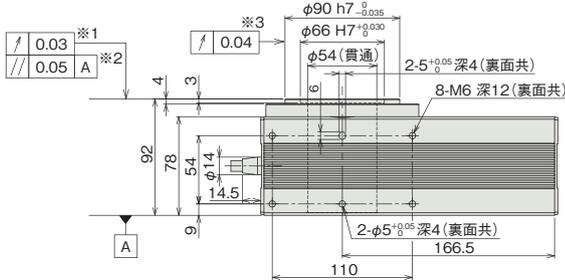
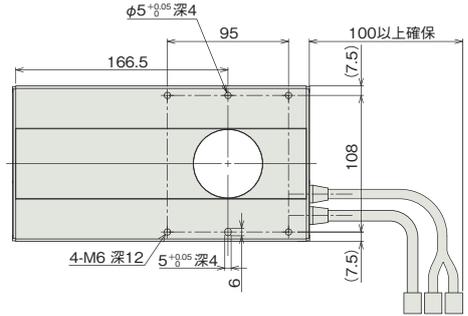
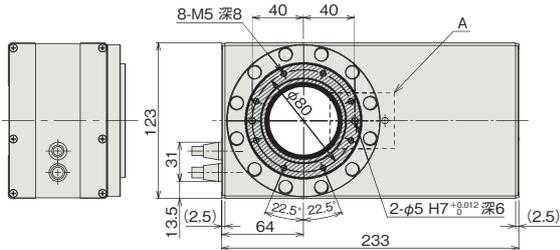


(側面取付穴の寸法は左右対称です)

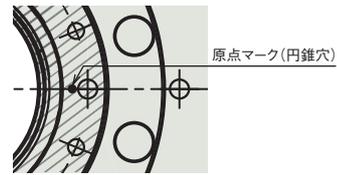


ご注意

※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ
※2 テーブル平行度
※3 テーブル外径振れ



ご注意

標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも上記A部拡大図の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。

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

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

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RCS2-RT6

ロータリタイプ
モータストレート
本体幅 64mm
200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2 - RT6 - I - 60 - 18 - 300 -** - - - **L**
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 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 60W 18:1/18 300:300度 T2:SCON N:無し 下記オプション
 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

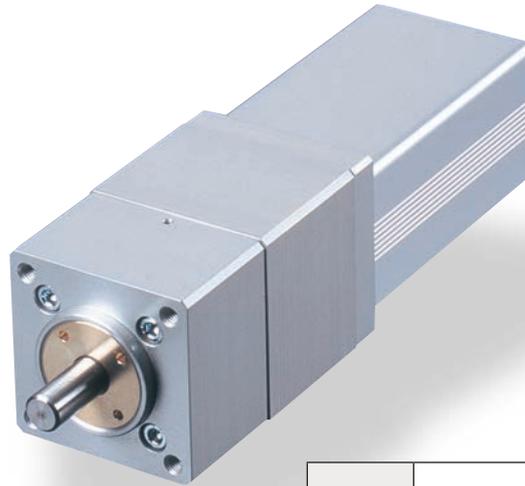
*コントローラは付属しません。
 *型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



*CEはオプションになります。



*詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87



- (1) スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は許容負荷モーメントと許容慣性モーメントを考慮してご選定ください。
 (2) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	定格トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m)	揺動角度 (度)
RCS2-RT6-I-60-18-300- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> -L	60	1/18	2.4	2.5×10^{-2} 以下	300

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

ストロークと最高速度

揺動角度 (度)	300 (度)	
	減速比	最高速度 (度/s)
1/18		500

(単位は度/s)

価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	標準価格
300	-

② ケーブル長価格表 (標準価格)

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

*保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照ください。

③ オプション価格表 (標準価格)

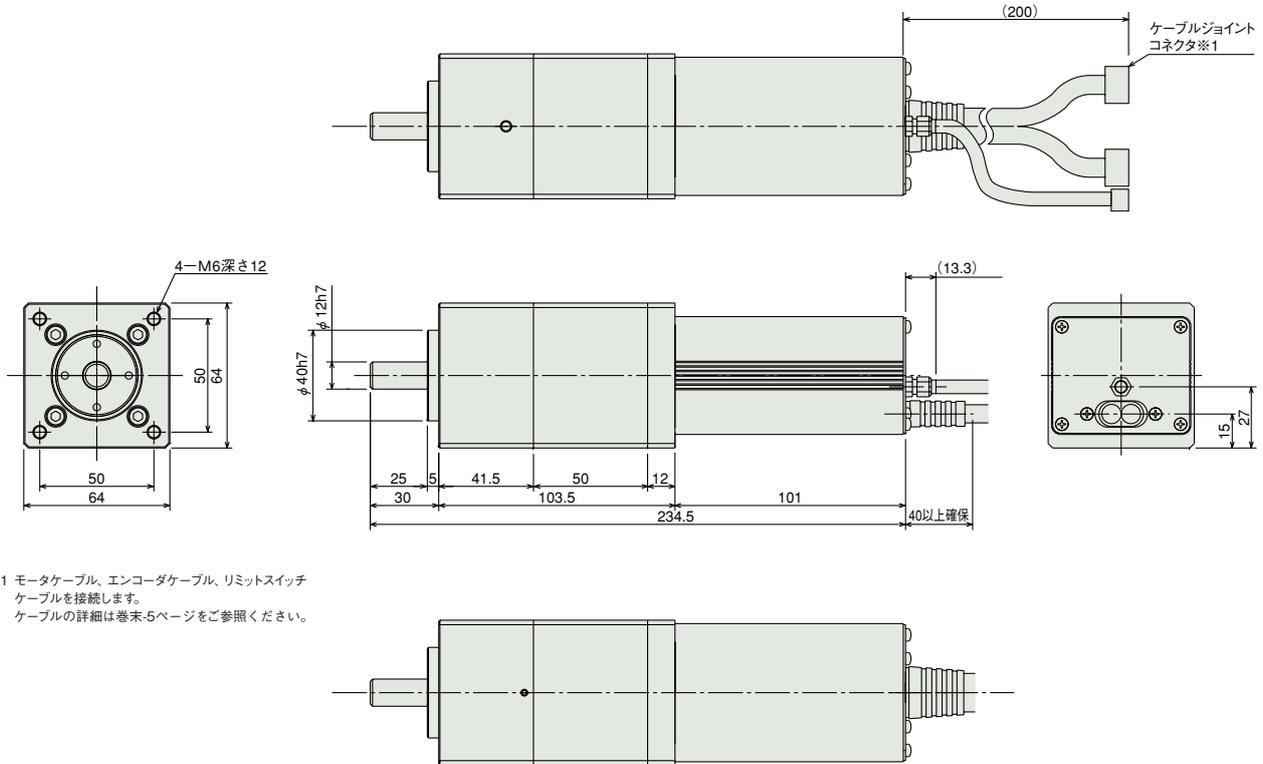
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	→ D-83	-
リミットスイッチ (標準装備)	L	→ D-84	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボール減速器
繰返し位置決め精度	±0.02 度
ロストモーション	0.1 度以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	6.8N・m 以下
スラスト荷重	100N 以下
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチ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。

質量 (kg) 1.9

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
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 MECHATROLINK	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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

DD-T18

標準口径
タイプ

薄型
タイプ

■型式項目 **DD** — **T18** — — **200** — **360** — **T2** —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S: 標準(17bit) AI: インデックス アブソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P: 高分解能(20bit) AM: 多回転アブソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注: T18Pの場合は、X:長さ指定 SCONのみ

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



※設置方法の詳細は
 巻末-75ページを
 ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の
 注意

(注1) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアブソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)※1	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)※2	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナーシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアブソタイプ	DD-T18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359,999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アブソタイプ	DD-T18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DD-T18P-AI-200-360-T2-①		0~359,999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DD-T18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

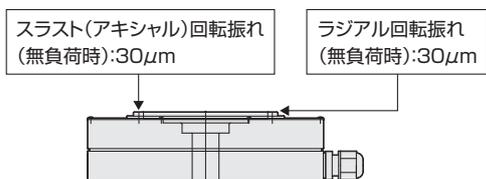
型 式	標準価格
DD-T18S	—
DD-T18P	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

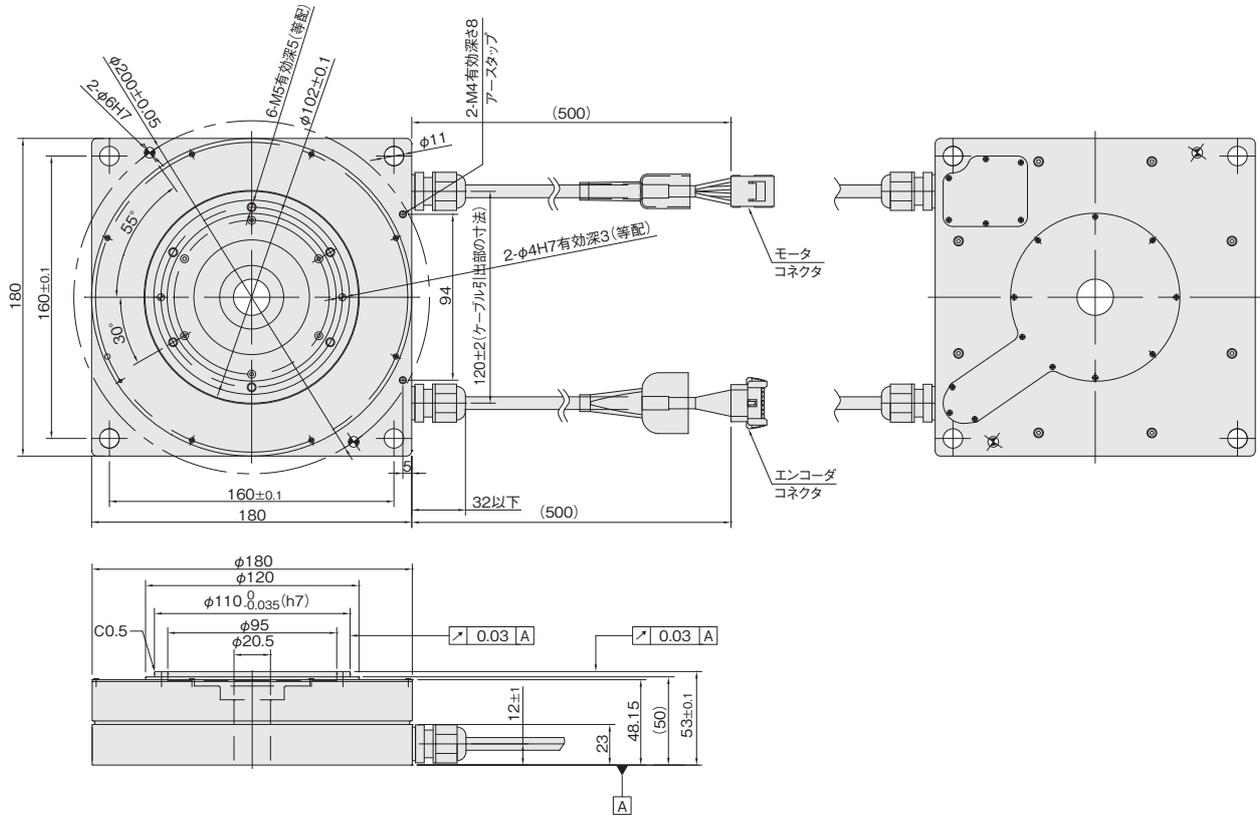


共通仕様

項目	内容			
駆動方式	ダイレクトドライブ			
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度			
許容負荷モーメント(注2)	80N・m			
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev			
	20bit:1,048,576pulse/rev			
許容スラスト荷重(注2)		T18S	T18P	
	正方向	3400N	3100N	
	逆方向	250N	250N	
ベース材質	アルミ			
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)			
本体質量	5.6kg			

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



- 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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RS

適応コントローラ

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

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

※DD-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DD-LT18

大口径
タイプ

薄型
タイプ

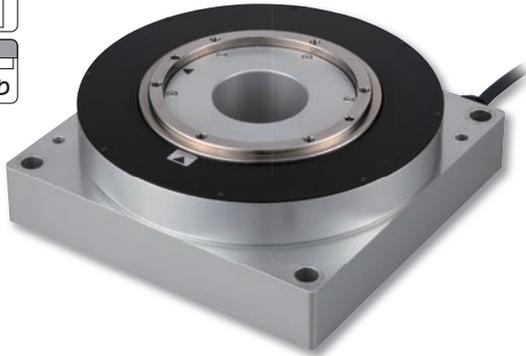
■型式項目 **DD** — **LT18** — — **200** — **360** — **T2** —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックス アブソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アブソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注:LT18Pの場合は、X:長さ指定 SCONのみ

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



※設置方法の詳細は
 巻末-75ページを
 ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の
 注意

(注1) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。
 (例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアブソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナーシャ(kg・m ²)
17bit インデックスアブソタイプ	DD-LT18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アブソタイプ	DD-LT18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DD-LT18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DD-LT18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

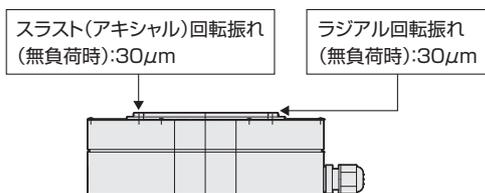
型 式	標準価格
DD-LT18S	—
DD-LT18P	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ



共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	LT18S	LT18P	
	正方向 3400N	3100N	
	逆方向 250N	250N	
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	6.2kg		

DD-H18

標準口径タイプ 高トルクタイプ

■型式項目 DD - H18 - - 600 - 360 - T2 -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S: 標準(17bit) AI: インデックスアプソタイプ 600: 600W 360: 360度 T2: SCON N: 無し
 P: 高分解能(20bit) AM: 多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S: 3m
 XSEL-R/S M: 5m
 注: H18Pの場合は、X:長さ指定 SCONのみ

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



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアプソタイプ	DD-H18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359,999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-H18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-H18P-AI-600-360-T2-①		0~359,999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-H18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

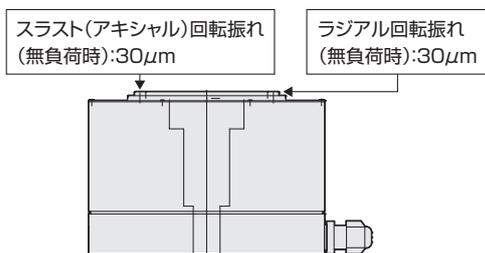
型式	標準価格
DD-H18S	—
DD-H18P	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ



共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	H18S	H18P	
	正方向 3400N	3100N	
	逆方向 250N	250N	
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	13.6kg		

DD-LH18

大口径
タイプ

高トルク
タイプ

■型式項目 **DD** — **LH18** — — **600** — **360** — **T2** —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 注: LH18Pの場合は、X:長さ指定
 SCONのみ

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



*設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。
 (例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359,999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18P-AI-600-360-T2-①		0~359,999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

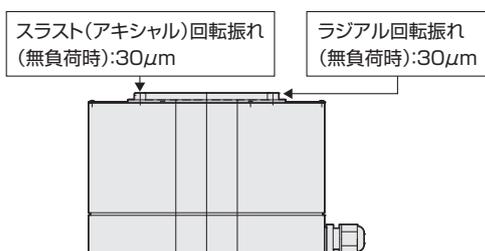
型 式	標準価格
DD-LH18S	—
DD-LH18P	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

*保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

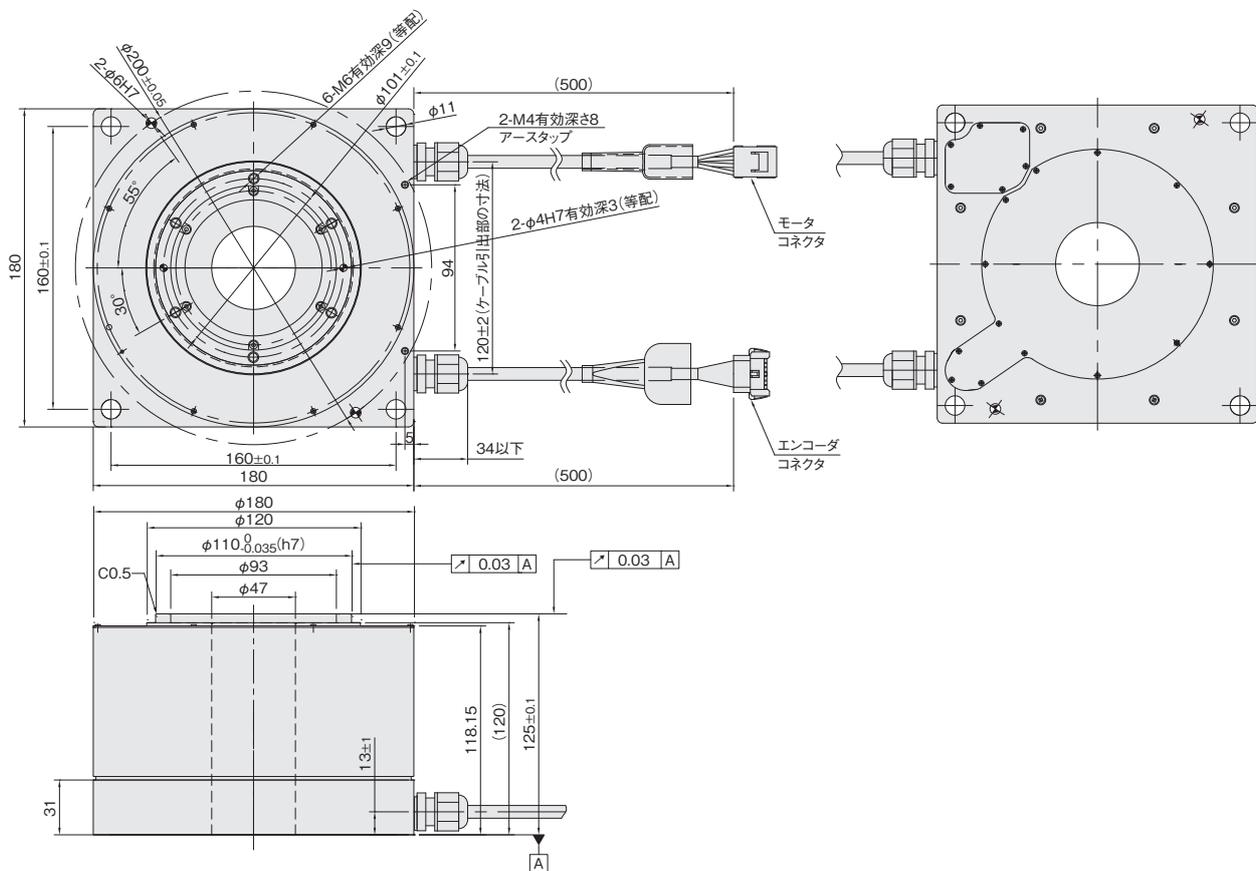


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	LH18P 3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	13.2kg		

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



- 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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RS

■ 適応コントローラ

DD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 EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
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

※DD-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DD-T18C

標準口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

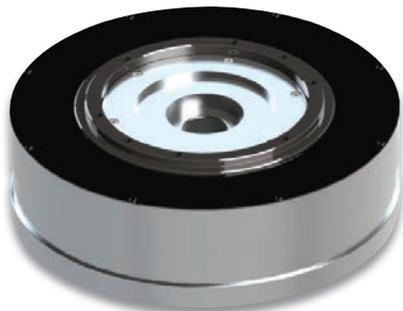
■型式項目 **DD** — **T18C** — — **200** — **360** — **T2** —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックス アブソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アブソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m
 注: T18Pの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

(注1) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアブソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)※1	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)※2	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシーヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアブソタイプ	DD-T18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359,999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アブソタイプ	DD-T18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DD-T18CP-AI-200-360-T2-①		0~359,999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DD-T18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

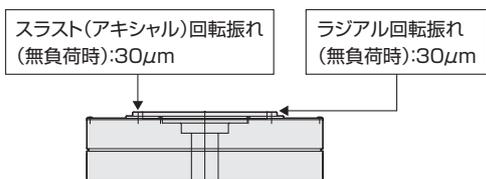
型 式	標準価格
DD-T18CS	—
DD-T18CP	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ



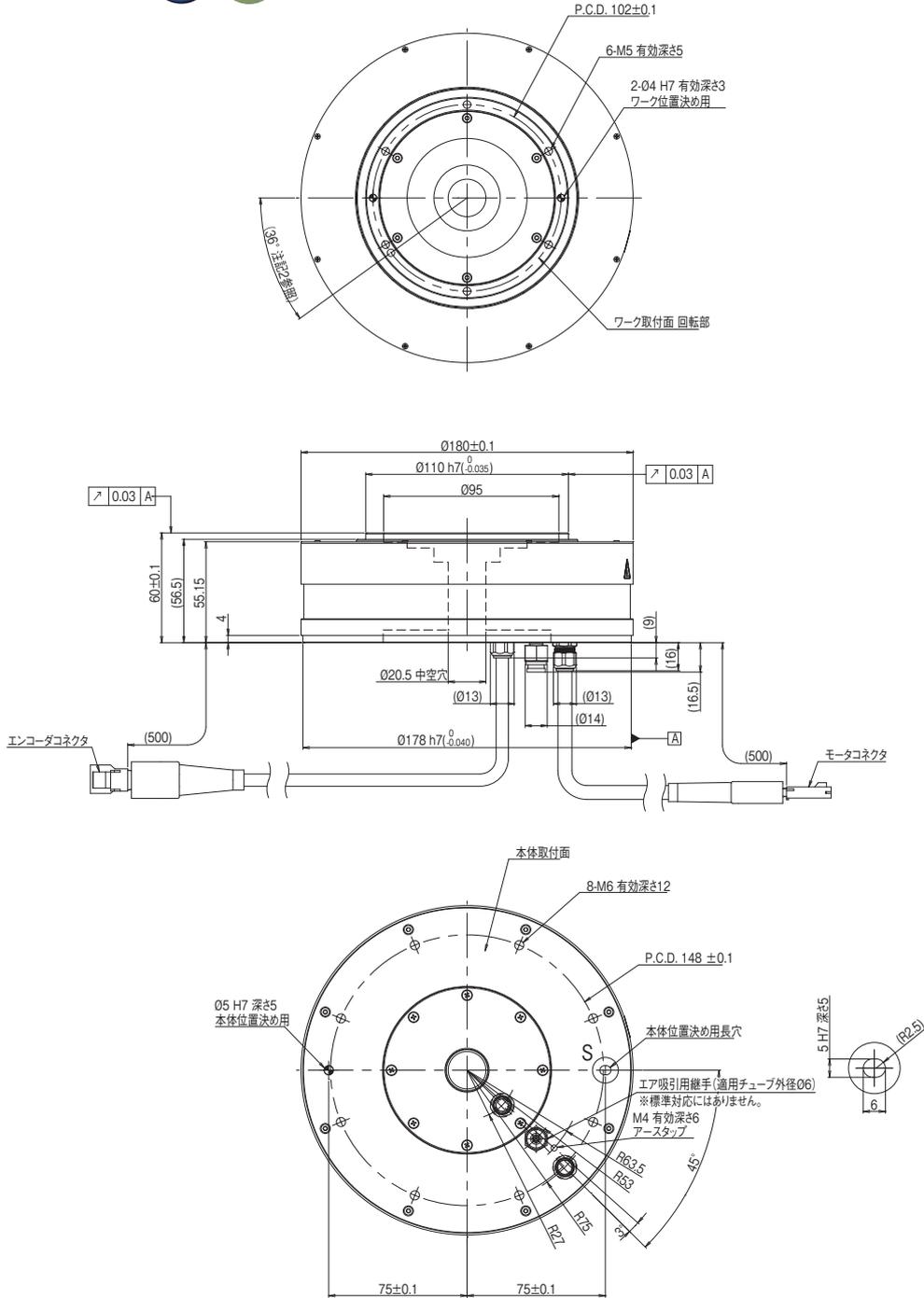
共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	T18CP 3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	5.6kg		

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



- 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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RS

適応コントローラ

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

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

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203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

DD-LT18C

大口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

■型式項目 DD - LT18C [] - [] - 200 - 360 - T2 - []

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S: 標準(17bit) AI: インデックスアプソタイプ 200: 200W 360: 360度 T2: SCON N: 無し
 P: 高分解能(20bit) AM: 多回転アプソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S S: 3m
 注: T18Pの場合は、 X□□: 長さ指定 SCONのみ M: 5m

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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特対対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

(注1) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアプソタイプ	DD-LT18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080(1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DD-LT18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-LT18CP-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-LT18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DD-LT18CS	—
DD-LT18CP	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

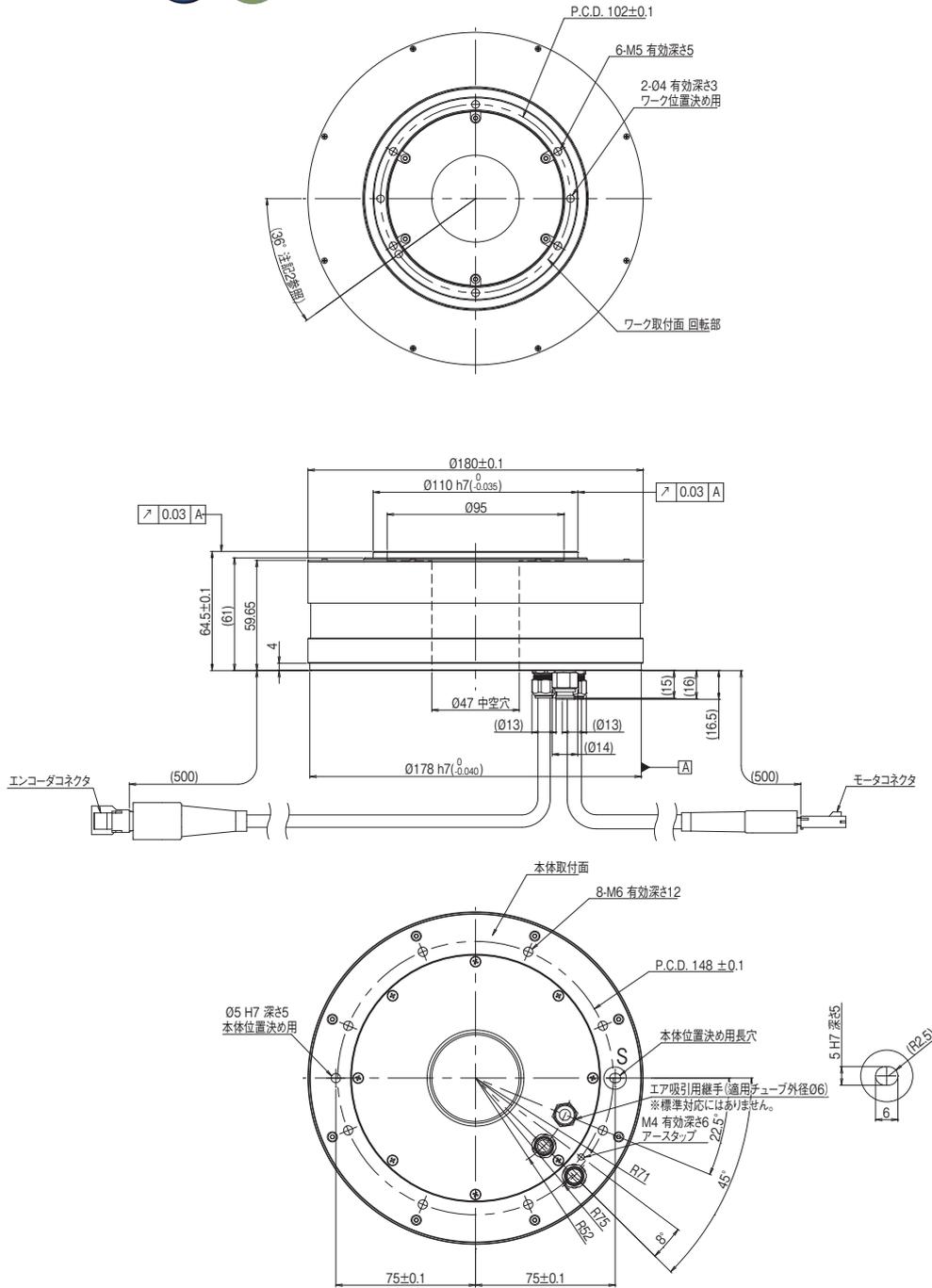


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev		
	20bit: 1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	5.8kg		

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



- 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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RS

■ 適応コントローラ

DD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 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-163
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

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DD-H18C

標準口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

■型式項目 DD — H18C — 600 — 360 — T2 —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON XSEL-P/Q N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ 注:T18Pの場合は、 XSEL-R/S M:5m
 X□□:長さ指定 SCONのみ

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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bit インデックスアプソタイプ	DD-H18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-H18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-H18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-H18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

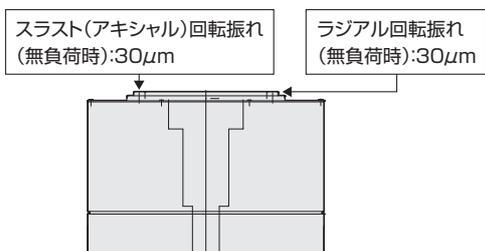
型 式	標準価格
DD-H18CS	—
DD-H18CP	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

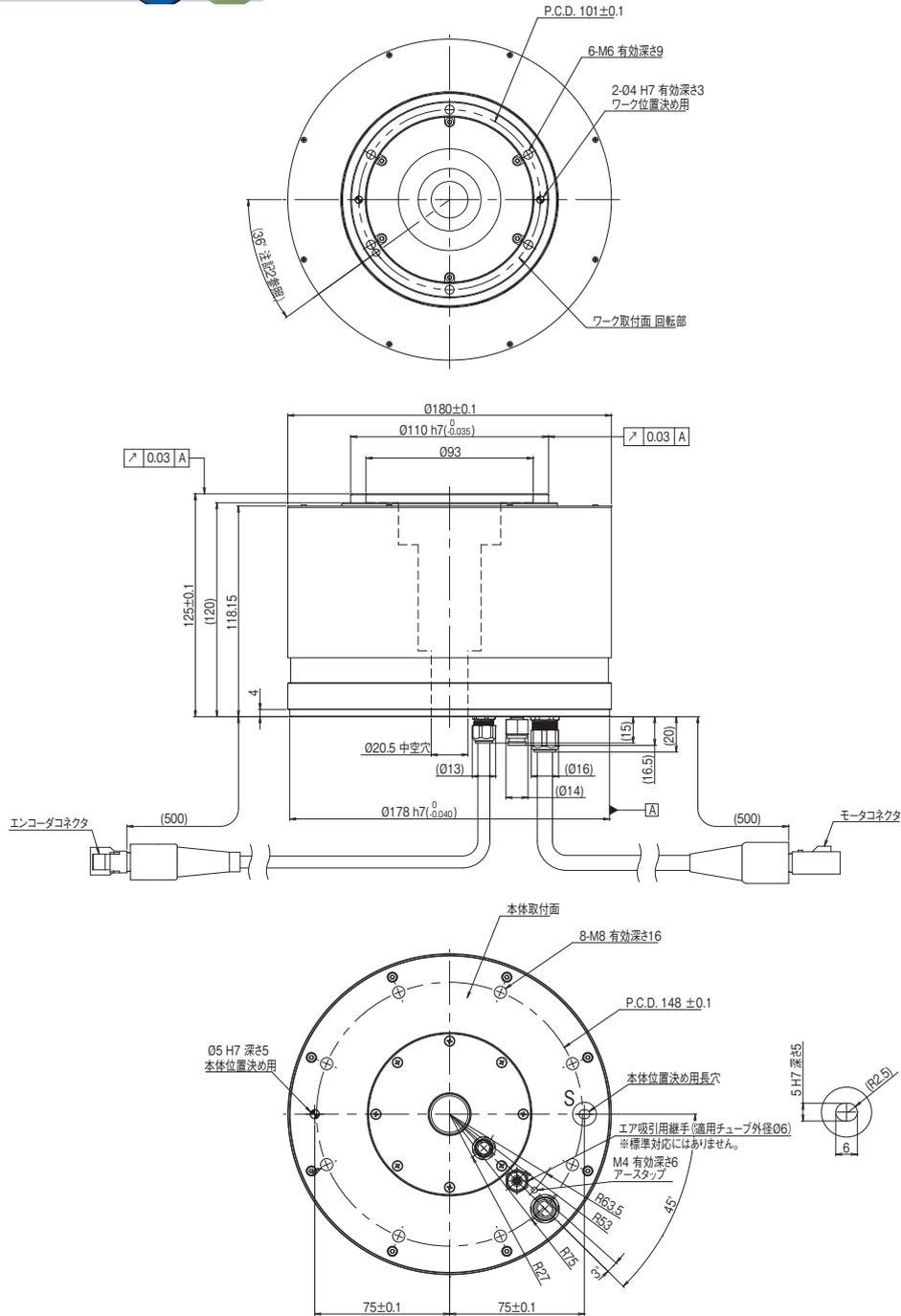


共通仕様

項目	内容		
駆動方式	ダイレクトドライブ		
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	H18CP 3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	13.2kg		

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



- 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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RS

適応コントローラ

DD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 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
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

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

DD-LH18C

大口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

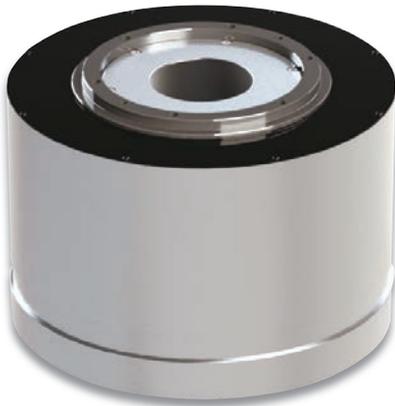
■型式項目 DD — LH18C — 600 — 360 — T2

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長
 S:標準(17bit) AI:インデックスアップソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ 注:T18Pの場合は、 XSEL-P/Q S:3m
 XSEL-R/S M:5m
 X□□:長さ指定 SCONのみ

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



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
 特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	ロータイナシヤ(kg・m ²)
17bitインデックスアプソタイプ	DD-LH18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit多回転アプソタイプ	DD-LH18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bitインデックスアプソタイプ	DD-LH18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit多回転アプソタイプ	DD-LH18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

タイプ別価格表 (標準価格)

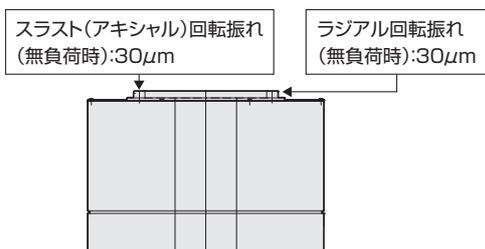
型 式	標準価格
DD-LH18CS	—
DD-LH18CP	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

出力軸の振れ

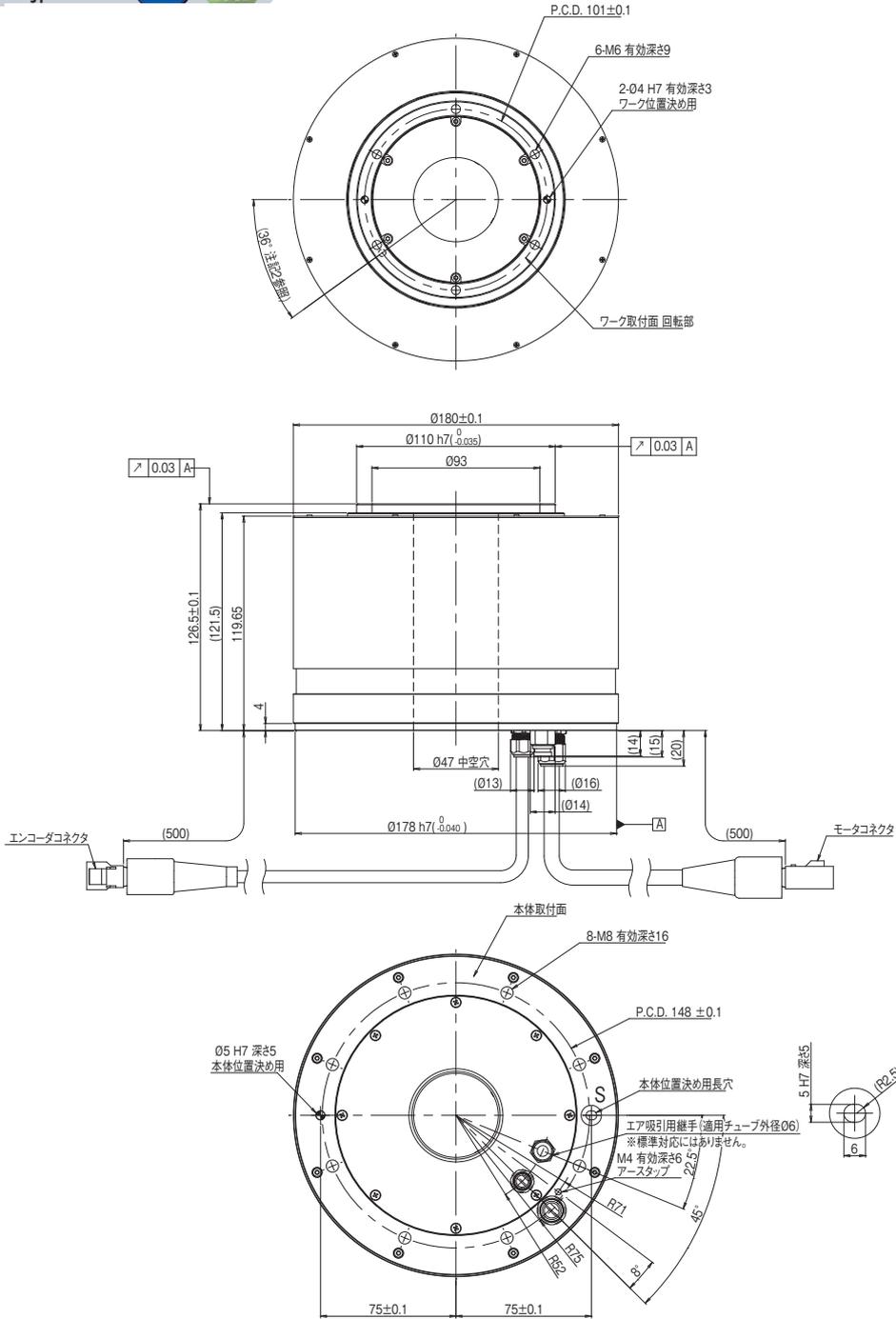


共通仕様

項目	内容	
駆動方式	ダイレクトドライブ	
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev	
	20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	LH18CS	LH18CP
	正方向 3400N	3100N
	逆方向 250N	250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
本体質量	12.8kg	

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



- 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
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RS

適応コントローラ

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

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

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

RS-30

小型
回転
タイプ

30
W

■型式項目	RS	—	□	—	30	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	減速比	—	作動範囲	—	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		30:30W		50: 1/50 100: 1/100		360:360度		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N:無し 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。

RoHS



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の
注意

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種
の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。
(詳細は巻末-204ページをご参照ください。)

型式スペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	作動範囲 (度)	速度 (度/s)	許容慣性モーメント (注1) (kg・m ²)	定格トルク (N・m)
RS-①-30-50-360-T2-②-③-L	30	1/50	0~360	1~360	0.0578	3.3
RS-①-30-100-360-T2-②-③-L		1/100		1~180	0.2303	6.65

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-30	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	標準
標準 タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m)	—	—
	~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	→ D-84	—
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ D-84	—

アクチュエータ仕様

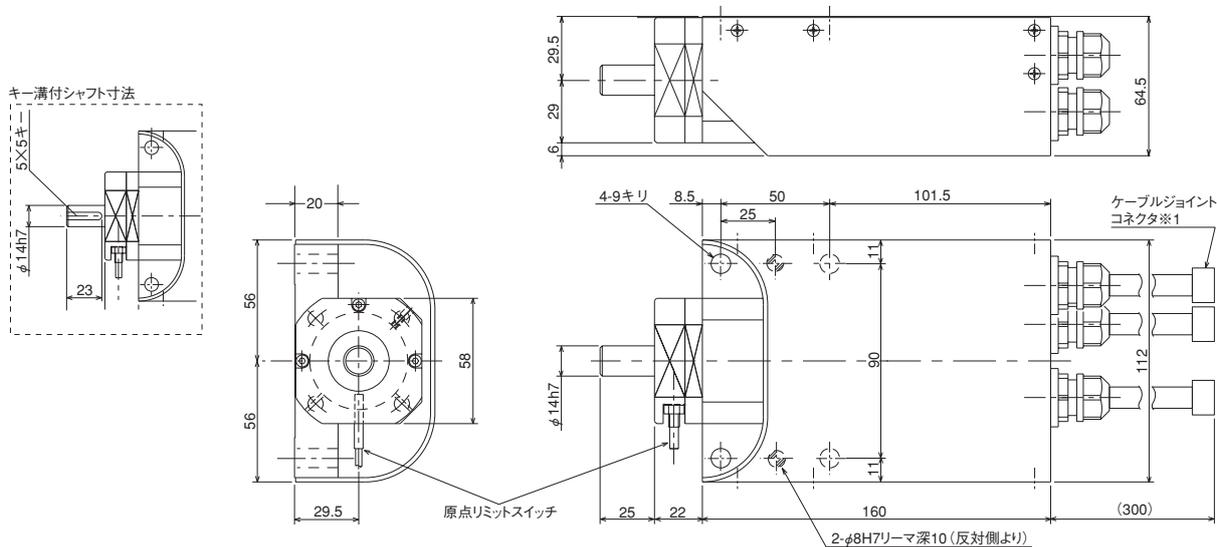
項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
許容負荷モーメント	9.8N・m
質量	2.0kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH (結露無きこと)

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 モーターケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、巻末-6ページをご参照ください。



適応コントローラ

RS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		-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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

- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD
- RCP2
- RCS2
- RS

RS-60

中型
回転
タイプ

60
W

■型式項目	RS	—	□	—	60	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	減速比	—	作動範囲	—	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		60:60W		50: 1/50 100: 1/100		360:360度		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N:無し 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。

RoHS



※設置方法の詳細は
巻末-75ページを
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT
選定上の
注意

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種
の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。
(詳細は巻末-204ページをご参照ください。)

型式スペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	作動範囲 (度)	速度 (度/s)	許容慣性モーメント (注1) (kg・m ²)	定格トルク (N・m)
RS-①-60-50-360-T2-②-③-L	60	1/50	0~360	1~360	0.108	5.58
RS-①-60-100-360-T2-②-③-L		1/100		1~180		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-60	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	標準
標準 タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m)	—	—
	~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	→ D-84	—
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ D-84	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
許容負荷モーメント	23.5N・m
質量	3.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH (結露無きこと)

テーブル・アーム・フラット・グリッパ・ロータリタイプ オプション

ケーブル取出し方向

型式 A0 / A1

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

アクチュエータケーブル1m仕様(RCP4-GR□専用)

型式 AC1

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

ブレーキ

型式 B / BE / BL / BR

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

CE 対応

型式 CE

説明 巻末-91ページCEマーク対応表をご参照ください。標準でCEに対応していない機種で、CE対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

ケーブル取出し方向変更

型式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO

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

ダブルガイドブロック

型式 DB

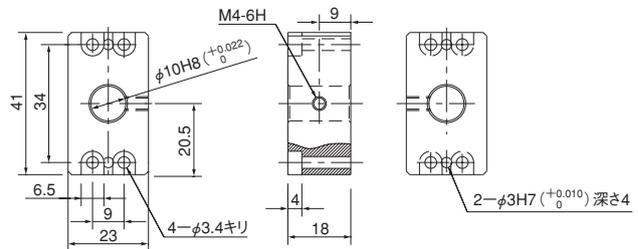
説明 内部ガイドブロックを2つにするオプションです。動的許容モーメントがMa、Mb方向にアップし、水平平置き設置時の可搬質量が標準仕様の2倍になります。

フランジブラケット

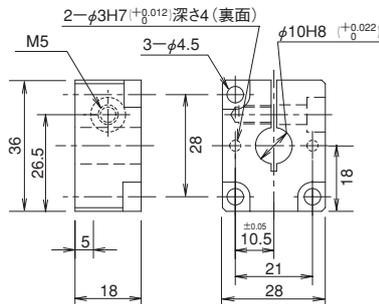
型式 FB

説明 グリッパ本体を固定するためのブラケットです。

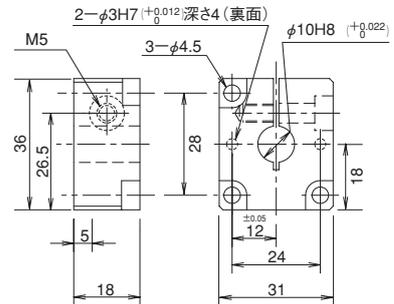
GRSS/GRLS用
単品型式
RCP2-FB-GRSS



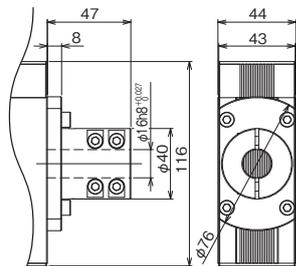
GRS用
単品型式
RCP2-FB-GRS



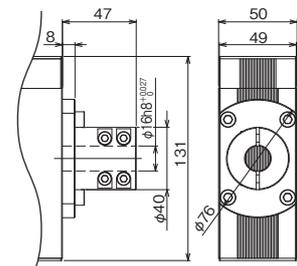
GRM用
単品型式
RCP2-FB-GRM



GRHM用
単品型式
RCP2-FB-GRHM

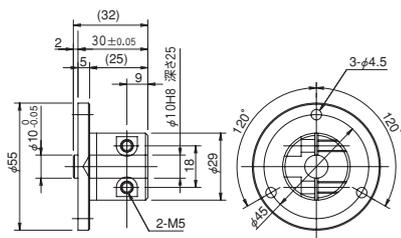


GRHB用
単品型式
RCP2-FB-GRHB

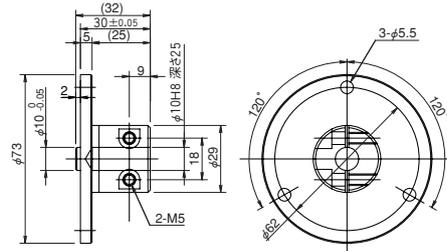


- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-FB-GR3S



GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-FB-GR3M



キー溝付仕様

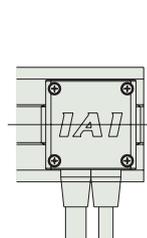
型式 **K**

説明 回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

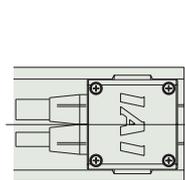
コネクタケーブル取出方向変更

型式 **K1 / K2 / K3**

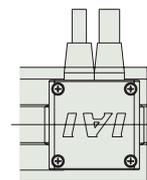
説明 コネクタケーブルの取出し方向を、左側／前側／右側の3方向から選択が出来ます。



型式:K1
(左側取出)



型式:K2
(前側取出)



型式:K3
(右側取出)

リミットスイッチ

型式 **L**

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

省電力対応

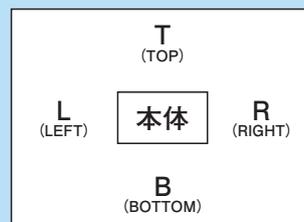
型式 **LA**

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

モータ折返し方向

型式 **MB / ML / MR / MT**

説明 モータ折返しタイプのモータ折返し方向を指定する記号です。モータ側から見て下側折返し MB(アームタイプ限定)、左側折返しが ML(全機種)、右側折返しが MR(全機種) 上側折返しが MT となります。
アームタイプは MB が、その他の機種は ML が標準となります。(RCS2-RA13R は MT が基準となります)



原点逆仕様

型式 **NM**

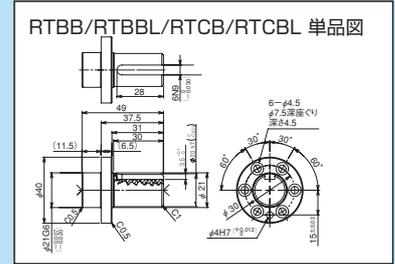
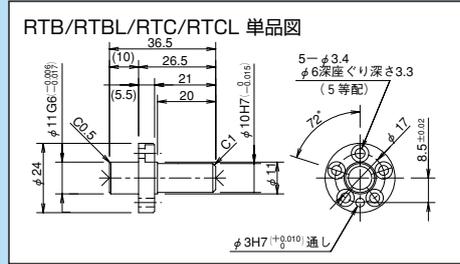
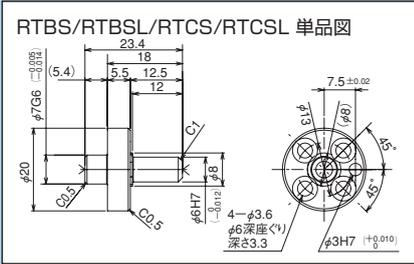
説明 通常原点位置は、モータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意ください)

テーブル・アーム・フラット・グリッパ・ロータリタイプ

シャフトアダプタ

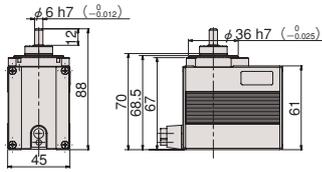
型式 **SA**

説明 ロータリの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。



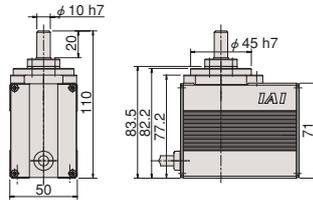
RCP2-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



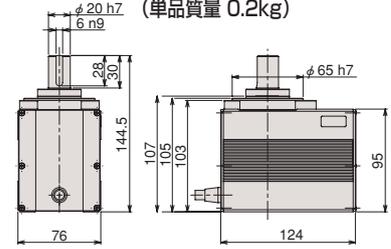
RCP2-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



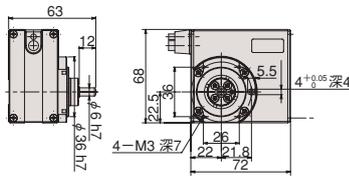
RCP2-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)



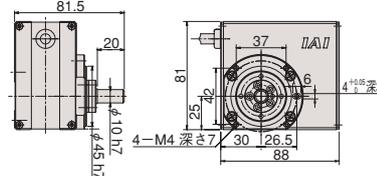
RCP2-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量 0.02kg)



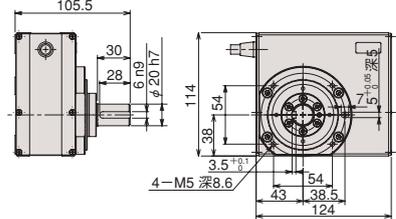
RCP2-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量 0.04kg)



RCP2-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量 0.2kg)

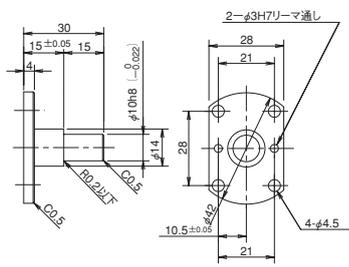


シャフトブラケット

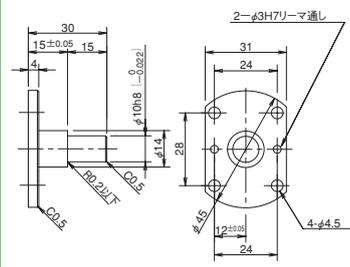
型式 **SB**

説明 グリッパ本体を取り付けるための固定金具です。

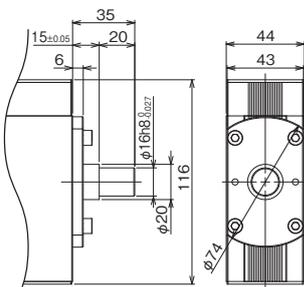
RCP2-GRS用 単品型式 RCP2-SB-GRS



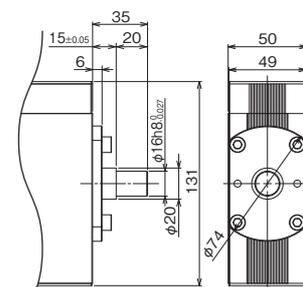
RCP2-GRM用 単品型式 RCP2-SB-GRM



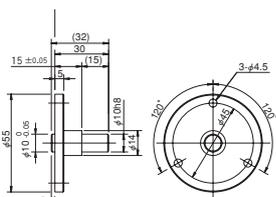
GRHM用
単品型式
RCP2-SB-GRHM



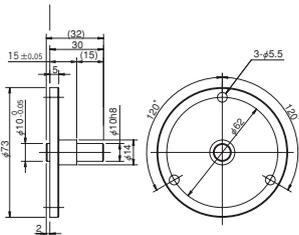
GRHB用
単品型式
RCP2-SB-GRHB



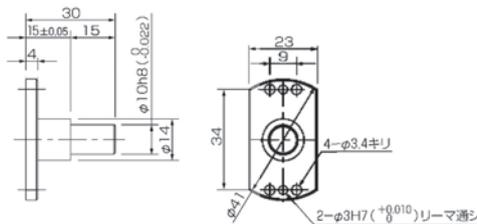
GR3LS/GR3SS用 単品型式 RCP2-SB-GR3S



GR3LM/GR3SM用 単品型式 RCP2-SB-GR3M



RCP2-GRSS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS

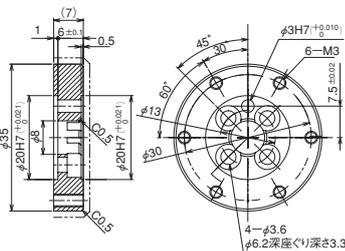


テーブルアダプタ

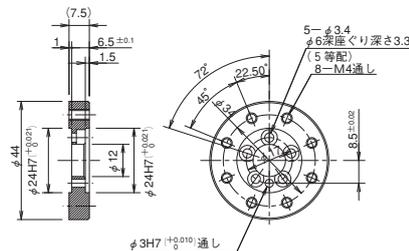
型式 TA

説明 ロータリタイプの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。

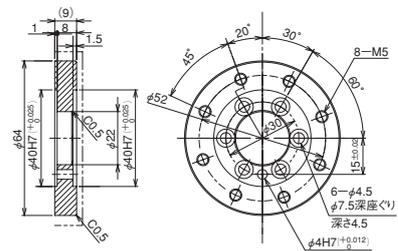
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

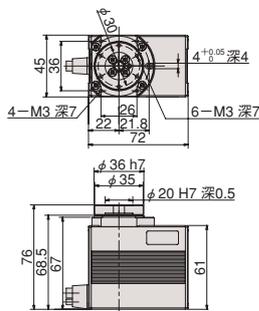


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



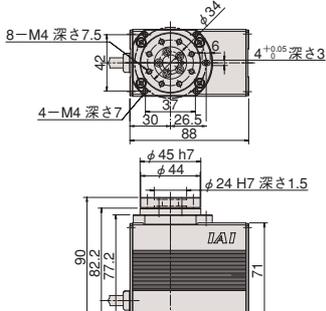
RCP2-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



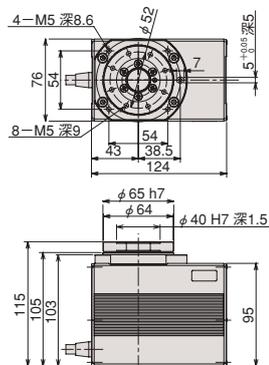
RCP2-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



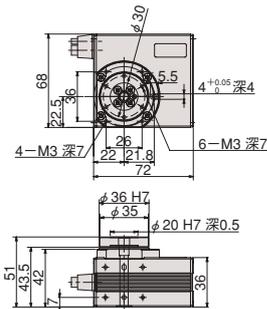
RCP2-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)



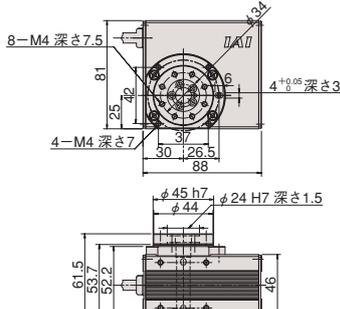
RCP2-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量 0.02kg)



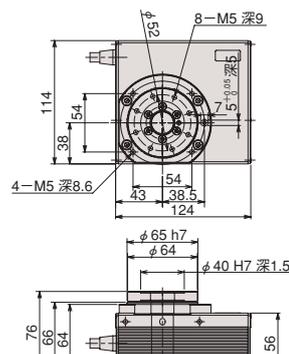
RCP2-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量 0.03kg)



RCP2-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量 0.06kg)



- 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