ロッドタイプ

性能（スペック）確認	2-317

パルスモータ

RCP6 RCP6S	RCP6(S)-RA4C	2-323
	RCP6(S)-RA6C	2-325
	RCP6(S)-RA7C	2-327
	RCP6(S)-RA8C	2-329
	RCP6(S)-RA4R	2-331
	RCP6(S)-RA6R	2-333
	RCP6(S)-RA7R	2-335
	RCP6(S)-RA8R	2-337
	RCP6(S)-RRA4C	2-339
	RCP6(S)-RRA6C	2-341
	RCP6(S)-RRA7C	2-343
	RCP6(S)-RRA8C	2-345
	RCP6(S)-RRA4R	2-347
	RCP6(S)-RRA6R	2-349
	RCP6(S)-RRA7R	2-351
	RCP6(S)-RRA8R	2-353
	RCP6(S)-WRA10C	2-355
	RCP6(S)-WRA12C	2-357
	RCP6(S)-WRA14C	2-359
	RCP6(S)-WRA16C	2-361
	RCP6(S)-WRA10R	2-363
	RCP6(S)-WRA12R	2-365
	RCP6(S)-WRA14R	2-367
	RCP6(S)-WRA16R	2-369
RCP5	RCP5-RA4C	2-371
	RCP5-RA6C	2-373
	RCP5-RA7C	2-375
	RCP5-RA8C	2-377
	RCP5-RA10C	2-379
	RCP5-RA4R	2-381
	RCP5-RA6R	2-383
	RCP5-RA7R	2-385
	RCP5-RA8R	2-387
	RCP5-RA10R	2-389

パルスモータ

RCP4	RCP4-RA3C	2-391
	RCP4-RA5C	2-393
	RCP4-RA6C	2-395
	RCP4-RA3R	2-397
	RCP4-RA5R	2-399
	RCP4-RA6R	2-401
RCP3	RCP3-RA2AC	2-403
	RCP3-RA2BC	2-405
	RCP3-RA2AR	2-407
	RCP3-RA2BR	2-409
RCP2	RCP2-RA2C	2-411
	RCP2-RA3C	2-413
	RCP2-RA8C	2-415
	RCP2-RA8R	2-417
	RCP2-RA10C	2-419
	RCP2-SRA4R	2-421
	RCP2-SRGS4R	2-423
	RCP2-SRGD4R	2-425

DCサーボモータ（超小型ロッドタイプ）

RCD	RCD-RA1DA	2-427

サーボモータ 24V

RCA2	RCA2-RN3NA	2-429
	RCA2-RN4NA	2-431
	RCA2-RP3NA	2-433
	RCA2-RP4NA	2-435
	RCA2-GS3NA	2-437
	RCA2-GS4NA	2-439
	RCA2-GD3NA	2-441
	RCA2-GD4NA	2-443
	RCA2-SD3NA	2-445
	RCA2-SD4NA	2-447
RCA	RCA-RA3C	2-449
	RCA-RA4C	2-451
	RCA-RA3D	2-453
	RCA-RA4D	2-455
	RCA-RA3R	2-457
	RCA-RA4R	2-459
	RCA-SRA4R	2-461
	RCA-RGS3C	2-463
	RCA-RGS4C	2-465
	RCA-RGS3D	2-467
	RCA-RGS4D	2-469
	RCA-SRGS4R	2-471
	RCA-RGD3C	2-473
	RCA-RGD4C	2-475
	RCA-RGD3D	2-477
	RCA-RGD4D	2-479
	RCA-RGD3R	2-481
	RCA-RGD4R	2-483
	RCA-SRGD4R	2-485

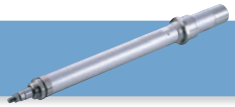
サーボモータ 200V

RCS2	RCS2-RN5N	2-487
	RCS2-RP5N	2-489
	RCS2-GS5N	2-491
	RCS2-GD5N	2-493
	RCS2-SD5N	2-495
	RCS2-RA4C	2-497
	RCS2-RA5C	2-499
	RCS2-RA4D	2-501
	RCS2-SRA7BD	2-503
	RCS2-RA4R	2-505
	RCS2-RA5R	2-507
	RCS2-RA13R	2-509
	RCS2-RGS4C	2-511
	RCS2-RGS5C	2-513
	RCS2-RGS4D	2-515
	RCS2-SRGS7BD	2-517
	RCS2-RGD4C	2-519
	RCS2-RGD5C	2-521
	RCS2-RGD4D	2-523
	RCS2-SRGD7BD	2-525
	RCS2-RGD4R	2-527

オプション	2-615

性能(スペック)確認

ロッドタイプ



ロッドタイプは使用用途が、「**位置決め動作**」か「**押付け動作**」かによって、選定に必要な項目が変わります。

【位置決め動作選定条件】

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

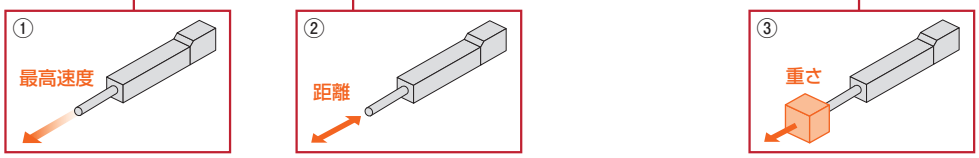
【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/s)

※帯の長さ=ストローク　※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈　〉は垂直使用の場合

25mm	50	100	150	200	250	300	400	500	600	700	800	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直
		1120					1080					16	—	48	6	1.5
		700					685					10	—	77	15	2.5

選定条件



【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押付け力)を満たす機種を選択してください。

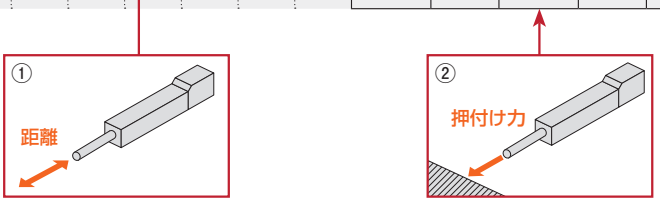
【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/s)

※帯の長さ=ストローク　※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈　〉は垂直使用の場合

25mm	50	100	150	200	250	300	400	500	600	700	800	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直
		1120					1080					16	—	48	6	1.5
		700					685					10	—	77	15	2.5

選定条件



押付け動作についての詳細は、1-387ページをご参照ください。

〈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。
(オレンジ: DCサーボモータ、緑: パルスモータ、青: 24Vサーボ、グレー: 200Vサーボモータ)
(2) パルスモータ仕様は速度によって可搬質量が変化しますので、各機種掲載ページの速度と可搬質量の相関図で、実際のスペックをご確認ください。

ロッドタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCかRが入ります。		掲載ページ
RCP6(S)		25mm 50 100 150 200 250 300 400 500 600 700 800										
		840	16	—	48	6	1.5		⊖24V ⊜100V～230V	RCP6(S)-RA4C	—	2-323
		700	10	—	77	15	2.5					
		350	5	—	155	28	5					
		175	2.5	—	310	40	10					
		840	16	—	48	5	1			RCP6(S)-RA4R	—	2-331
		610	10	—	77	12	2.5					
		350	5	—	155	25	5					
		175	2.5	—	310	40	10					
		800	20	—	56	6	1.5			RCP6(S)-RA6□	—	2-325 2-333
		700	12	—	93	25	4					
		450	6	—	185	40	10					
		225	3	—	370	60	20					
		860〈640〉	24	—	182	20	3			RCP6(S)-RA7C	—	2-327
		700〈560〉	16	—	273	50	8					
		420〈350〉	8	—	547	60	18					
		210〈175〉	4	—	1094	80	28					
		800〈640〉	24	—	182	20	3			RCP6(S)-RA7R	—	2-335
		560	16	—	273	50	8					
		420〈350〉	8	—	547	60	18					
		175	4	—	1094	80	28					
		600〈450〉	20	—	500	30	5		⊖24V	RCP6(S)-RA8C	—	2-329
		300〈250〉	10	—	1000	60	40					
		150	5	—	2000	100	70					
		400	20	—	500	30	5			RCP6(S)-RA8R	—	2-337
		200	10	—	1000	60	40					
		100	5	—	2000	100	70					
		1120 1080	16	—	48	7	1.5	WA	⊖24V ⊜100V～230V	RCP6(S)-RRA4C	—	2-339
		700 685	10	—	77	18	3					
		350 340	5	—	155	28	6					
		175 170	2.5	—	310	40	10					
		840	16	—	48	5	1			RCP6(S)-RRA4R	—	2-347
		610	10	—	77	13	2.5					
		350 340	5	—	155	28	5					
		175 170	2.5	—	310	40	10					
		800	20	—	56	6	1.5			RCP6(S)-RRA6□	—	2-341 2-349
		700	12	—	93	25	4					
		450	6	—	185	40	10					
		225 220	3	—	370	60	20					
		860〈640〉	24	—	182	20	3			RCP6(S)-RRA7C	—	2-343
		700〈560〉	16	—	273	50	8					
		420	8	—	547	60	18					
		210	4	—	1094	80	28					
		860〈640〉	24	—	182	20	3			RCP6(S)-RRA7R	—	2-351
		560	16	—	273	50	8					
		420〈350〉	8	—	547	60	18					
		175	4	—	1094	80	28					
		280 405 595〈450〉 585〈450〉 600〈450〉 520〈450〉 360 280 220	20	—	500	30	5		⊖24V	RCP6(S)-RRA8C	—	2-345
		280〈250〉 300〈250〉 260〈250〉 180 140 110	10	—	1000	60	40					
		150 130 90 70 55	5	—	2000	100	70					
		280 400 360 280 220	20	—	500	30	5			RCP6(S)-RRA8R	—	2-353
		200 180 140 110	10	—	1000	60	40					
		100 90 70 55	5	—	2000	100	70					
		700	16	—	48	4	—		⊖24V ⊜100V～230V	RCP6(S)-WRA10C	—	2-355
		525 490	10	—	77	14.5	—					
		350〈260〉 290〈260〉 240	5	—	155	28	5					
		175 145 120	2.5	—	310	40	10					
		700	16	—	48	4	—			RCP6(S)-WRA10R	—	2-363
		525 490	10	—	77	11.5	—					
		350〈260〉 290〈260〉 240	5	—	155	28	5					
		175〈150〉 145 120	2.5	—	310	40	10					
		800	20	—	56	7.5	—			RCP6(S)-WRA12C	—	2-357
		560	12	—	93	30	—					
		400〈340〉 375〈340〉	6	—	185	55	7.5					
		225〈200〉 220〈200〉 185	3	—	370	70	17.5					
		800	20	—	56	7.5	—			RCP6(S)-WRA12R	—	2-365
		560	12	—	93	30	—					
		400〈280〉 375〈280〉	6	—	185	55	7.5					
		225〈200〉 220〈200〉 185	3	—	370	70	17.5					
		630	24	—	182	25	—			RCP6(S)-WRA14C	—	2-359
		560	16	—	273	50	—					
		420〈210〉 395〈210〉	8	—	547	65	15					
		210〈130〉 195〈130〉	4	—	1094	85	25					
		630	24	—	182	25	—			RCP6(S)-WRA14R	—	2-367
		560	16	—	273	50	—					
		350〈210〉	8	—	547	65	15					
		175〈130〉	4	—	1094	85	25					
		280 405 450 400 295 225 180	20	—	500	30	—		⊖24V	RCP6(S)-WRA16C	—	2-361
		240〈200〉 230〈200〉 195 145 110 90	10	—	1000	60	36.5					
		130〈100〉 115〈100〉 95 70 55 45	5	—	2000	100	70					
		280 405 420 400 295 225 180	20	—	500	30	—			RCP6(S)-WRA16R	—	2-369
		240〈180〉 230〈180〉 195 145 110 90	10	—	1000	60	34.5					
		120〈100〉 115〈100〉 95 70 55 45	5	—	2000	100	63					

※〈 〉内は垂直使用の場合

WA = バッテリレスアブソ

⊖=DC(直流) ⊜=AC(交流)

性能(スペック)確認

ロッドタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合 25mm / 50 / 100 / 150 / 200 / 250 / 300 / 400 / 500 / 600 / 700 / 800	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCかRが入ります。		掲載ページ
RCP5		1120 / 1080	16	—	48	6	1.5			RCP5-RA4C	—	2-371
		700 / 685	10	—	77	15	2.5					
		350 / 340	5	—	155	28	5					
		175 / 170	2.5	—	310	40	10					
		840	16	—	48	5	1			RCP5-RA4R	—	2-381
		610	10	—	77	12	2.5					
		350 / 340	5	—	155	25	5					
		175 / 170	2.5	—	310	40	10					
		800	20	—	56	6	1.5		⊖24V ≂100V～≂230V	RCP5-RA6□	—	2-373 2-383
		700	12	—	93	25	4					
		450	6	—	185	40	10					
		225 / 220	3	—	370	60	20					
		800〈600〉	24	—	182	20	3			RCP5-RA7C	—	2-375
		700〈560〉	16	—	273	50	8					
		420	8	—	547	60	18					
		210	4	—	1094	80	28	WA				
		800〈600〉	24	—	182	20	3			RCP5-RA7R	—	2-385
		560	16	—	273	50	8					
		420〈350〉	8	—	547	60	18					
		175	4	—	1094	80	28					
		280 / 405 / 505〈450〉 / 585〈450〉 / 600〈450〉 / 520〈450〉 / 360 / 280 / 220	20	—	500	30	5			RCP5-RA8C	—	2-377
		280〈250〉 / 300〈250〉 / 260〈250〉 / 180 / 140 / 110	10	—	1000	60	40					
		150 / 130 / 90 / 70 / 55	5	—	2000	100	70					
		280 / 400 / 360 / 280 / 220	20	—	500	30	5			RCP5-RA8R	—	2-387
		200 / 180 / 140 / 110	10	—	1000	60	40					
		100 / 90 / 70 / 55	5	—	2000	100	70					
		117 / 167 / 200〈167〉 / 250〈167〉 / 200〈167〉 / 160 / 120	10	—	1500	80	80		⊖24V	RCP5-RA10C	—	2-379
		83 / 125 / 90 / 70 / 55 / 45	5	—	3000	150	100					
		63 / 50 / 40 / 30	2.5	—	6000	300	150					
		117 / 160〈140〉 / 200〈140〉 / 160〈140〉 / 120	10	—	1500	80	80			RCP5-RA10R	—	2-389
		83 / 100 / 90 / 70 / 55 / 45	5	—	3000	150	100					
		50 / 40 / 30	2.5	—	6000	300	150					
RCP4		1120	16	—	36	6	1.5			RCP4-RA3C	—	2-391
		700	10	—	57	12	2.5					
		350	5	—	114	24	5					
		175	2.5	—	229	36	10					
		1120	16	—	36	5	1			RCP4-RA3R	—	2-397
		700	10	—	57	12	2.5					
		350	5	—	114	24	5					
		175	2.5	—	229	36	10					
		800	20	—	56	6	1.5			RCP4-RA5□	—	2-393 2-399
		700	12	—	93	25	4					
		450	6	—	185	40	10					
		225	3	—	370	60	20					
		800	20	—	56	6	1.5		⊖24V ≂100V～≂230V	RCP4-RA5□(高推力)	—	
		700	12	—	93	25	4					
		450	6	—	185	40	10	I				
		80	3	—	750	—	35					
		800〈600〉	24	—	182	20	3			RCP4-RA6C	—	2-395
		700〈560〉	16	—	273	50	8					
		420	8	—	547	60	18					
		210	4	—	1094	80	28					
		800〈600〉	24	—	182	20	3			RCP4-RA6C(高推力)	—	
		700〈560〉	16	—	273	50	8					
		420	8	—	547	60	18					
		90	4	—	1106	—	55					
		800〈600〉	24	—	182	20	3			RCP4-RA6R	—	2-401
		560	16	—	273	50	8					
		420〈350〉	8	—	547	60	18					
		175	4	—	1094	80	28					

※〈 〉内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル　WA = バッテリレスアブソ

⊖=DC(直流)　≂=AC(交流)

ロッドタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCかRが入ります。		掲載ページ
RCP3		180 200	4	—	23.1~35.7	1	0.325	I	⊖24V ≂100V~230V	RCP3-RA2A□ (高推力/ボールネジ)	—	2-403 2-407
		100	2	—	46.2~70.6	2	0.625					
		50	1	—	92.4~142.9	4	1.25					
		180 200	4	—	12.6~20.9	0.5	0.2			RCP3-RA2A□ (標準/ボールネジ)	—	
		100	2	—	25.2~42.0	1	0.375					
		50	1	—	50.4~82.8	2	0.75					
		180 200	4	—	6.6~16.1	0.25	0.125			RCP3-RA2A□ (標準/すべりネジ)	—	
		100	2	—	13.2~28.3	0.5	0.25					
		50	1	—	26.4~39.5	1	0.5					
		180 280 300	6	—	15.4~24.1	1	0.325			RCP3-RA2B□ (高推力/ボールネジ)	—	2-405 2-409
		180 200	4	—	23.1~35.7	2	0.625					
		100	2	—	46.2~70.6	4	1.25					
		50	1	—	92.4~142.9	8	2.5					
		180 280 300	6	—	6.3~14.3	0.5	0.2			RCP3-RA2B□ (標準/ボールネジ)	—	
		180 200	4	—	12.6~20.9	1	0.375					
		100	2	—	25.2~42.0	2	0.75					
		50	1	—	50.4~82.8	4	1.5					
		180 280 300	6	—	4.4~11.9	0.25	0.125			RCP3-RA2B□ (標準/すべりネジ)	—	
		180 200	4	—	6.6~16.1	0.5	0.25					
		100	2	—	13.2~28.3	1	0.5					

I = インクリメンタル　⊖=DC(直流) ≂=AC(交流)

ロッドタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCかRが入ります。		掲載ページ
RCP2		25	1	—	100	7	2.5	I	⊖24V ≂100V~230V	RCP2-RA2C	—	2-411
		187	5	—	73.5	15	6			RCP2-RA3C	—	2-413
		114	2.5	—	156.8	30	10					
		250	5	—	112	25	9			RCP2-SRA4R	—	2-421
		125	2.5	—	224	35	15					
		250	5	—	112	24	8			RCP2-SRGS4R	—	2-423
		125	2.5	—	224	35	15					
		250	5	—	112	24	8			RCP2-SRGD4R	—	2-425
		125	2.5	—	224	35	15					
		300	10	—	1000	60	40			RCP2-RA8□	—	2-415 2-417
		150	5	—	2000	100	70					
		250〈167〉	10	—	1500	80	80			RCP2-RA10C	—	2-419
		125	5	—	3000	150	100					
		63	2.5	—	6000	300	150					

※〈 〉内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル　⊖=DC(直流) ≂=AC(交流)

ロッドタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格		掲載ページ
RCD		300	2	4.2	2.6~5.98	0.7	0.3	I	⊖24V	RCD-RA1DA	—	2-427
RCA2		200	4	42.7	—	0.75	0.25	I	⊖24V	RCA2-RN3NA (ボールネジ)	—	2-429
		100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50	1	170.9	—	3	1					
		200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-RN3NA (すべりネジ)	—	
		100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50	1	100.5	—	1	0.5					
		270〈220〉 300	6	33.8	—	2	0.5			RCA2-RN4NA (ボールネジ)	—	2-431
		200	4	50.7	—	3	0.75					
		100	2	101.5	—	6	1.5					
		220 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-RN4NA (すべりネジ)	—	
		200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100	2	59.7	—	1	0.5					
		200	4	42.7	—	0.75	0.25			RCA2-RP3NA (ボールネジ)	—	2-433
		100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50	1	170.9	—	3	1					
		200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-RP3NA (すべりネジ)	—	
		100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50	1	100.5	—	1	0.5					
		270〈220〉 300	6	33.8	—	2	0.5			RCA2-RP4NA (ボールネジ)	—	2-435
		200	4	50.7	—	3	0.75					
		100	2	101.5	—	6	1.5					
		220 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-RP4NA (すべりネジ)	—	
		200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100	2	59.7	—	1	0.5					

※〈 〉内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル　⊖=DC(直流)

性能(スペック)確認

ロッドタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCかRが入ります。		掲載ページ
RCA2		25mm 30 50 75 100 150 200 250 300										
		200	4	42.7	—	0.75	0.25			RCA2-GS3NA (ボールネジ)	—	2-437
		100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50	1	170.9	—	3	1					
		200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-GS3NA (すべりネジ)	—	
		100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50	1	100.5	—	1	0.5					
		270〈220〉 300	6	33.8	—	2	0.5			RCA2-GS4NA (ボールネジ)	—	2-439
		200	4	50.7	—	3	0.75					
		100	2	101.5	—	6	1.5					
		220 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-GS4NA (すべりネジ)	—	
		200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100	2	59.7	—	1	0.5					
		200	4	42.7	—	0.75	0.25			RCA2-GD3NA (ボールネジ)	—	2-441
		100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50	1	170.9	—	3	1					
		200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-GD3NA (すべりネジ)	—	
		100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50	1	100.5	—	1	0.5					
		270〈220〉 300	6	33.8	—	2	0.5	I	⊖24V	RCA2-GD4NA (ボールネジ)	—	2-443
		200	4	50.7	—	3	0.75					
		100	2	101.5	—	6	1.5					
		220 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-GD4NA (すべりネジ)	—	
		200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100	2	59.7	—	1	0.5					
		200 200	4	42.7	—	0.75	0.25			RCA2-SD3NA (ボールネジ)	—	2-445
		100 100	2	85.5	—	1.5	0.5					
		50 50	1	170.9	—	3	1					
		200 200	4	25.1	—	0.25	0.125			RCA2-SD3NA (すべりネジ)	—	
		100 100	2	50.3	—	0.5	0.25					
		50 50	1	100.5	—	1	0.5					
		240〈200〉 300	6	33.8	—	2	0.5			RCA2-SD4NA (ボールネジ)	—	2-447
		200 200	4	50.7	—	3	0.75					
		100 100	2	101.5	—	6	1.5					
		200 300	6	19.9	—	0.25	0.125			RCA2-SD4NA (すべりネジ)	—	
		200 200	4	29.8	—	0.5	0.25					
		100 100	2	59.7	—	1	0.5					
RCA		500	10	36.2	—	4	1.5			RCA-RA3□	—	2-449 2-453 2-457
		250	5	72.4	—	9	3	I				
		125	2.5	144.8	—	18	6.5					
		600	12	18.9	—	3	1			RCA-RA4□ (20W)	—	2-451 2-455 2-459
		300	6	37.7	—	6	2					
		150	3	75.4	—	12	4	I				
		600	12	28.3	—	4	1.5	A		RCA-RA4□ (30W)	—	
		300	6	56.6	—	9	3					
		150	3	113.1	—	18	6.5					
		250	5	41	—	9	3			RCA-SRA4R	—	2-461
		125	2.5	81	—	18	6.5					
		500	10	36.2	—	4	1.2	I		RCA-RGS3□	—	2-463 2-467
		250	5	72.4	—	9	2.7					
		125	2.5	144.8	—	18	6.2					
		600	12	18.9	—	3	0.5			RCA-RGS4□ (20W)	—	2-465 2-469
		300	6	37.7	—	6	1.5		⊖24V			
		150	3	75.4	—	12	3.5	I				
		600	12	28.3	—	4	1	A		RCA-RGS4□ (30W)	—	
		300	6	56.6	—	9	2.5					
		150	3	113.1	—	18	6					
		250	5	41	—	9	2			RCA-SRG□4R	—	2-471 2-485
		125	2.5	81	—	18	5.5					
		500	10	36.2	—	4	1.2	I		RCA-RGD3□	—	2-473 2-477 2-481
		250	5	72.4	—	9	2.7					
		125	2.5	144.8	—	18	6.2					
		600	12	18.9	—	3	0.5			RCA-RGD4□ (20W)	—	2-475 2-479 2-483
		300	6	37.7	—	6	1.5					
		150	3	75.4	—	12	3.5	I				
		600	12	28.3	—	4	1	A		RCA-RGD4□ (30W)	—	
		300	6	56.6	—	9	2.5					
		150	3	113.1	—	18	6					

※〈 〉内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル　A = アブソリュート

⊖=DC(直流)

ロッドタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力(N)	最大押付力(N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCかRが入ります。		掲載ページ
RCS2		50mm / 75 / 100 / 150 / 200 / 250 / 300 / 400 / 500										
		280〈230〉 380〈330〉	10	89	—	5	1.5			RCS2-R□5N	—	2-487 2-489
		250〈230〉 250	5	178	—	10	3					
		125	2.5	356	—	20	6	I				
		280〈230〉 380〈330〉	10	89	—	5	1.5	A		RCS2-G□5N	—	2-491 2-493
		250〈230〉 250	5	178	—	10	3					
		125	2.5	356	—	20	6					
		280〈230〉 380〈330〉	10	89	—	5	1.5			RCS2-SD5N	—	2-495
		250〈230〉 250	5	178	—	10	3	I				
		125	2.5	356	—	20	6					
		600	12	18.9	—	3	1			RCS2-RA4□ (20W)	—	2-497 2-501 2-505
		300	6	37.7	—	6	2					
		150	3	75.4	—	12	4	I				
		600	12	28.3	—	4	1.5	A		RCS2-RA4□ (30W)	—	
		300	6	56.6	—	9	3		100V 200V			
		150	3	113.1	—	18	6.5					
		800 755	16	63.8	—	12	2			RCS2-RA5□ (60W)	—	2-499 2-507
		400 377	8	127.5	—	25	5					
		200 188	4	255.1	—	50	11.5	WA				
		800 755	16	105.8	—	15	3.5			RCS2-RA5C (100W)	—	2-499
		400 377	8	212.7	—	30	9					
		200 188	4	424.3	—	60	18					
		800	16	63	—	5	2			RCS2-SRA7BD (60W)	—	2-503
		400	8	127	—	10	5					
		200	4	254	—	20	10					
		800	16	103	—	10	3.5			RCS2-SRA7BD (100W)	—	
		400	8	207	—	22	9	I				
		200	4	414	—	40	19.5					
		800	16	157	—	15	6.5			RCS2-SRA7BD (150W)	—	
		400	8	314	—	35	14.5					
		200	4	628	—	55	22.5					
		85 120 125	2.5	5106	9800	400	200	I	200V	RCS2-RA13R	—	2-509
		62	1.25	10211	19600	500	300	A				
		600	12	18.9	—	3	0.5			RCS2-RGS4□ (20W)	—	2-511 2-515
		300	6	37.7	—	6	1.5					
		150	3	75.4	—	12	3.5	I				
		600	12	28.3	—	4	1	A		RCS2-RGS4□ (30W)	—	
		300	6	56.6	—	9	2.5					
		150	3	113.1	—	18	6					
		800 755	16	63.8	—	12	1.3			RCS2-RGS5C (60W)	—	2-513
		400 377	8	127.5	—	25	4.3					
		200 188	4	255.1	—	50	10.8	WA				
		800 755	16	105.8	—	15	2.8			RCS2-RGS5C (100W)	—	
		400 377	8	212.7	—	30	8.3					
		200 188	4	424.3	—	60	17.3					
		800	16	63	—	5	1.5			RCS2-SRGS7BD (60W)	—	2-517
		400	8	127	—	10	4.5					
		200	4	254	—	20	9.5					
		800	16	103	—	10	3			RCS2-SRGS7BD (100W)	—	
		400	8	207	—	22	8.5	I				
		200	4	414	—	40	19					
		800	16	157	—	15	6			RCS2-SRGS7BD (150W)	—	
		400	8	314	—	35	14					
		200	4	628	—	55	22		100V 200V			
		600	12	18.9	—	3	0.5			RCS2-RGD4□ (20W)	—	2-519 2-523 2-527
		300	6	37.7	—	6	1.5					
		150	3	75.4	—	12	3.5	I				
		600	12	28.3	—	4	1	A		RCS2-RGD4□ (30W)	—	
		300	6	56.6	—	9	2.5					
		150	3	113.1	—	18	6					
		800 755	16	63.8	—	12	1.3			RCS2-RGD5C (60W)	—	2-521
		400 377	8	127.5	—	25	4.3					
		200 188	4	255.1	—	50	10.8	WA				
		800 755	16	105.8	—	15	2.8			RCS2-RGD5C (100W)	—	
		400 377	8	212.7	—	30	8.3					
		200 188	4	424.3	—	60	17.3					
		800	16	63	—	5	1			RCS2-SRGD7BD (60W)	—	2-525
		400	8	127	—	10	4					
		200	4	254	—	20	9					
		800	16	103	—	10	2.5			RCS2-SRGD7BD (100W)	—	
		400	8	207	—	22	8	I				
		200	4	414	—	40	18.5					
		800	16	157	—	15	5.5			RCS2-SRGS7BD (150W)	—	
		400	8	314	—	35	13.5					
		200	4	628	—	55	21.5					

※〈 〉内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル　A = アブソリュート　WA = バッテリレスアブソ

= AC(交流)

RCP6(S)-RA4C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅40mm | 24v パルスモータ

■型式項目

□ — RA4C — WA — 35P — □ — □ — □ — □ — □

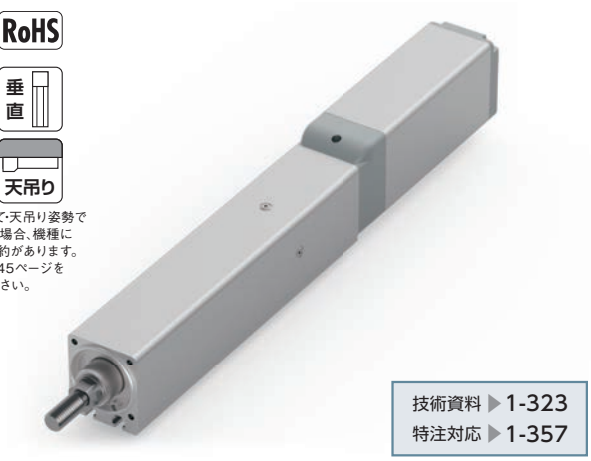
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 200:200mm (50mm毎)	[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S] SE : SIOタイプ	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

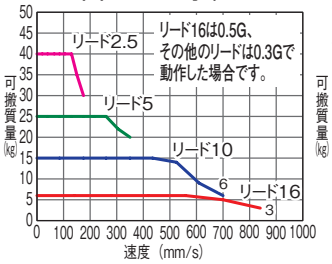
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-433ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

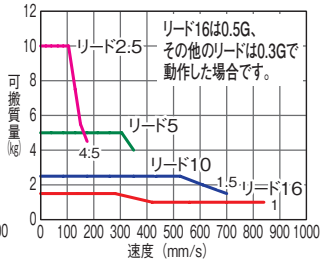
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RA4C 水平

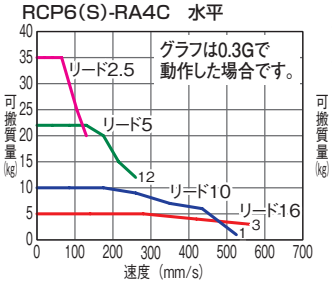


RCP6(S)-RA4C 垂直

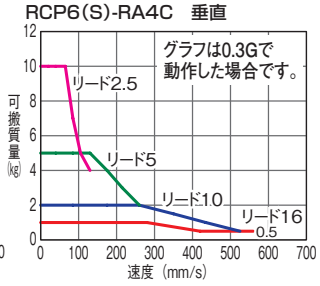


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RA4C 水平



RCP6(S)-RA4C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	6	1.5	48	50~200 (50mm毎)
		高出力無効	5	1		
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	2.5	77	
		高出力無効	10	2		
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	
		高出力無効	22	5		
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	35	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~200 (50mm毎)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	700
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	150	–	–
100	–	–	200	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

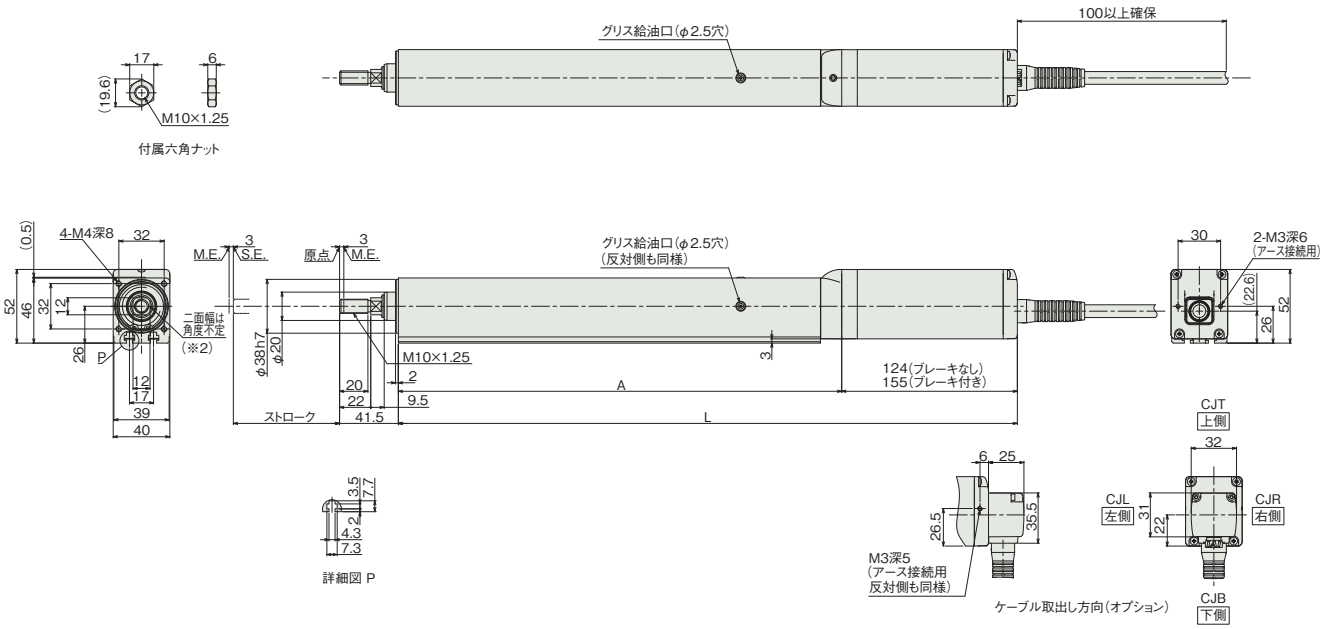
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N•m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

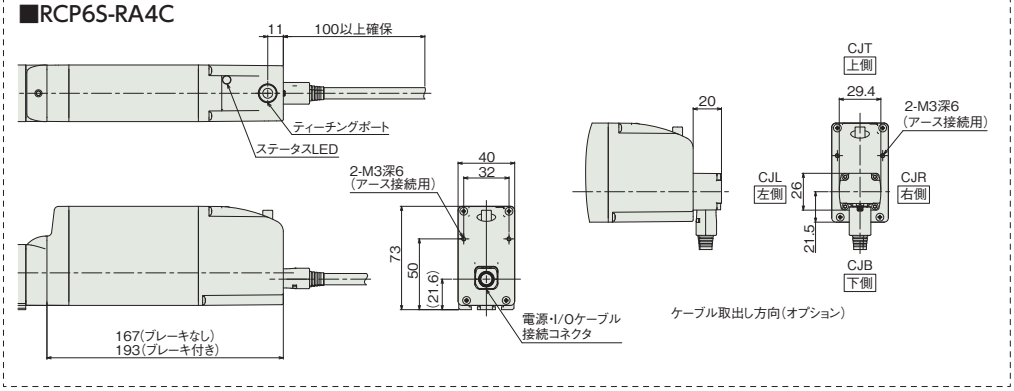
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA4C



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200
L	RCP6	ブレーキ無	287	337	387	437
		ブレーキ有	318	368	418	468
	RCP6S	ブレーキ無	330	380	430	480
		ブレーキ有	356	406	456	506
A			163	213	263	313
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	1.4	1.6	1.7	1.9
		ブレーキ有	1.5	1.7	1.9	2.1
	RCP6S	ブレーキ無	1.6	1.8	1.9	2.1
		ブレーキ有	1.7	1.9	2.1	2.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RA6C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 58mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RA6C — WA — 42P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

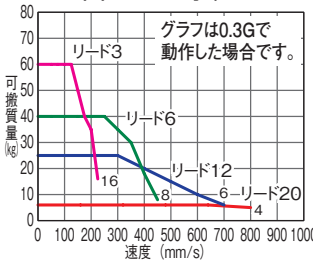
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-433ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

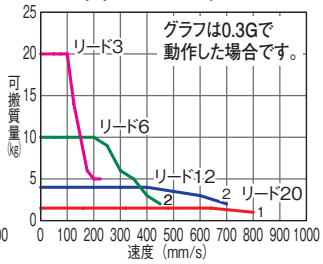
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RA6C 水平

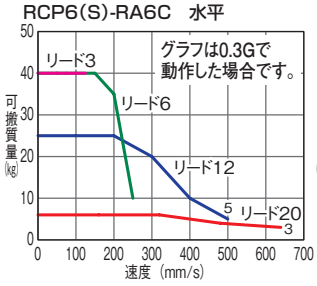


RCP6(S)-RA6C 垂直

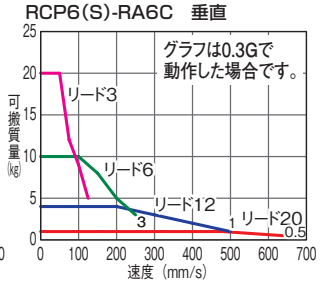


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RA6C 水平



RCP6(S)-RA6C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	50~300 (50mm毎)
		高出力無効	6	1		
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効	25	4		
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効	40	10		
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40	20		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300 (50mm毎)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

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 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

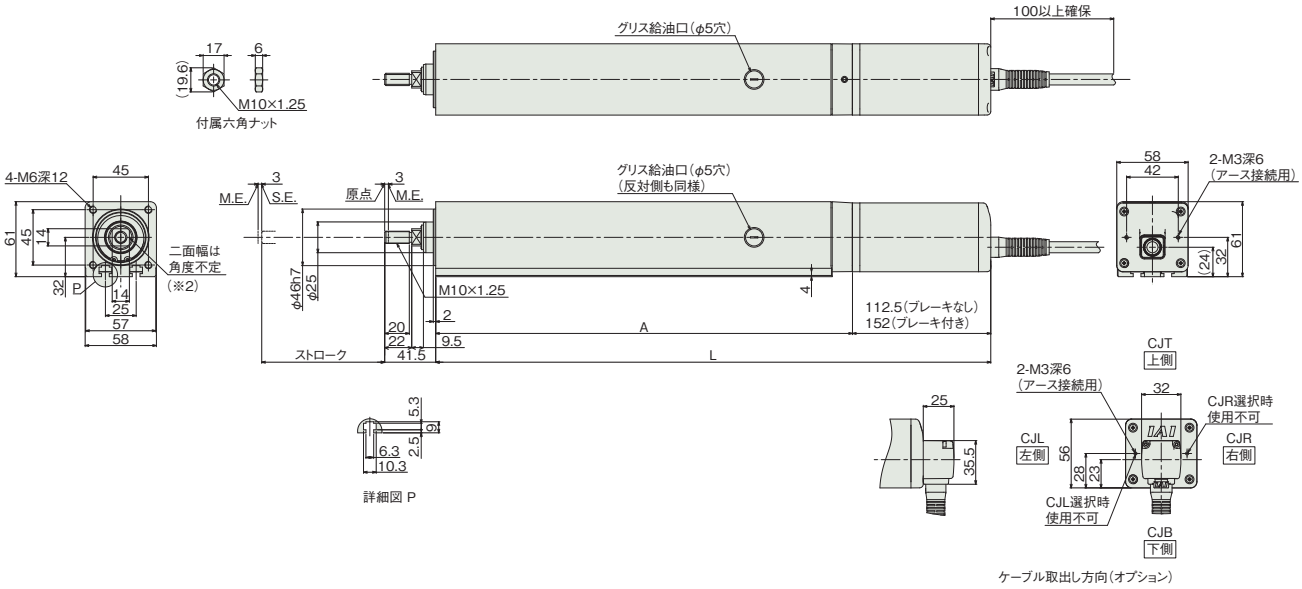
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N•m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

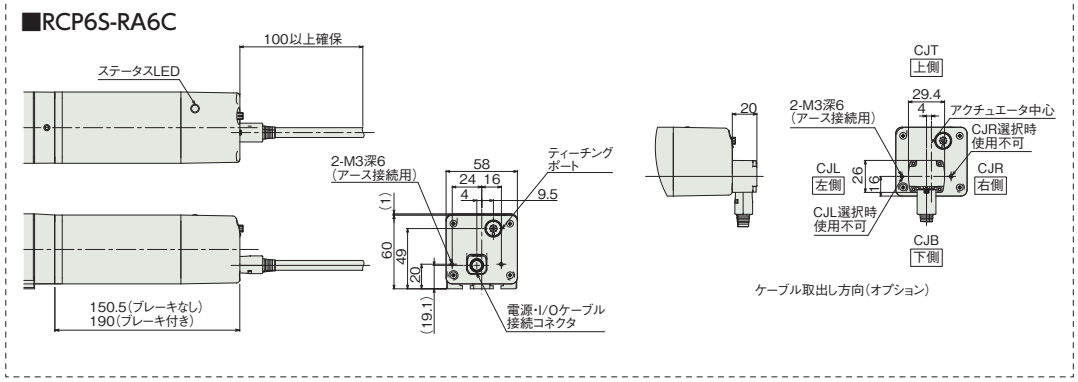
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA6C



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	RCP6	ブレーキ無	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
		ブレーキ有	341	391	441	491	541	591
	RCP6S	ブレーキ無	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5
		ブレーキ有	379	429	479	529	579	629
A			189	239	289	339	389	439
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	2.5	2.9	3.3	3.6	4.0	4.4
		ブレーキ有	2.7	3.1	3.5	3.9	4.3	4.7
	RCP6S	ブレーキ無	2.6	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6
		ブレーキ有	2.9	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, MODBUS, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RA7C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 70mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RA7C — WA — 56P — □ — □ — □ — □ — □

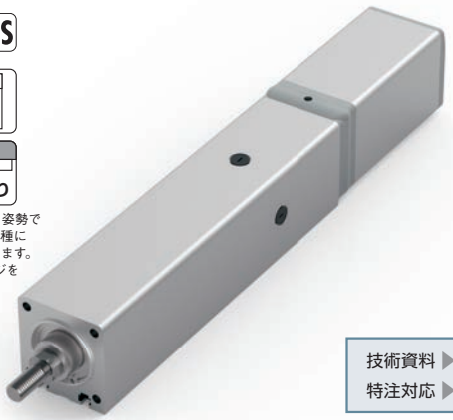
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

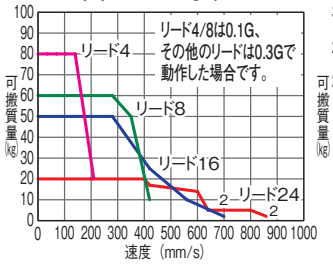
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-433ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

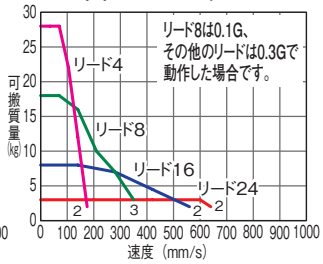
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RA7C 水平

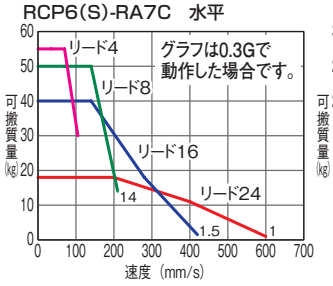


RCP6(S)-RA7C 垂直

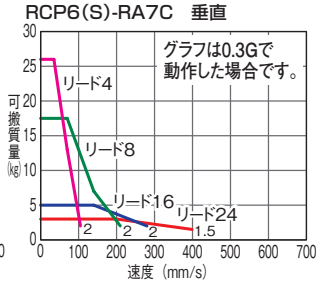


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RA7C 水平



RCP6(S)-RA7C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	50~300 (50mm毎)
		高出力無効	18	3		
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50	17.5		
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300 (50mm毎)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	210<175>
	高出力無効	105

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

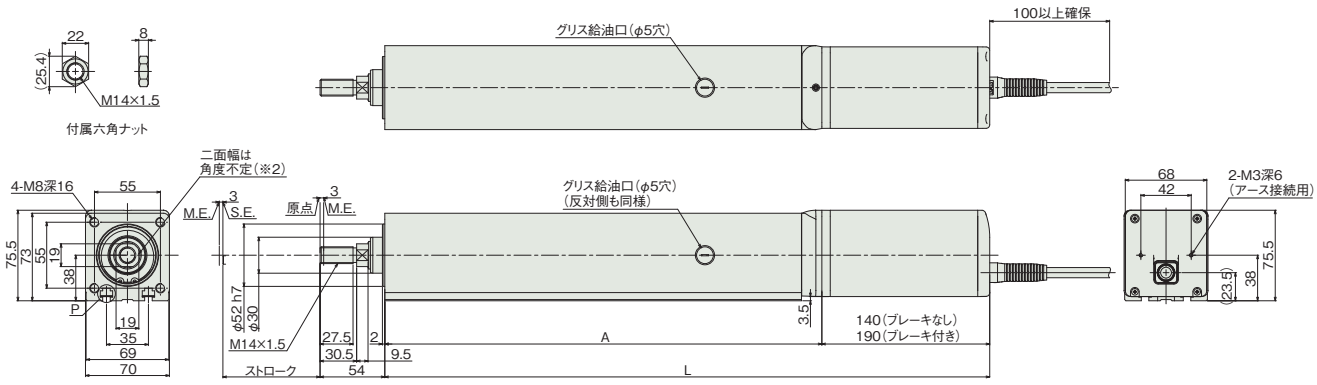
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N•m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

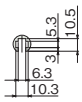
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

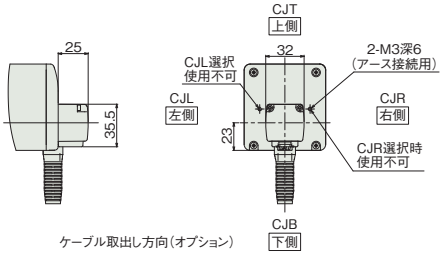
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



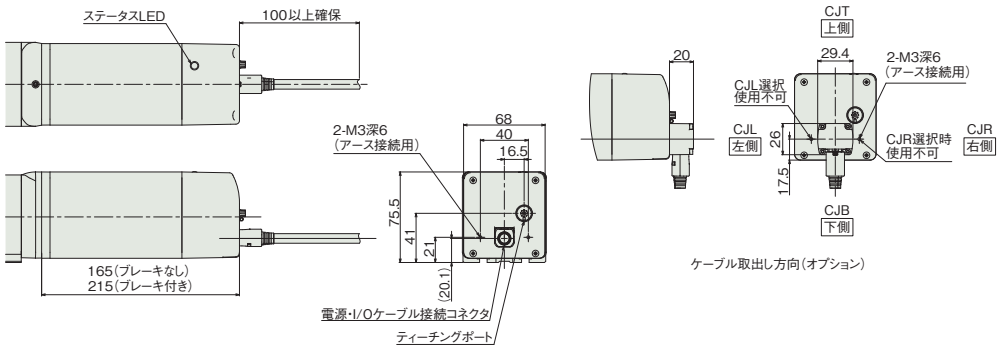


詳細図 P



ケーブル取出し方向(オプション)

■RCP6S-RA7C



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	RCP6	ブレーキ無	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
		ブレーキ有	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5
	RCP6S	ブレーキ無	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5
		ブレーキ有	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5
A			214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	4.5	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3
		ブレーキ有	4.9	5.5	6.0	6.6	7.2	7.7
	RCP6S	ブレーキ無	4.7	5.2	5.8	6.3	6.9	7.5
		ブレーキ有	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RA8C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 85mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RA8C — WA — 60P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

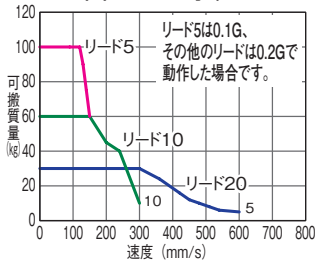
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-433ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
(6)垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

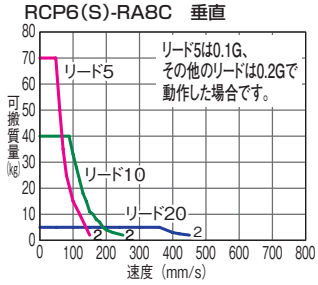
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-RA8C 水平



RCP6(S)-RA8C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	600 <450>
10	300 <250>
5	150

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

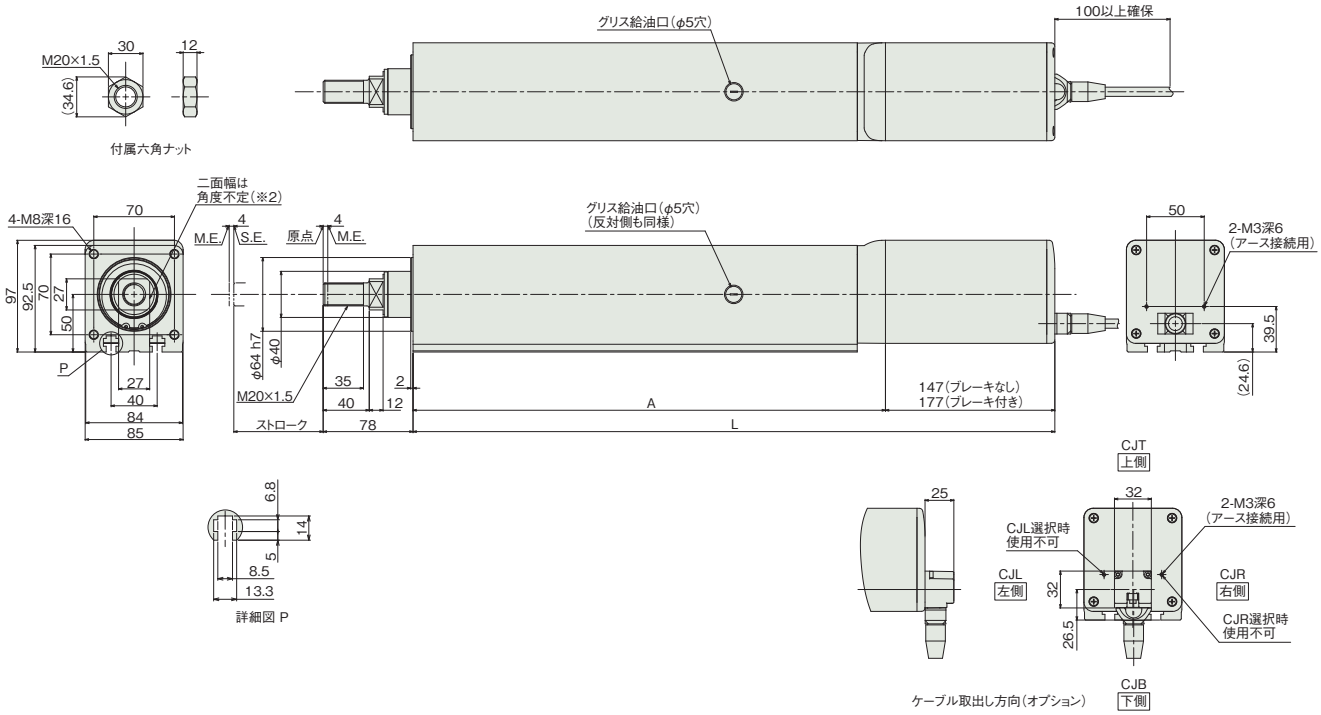
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

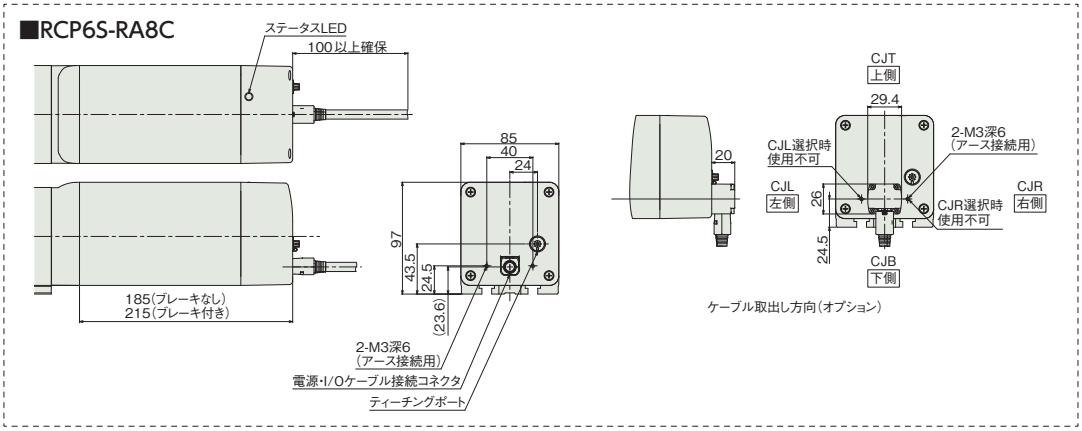
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA8C



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	RCP6	ブレーキ無	407	457	507	557	607	657
		ブレーキ有	437	487	537	587	637	687
	RCP6S	ブレーキ無	445	495	545	595	645	695
		ブレーキ有	475	525	575	625	675	725
A			260	310	360	410	460	510
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	7.8	8.6	9.5	10.3	11.1	11.9
		ブレーキ有	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5
	RCP6S	ブレーキ無	8.1	9.0	9.8	10.6	11.4	12.3
		ブレーキ有	8.7	9.5	10.4	11.2	12.0	12.8

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP6(S)-RA4R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅40mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RA4R — WA — 35P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 200:200mm (50mm毎)	[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S] SE : SIOタイプ	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ モータ折返し方向は、ML/MR/MT いずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

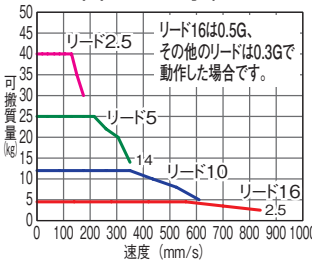
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-435ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

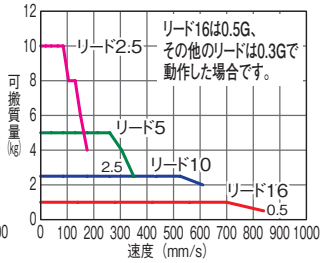
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RA4R 水平

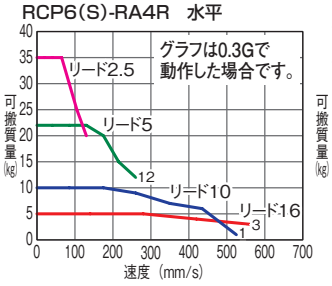


RCP6(S)-RA4R 垂直

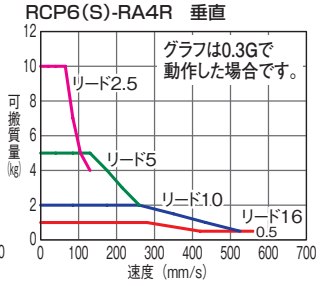


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RA4R 水平



RCP6(S)-RA4R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	5	1	48	50~200 (50mm毎)
		高出力無効	5	1		
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	2.5	77	
		高出力無効	10	2		
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	25	5	155	
		高出力無効	22	5		
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	35	10		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~200 (50mm毎)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	610
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/O タイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	150	–	–
100	–	–	200	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
モータ上折返し仕様	MT	→ 2-627	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

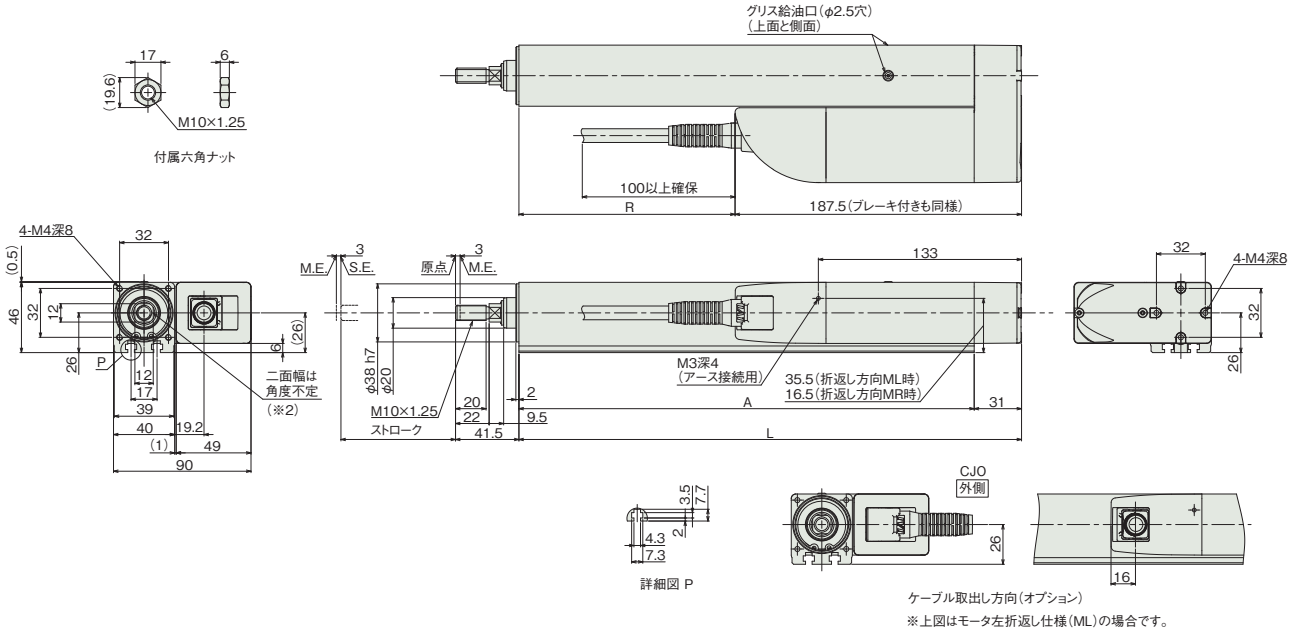
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N•m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

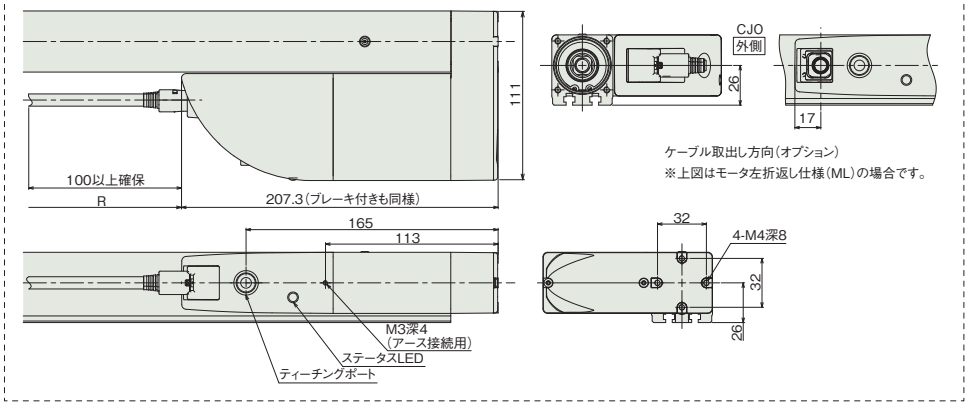
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA4R



注記
※　図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200
L			179	229	279	329
A			148	198	248	298
R	RCP6		-8.5	41.5	91.5	141.5
	RCP6S		-28.3	21.7	71.7	121.7
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	1.5	1.7	1.9	2.1
		ブレーキ有	1.6	1.8	2	2.2
	RCP6S	ブレーキ無	1.6	1.8	2	2.2
		ブレーキ有	1.7	1.9	2.1	2.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, Ethernet, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RA6R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 58mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RA6R — WA — 42P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MR/MTいずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

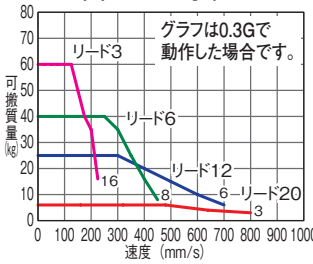
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-435ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

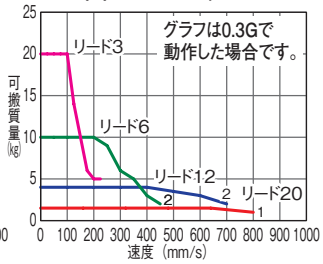
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RA6R 水平

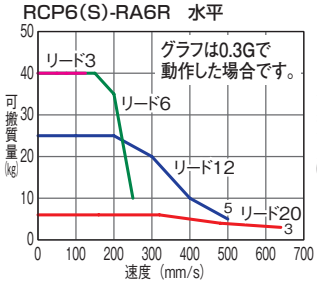


RCP6(S)-RA6R 垂直

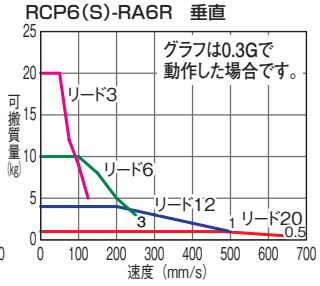


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RA6R 水平



RCP6(S)-RA6R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	50~300 (50mm毎)
		高出力無効	6	1		
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効	25	4		
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効	40	10		
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40	20		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300 (50mm毎)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

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 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
モータ上折返し仕様	MT	→ 2-627	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

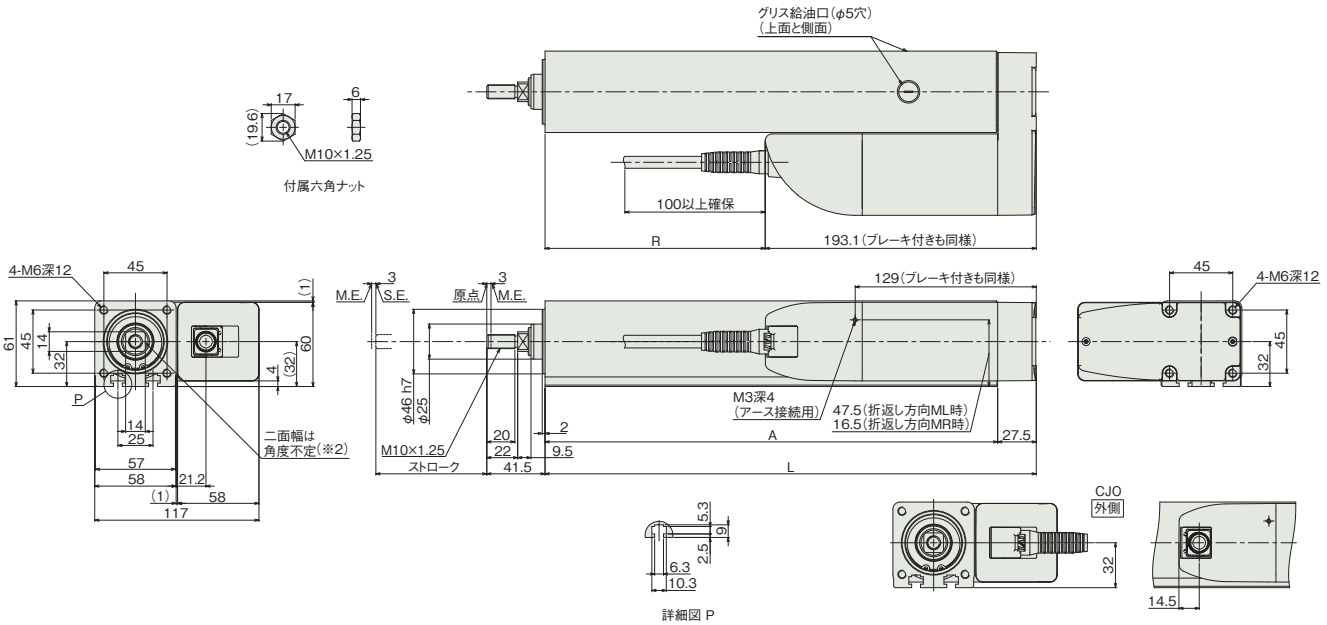
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N•m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

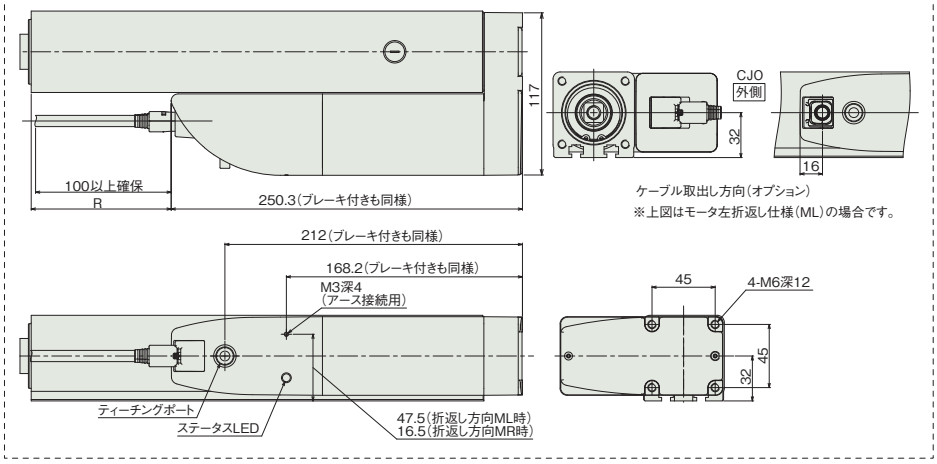
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



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

■RCP6S-RA6R



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

注記
※　図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300
L			200	250	300	350	400	450
A			172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
R	RCP6		6.9	56.9	106.9	156.9	206.9	256.9
	RCP6S		-50.3	-0.3	49.7	99.7	149.7	199.7
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
		ブレーキ有	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
	RCP6S	ブレーキ無	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
		ブレーキ有	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6	5.0

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RA7R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 70mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RA7R — WA — 56P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MR/MTいずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

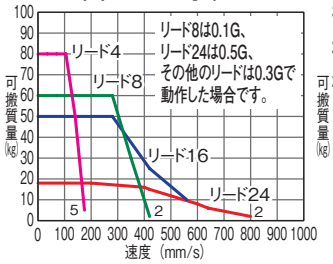
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-435ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

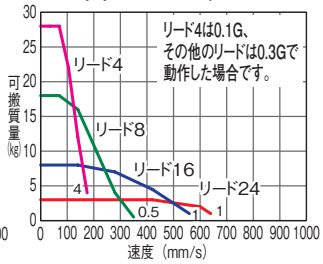
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RA7R 水平

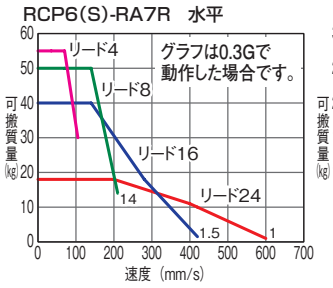


RCP6(S)-RA7R 垂直

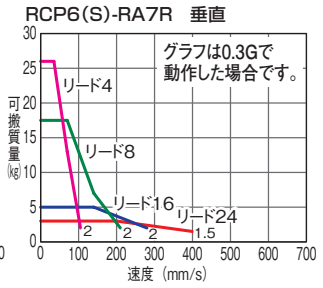


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RA7R 水平



RCP6(S)-RA7R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	50~300 (50mm毎)
		高出力無効	18	3		
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50	17.5		
RCP6(S)-RA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300 (50mm毎)
24	高出力有効	800<640>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	105

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
モータ上折返し仕様	MT	→ 2-627	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

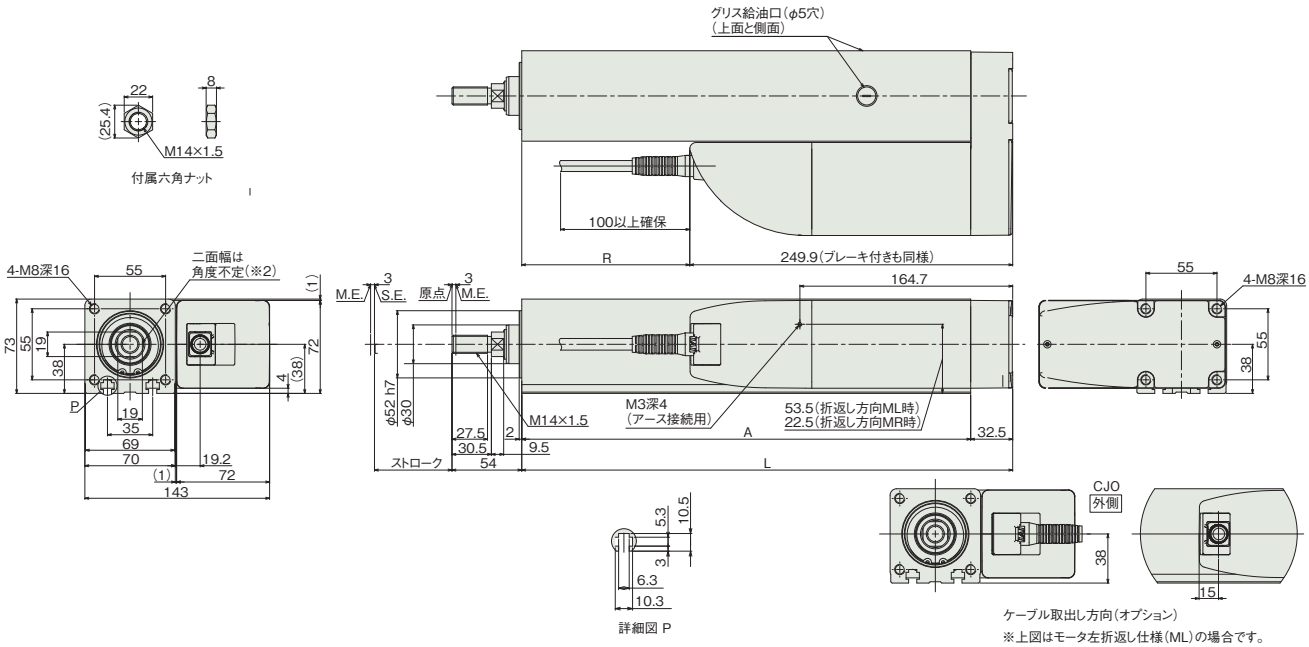
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N•m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

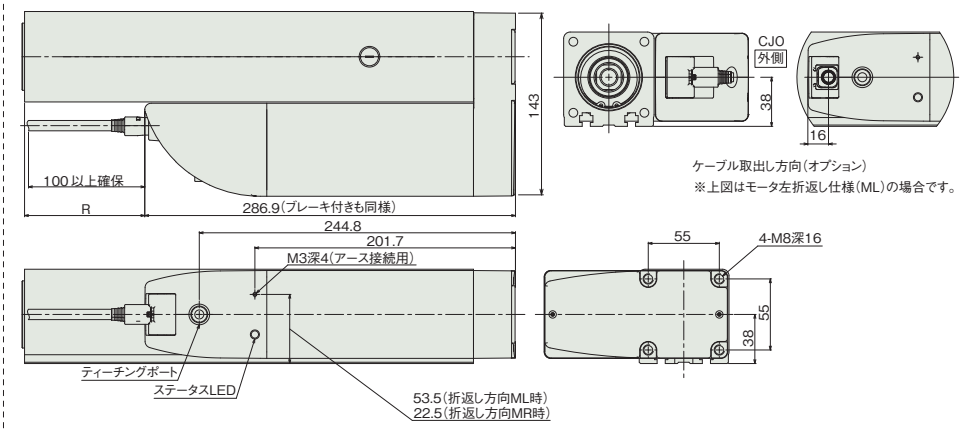
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA7R



注記
※　図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300
L			230	280	330	380	430	480
A			197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	RCP6		-19.9	30.1	80.1	130.1	180.1	230.1
	RCP6S		-56.9	-6.9	43.1	93.1	143.1	193.1
質量（kg）	RCP6	ブレーキ無	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1
		ブレーキ有	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6	8.2
	RCP6S	ブレーキ無	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6	8.1
		ブレーキ有	5.3	5.9	6.5	7.1	7.7	8.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP Compo Net SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RA8R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 85mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RA8R — WA — 60P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MR/MTいずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

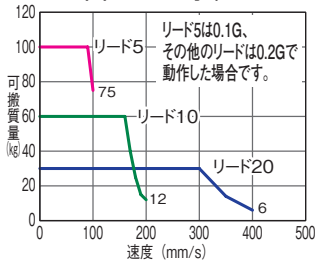
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-435ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
(6)垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

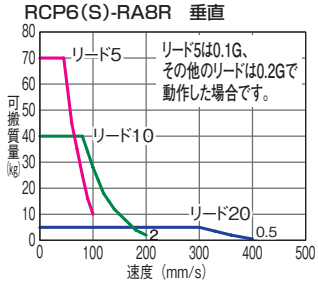
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-RA8R 水平



RCP6(S)-RA8R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	
RCP6(S)-RA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	50~300 (50mm毎)
20	400
10	200
5	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

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 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
モータ上折返し仕様	MT	→ 2-627	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

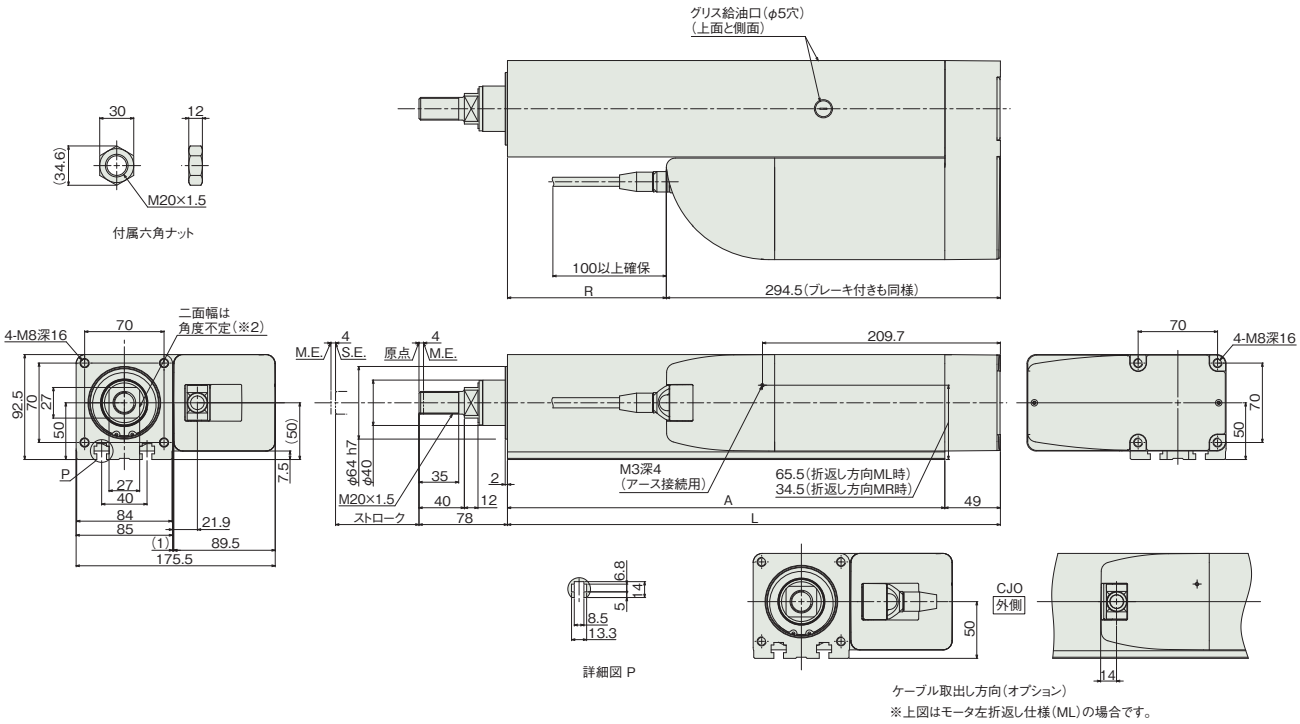
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

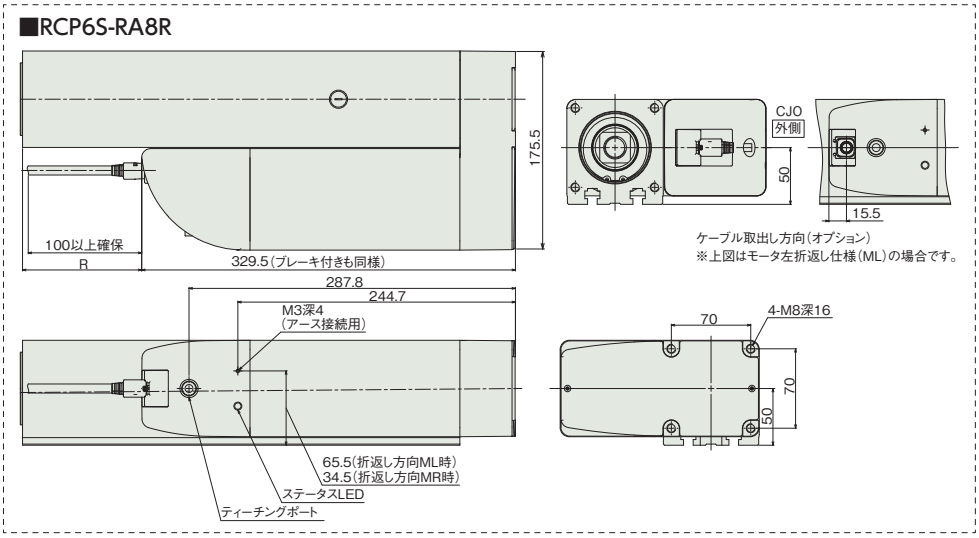
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6S-RA8R



注記
※ 図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300
L			284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
A			235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
R	RCP6		-10	40	90	140	190	240
	RCP6S		-45	5	55	105	155	205
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	9.0	9.9	10.8	11.7	12.6	13.5
		ブレーキ有	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8	13.7
	RCP6S	ブレーキ無	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8	13.7
		ブレーキ有	9.4	10.3	11.2	12.1	13.0	13.9

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP6(S)-RRA4C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA4C — WA — 35P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	60:60mm ~ 410:410mm (50mm毎)	[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S] SE : SIOタイプ	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

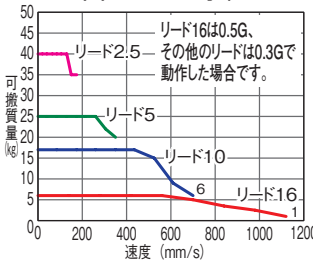
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-425ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

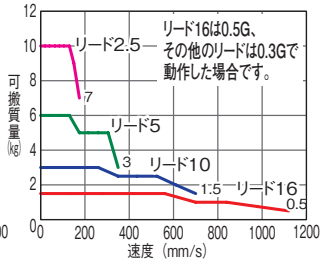
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RRA4C 水平

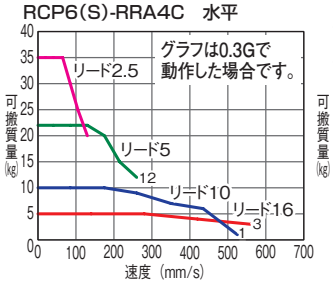


RCP6(S)-RRA4C 垂直

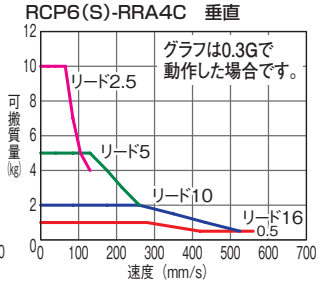


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RRA4C 水平



RCP6(S)-RRA4C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	48	60~410 (50mm毎)
		高出力無効	5	1		
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	18	3	77	
		高出力無効	10	2		
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	6	155	
		高出力無効	22	5		
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	35	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	1120	1080
	高出力無効	560	
10	高出力有効	700	685
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
60	–	–	260	–	–
110	–	–	310	–	–
160	–	–	360	–	–
210	–	–	410	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ 2-617	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ 2-626	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

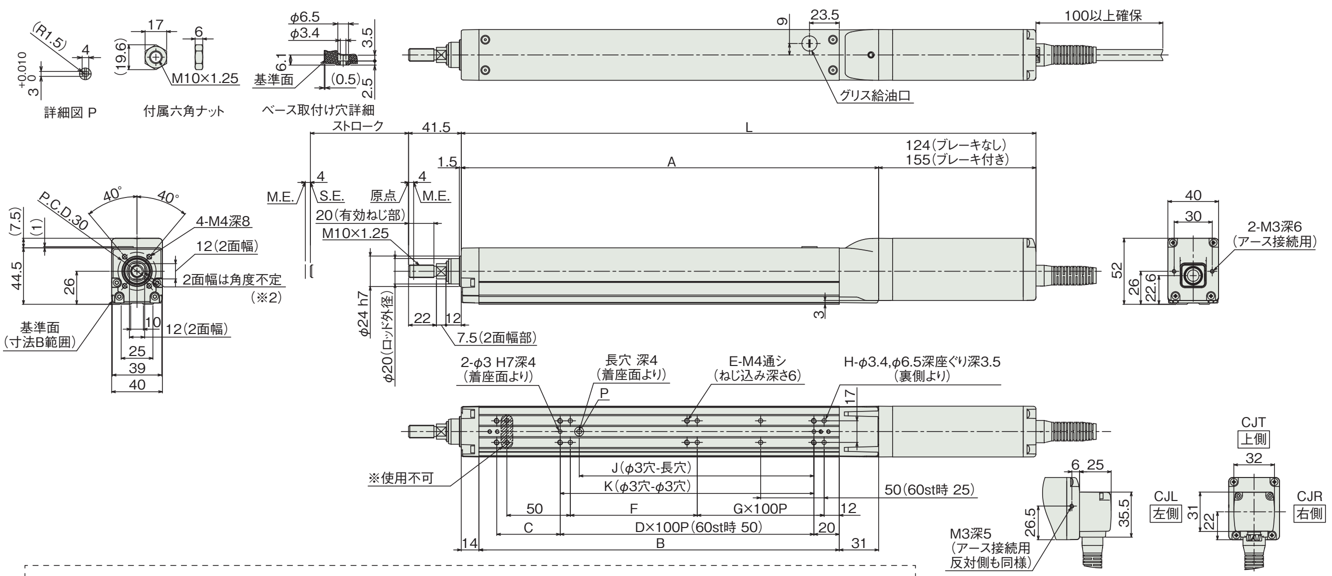
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

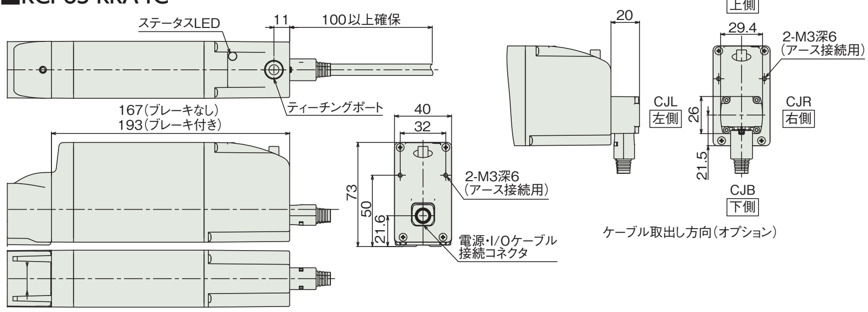
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6S-RRA4C

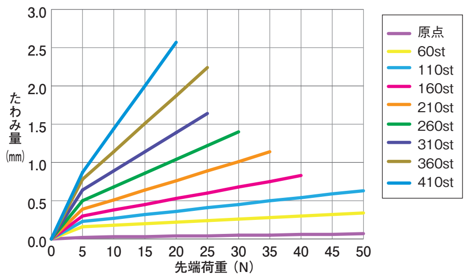


※ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。
また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			60	110	160	210	260	310	360	410
L	RCP6	ブレーキ無	303	353	403	453	503	553	603	653
		ブレーキ有	334	384	434	484	534	584	634	684
	RCP6S	ブレーキ無	346	396	446	496	546	596	646	696
		ブレーキ有	372	422	472	522	572	622	672	722
A			179	229	279	329	379	429	479	529
B			134	184	234	284	334	384	434	484
C			50	50	100	50	100	50	100	50
D			0	1	1	2	2	3	3	4
E			6	6	6	8	8	10	10	12
F			50	100	50	100	50	100	50	100
G			0	0	1	1	2	2	3	3
H			6	6	8	8	10	10	12	12
J			35	85	85	185	185	285	285	385
K			50	100	100	200	200	300	300	400
ロッド先端静的許容荷重 (N)			63.4	50.7	42.1	36	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm		28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	オフセット100mm		17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
		ブレーキ有	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

■RCP6(S)-RRA4C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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, CC-Link, PROFIBUS, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET, SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	−	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−		64	−	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	−	→6-29
MCON-LC/LCG		6		−	−	●		256	−	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	−	−	●		30000	−	→6-193

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

RCP6(S)-RRA6C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 58mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA6C — WA — 42P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	65:65mm ~ 415:415mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

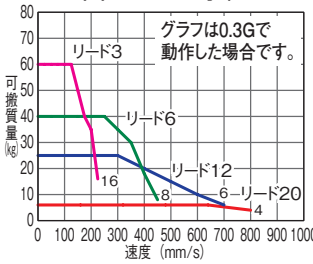
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-425ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

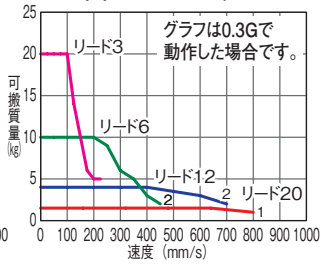
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RRA6C 水平

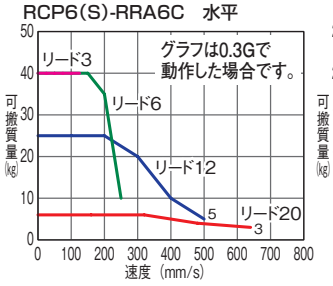


RCP6(S)-RRA6C 垂直

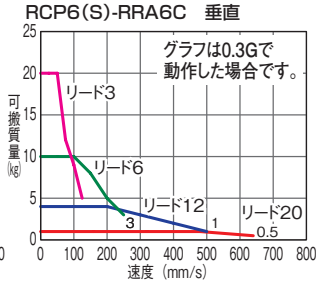


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RRA6C 水平



RCP6(S)-RRA6C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	65~415 (50mm毎)
		高出力無効	6	1		
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効	25	4		
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効	40	10		
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40	20		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	65~365 (50mm毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
65	–	–	265	–	–
115	–	–	315	–	–
165	–	–	365	–	–
215	–	–	415	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ 2-617	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ 2-626	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

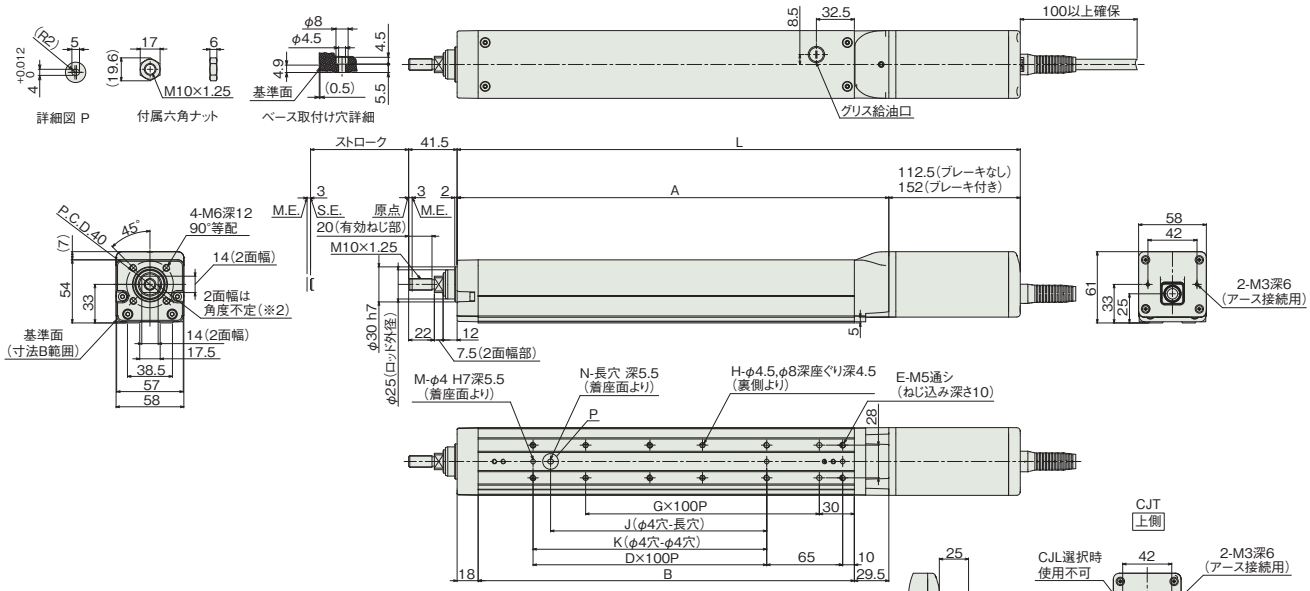
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

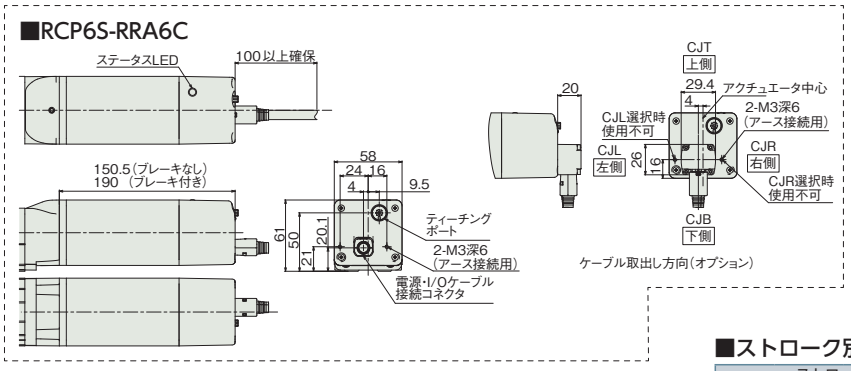
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



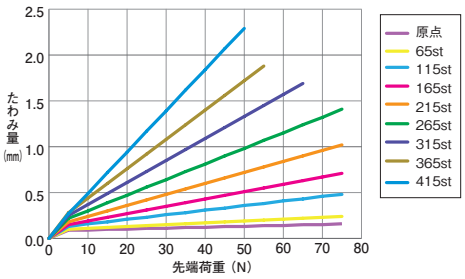
■RCP6S-RRA6C



■ストローク別寸法・質量

ストローク			65	115	165	215	265	315	365	415
L	RCP6	ブレーキ無	332	382	432	482	532	582	632	682
		ブレーキ有	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	RCP6S	ブレーキ無	370	420	470	520	570	620	670	720
		ブレーキ有	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
A			219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5
B			172	222	272	322	372	422	472	522
D			0	1	1	2	2	3	3	4
E			4	6	6	8	8	10	10	12
G			1	1	2	2	3	3	4	4
H			4	4	6	6	8	8	10	10
J			0	85	85	185	185	285	285	385
K			0	100	100	200	200	300	300	400
M			2	3	3	3	3	3	3	3
N			0	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命) (N)		オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
		オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	2.1	2.3	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7
		ブレーキ有	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9
	RCP6S	ブレーキ無	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
		ブレーキ有	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1

■RCP6(S)-RRA6C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RRA7C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 70mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA7C — WA — 56P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	70:70mm ~ 520:520mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

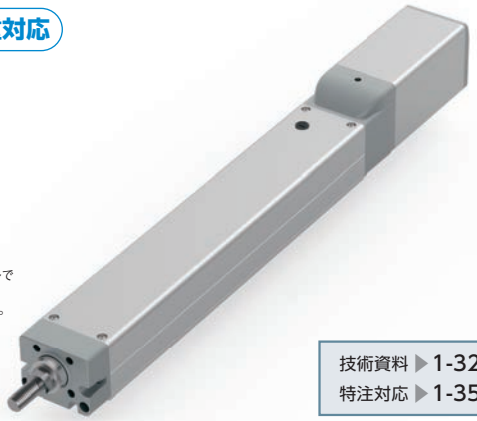
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

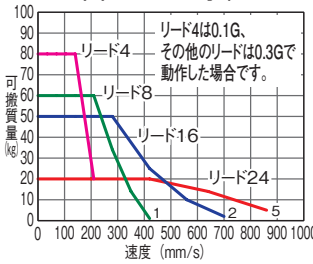
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-425ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

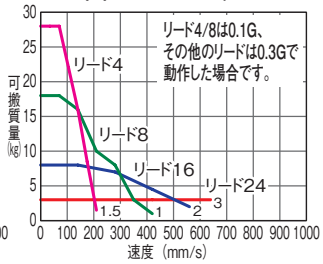
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RRA7C 水平

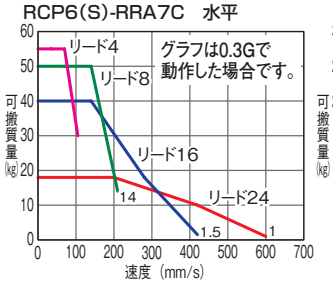


RCP6(S)-RRA7C 垂直

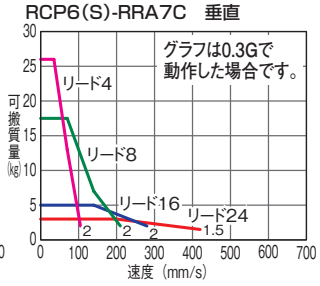


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RRA7C 水平



RCP6(S)-RRA7C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
		高出力無効	18	3		
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50	17.5		
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<420>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420
	高出力無効	210
4	高出力有効	210
	高出力無効	105

< >内は垂直使用の場合です。

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

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 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
70	–	–	320	–	–
120	–	–	370	–	–
170	–	–	420	–	–
220	–	–	470	–	–
270	–	–	520	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ 2-617	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ 2-626	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

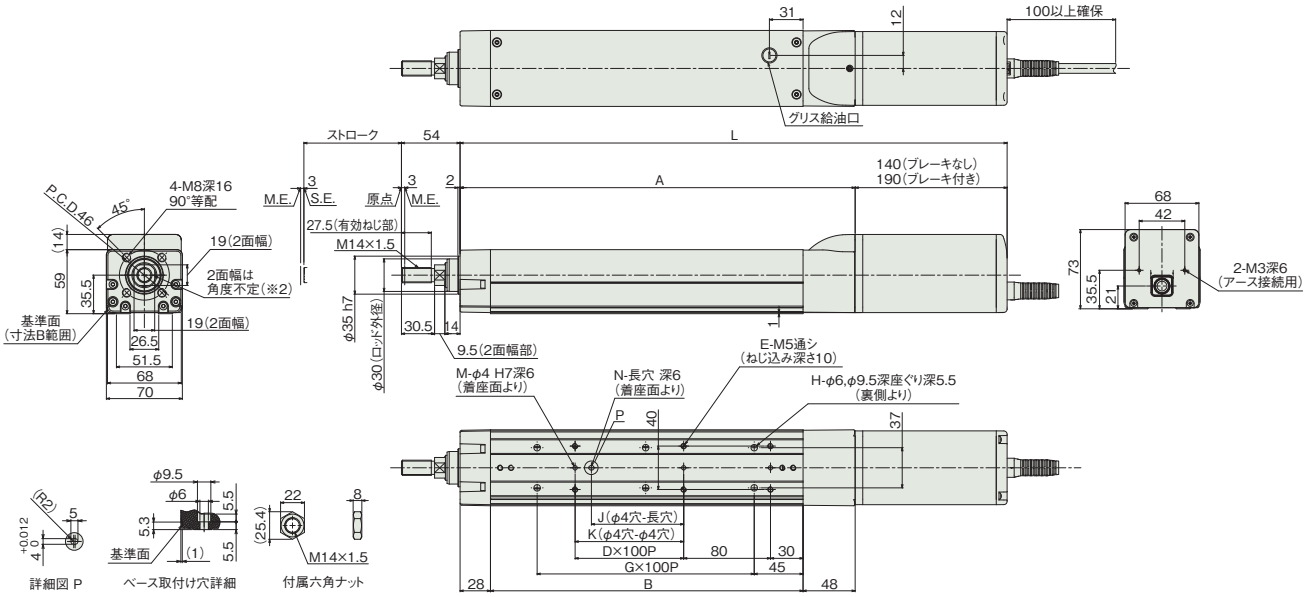
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

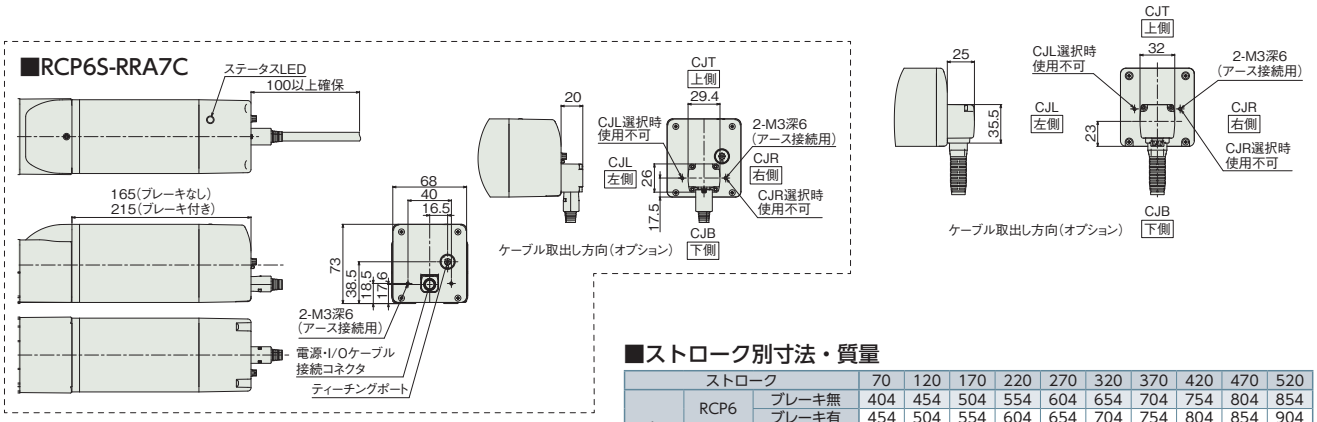
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

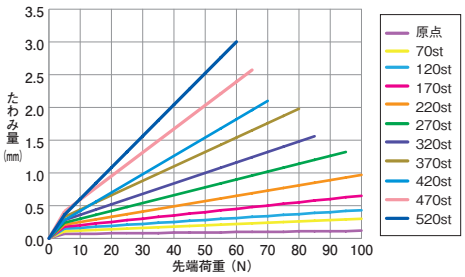




■ストローク別寸法・質量

ストローク			70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	RCP6	ブレーキ無	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
		ブレーキ有	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
	RCP6S	ブレーキ無	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879
		ブレーキ有	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
A			264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G			1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H			4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J			0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K			0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M			2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
N			0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命) (N)		オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
		オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	4.0	4.3	4.6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5
		ブレーキ有	4.4	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9
	RCP6S	ブレーキ無	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.7
		ブレーキ有	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1

■RCP6(S)-RRA7C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, POWERLINK, CompoNet, SSCNET III/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-RRA8C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 85mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA8C — WA — 60P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 700:700mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

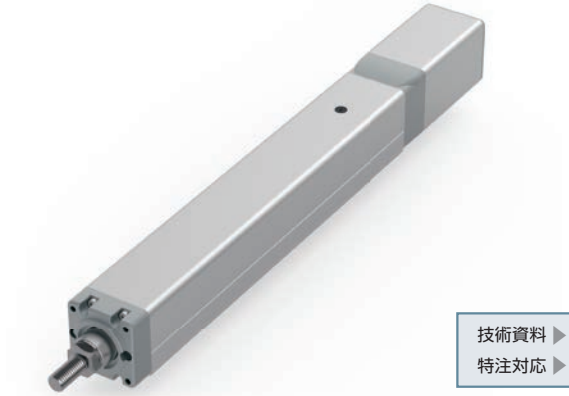
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

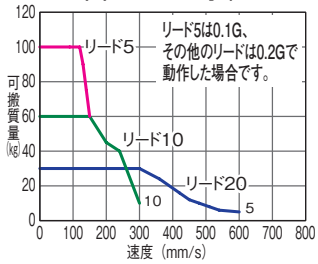
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-425ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
(6)垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

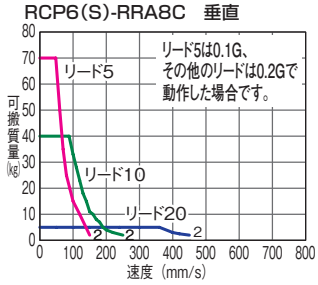
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-RRA8C 水平



RCP6(S)-RRA8C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	50~700 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	50(mm)	100(mm)	150(mm)	200(mm)	250~350(mm)	400(mm)	450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)
20	280	405	505 <450>	585 <450>	600 <450>	520 <450>	440	360	320	280	240	220
10	280 <250>	300 <250>				260 <250>	220	180	160	140	120	110
5	150					130	110	90	80	70	60	55

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	**P** (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
先端アダプタ(雌ねじ)	**NFA**	→ 2-629	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

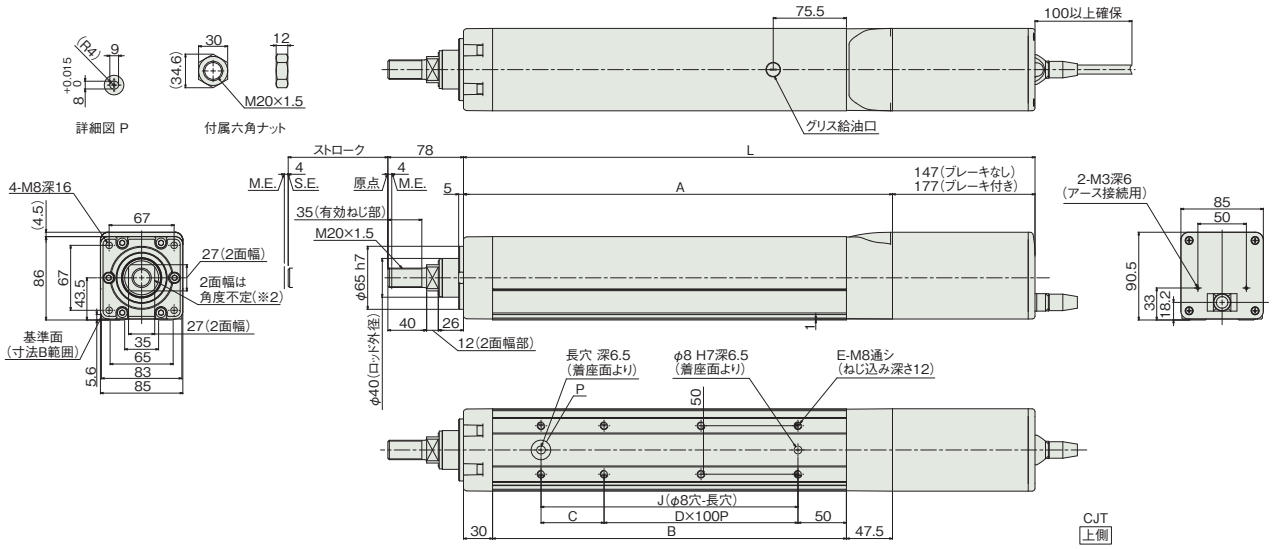
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

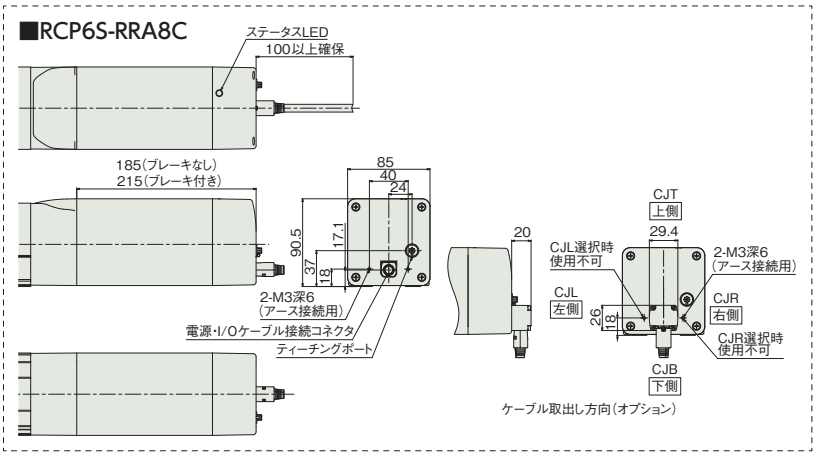
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

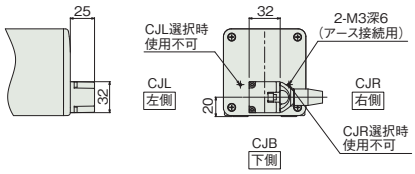
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

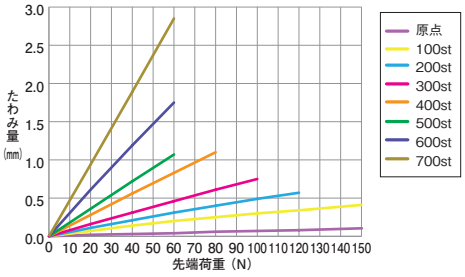






ケーブル取出し方向(オプション)

■RCP6(S)-RRA8C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	RCP6	ブレーキ無	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
		ブレーキ有	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	1019.5	1069.5	1119.5
	RCP6S	ブレーキ無	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5	1127.5
		ブレーキ有	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5
A			292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5
B			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C			115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J			115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)			222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
		オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8
		ブレーキ有	7.2	7.7	8.2	8.6	9.1	9.6	10.1	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4
	RCP6S	ブレーキ無	7.0	7.4	7.9	8.4	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
		ブレーキ有	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP6(S)-RRA4R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 40mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA4R — WA — 35P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	60:60mm ~ 410:410mm (50mm毎)	[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S] SE : SIOタイプ	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ モータ折返し方向は、ML/MR いずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

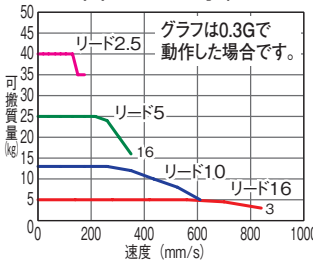
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-427ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

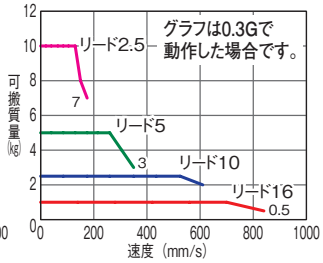
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RRA4R 水平

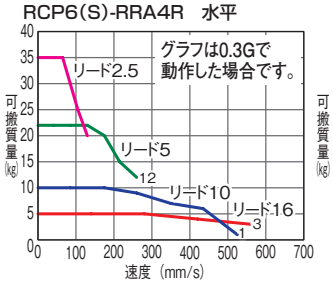


RCP6(S)-RRA4R 垂直

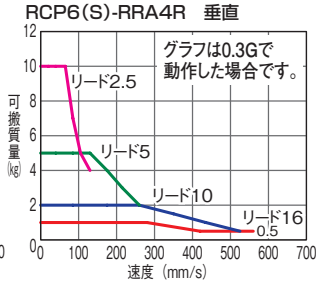


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RRA4R 水平



RCP6(S)-RRA4R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	5	1	48	60~410 (50mm毎)
		高出力無効	5	1		
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	13	2.5	77	
		高出力無効	10	2		
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	
		高出力無効	22	5		
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	35	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/O タイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	840	
	高出力無効	560	
10	高出力有効	610	
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
60	–	–	260	–	–
110	–	–	310	–	–
160	–	–	360	–	–
210	–	–	410	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ 2-617	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ 2-626	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
ナックルジョイント ※	NJ	→ 2-630	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
クレビス ※	QR	→ 2-632	–

※クレビス(QR)とナックルジョイント(NJ)は、セットでのご購入となります。
組付はお客様にてご対応ください。

アクチュエータ仕様

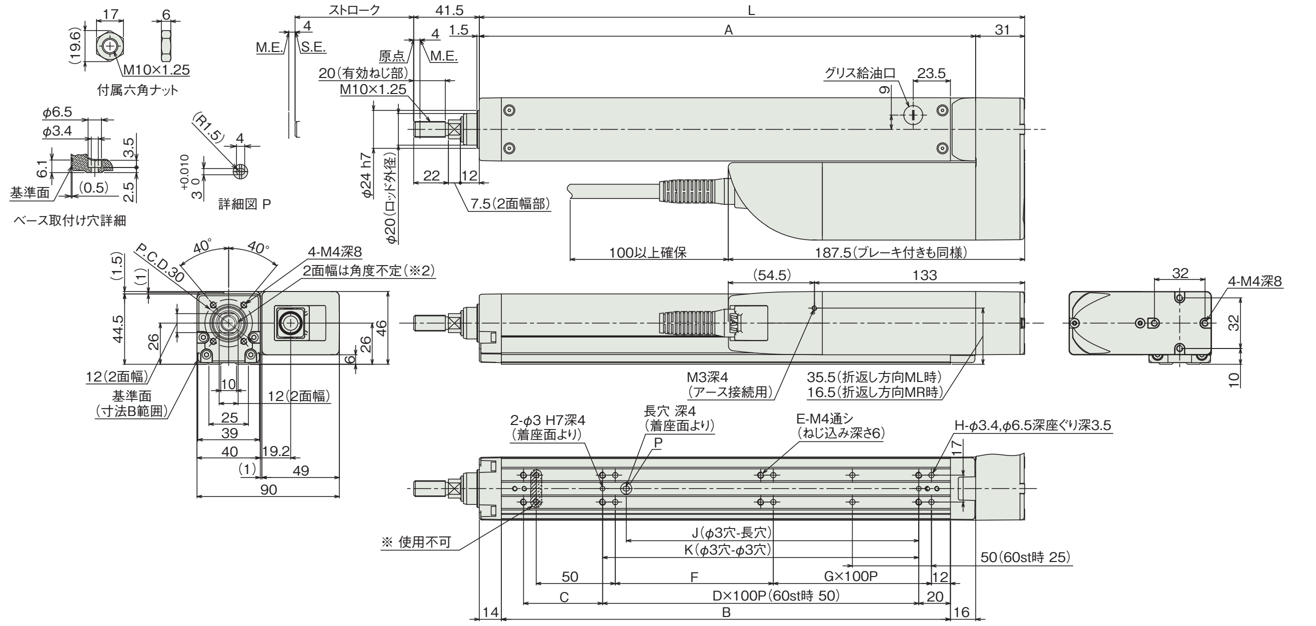
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

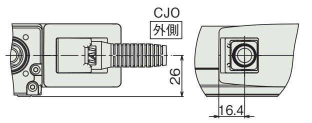
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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 2次元CAD 3次元CAD

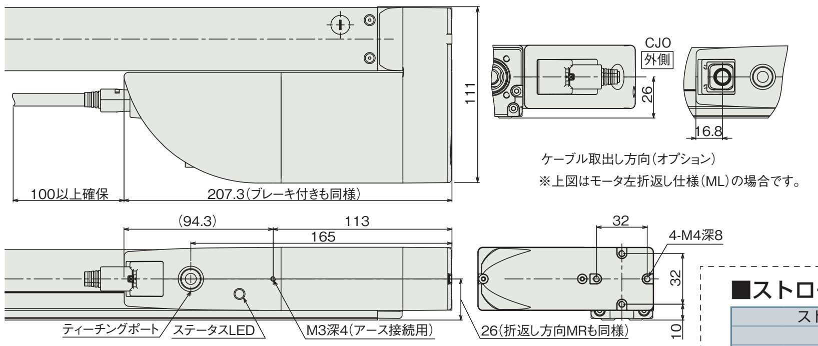
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。





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

■RCP6S-RRA4R

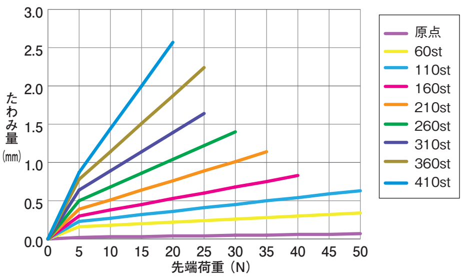


※ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。
また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			60	110	160	210	260	310	360	410
L			195	245	295	345	395	445	495	545
A			164	214	264	314	364	414	464	514
B			134	184	234	284	334	384	434	484
C			50	50	100	50	100	50	100	50
D			0	1	1	2	2	3	3	4
E			6	6	6	8	8	10	10	12
F			50	100	50	100	50	100	50	100
G			0	0	1	1	2	2	3	3
H			6	6	8	8	10	10	12	12
J			35	85	85	185	185	285	285	385
K			50	100	100	200	200	300	300	400
ロッド先端静的許容荷重 (N)			63.4	50.7	42.1	36	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット 0mm		28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	オフセット 100mm		17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3
		ブレーキ有	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4
		ブレーキ有	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4

■RCP6(S)-RRA4R ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	－	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, PROFINET, CompoNet, SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	－	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	－		64	－	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	－	→6-29
MCON-LC/LCG		6		－	－	●		256	－	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	－	－	●		30000	－	→6-193

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

RCP6(S)-RRA6R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 58mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA6R — WA — 42P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	65:65mm ~ 415:415mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

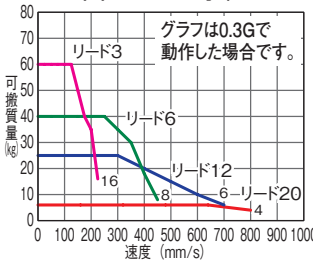
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-427ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

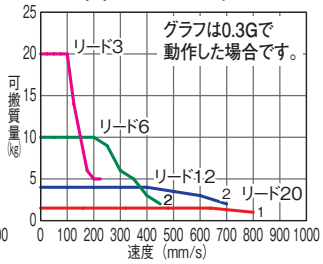
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RRA6R 水平

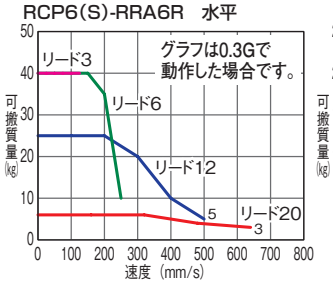


RCP6(S)-RRA6R 垂直

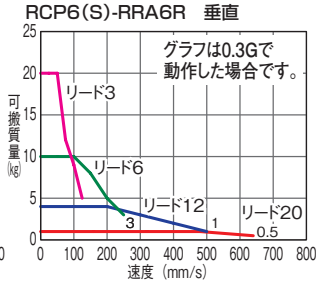


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RRA6R 水平



RCP6(S)-RRA6R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	65~415 (50mm毎)
		高出力無効	6	1		
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効	25	4		
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効	40	10		
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40	20		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	65~365 (50mm毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
65	–	–	265	–	–
115	–	–	315	–	–
165	–	–	365	–	–
215	–	–	415	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ 2-617	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ 2-626	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
ナックルジョイント ※	NJ	→ 2-630	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
クレビス ※	QR	→ 2-632	–

※クレビス(QR)とナックルジョイント(NJ)は、セットでのご購入となります。
組付はお客様にてご対応ください。

アクチュエータ仕様

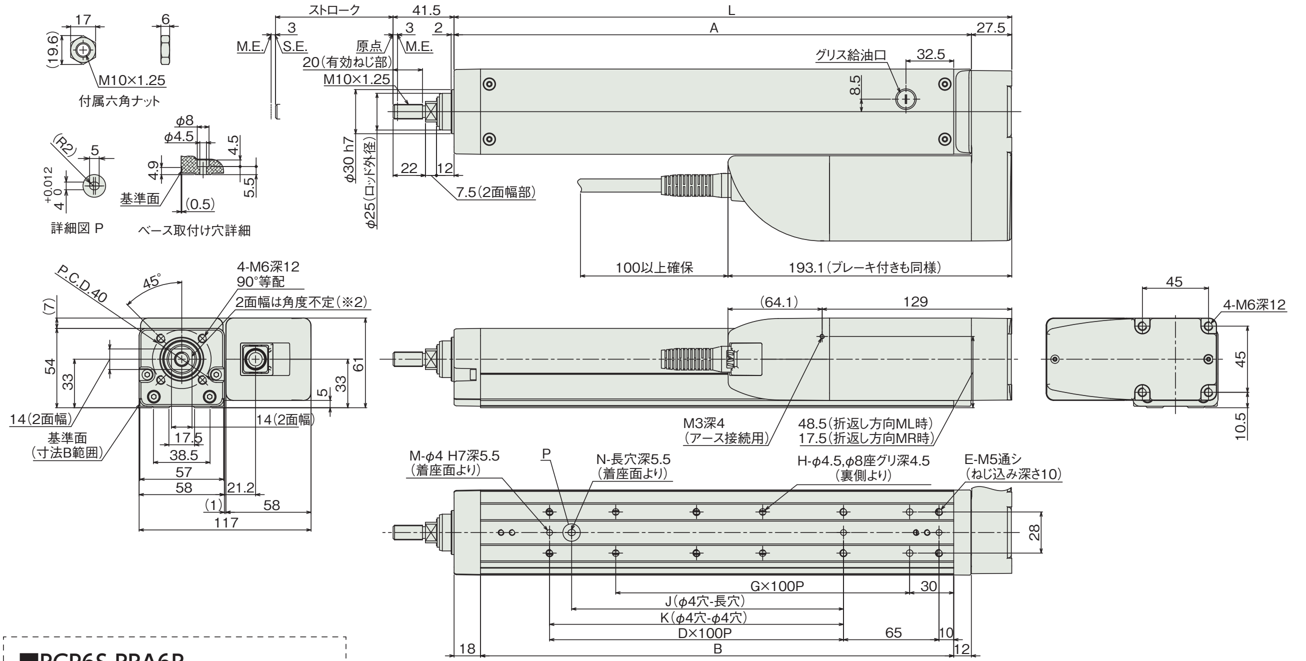
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

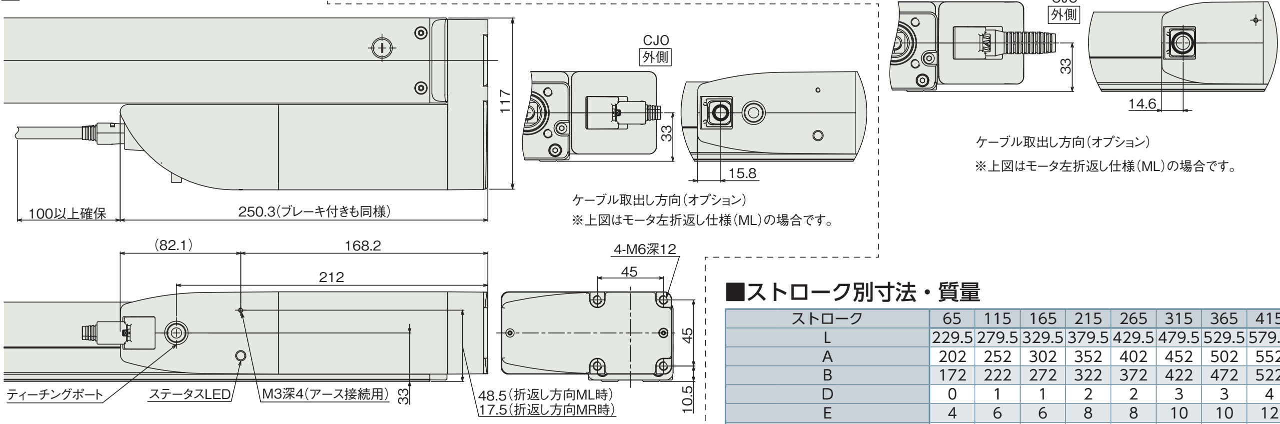
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

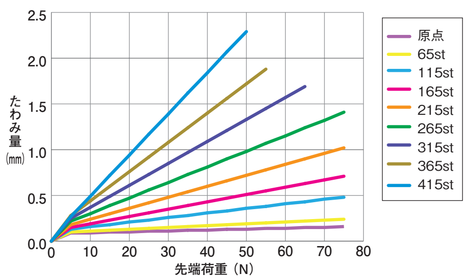
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6S-RRA6R



■RCP6(S)-RRA6R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			65	115	165	215	265	315	365	415
L			229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5
A			202	252	302	352	402	452	502	552
B			172	222	272	322	372	422	472	522
D			0	1	1	2	2	3	3	4
E			4	6	6	8	8	10	10	12
G			1	1	2	2	3	3	4	4
H			4	4	6	6	8	8	10	10
J			0	85	85	185	185	285	285	385
K			0	100	100	200	200	300	300	400
M			2	3	3	3	3	3	3	3
N			0	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm		58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
	オフセット100mm		38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.5	3.8	4.0
		ブレーキ有	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1
	RCP6S	ブレーキ無	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.1
		ブレーキ有	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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、PROFIBUS、PROFINET、CompoNet、SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	−	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−		64	−	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	−	→6-29
MCON-LC/LCG		6		−	−	●		256	−	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	−	−	●		30000	−	→6-193

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

RCP6(S)-RRA7R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 70mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA7R — WA — 56P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	70:70mm ~ 520:520mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。

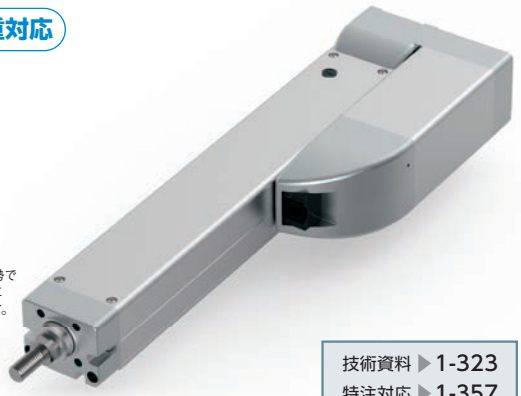
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

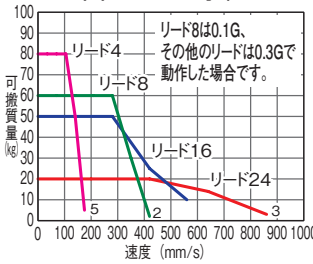
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-427ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

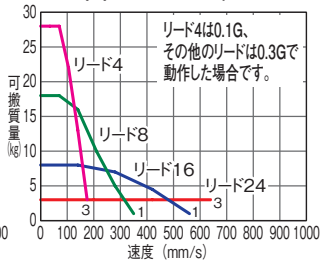
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-RRA7R 水平

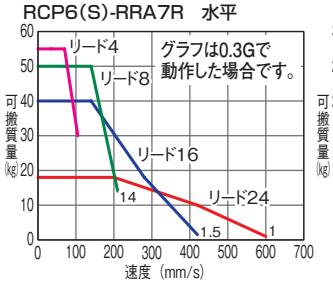


RCP6(S)-RRA7R 垂直

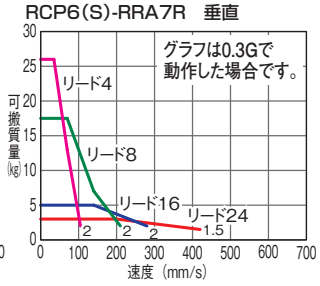


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-RRA7R 水平



RCP6(S)-RRA7R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
		高出力無効	18	3		
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50	17.5		
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<420>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	105

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	①ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
70	–	–	320	–	–
120	–	–	370	–	–
170	–	–	420	–	–
220	–	–	470	–	–
270	–	–	520	–	–

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	**P** (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	**FFA**	→ 2-617	–
先端アダプタ(雌ねじ)	**NFA**	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	**KFA**	→ 2-626	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	–
ナックルジョイント ※	**NJ**	→ 2-630	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
クレビス ※	**QR**	→ 2-632	–

※クレビス(QR)とナックルジョイント(NJ)は、セットでのご購入となります。
組付はお客様にてご対応ください。

アクチュエータ仕様

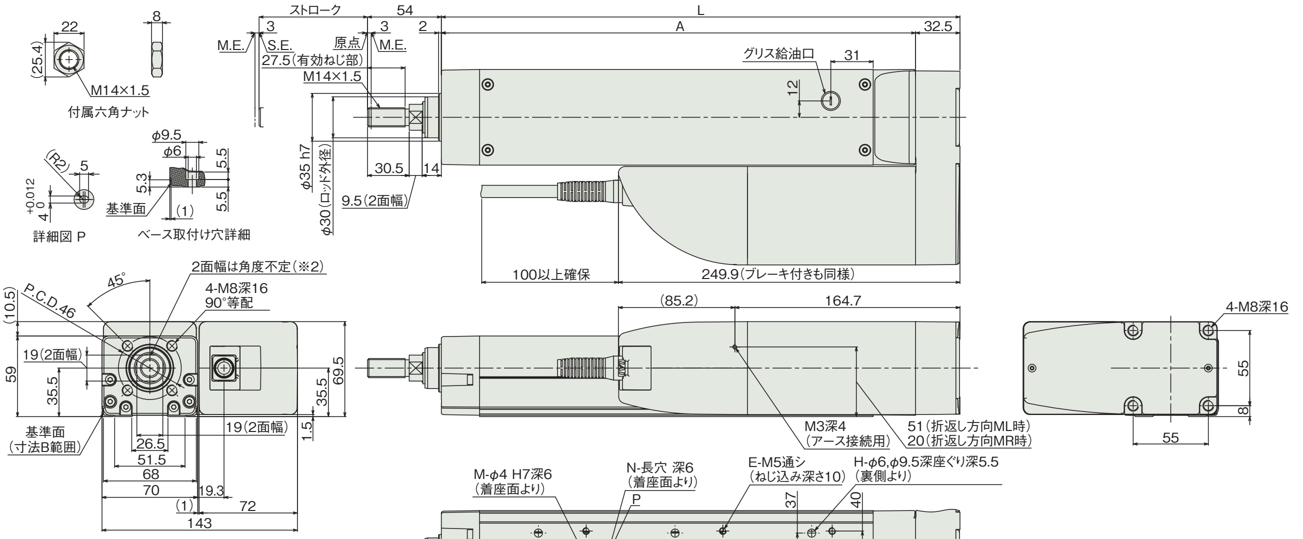
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

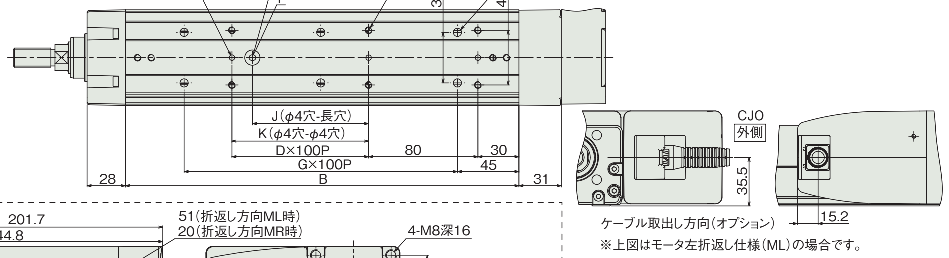
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

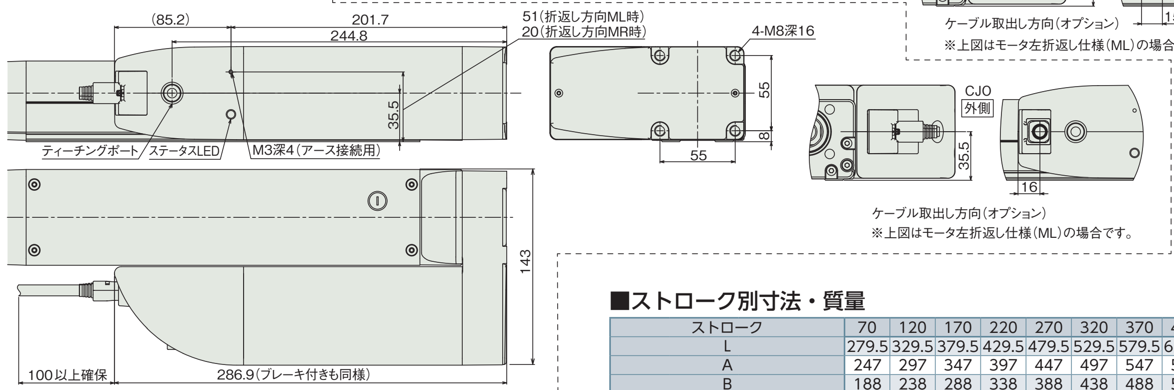
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

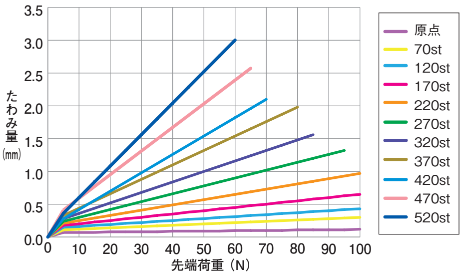




■RCP6S-RRA7R



■RCP6(S)-RRA7R　ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L			279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5
A			247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G			1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H			4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J			0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K			0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M			2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
N			0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命) (N)	オフセット0mm		75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
	オフセット100mm		49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1
		ブレーキ有	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2
	RCP6S	ブレーキ無	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2
		ブレーキ有	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.2	6.5	6.8	7.1	7.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 / PROFIBUS / PROFINET / CompoNet / SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	−	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−		64	−	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	−	→6-29
MCON-LC/LCG		6		−	−	●		256	−	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	−	−	●		30000	−	→6-193

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

RCP6(S)-RRA8R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 85mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — RRA8R — WA — 60P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 700:700mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

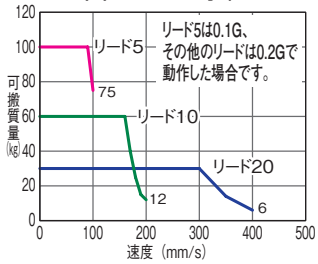
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-427ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-471ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
(6)垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

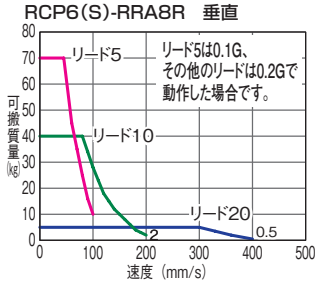
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-RRA8R 水平



RCP6(S)-RRA8R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	50~700 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	50(mm)	100~450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10	200		180	160	140	120	110
5	100		90	80	70	60	55

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
ナックルジョイント ※	NJ	→ 2-630	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
クレビス ※	QR	→ 2-632	–

※クレビス(QR)とナックルジョイント(NJ)は、セットでのご購入となります。組付けはお客様にてご対応ください。

アクチュエータ仕様

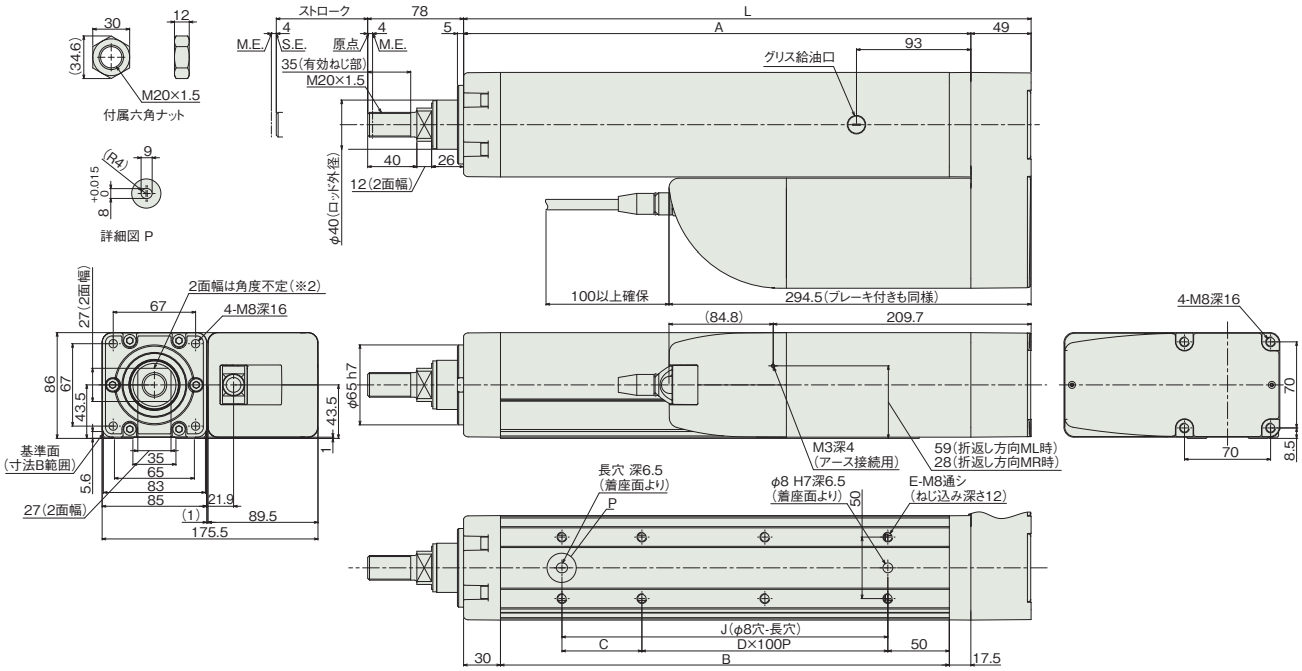
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

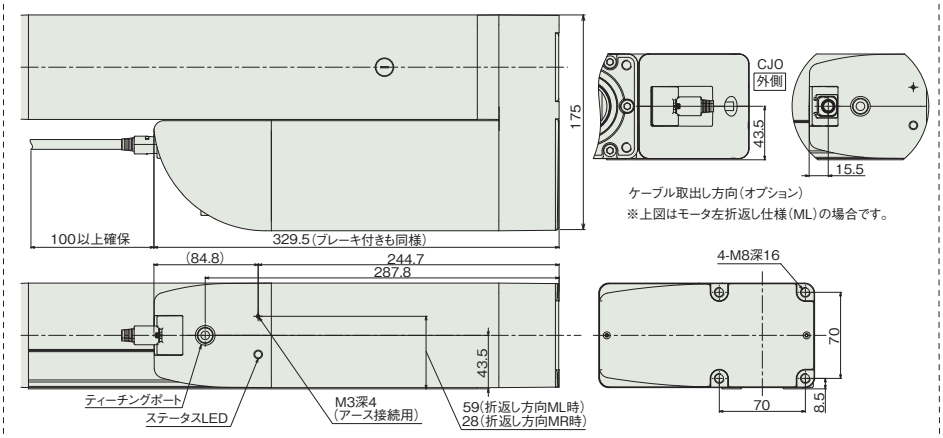
寸法図

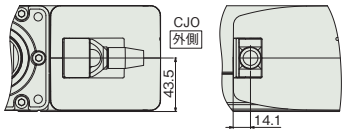
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

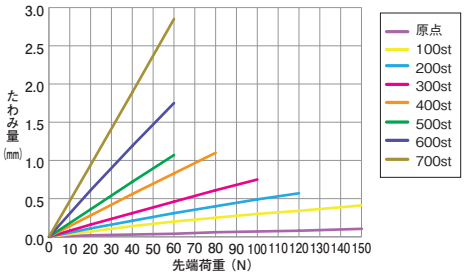


■RCP6S-RRA8R





■RCP6(S)-RRA8R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L			311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A			262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C			115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J			115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)			222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
		オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0
		ブレーキ有	8.1	8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3
	RCP6S	ブレーキ無	8.1	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2
		ブレーキ有	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP6(S)-WRA10C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅100mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA10C — WA — 35P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S] SE : SIOタイプ	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

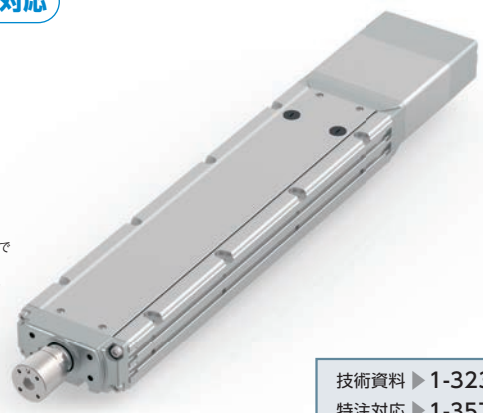
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

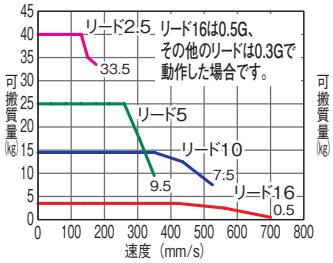
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-429ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

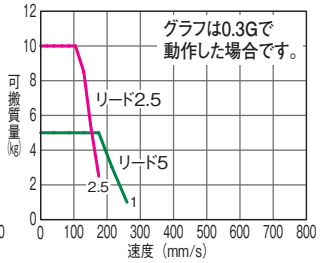
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-WRA10C 水平

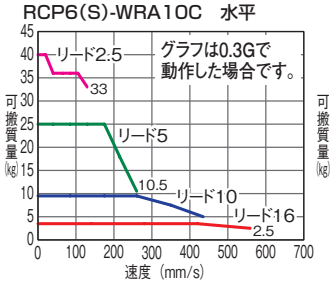


RCP6(S)-WRA10C 垂直

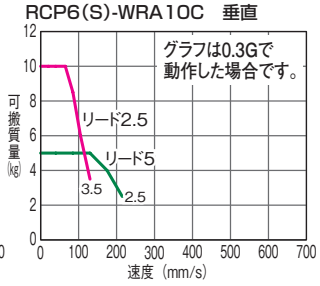


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-WRA10C 水平



RCP6(S)-WRA10C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	–	48	50~500 (50mm毎)
		高出力無効	3.5	–		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	14.5	–	77	
		高出力無効	9.5	–		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	
		高出力無効	25	5		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	40	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	700		
	高出力無効	560		
10	高出力有効	525		490
	高出力無効	435		
5	高出力有効	350<260>	290<260>	240
	高出力無効	260<215>		240
2.5	高出力有効	175	145	120
	高出力無効	130		120

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	**P** (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)※	**CJL**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	**NTBL**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	**NTBR**	→ 2-631	–

※RCP6Sは選択できません。

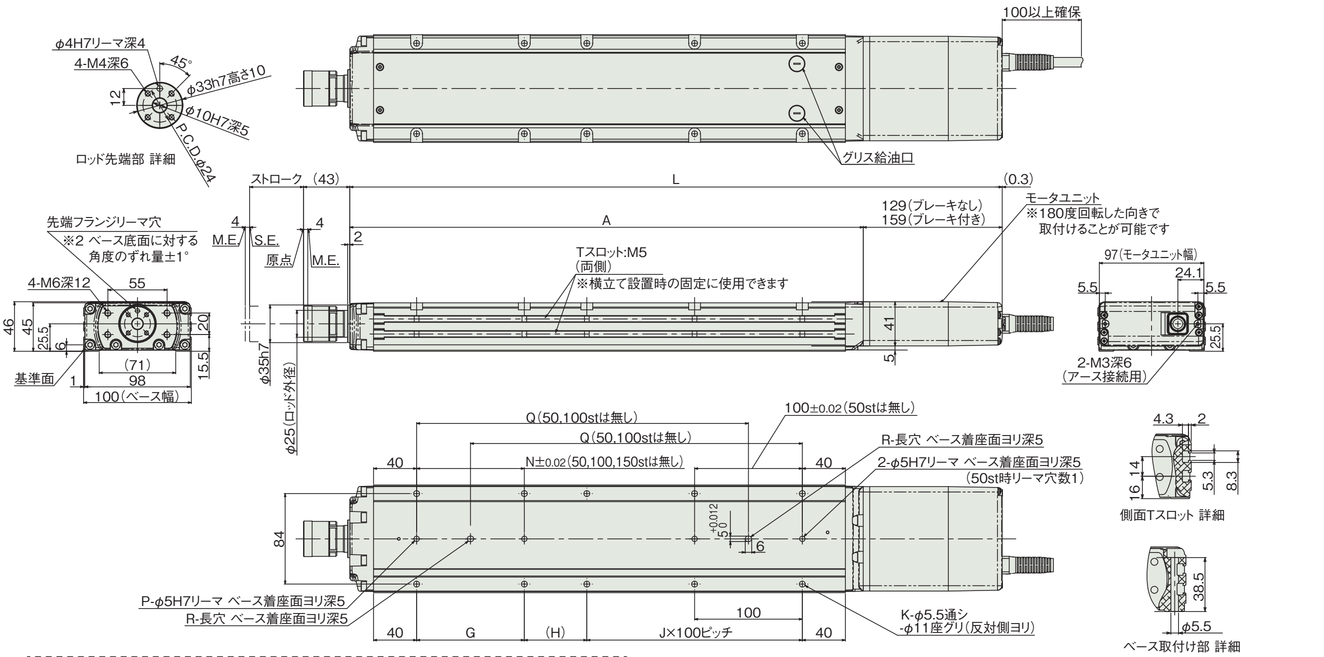
アクチュエータ仕様

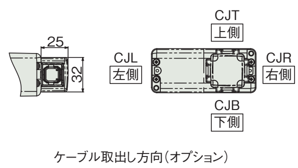
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

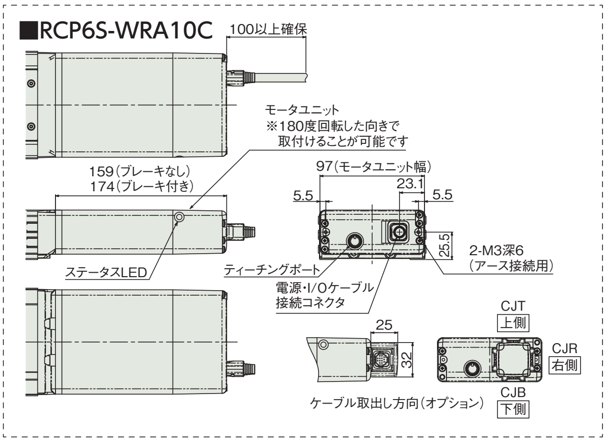
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

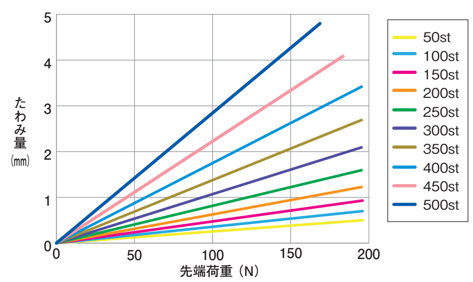
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。







■RCP6(S)-WRA10C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6	ブレーキ無	355.5	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5
		ブレーキ有	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
	RCP6S	ブレーキ無	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
		ブレーキ有	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5
A			226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
H			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
5000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
		ブレーキ有	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6
	RCP6S	ブレーキ無	3.4	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
		ブレーキ有	3.6	4.1	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS, PROFINET, CompoNet, SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

RCP6(S)-WRA12C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅120mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA12C — WA — 42P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

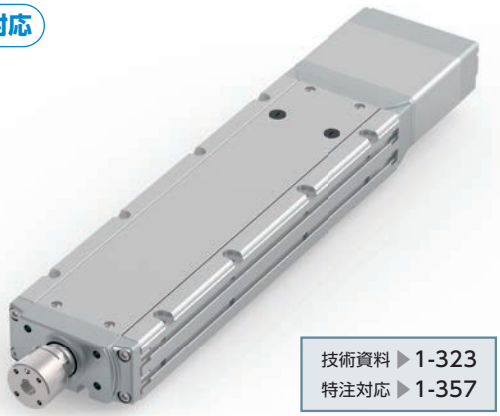
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

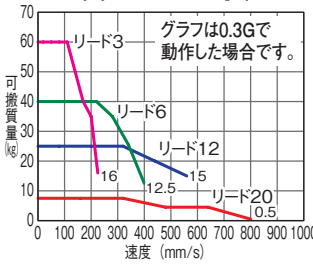
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-429ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

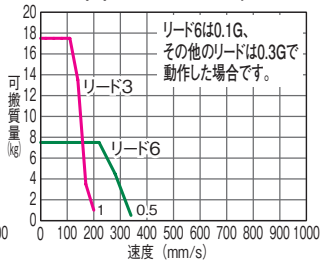
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-WRA12C 水平

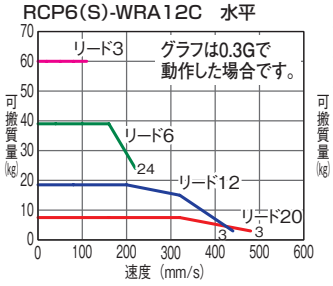


RCP6(S)-WRA12C 垂直

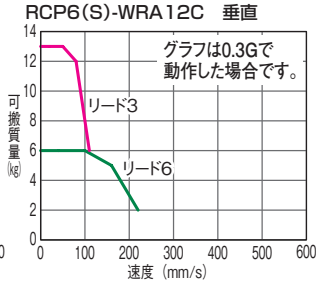


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-WRA12C 水平



RCP6(S)-WRA12C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	7.5	–	56	50~500 (50mm毎)
		高出力無効	7.5	–		
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	30	–	93	
		高出力無効	18.5	–		
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	55	7.5	185	
		高出力無効	39	6		
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	70	17.5	370	
		高出力無効	60	13		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効	800		
	高出力無効	480		
12	高出力有効	560		
	高出力無効	440		
6	高出力有効	400<340>		375<340>
	高出力無効	220		
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
	高出力無効	110		

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	**P** (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	**NTBL**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	**NTBR**	→ 2-631	–

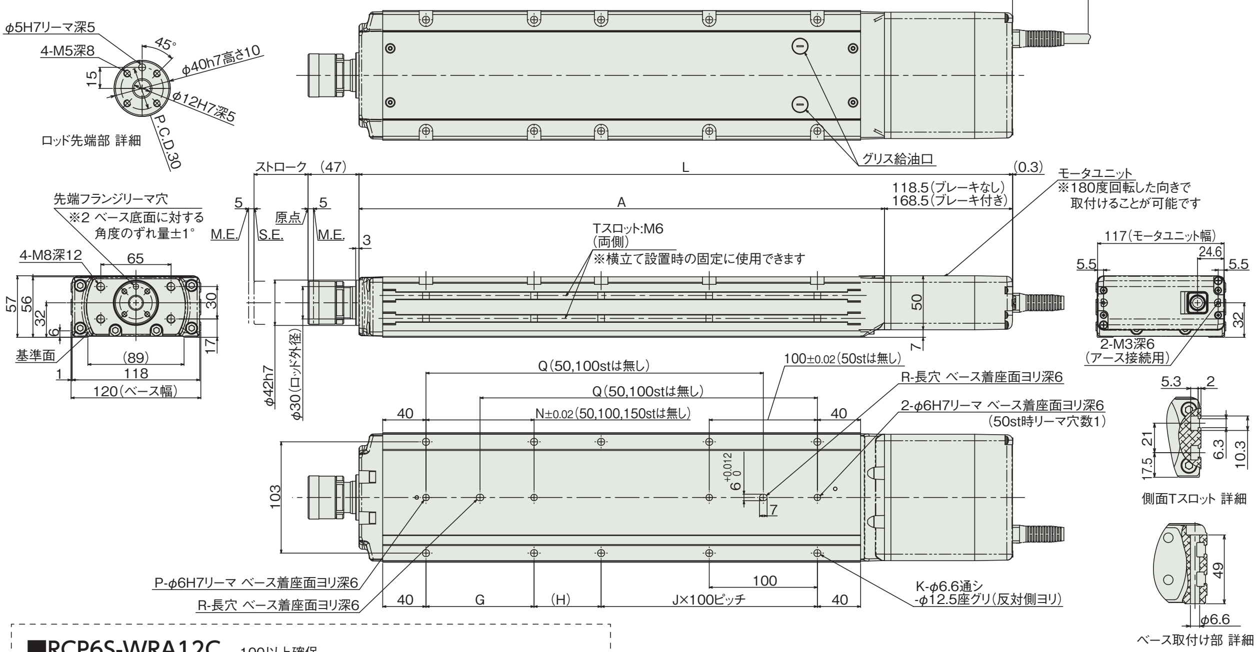
アクチュエータ仕様

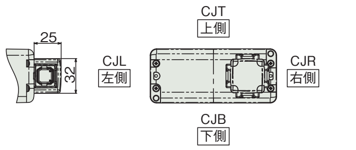
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

寸法図

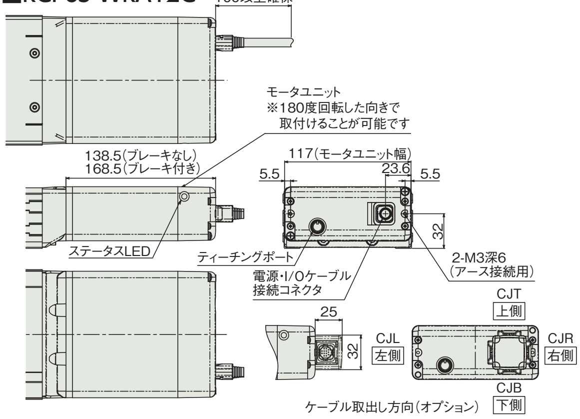
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、
リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。

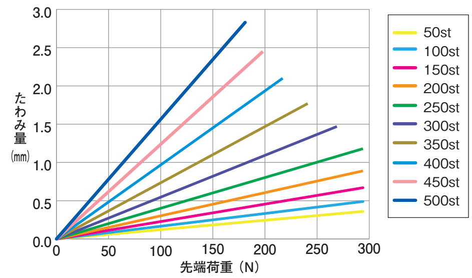




■RCP6S-WRA12C



■RCP6(S)-WRA12C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6	ブレーキ無	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5
		ブレーキ有	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
	RCP6S	ブレーキ無	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
		ブレーキ有	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A			236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
H			112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	162	212	262	312	362	412	462	512
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	4.7	5.3	6.0	6.6	7.3	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5
		ブレーキ有	5.0	5.6	6.3	6.9	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8
	RCP6S	ブレーキ無	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8.0	8.6	9.3	9.9	10.5
		ブレーキ有	5.0	5.7	6.3	6.9	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	制御方法 パルス列	制御方法 プログラム	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
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS, PROFINET, CompoNet, SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボタイプ
RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCP6(S)-WRA14C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 140mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA14C — WA — 56P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 600:600mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

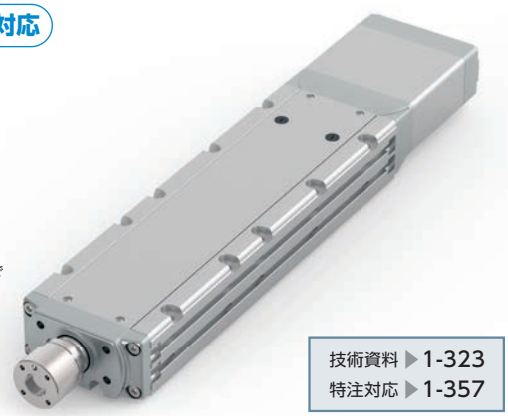
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

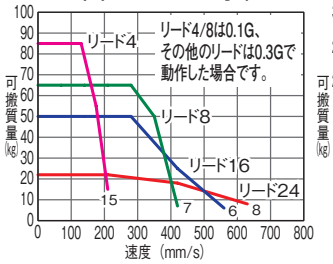
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-429ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

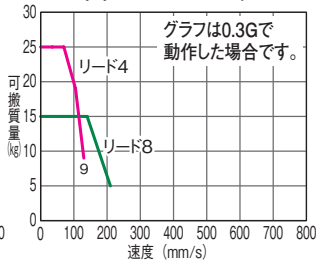
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-WRA14C 水平

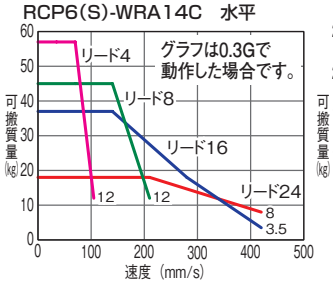


RCP6(S)-WRA14C 垂直

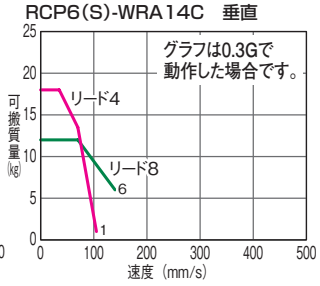


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-WRA14C 水平



RCP6(S)-WRA14C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	–	182	50~600 (50mm毎)
		高出力無効	18	–		
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	–	273	
		高出力無効	37	–		
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	15	547	
		高出力無効	45	12		
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	85	25	1094	
		高出力無効	57	18		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
24	高出力有効	630	
	高出力無効	420	
16	高出力有効	560	
	高出力無効	420	
8	高出力有効	420<210>	395<210>
	高出力無効	210<140>	
4	高出力有効	210<130>	195<130>
	高出力無効	105	

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ 2-631	–

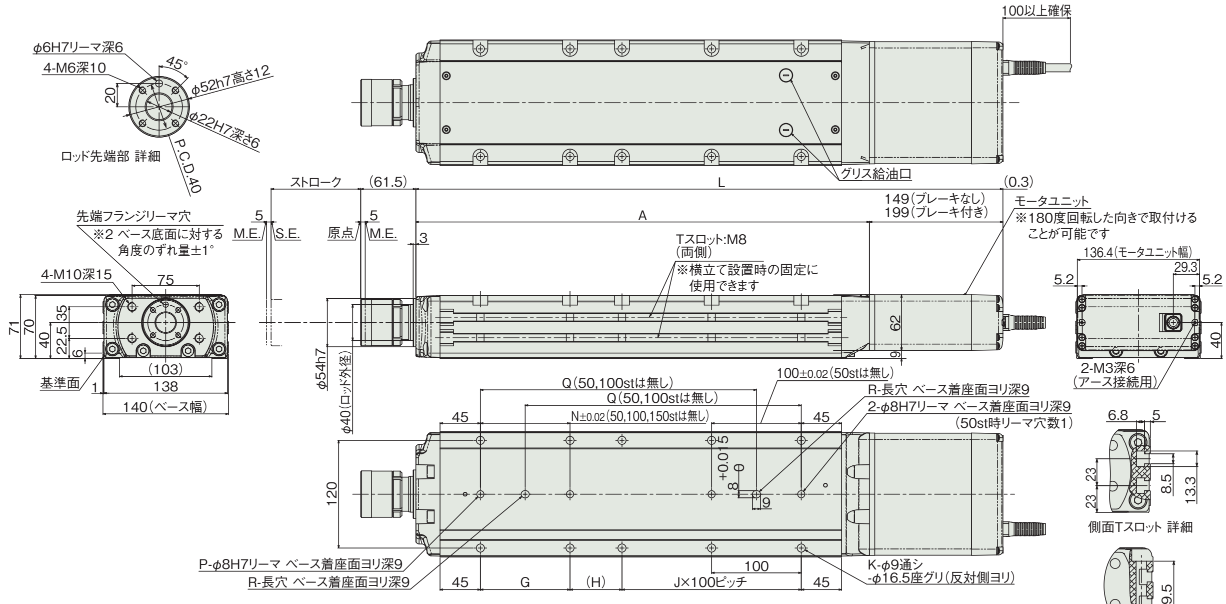
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

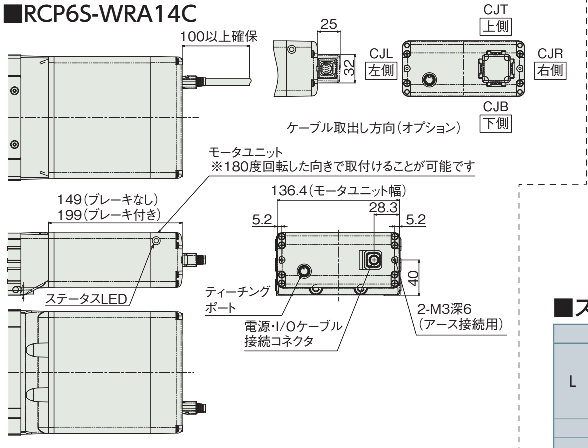
寸法図

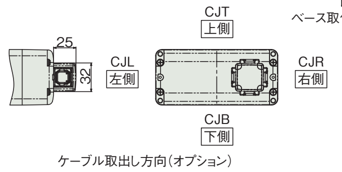
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。

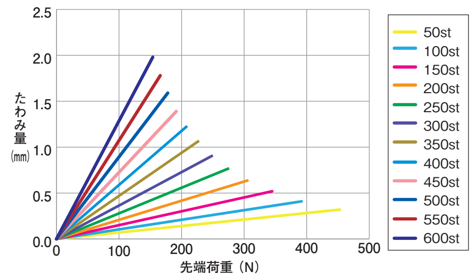


■RCP6S-WRA14C





■RCP6(S)-WRA14C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	RCP6	ブレーキ無	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
		ブレーキ有	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005
	RCP6S	ブレーキ無	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
		ブレーキ有	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005
A			256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	8.0	8.9	9.8	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7
		ブレーキ有	8.5	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.6	15.5	16.4	17.3	18.2
	RCP6S	ブレーキ無	8.0	8.9	9.8	10.7	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.8	17.7
		ブレーキ有	8.5	9.4	10.3	11.2	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.4	17.3	18.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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 PROFIBUS EtherNet/IP PROFINET CompoNet SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

RCP6(S)-WRA16C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅160mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA16C — WA — 60P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

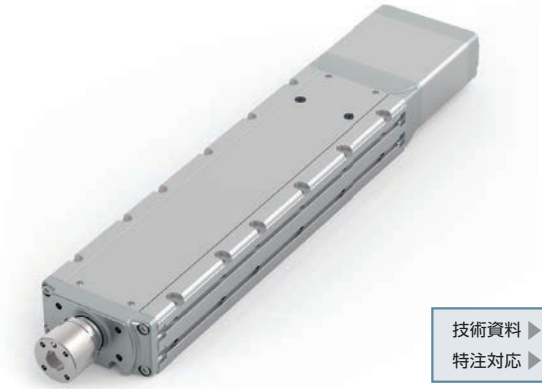
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

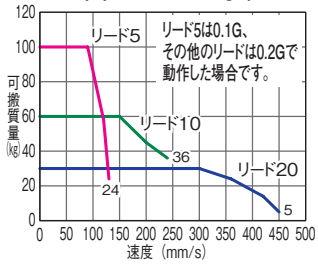
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-429ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
(6)リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

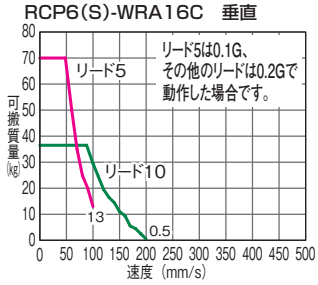
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-WRA16C 水平



RCP6(S)-WRA16C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	–	500	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	36.5	1000	
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	50(mm)	100(mm)	150~400(mm)	450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
20	280	405	450		400	340	295	260	225	200	180
10	240 <200>			230 <200>	195	165	145	125	110	100	90
5	130 <100>			115 <100>	95	80	70	60	55	50	45

< >内は垂直使用の場合です。

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ 2-631	–

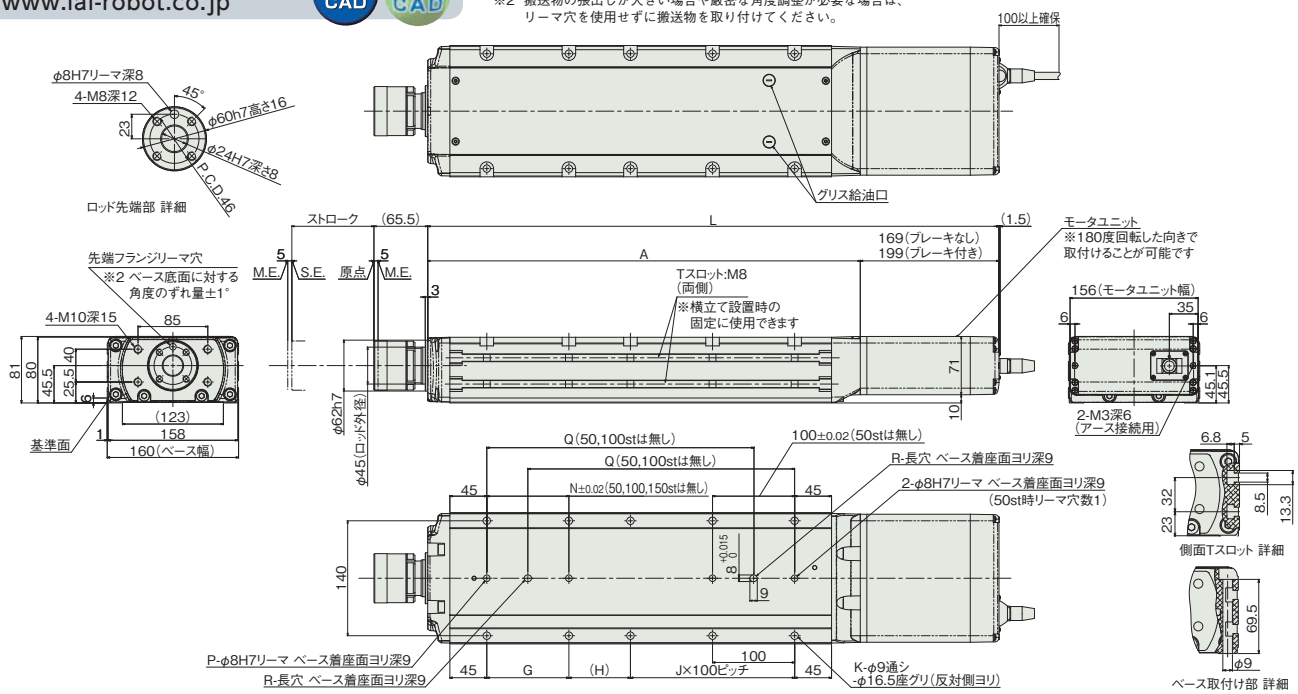
アクチュエータ仕様

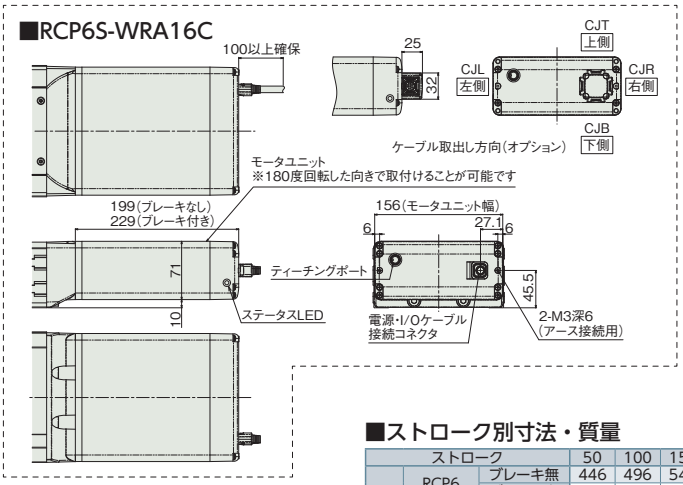
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

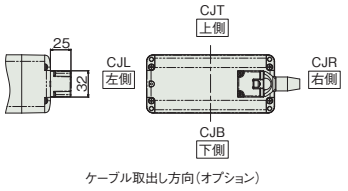
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

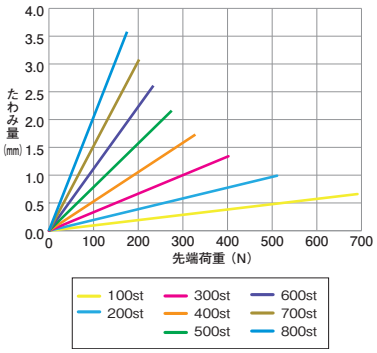
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、
リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。







■RCP6(S)-WRA16C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	RCP6	ブレーキ無	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196
		ブレーキ有	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
	RCP6S	ブレーキ無	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
		ブレーキ有	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256
A			277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H			125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無	11.5	12.6	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3	19.4	20.5	21.7	22.8	23.9	25.1	26.2	27.3	28.5
		ブレーキ有	12.0	13.1	14.3	15.4	16.5	17.6	18.8	19.9	21.1	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0
	RCP6S	ブレーキ無	11.6	12.7	13.9	15.0	16.2	17.3	18.4	19.5	20.7	21.8	23.0	24.1	25.2	26.3	27.5	28.6
		ブレーキ有	12.1	13.3	14.4	15.5	16.7	17.8	18.9	20.1	21.2	22.3	23.5	24.6	25.8	26.9	28.0	29.1

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP6(S)-WRA10R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅100mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA10R — WA — 35P — □ — □ — □ — □ — □

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

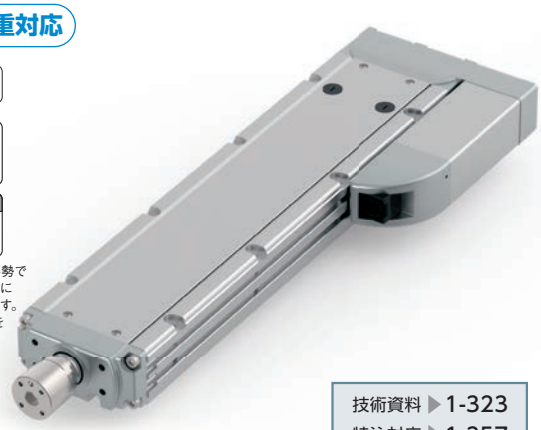
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

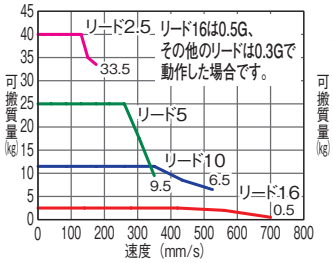
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-431ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

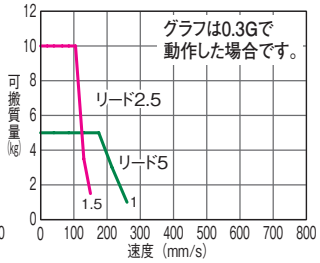
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-WRA10R 水平

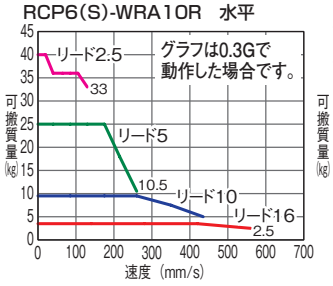


RCP6(S)-WRA10R 垂直

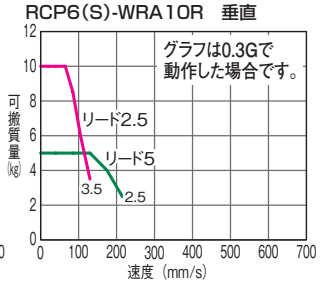


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-WRA10R 水平



RCP6(S)-WRA10R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	–	48	50~500 (50mm毎)
		高出力無効	3.5	–		
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	11.5	–	77	
		高出力無効	9.5	–		
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	
		高出力無効	25	5		
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	40	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	700		
	高出力無効	560		
10	高出力有効	525		490
	高出力無効	435		
5	高出力有効	350<260>	290<260>	240
	高出力無効	260<215>		240<215>
2.5	高出力有効	175<150>	145	120
	高出力無効	130		120

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	**P** (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	**NTBL**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	**NTBR**	→ 2-631	–

※Tスロットナットバー仕様は、モータ左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

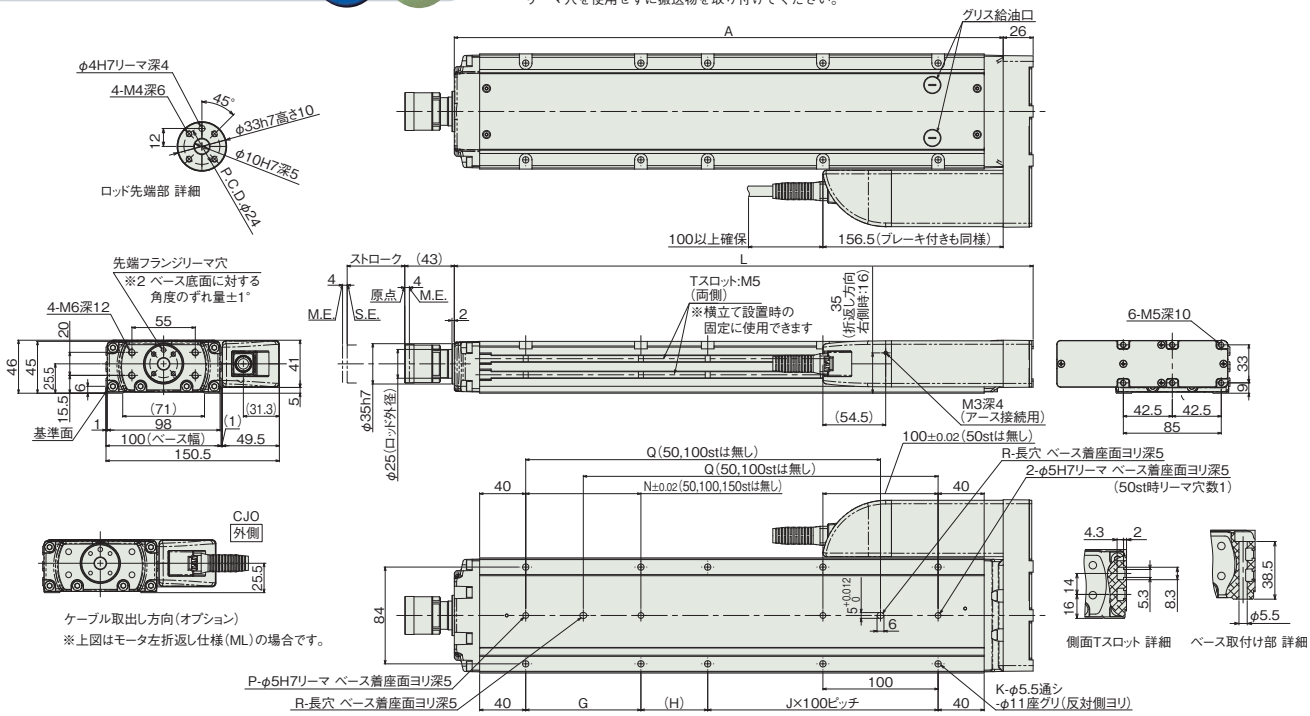
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

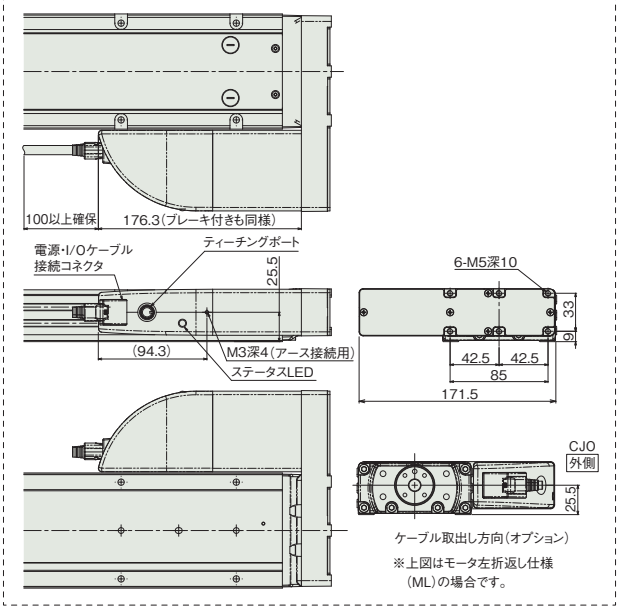
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

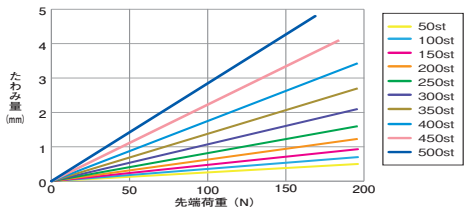
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、
リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。



■RCP6S-WRA10R



■RCP6(S)-WRA10R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L			252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5
A			226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
H			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
5000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	3.4	3.8	4.3	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0	7.4
		ブレーキ有	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
	RCP6S	ブレーキ無	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5
		ブレーキ有	3.6	4.0	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP POWERLINK CompoNet SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-WRA12R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 120mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA12R — WA — 42P — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

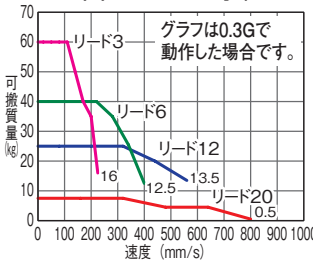
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-431ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

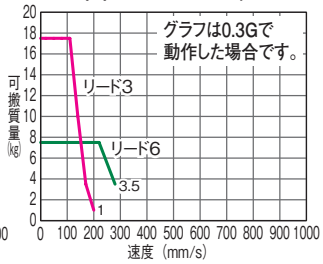
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-WRA12R 水平

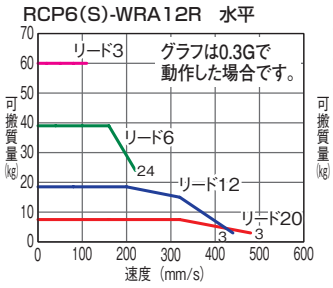


RCP6(S)-WRA12R 垂直

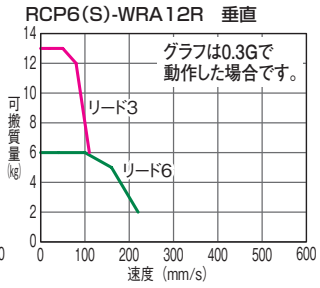


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-WRA12R 水平



RCP6(S)-WRA12R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	7.5	–	56	50~500 (50mm毎)
		高出力無効	7.5	–		
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	30	–	93	
		高出力無効	18.5	–		
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	55	7.5	185	
		高出力無効	39	6		
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	70	17.5	370	
		高出力無効	60	13		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効	800		
	高出力無効	480		
12	高出力有効	560		
	高出力無効	440		
6	高出力有効	400<280>		375<280>
	高出力無効	220		
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
	高出力無効	110		

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	**P** (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	**NTBL**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	**NTBR**	→ 2-631	–

※Tスロットナットバー仕様は、モータ左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

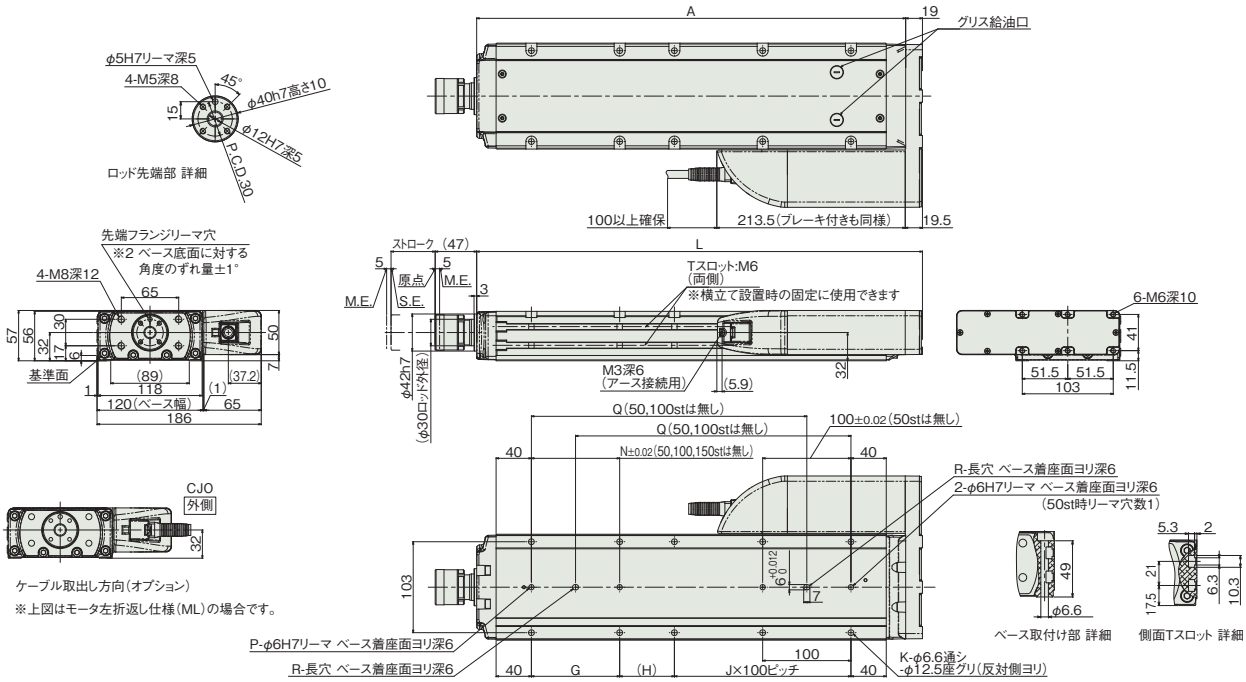
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

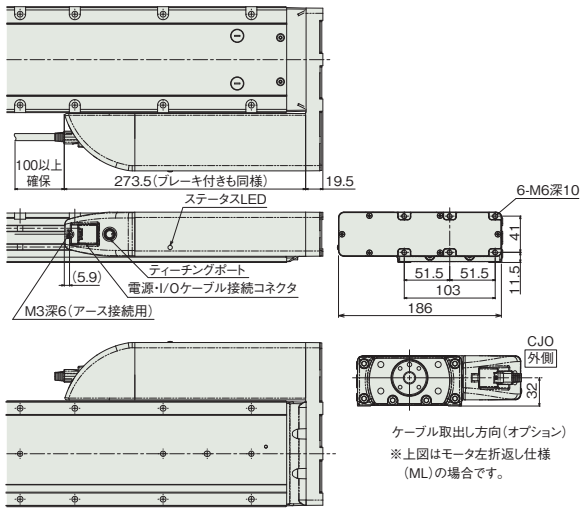
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

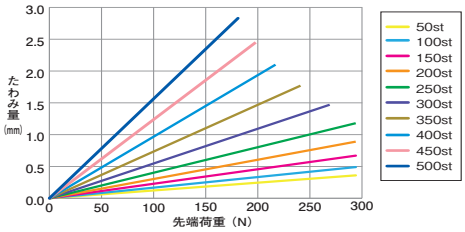
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。



■RCP6S-WRA12R



■RCP6(S)-WRA12R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L			255	305	355	405	455	505	555	605	655	705
A			236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
H			112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	162	212	262	312	362	412	462	512
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	5.1	5.7	6.3	7.0	7.6	8.2	8.9	9.5	10.2	10.8
		ブレーキ有	5.1	5.8	6.4	7.0	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9
	RCP6S	ブレーキ無	5.2	5.8	6.5	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.3	10.9
		ブレーキ有	5.3	5.9	6.5	7.2	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11.0

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP POWERLINK CompoNet SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-WRA14R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 140mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA14R — WA — 56P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 600:600mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。

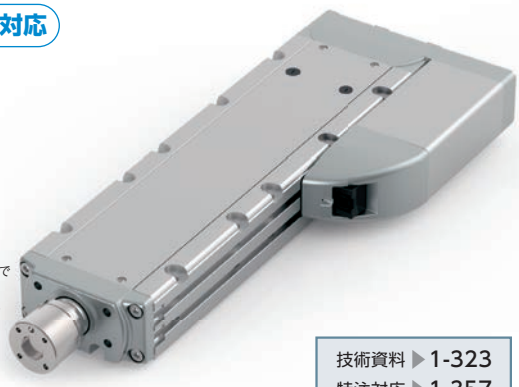
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

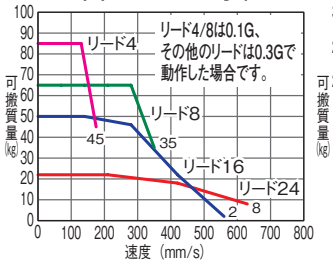
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-431ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

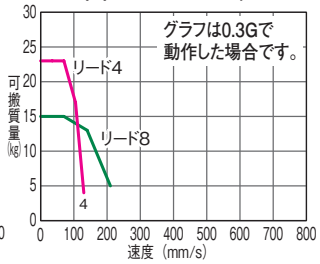
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP6(S)-WRA14R 水平

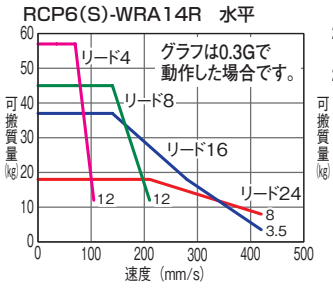


RCP6(S)-WRA14R 垂直

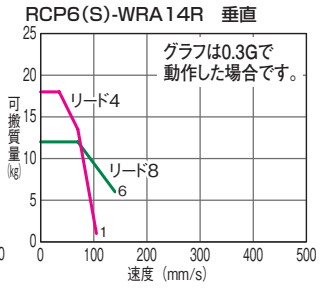


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP6(S)-WRA14R 水平



RCP6(S)-WRA14R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	–	182	50〜600 (50mm毎)
		高出力無効	18	–		
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	–	273	
		高出力無効	37	–		
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	15	547	
		高出力無効	45	12		
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	85	25	1094	
		高出力無効	57	18		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50〜600 (50mm毎)
24	高出力有効	630
	高出力無効	420
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	350<210>
	高出力無効	210<140>
4	高出力有効	175<130>
	高出力無効	105

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	**P** (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	–	–
	X11 (11m) 〜 **X15** (15m)	–	–
	X16 (16m) 〜 **X20** (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	**NTBL**	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	**NTBR**	→ 2-631	–

※Tスロットナットバー仕様は、モータ左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

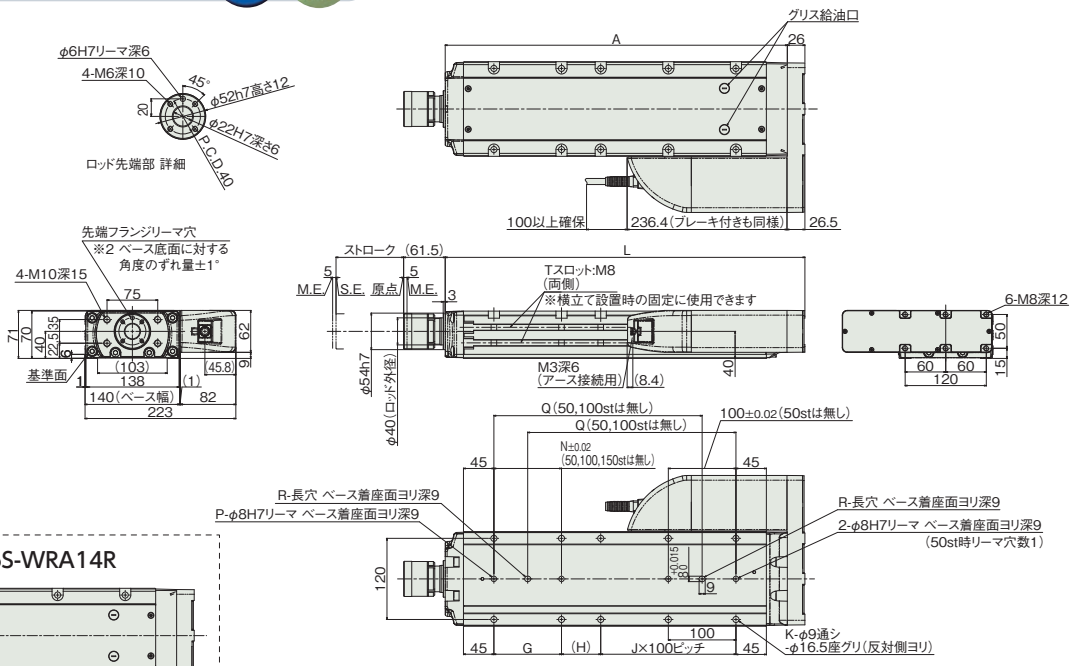
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露なきこと)

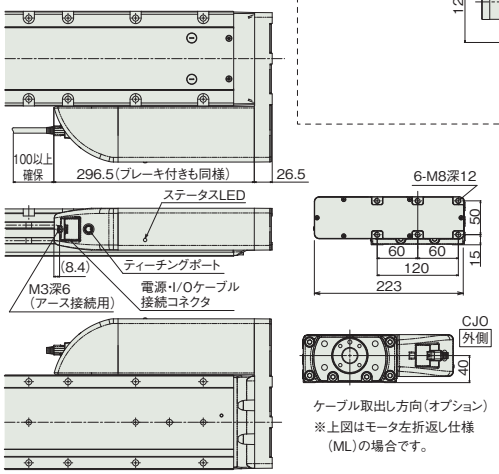
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。



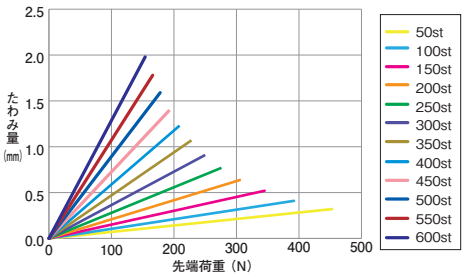
■RCP6S-WRA14R



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L			282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832
A			256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5	18.4
		ブレーキ有	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5
	RCP6S	ブレーキ無	8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5
		ブレーキ有	9.0	9.9	10.8	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.7

■RCP6(S)-WRA14R ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, POWERLINK, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP6(S)-WRA16R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅160mm | 24V パルスモータ

■型式項目

□ — WRA16R — WA — 60P — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。

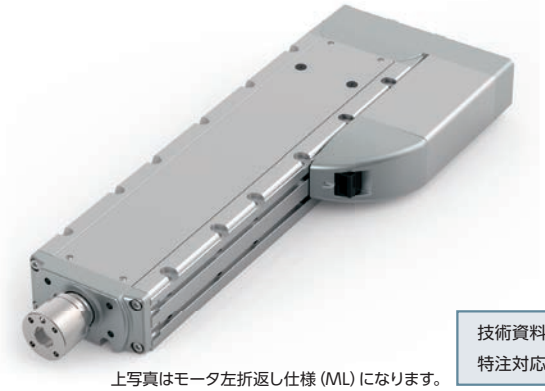
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

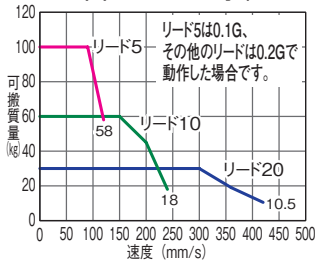
POINT 選定上の注意

(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-431ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-473ページのグラフをご参照ください。
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
(6)リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、1-390ページをご確認ください。

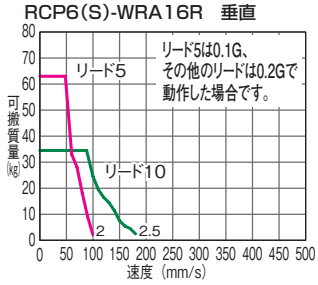
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-WRA16R 水平



RCP6(S)-WRA16R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)(注1)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	ストローク(mm)
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	–	500	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	34.5	1000	
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	63	2000	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	50(mm)	100(mm)	150~400(mm)	450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
20	280	405	420		400	340	295	260	225	200	180
10	240 <180>			230 <180>	195	165	145	125	110	100	90
5	120 <100>			115 <100>	95	80	70	60	55	50	45

< >内は垂直使用の場合です。

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
標準タイプ	P (1m)	–	–
	S (3m)	–	–
	M (5m)	–	–
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	–	–
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	–	–
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	–	–
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ 2-631	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ 2-631	–

※Tスロットナットバー仕様は、モータ左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時はNTBLをお選びください。

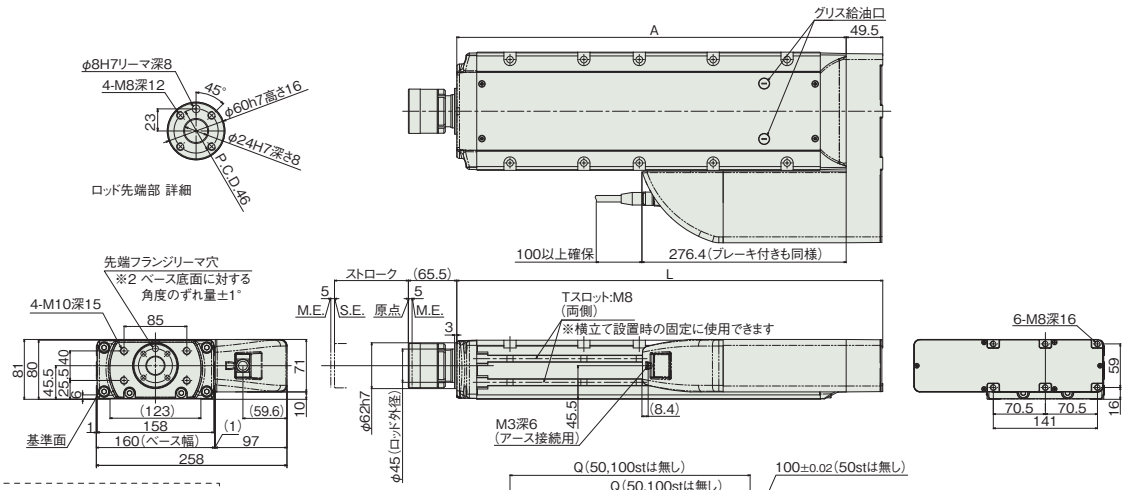
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

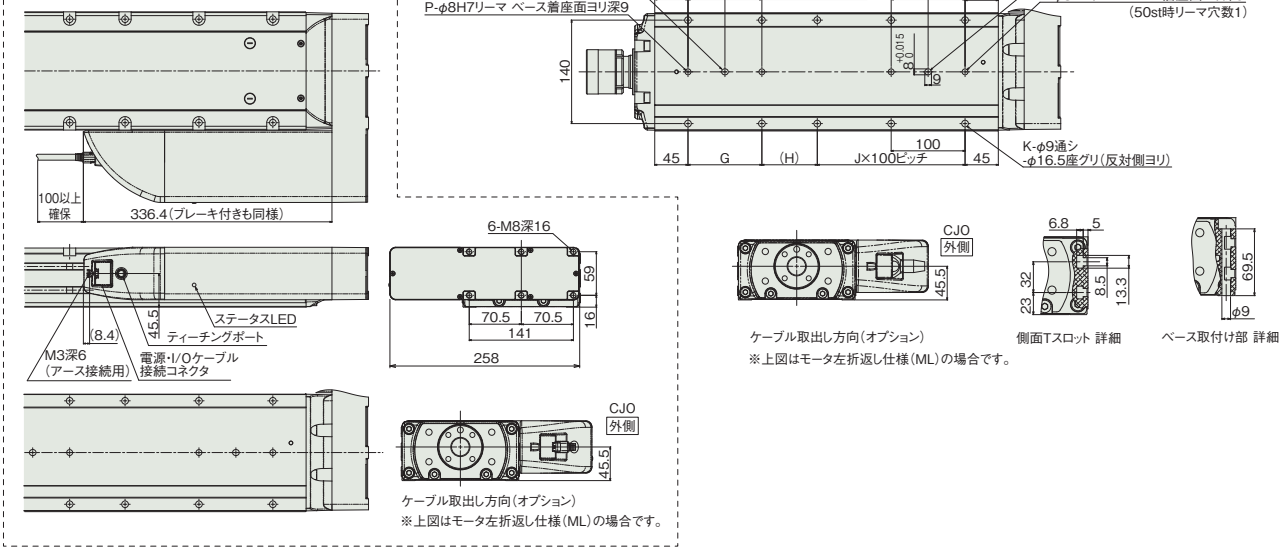
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

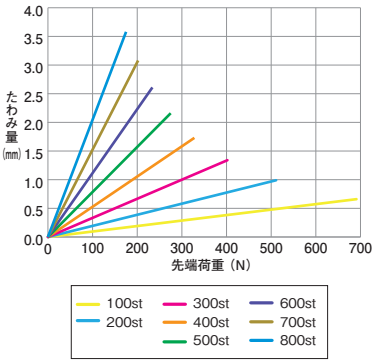
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。



■RCP6S-WRA16R



■RCP6(S)-WRA16R
ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L			326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
A			277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
G			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
H			125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
J			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
K			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
N			–	–	–	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
P			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Q			–	–	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
R			0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)			588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000 km	ロッド先端動的許容負荷質量(N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	13.1	14.2	15.3	16.5	17.6	18.7	19.9	21.0	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0	30.1
		ブレーキ有	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.3	30.4
	RCP6S	ブレーキ無	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.2	30.4
		ブレーキ有	13.6	14.7	15.8	16.9	18.1	19.2	20.4	21.5	22.7	23.8	24.9	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、6-19ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボタイプ
RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCP5-RA4C

バッテリレスアブソ　モータユニット型　モータストレート　本体幅 40mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP5	—	RA4C	—	WA	—	35P	—	□	—	□	—	P3	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
				WA: バッテリレスアブソ		35P:パルスモータ 35 □サイズ		16 :16mm 10 :10mm 5 : 5mm 2.5 :2.5mm		60：60mm ≀ 410：410mm (50mm 毎)		P3:PCON MCON 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1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

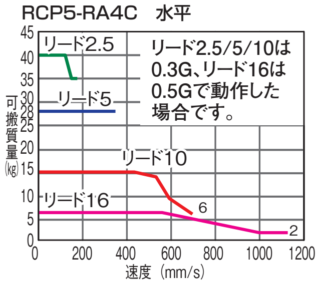
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、1-445ページ～の「速度・加速度別可搬質量表／RCP5シリーズ」をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

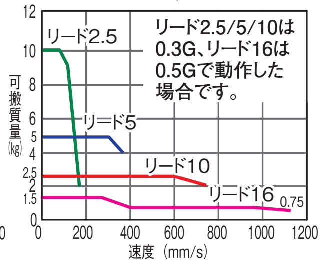
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP5-RA4C　水平

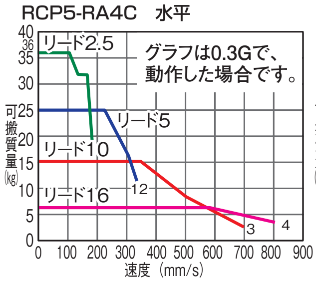


RCP5-RA4C　垂直

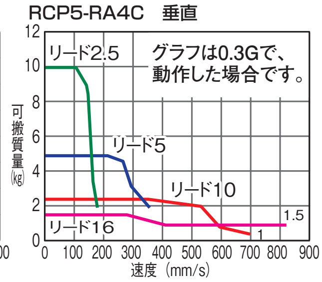


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP5-RA4C　水平



RCP5-RA4C　垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA4C-WA-35P-16- ① -P3- ② - ③	16	高出力有効	6	1.5	48	60～410 (50mm毎)
		高出力無効				
RCP5-RA4C-WA-35P-10- ① -P3- ② - ③	10	高出力有効	15	2.5	77	
		高出力無効				
RCP5-RA4C-WA-35P-5- ① -P3- ② - ③	5	高出力有効	28	5	155	
		高出力無効				
RCP5-RA4C-WA-35P-2.5- ① -P3- ② - ③	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	36			

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	60～360 (50mm 毎)	410 (mm)
16	高出力有効	1120	1080
	高出力無効	840	
10	高出力有効	700	685
	高出力無効		
5	高出力有効	350	340
	高出力無効		
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効		

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格
60	―
110	―
160	―
210	―
260	―
310	―
360	―
410	―

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1-269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**	→ 2-615	―
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	―
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 2-616	―
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 2-616	―
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	―
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	―
先端アダプタ(フランジ)	**FFA**	→ 2-617	―
先端アダプタ(めネジ)	**NFA**	→ 2-629	―
先端アダプタ(キー溝)	**KFA**	→ 2-626	―
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	―

アクチュエータ仕様

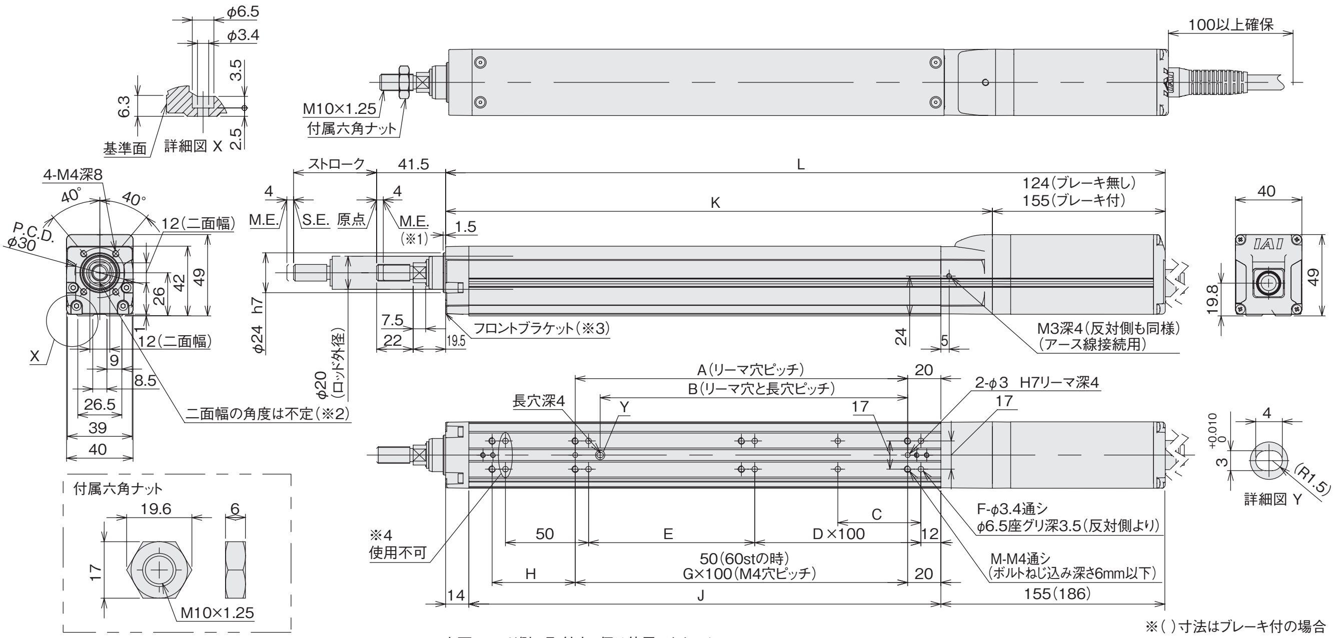
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm　アルミ
ロッド不回転精度(※1)	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1)無負荷時のロッド回転方向変位確度を表します。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp 2次元CAD 3次元CAD

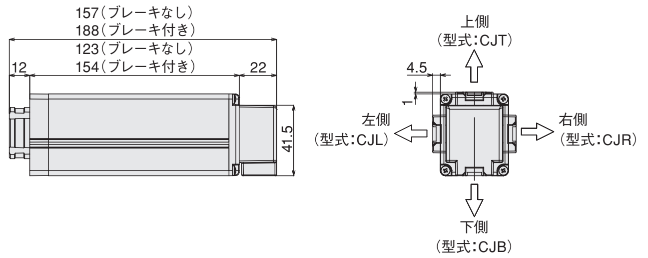
※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



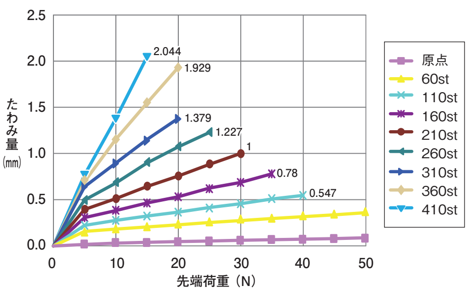
※（ ）寸法はブレーキ付の場合

※4 ベース上面のロッド側の取付穴2個は使用できません。

■ケーブル取出し方向（オプション）



■ RCP5-RA4C ロッドたわみ量（参考値）



■ストローク別寸法・質量

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410
L	ブレーキ無し	303	353	403	453	503	553	603	653
	ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634	684
A		50	100	100	200	200	300	300	400
B		35	85	85	185	185	285	285	385
C		25	50	50	50	50	50	50	50
D		0	0	1	1	2	2	3	3
E		50	100	50	100	50	100	50	100
F		8	8	10	10	12	12	14	14
G		-	1	1	2	2	3	3	4
H		50	50	100	50	100	50	100	50
J		134	184	234	284	334	384	434	484
K		179	229	279	329	379	429	479	529
M		6	6	6	8	8	10	10	12
ロッド先端静的許容荷重 (N)		55.8	44.6	37.1	31.7	27.6	24.3	21.7	19.5
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	25.4	19.5	15.5	12.8	10.8	9.2	7.9	6.9
	荷重オフセット 100mm	16.5	14.5	12.4	10.7	9.2	8.0	7.0	6.2
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		5.6	4.5	3.8	3.2	2.8	2.5	2.3	2.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		1.7	1.5	1.2	1.1	0.9	0.8	0.7	0.6
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	−	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	−	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−		64	−	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	−	→6-29
MCON-LC/LCG		6		−	−	●		256	−	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	−	−	●		30000	−	→6-193

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

RCP5-RA6C

バッテリレスアブソ　モータユニット型　モータストレート　本体幅 58mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP5	—	RA6C	—	WA	—	42P	—	□	—	□	—	P3	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
				WA: バッテリレス アブソ		42P:パルスモータ 42 □サイズ		20 :20mm 12 :12mm 6 : 6mm 3 : 3mm		65：65mm ≀ 415 : 415mm (50mm 毎)		P3:PCON MCON 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

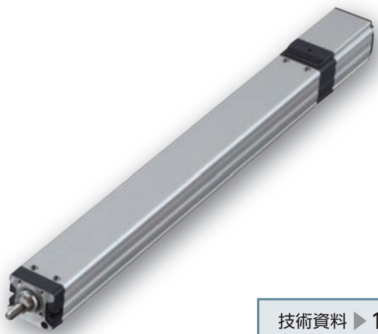
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

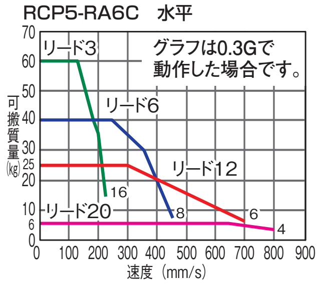
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、1-445ページ～の「速度・加速度別可搬質量表／RCP5シリーズ」をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

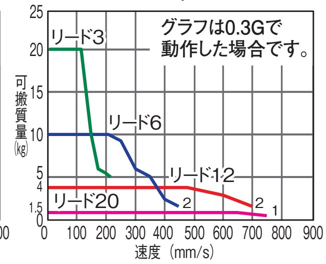
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP5-RA6C　水平

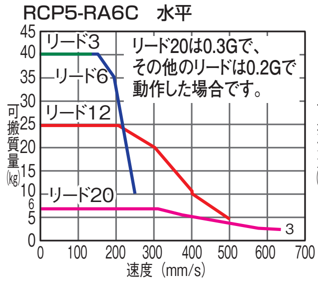


RCP5-RA6C　垂直

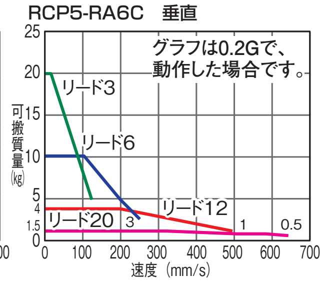


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP5-RA6C　水平



RCP5-RA6C　垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA6C-WA-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	高出力有効	6	1.5	56	65~415 (50mm毎)
		高出力無効				
RCP5-RA6C-WA-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効				
RCP5-RA6C-WA-42P-6- ① -P3- ② - ③	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効				
RCP5-RA6C-WA-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40			

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度　(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	65 ~ 365 (50mm 毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
65	–	**265**	–
115	–	**315**	–
165	–	**365**	–
215	–	**415**	–

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1-269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**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	**FFA**	→ 2-617	–
先端アダプタ(めネジ)	**NFA**	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	**KFA**	→ 2-626	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

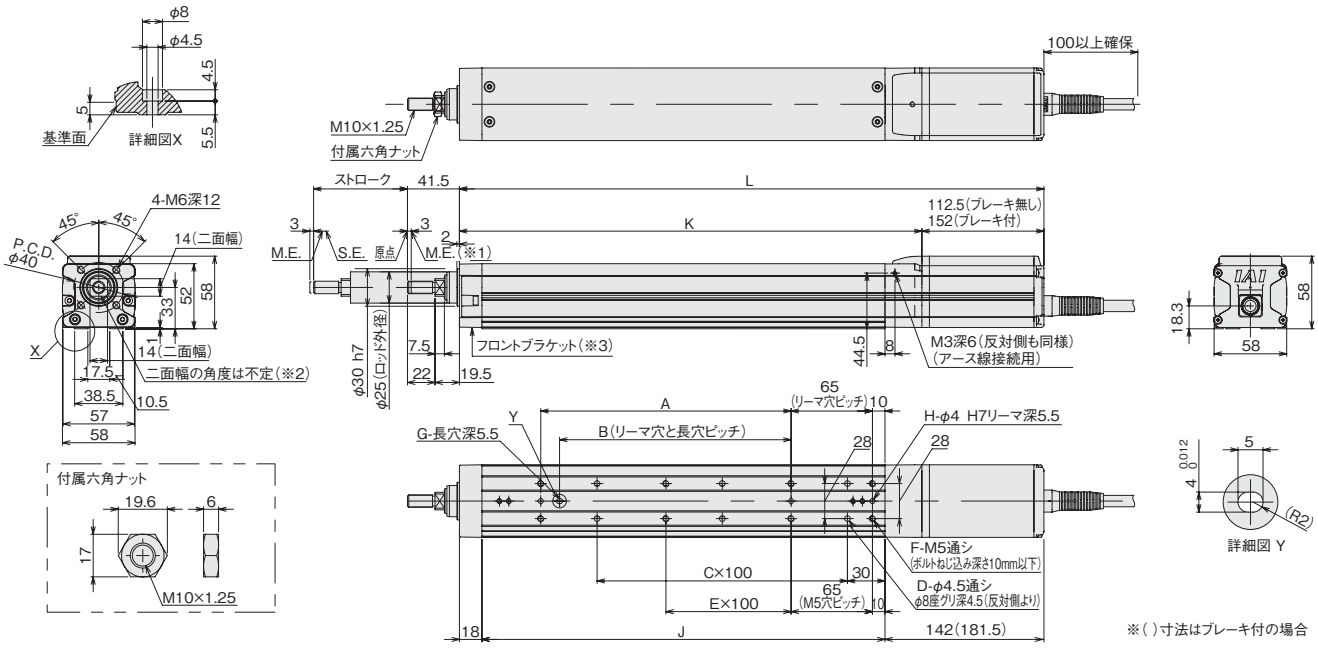
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm　アルミ
ロッド不回転精度 (※2)	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1) [ ]内はリード20の場合です。
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

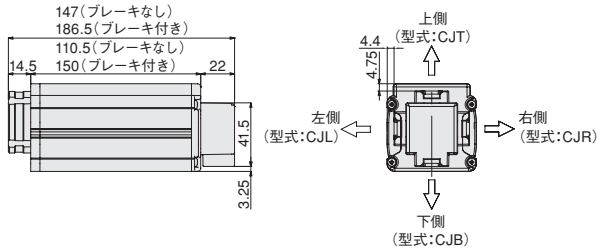
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

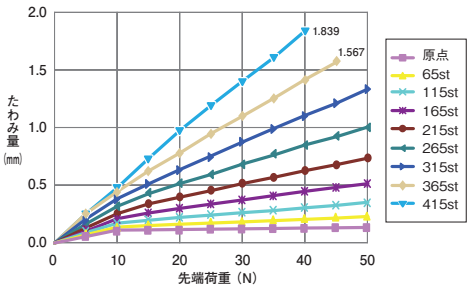


※( )寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■ RCP5-RA6C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
L	ブレーキ無し	332	382	432	482	532	582	632	682
	ブレーキ有り	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
A		0	100	100	200	200	300	300	400
B		0	85	85	185	185	285	285	385
C		1	1	2	2	3	3	4	4
D		4	4	6	6	8	8	10	10
E		0	0	0	1	1	2	2	3
F		4	6	6	8	8	10	10	12
G		0	1	1	1	1	1	1	1
H		2	3	3	3	3	3	3	3
J		172	222	272	322	372	422	472	522
K		219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5
ロッド先端静的許容荷重(N)		113.8	92.6	78.0	67.3	59.0	52.5	47.2	42.8
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	45.7	36.3	29.8	25.1	21.6	18.8	16.6	14.7
	荷重オフセット 100mm	32.1	28.3	24.6	21.5	18.9	16.7	14.9	13.4
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		11.5	9.4	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		3.2	2.8	2.5	2.1	1.9	1.7	1.5	1.3
質量(kg)	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, POWERLINK, CompoNet, SSCNET III/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP5-RA7C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 73 mm | 24V パルスモータ

■型式項目

RCP5	RA7C	WA	56P	□	□	P3	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24 :24mm 16 :16mm 8 : 8mm 4 : 4mm	70 : 70mm ~ 520 : 520mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON 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1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

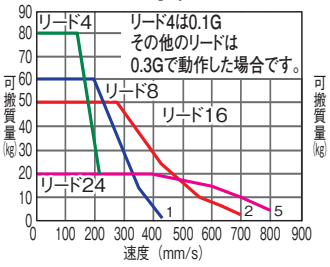
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-445ページ～の「速度・加速度別可搬質量表／RCP5シリーズ」をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

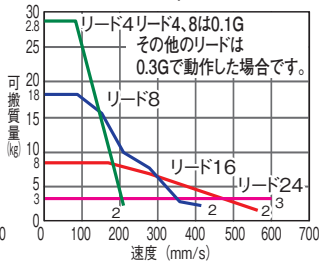
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP5-RA7C　水平

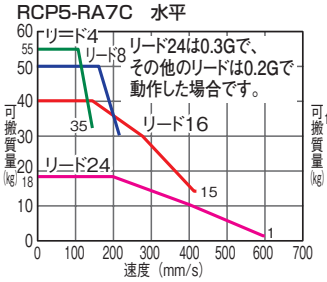


RCP5-RA7C　垂直

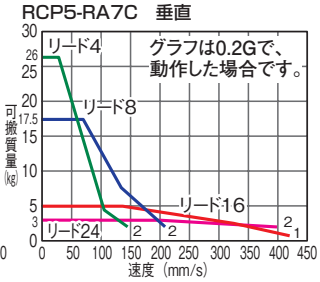


①高出力無効　PCON•MCON接続

RCP5-RA7C　水平



RCP5-RA7C　垂直



■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA7C-WA-56P-24- ① -P3- ② - ③	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
		高出力無効	18	3		
RCP5-RA7C-WA-56P-16- ① -P3- ② - ③	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP5-RA7C-WA-56P-8- ① -P3- ② - ③	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50	17.5		
RCP5-RA7C-WA-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

記号説明　① ストローク　② ケーブル長　③ オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。　(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	70 ~ 520 (50mm 毎)
24	高出力有効	800 <600>
	高出力無効	600 <400>
16	高出力有効	700 <560>
	高出力無効	420
8	高出力有効	420
	高出力無効	210
4	高出力有効	210
	高出力無効	140

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
70	–	320	–
120	–	370	–
170	–	420	–
220	–	470	–
270	–	520	–

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1-269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	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ 2-617	–
先端アダプタ(めネジ)	NFA	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ 2-626	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

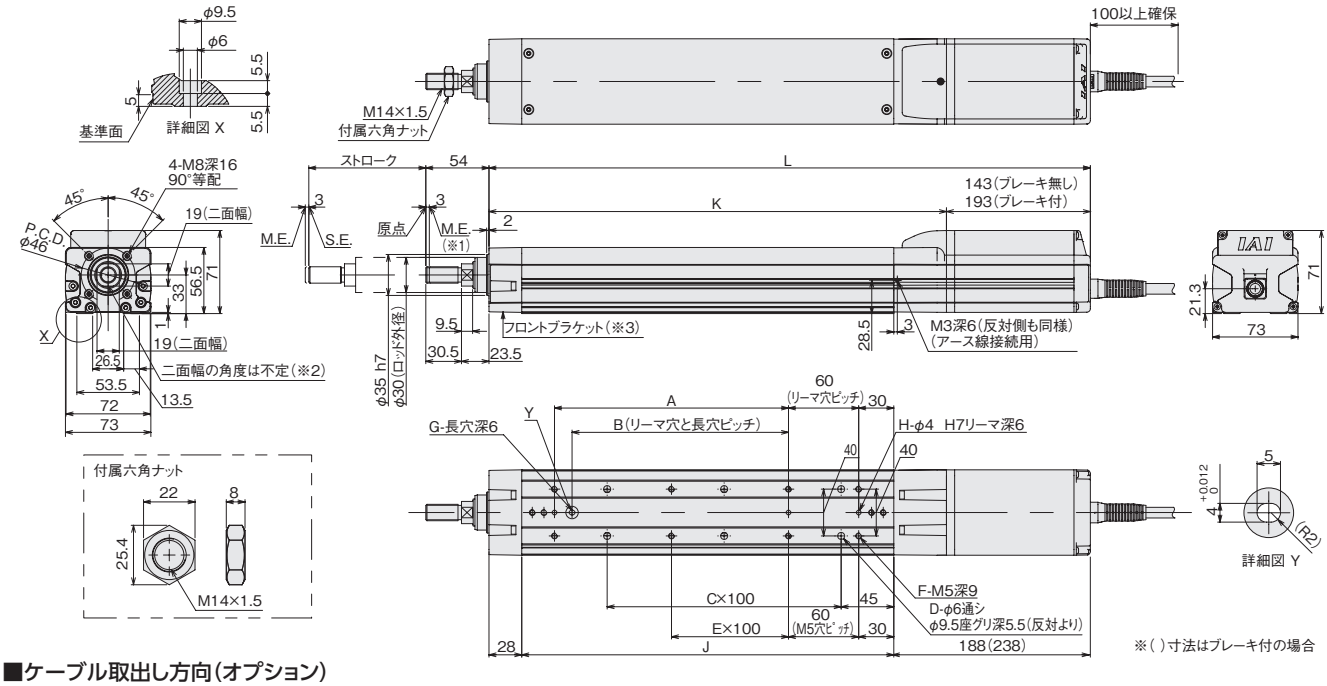
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm　アルミ
ロッド不回転精度 (※2)	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1) [ ]内はリード24の場合です。
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

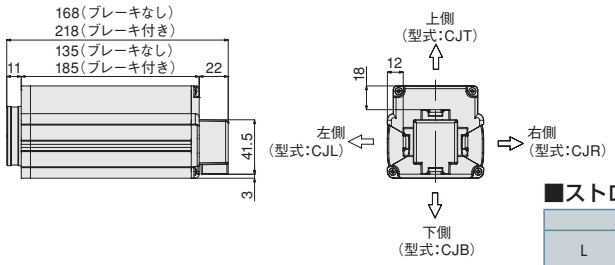
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

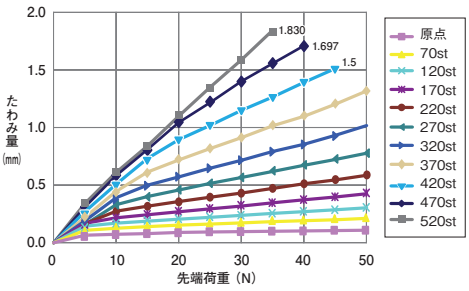


※( )寸法はブレーキ付の場合

■ケーブル取出し方向(オプション)



■ RCP5-RA7C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	ブレーキ無し	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
	ブレーキ有り	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884
A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
F		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H		2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618
K		241	291	341	391	441	491	541	591	641	691
ロッド先端静的許容荷重(N)		119.2	97.7	82.8	71.6	63.0	56.2	50.6	46.0	42.2	38.8
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	44.3	35.7	29.6	25.2	21.7	19.0	16.8	15.0	13.6	12.2
	荷重オフセット 100mm	33.9	29.7	25.7	22.4	19.7	17.4	15.5	14.0	12.8	11.5
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		12.1	10.0	8.5	7.4	6.5	5.9	5.3	4.9	4.5	4.1
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		3.4	3.0	2.6	2.2	2.0	1.7	1.6	1.4	1.3	1.2
質量(kg)	ブレーキ無し	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.6	5.9
	ブレーキ有り	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, POWERLINK, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP5-RA8C

バッテリレスアブソ | 高推力タイプ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 88mm | 24V パルスモータ

■型式項目

RCP5	RA8C	WA	60P	□	□	P4	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50：50mm ～ 700：700mm (50mm毎)	P4:PCON-CFB /CGFB	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

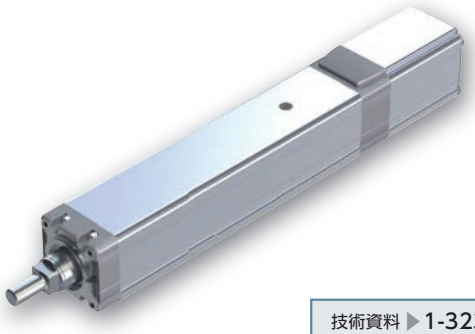
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



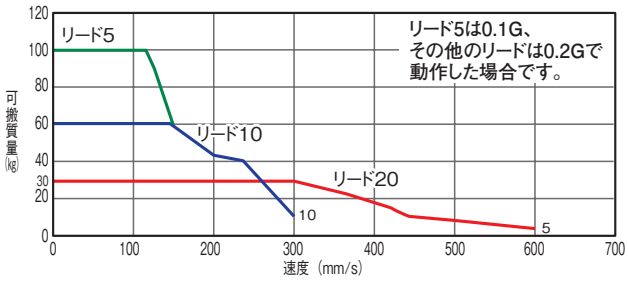
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

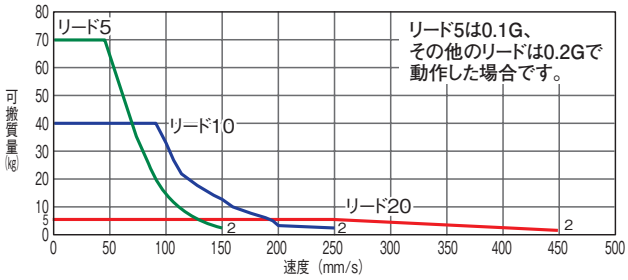
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-446ページ～の「速度・加速度別可搬質量表／RCP5シリーズ」をご参照ください。
(2) RA8Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
(3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(4) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA8C　水平　PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA8C　垂直　PCON-CFB/CGFB接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA8C-WA-60P-20-① -P4-② -③	20	PCON-CFB/CGFB	30	5	500	50～700 (50mm毎)
RCP5-RA8C-WA-60P-10-① -P4-② -③	10	PCON-CFB/CGFB	60	40	1000	
RCP5-RA8C-WA-60P-5-① -P4-② -③	5	PCON-CFB/CGFB	100	70	2000	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度　< >内は垂直使用の場合です。　(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200 (mm)	250～350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	405	505 <450>	585 <450>	600 <450>	520 <450>	440	360	320	280	240	220
10	280 <250>	300 <250>				260 <250>	220	180	160	140	120	110
5	150					130	110	90	80	70	60	55

①ストローク別価格表（標準価格）

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

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1-269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	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

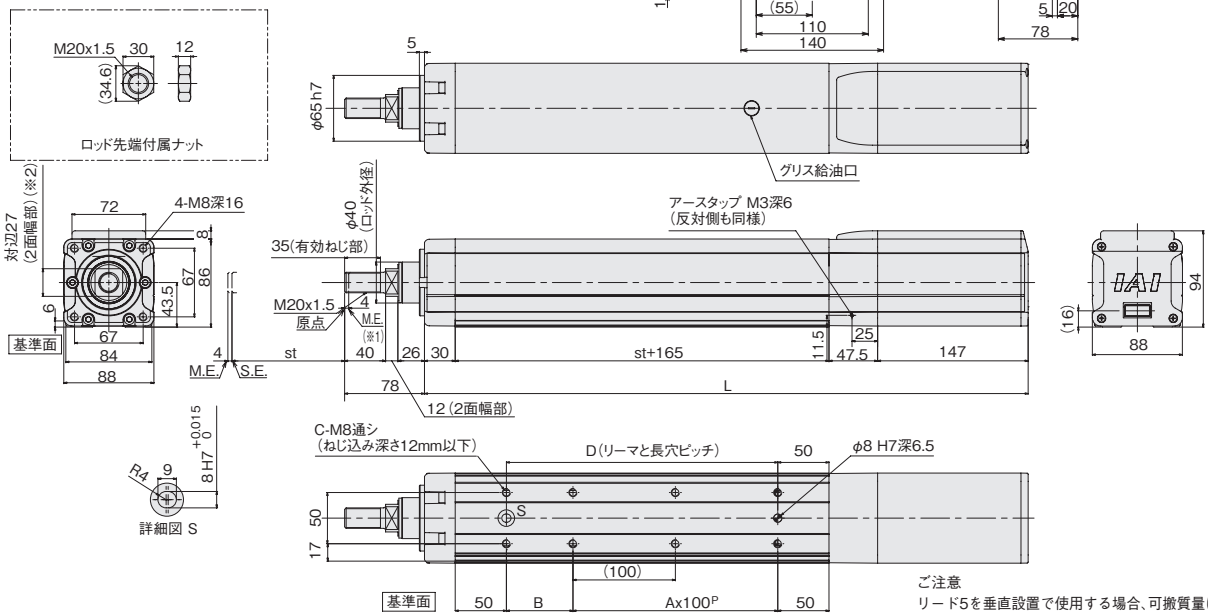
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ16mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm　アルミ
ロッド不回転精度（※1）	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（※1）無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

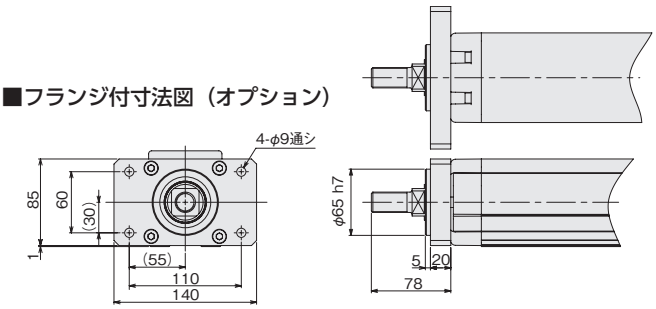
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

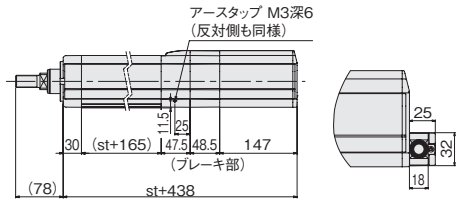
※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



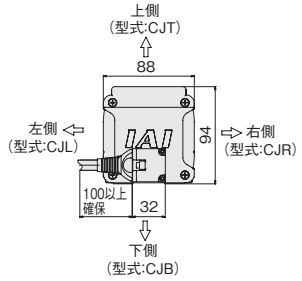
■フランジ付寸法図（オプション）



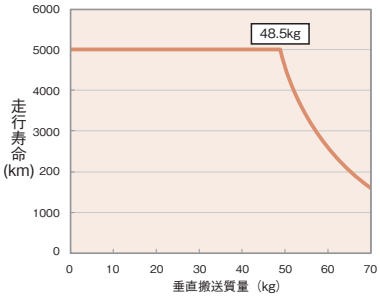
■ブレーキ付寸法図（オプション）



■ケーブル取出4方向（オプション）

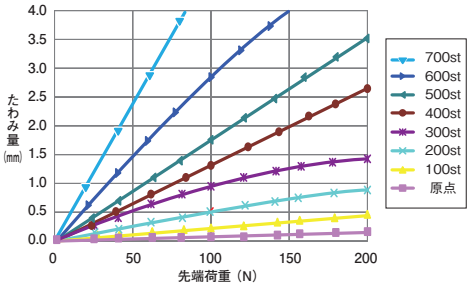


ご注意
リード5を垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。
可搬質量と寿命のグラフを以下に示しますのでご注意ください。(水平設置の場合は可搬質量の影響はありません)



■ RCP5-RA8C ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	ブレーキ無し	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
	ブレーキ有り	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
A		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
B		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
C		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
D		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)		180	150.3	128.9	112.7	99.9	89.7	81.3	74.3	68.3	63.1	58.6	54.6	51.1	47.9
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	73.6	60.3	51.0	44.1	38.7	34.3	30.7	27.7	25.2	23.0	21.1	19.4	17.8	16.5
	荷重オフセット 100mm	57.0	48.6	42.5	37.8	33.8	30.5	27.6	25.2	23.1	21.2	19.5	18.1	16.7	15.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		18.1	15.2	13.0	11.4	10.2	9.2	8.4	7.7	7.1	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		5.7	4.9	4.3	3.8	3.4	3.0	2.8	2.5	2.3	2.1	2.0	1.8	1.7	1.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.1	7.6	8.0	8.4	8.9	9.3	9.7	10.2	10.6	11.0	11.4	11.9	12.3	12.7
	ブレーキ有り	8.3	8.7	9.1	9.6	10.0	10.4	10.9	11.3	11.7	12.1	12.6	13.0	13.4	13.9

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP5-RA10C

バッテリレスアブソ　高推力タイプ　モータユニット型　モータストレート　本体幅108mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP5	RA10C	WA	86P	□	□	P4	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	86P:パルスモータ 86□サイズ	10 :10mm 5 : 5mm 2.5 :2.5mm	50 : 50mm ≀ 800 : 800mm (50mm 毎)	P4:PCON-CFB/CGFB	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

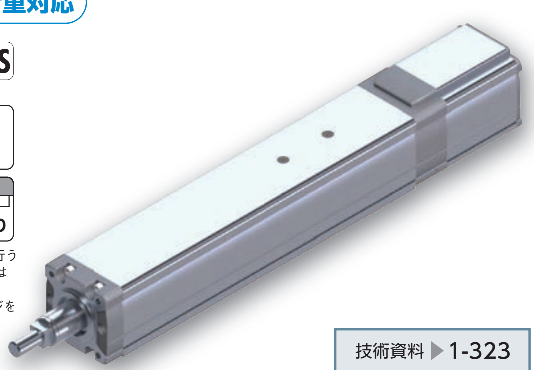
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



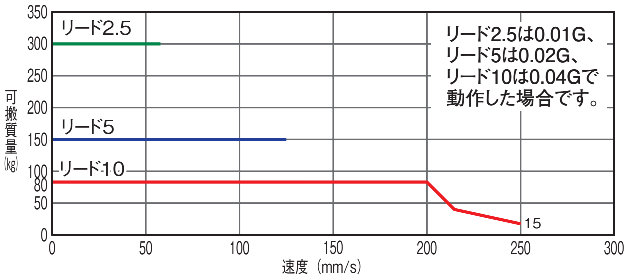
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

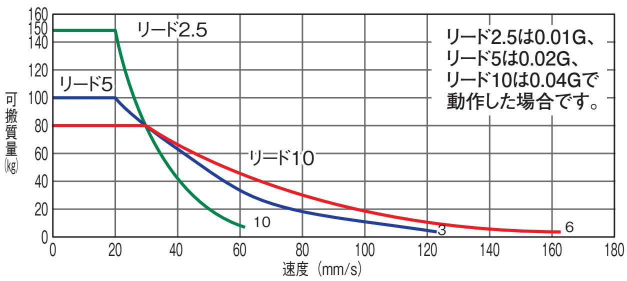
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、1-446ページ～の「速度・加速度別可搬質量表／RCP5シリーズ」をご参照ください。
(2) RA10Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
(3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(4) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA10C　水平　PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA10C　垂直　PCON-CFB/CGFB接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA10C-WA-86P-10-①-P4-②-③	10	PCON-CFB/CGFB	80	80	1500	50～800 (50mm毎)
RCP5-RA10C-WA-86P-5-①-P4-②-③	5	PCON-CFB/CGFB	150	100	3000	
RCP5-RA10C-WA-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	PCON-CFB/CGFB	300	150	6000	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 ＜ ＞内は垂直使用の場合です。（単位は mm/s）

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200～400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167	200 <167>	250 <167>			220 <167>	200 <167>	180 <167>	160	140	120
5	83	125			110	90	80	70	60	55	50	45
2.5	63						55	50	45	40	35	30

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	−
	S (3m)	−
	M (5m)	−
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	−
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	−
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	−
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1-269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**	→ 2-615	−
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	−
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ 2-616	
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ 2-616	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	−
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	−

アクチュエータ仕様

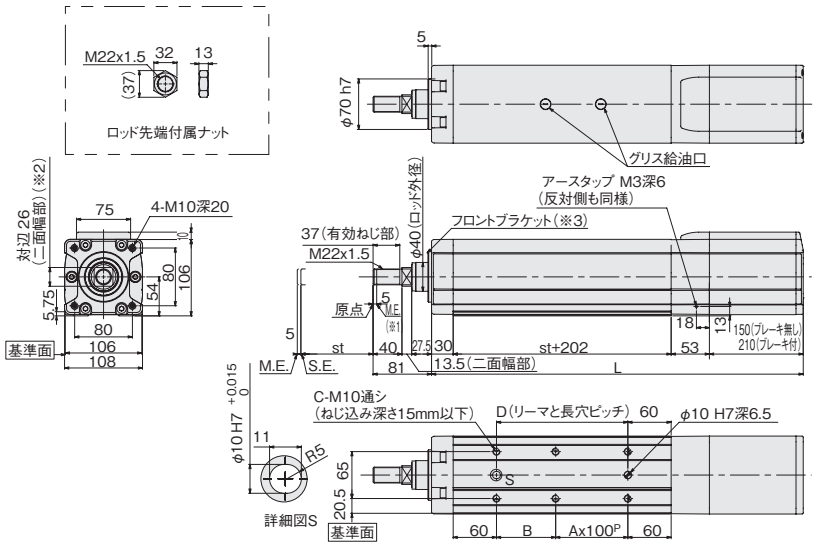
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ20mm(リード2.5/10mm)、φ16mm(リード5mm)　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm　アルミ
ロッド不回転精度（※1）	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

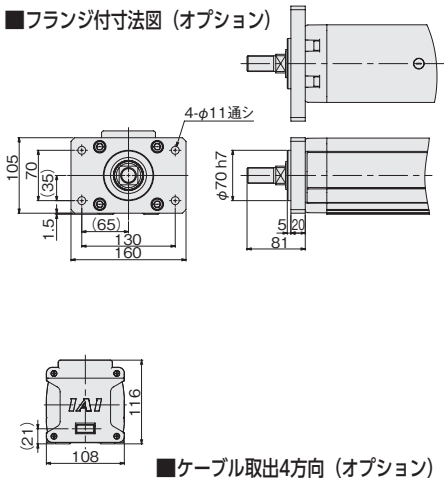
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

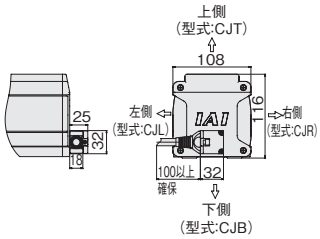
※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■フランジ付寸法図（オプション）

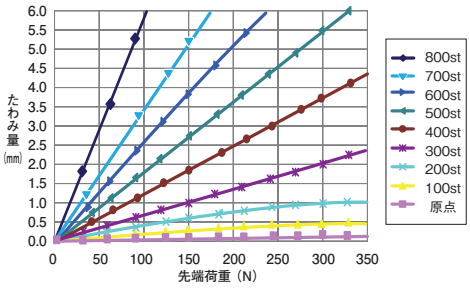


■ケーブル取出4方向（オプション）



■ RCP5-RA10C ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))



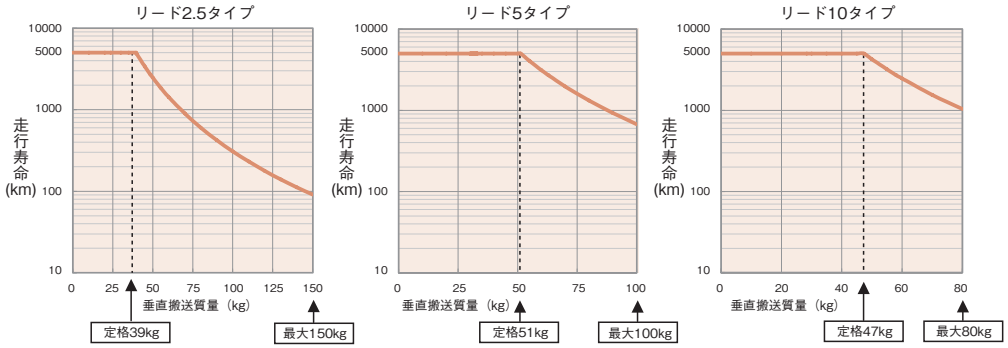
■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235
	ブレーキ有り	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295
A		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
B		132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
C		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D		132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重 (N)		316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
	荷重オフセット 100mm	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.5	12.2	12.9	13.6	14.3	15	15.7	16.4	17.1	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3	22
	ブレーキ有り	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5	22.2	22.9	23.6

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

● RCP5-RA10C は最大推力が他タイプに比べて大きいため、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。
速度と可搬質量の相関図もしくは押付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。

ご注意
定格の数値は、走行寿命 5,000km の場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。
定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が下グラフのように減少しますのでご注意ください。



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP5-RA4R

バッテリレスアブソ　モータユニット型　モータ折返し　本体幅40mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP5	— RA4R	— WA	— 35P	— □	— □	— P3	— □	— □
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	35P:パルスモータ 35 □サイズ	16 :16mm 10 :10mm 5 : 5mm 2.5 :2.5mm	60：60mm ≀ 410：410mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

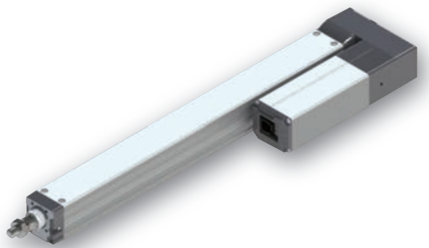
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

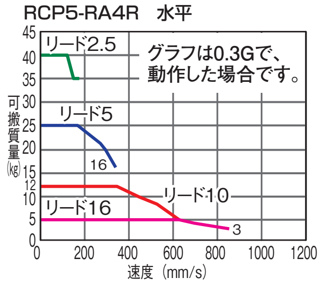
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

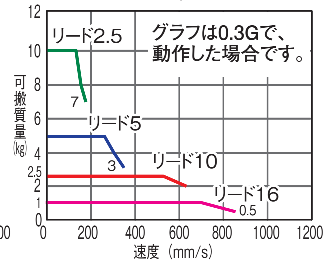
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、1-447ページの選定の目安（RCP5•速度加速度別可搬質量表）をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

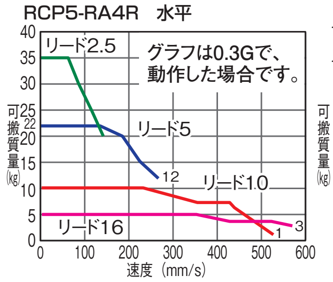
■速度と可搬質量の相関図

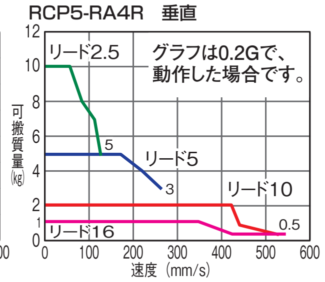
①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続





②高出力無効　PCON•MCON接続





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA4R-WA-35P-16- ① -P3- ② - ③	16	高出力有効	5	1	48	60～410 (50mm毎)
		高出力無効				
RCP5-RA4R-WA-35P-10- ① -P3- ② - ③	10	高出力有効	12	2.5	77	
		高出力無効	10	2		
RCP5-RA4R-WA-35P-5- ① -P3- ② - ③	5	高出力有効	25	5	155	
		高出力無効	22			
RCP5-RA4R-WA-35P-2.5- ① -P3- ② - ③	2.5	高出力有効	40	10	310	
		高出力無効	35			

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	60 ～ 360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	840	
	高出力無効	560	
10	高出力有効	610	
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
60	－	**260**	－
110	－	**310**	－
160	－	**360**	－
210	－	**410**	－

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1-269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**	→ 2-615	－
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	－
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	－
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	－
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	－
先端アダプタ(フランジ)	**FFA**	→ 2-617	－
先端アダプタ(めねじ)	**NFA**	→ 2-629	－
先端アダプタ(キー溝)	**KFA**	→ 2-626	－
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	－
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	－
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	－

※ロッド取付オプションは、一部ストロークで選択できません。また、短いストロークにおいては周辺物と干渉する恐れがありますので、ご注意ください。詳細は、2-617、2-621ページをご確認ください。

アクチュエータ仕様

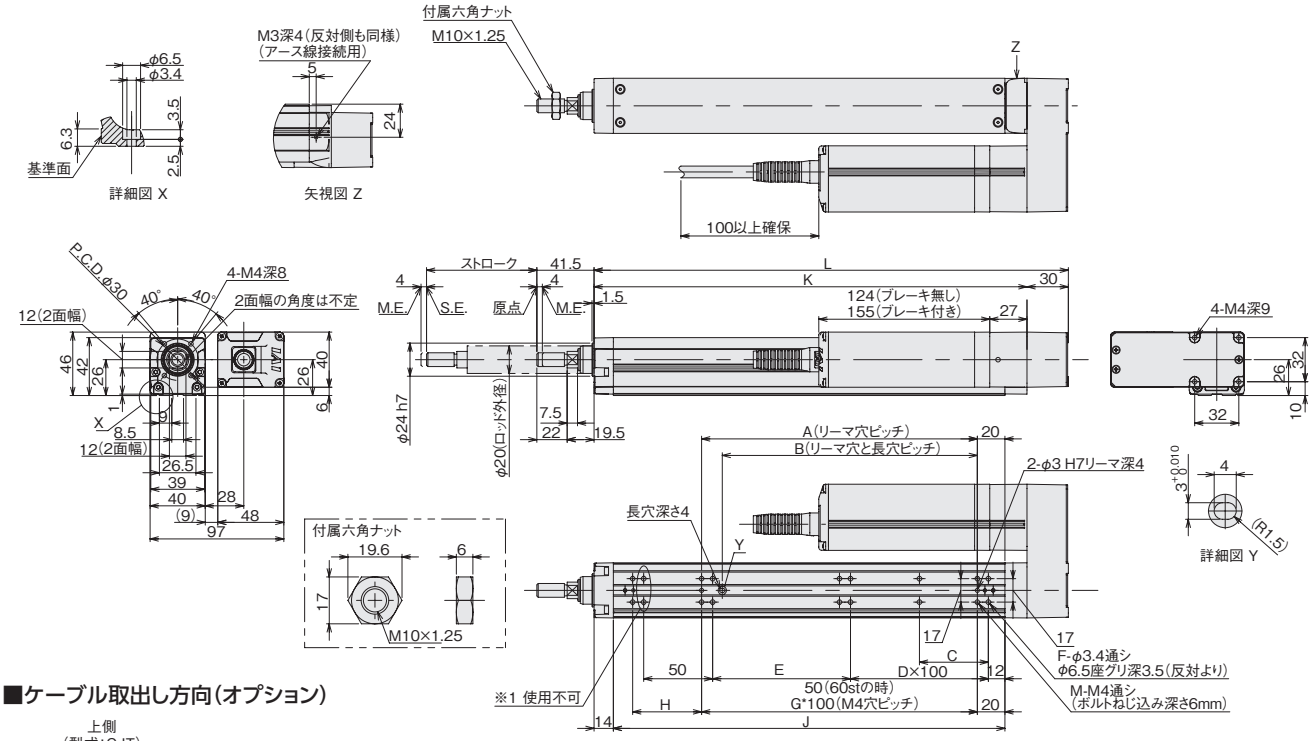
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm　アルミ
ロッド不回転精度 (※1)	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

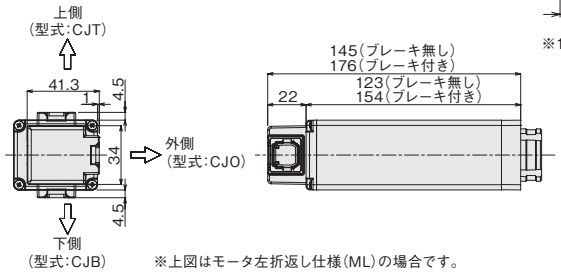
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



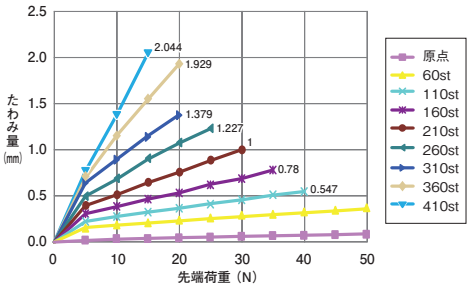
※1 ベース上面のロッド側の取付け穴2個は使用できません。

■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ RCP5-RA4R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410
L		194	244	294	344	394	444	494	544
A		50	100	100	200	200	300	300	400
B		35	85	85	185	185	285	285	385
C		25	50	50	50	50	50	50	50
D		0	0	1	1	2	2	3	3
E		50	100	50	100	50	100	50	100
F		8	8	10	10	12	12	14	14
G		-	1	1	2	2	3	3	4
H		50	50	100	50	100	50	100	50
J		134	184	234	284	334	384	434	484
K		164	214	264	314	364	414	464	514
M		6	6	6	8	8	10	10	12
ロッド先端静的許容荷重 (N)		55.8	44.6	37.1	31.7	27.6	24.3	21.7	19.5
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	25.4	19.5	15.5	12.8	10.8	9.2	7.9	6.9
	荷重オフセット 100mm	16.5	14.5	12.4	10.7	9.2	8.0	7.0	6.2
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		5.6	4.5	3.8	3.2	2.8	2.5	2.3	2.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		1.7	1.5	1.2	1.1	0.9	0.8	0.7	0.6
質量(kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP5-RA6R

バッテリレスアブソ　モータユニット型　モータ折返し　本体幅58mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP5	—	RA6R	—	WA	—	42P	—	□	—	□	—	P3	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
				WA: バッテリレスアブソ		42P:パルスモータ 42□サイズ		20 :20mm 12 :12mm 6 : 6mm 3 : 3mm		65 : 65mm ~ 415 : 415mm (50mm 毎)		P3:PCON MCON MSEL		N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル		下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

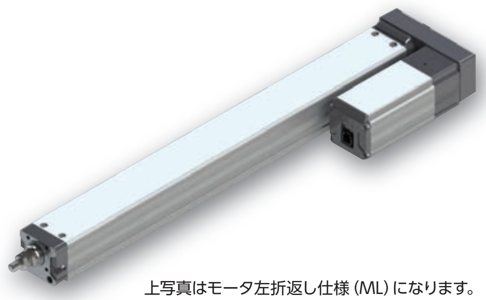
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、1-447ページの選定の目安（RCP5•速度加速度別可搬質量表）をご参照ください。

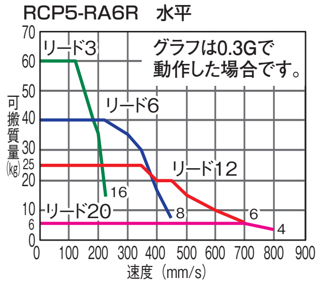
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

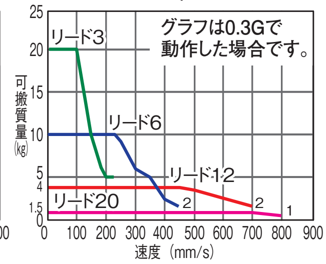
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP5-RA6R　水平

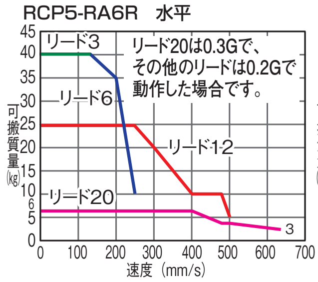


RCP5-RA6R　垂直

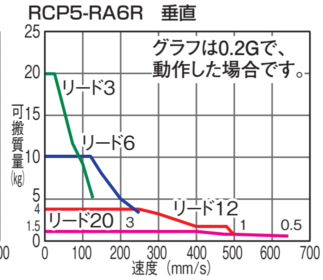


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP5-RA6R　水平



RCP5-RA6R　垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA6R-WA-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	高出力有効	6	1.5	56	65~415 (50mm毎)
		高出力無効				
RCP5-RA6R-WA-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効				
RCP5-RA6R-WA-42P-6- ① -P3- ② - ③	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効				
RCP5-RA6R-WA-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40			

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	65 ～ 365 (50mm毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
65	–	**265**	–
115	–	**315**	–
165	–	**365**	–
215	–	**415**	–

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1-269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**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	**FFA**	→ 2-617	–
先端アダプタ(めねじ)	**NFA**	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	**KFA**	→ 2-626	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–

※ロッド取付オプションは、一部ストロークで選択できません。また、短いストロークにおいては周辺物と干渉する恐れがありますので、ご注意ください。詳細は、2-617、2-621ページをご確認ください。

アクチュエータ仕様

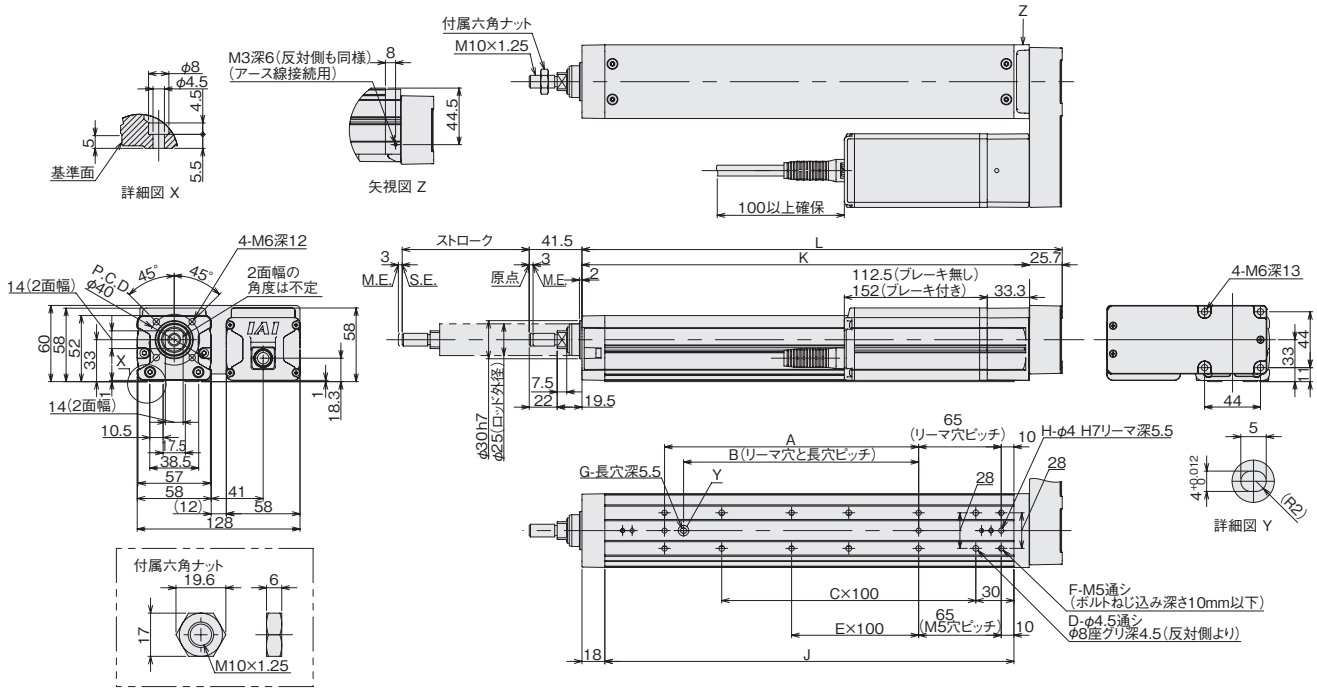
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度（※1）	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm　アルミ
ロッド不回転精度（※2）	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1) [ ]内はリード20の場合です。
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

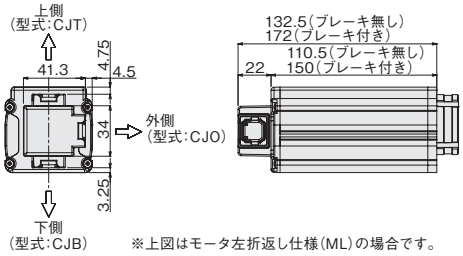
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

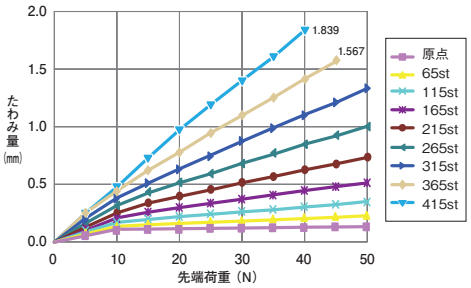


■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ RCP5-RA6R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
L		228	278	328	378	428	478	528	578
A		0	100	100	200	200	300	300	400
B		0	85	85	185	185	285	285	385
C		1	1	2	2	3	3	4	4
D		4	4	6	6	8	8	10	10
E		0	0	0	1	1	2	2	3
F		4	6	6	8	8	10	10	12
G		0	1	1	1	1	1	1	1
H		2	3	3	3	3	3	3	3
J		172	222	272	322	372	422	472	522
K		202.3	252.3	302.3	352.3	402.3	452.3	502.3	552.3
ロッド先端静的許容荷重 (N)		113.8	92.6	78.0	67.3	59.0	52.5	47.2	42.8
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	45.7	36.3	29.8	25.1	21.6	18.8	16.6	14.7
	荷重オフセット 100mm	32.1	28.3	24.6	21.5	18.9	16.7	14.9	13.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		11.5	9.4	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		3.2	2.8	2.5	2.1	1.9	1.7	1.5	1.3
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP5-RA7R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 73mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP5 — RA7R — WA — 56P — □ — □ — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24 :24mm 16 :16mm 8 : 8mm 4 : 4mm	70 : 70mm ~ 520 : 520mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON 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1-265ページをご参照ください。

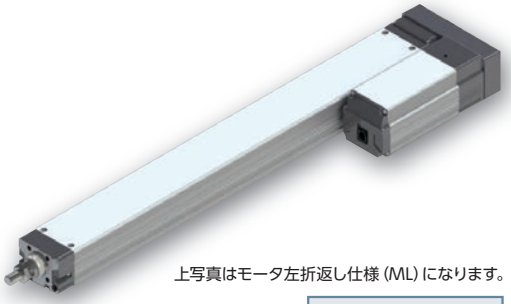
※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

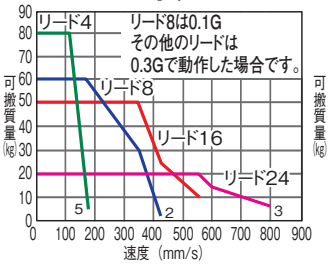
POINT 選定上の注意

(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-447ページの選定の目安 (RCP5•速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
(2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

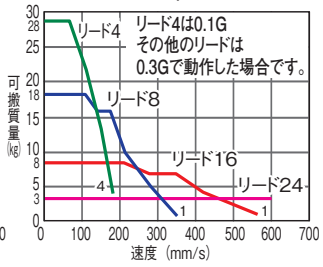
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP5-RA7R 水平

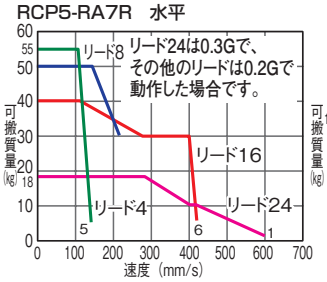


RCP5-RA7R 垂直

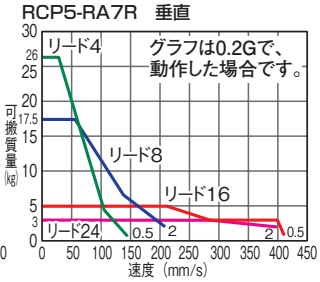


①高出力無効 PCON•MCON接続

RCP5-RA7R 水平



RCP5-RA7R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA7R-WA-56P-24- ① -P3- ② - ③	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
		高出力無効	18	3		
RCP5-RA7R-WA-56P-16- ① -P3- ② - ③	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP5-RA7R-WA-56P-8- ① -P3- ② - ③	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50	17.5		
RCP5-RA7R-WA-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	70 ~ 520 (50mm毎)
24	高出力有効	800 <600>
	高出力無効	600 <400>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	420 <350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	140

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
70	–	320	–
120	–	370	–
170	–	420	–
220	–	470	–
270	–	520	–

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1-269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	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	–
フランジ金具	FL	→ 2-618	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ 2-617	–
先端アダプタ(めねじ)	NFA	→ 2-629	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ 2-626	–
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–

※ロッド取付オプションは、一部ストロークで選択できません。また、短いストロークにおいては周辺物と干渉する恐れがありますので、ご注意ください。詳細は、2-617、2-621ページをご確認ください。

アクチュエータ仕様

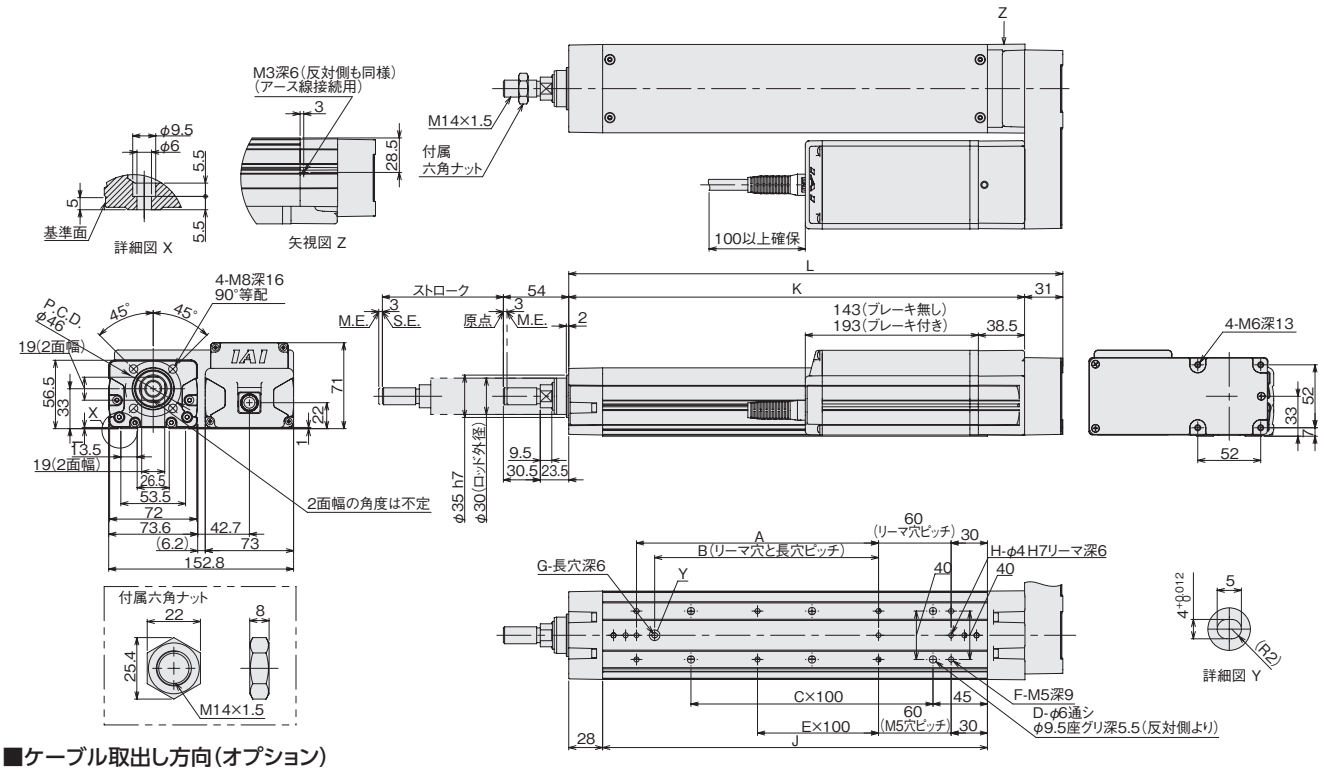
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 (※2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1) [ ]内はリード24の場合です。
(※2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

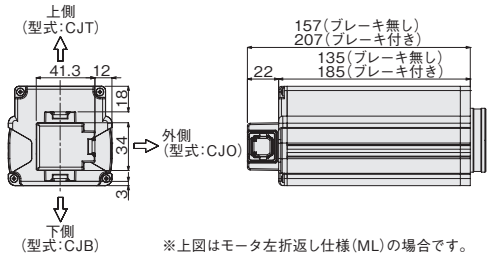
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

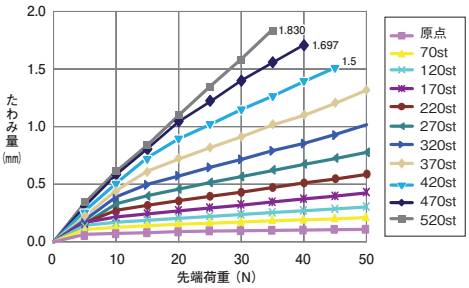


■ケーブル取出し方向(オプション)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ RCP5-RA7R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L		258	308	358	408	458	508	558	608	658	708
A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
F		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H		2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618
K		227	277	327	377	427	477	527	577	627	677
ロッド先端静的許容荷重 (N)		119.2	97.7	82.8	71.6	63.0	56.2	50.6	46.0	42.2	38.8
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	44.3	35.7	29.6	25.2	21.7	19.0	16.8	15.0	13.6	12.2
	荷重オフセット 100mm	33.9	29.7	25.7	22.4	19.7	17.4	15.5	14.0	12.8	11.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		12.1	10.0	8.5	7.4	6.5	5.9	5.3	4.9	4.5	4.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		3.4	3.0	2.6	2.2	2.0	1.7	1.6	1.4	1.3	1.2
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6
	ブレーキ有り	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, POWERLINK, CompoNet, SSCNET III/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP5-RA8R

バッテリレスアブソ | 高推力タイプ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 88mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP5 — RA8R — WA — 60P — □ — □ — P4 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP5	RA8R	WA: バッテリレスアブソ	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50：50mm 〜 700：700mm (50mm毎)	P4:PCON-CFB /CGFB	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1-265ページをご参照ください。

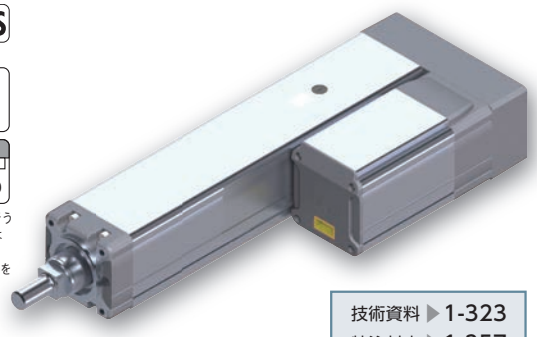
※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



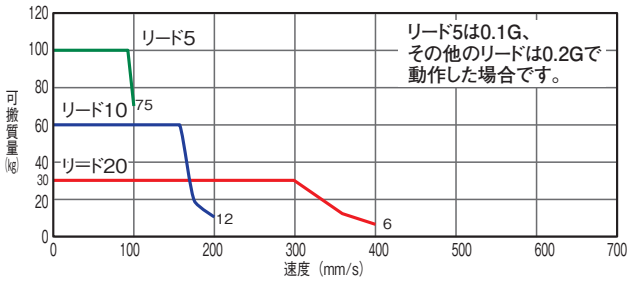
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

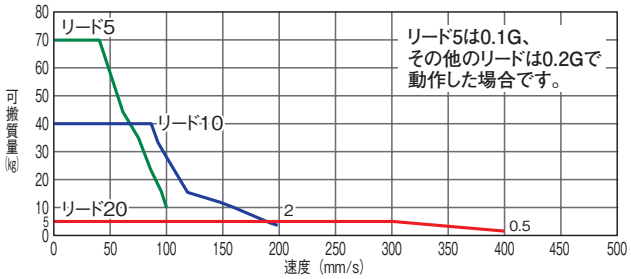
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は、1-448ページ〜の「速度・加速度別可搬質量表／RCP5シリーズ」をご参照ください。
(2) RA8Rはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
(3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(4) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-475ページ〜のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA8R 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA8R 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA8R-WA-60P-20-①-P4-②-③	20	30	5	500	50〜700 (50mm毎)
RCP5-RA8R-WA-60P-10-①-P4-②-③	10	60	40	1000	
RCP5-RA8R-WA-60P-5-①-P4-②-③	5	100	70	2000	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100〜450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10	200		180	160	140	120	110
5	100		90	80	70	60	55

①ストローク別価格表（標準価格）

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

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1-269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	→ 2-615	−
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	−
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	
フランジ金具	FL	→ 2-618	−
原点逆仕様	NM	→ 2-631	−

アクチュエータ仕様

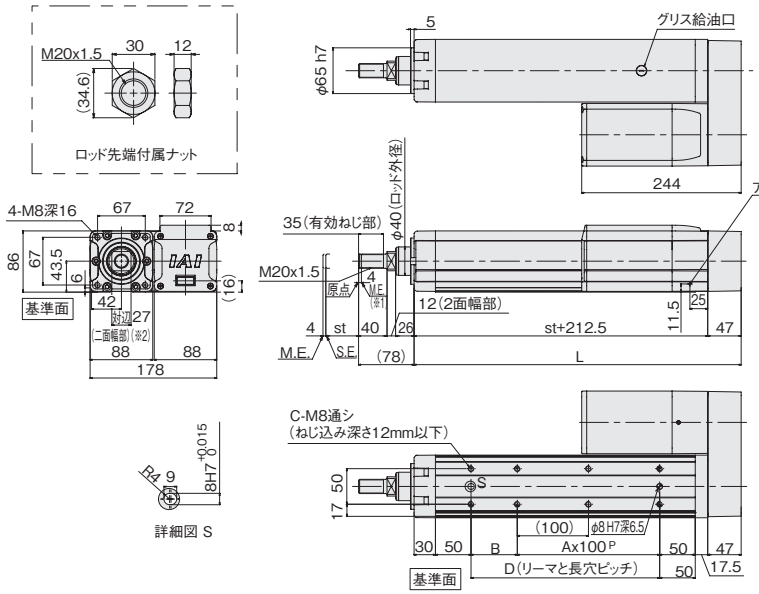
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm アルミ
ロッド不回転精度（※1）	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

（※1）無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

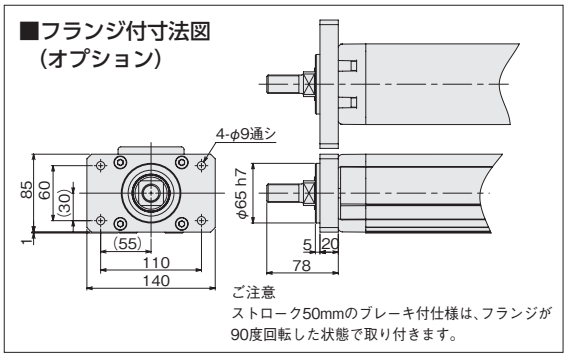
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

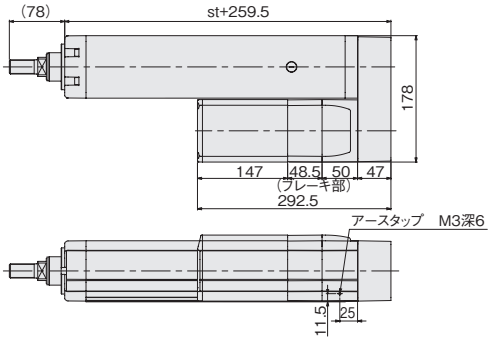


■フランジ付寸法図（オプション）

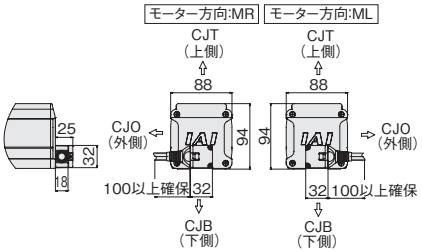


ご注意
ストローク50mmのブレーキ付仕様は、フランジが90度回転した状態で取り付きます。

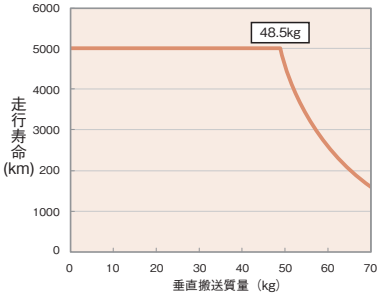
■ブレーキ付寸法図（オプション）



■ケーブル取出3方向（オプション）

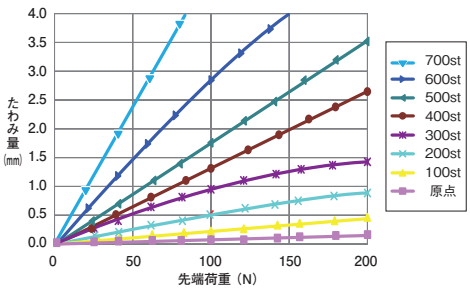


ご注意
リード5を垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。
可搬質量と寿命のグラフを以下に示しますのでご注意ください。(水平設置の場合は可搬質量の影響はありません)



■ RCP5-RA8R ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		309.5	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5	859.5	909.5	959.5
A		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
B		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
C		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
D		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)		180	150.3	128.9	112.7	99.9	89.7	81.3	74.3	68.3	63.1	58.6	54.6	51.1	47.9
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	73.6	60.3	51.0	44.1	38.7	34.3	30.7	27.7	25.2	23.0	21.1	19.4	17.8	16.5
	荷重オフセット 100mm	57.0	48.6	42.5	37.8	33.8	30.5	27.6	25.2	23.1	21.2	19.5	18.1	16.7	15.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		18.1	15.2	13.0	11.4	10.2	9.2	8.4	7.7	7.1	6.6	6.1	5.8	5.4	5.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		5.7	4.9	4.3	3.8	3.4	3.0	2.8	2.5	2.3	2.1	2.0	1.8	1.7	1.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.6	9.0	9.4	9.8	10.3	10.7	11.1	11.6	12.0	12.4	12.9	13.3	13.7	14.1
	ブレーキ有り	9.6	10.0	10.4	10.9	11.3	11.7	12.2	12.6	13.0	13.4	13.9	14.3	14.7	15.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP5-RA10R

バッテリレスアブソ　高推力タイプ　モータユニット型　モータ折返し　本体幅 108mm　24v パルスモータ

■型式項目　**RCP5** — **RA10R** — **WA** — **86P** — □ — □ — **P4** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	86P:パルスモータ 86□サイズ	10 :10mm 5 : 5mm 2.5 :2.5mm	50：50mm ≀ 800：800mm (50mm 毎)	P4:PCON-CFB/CGFB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

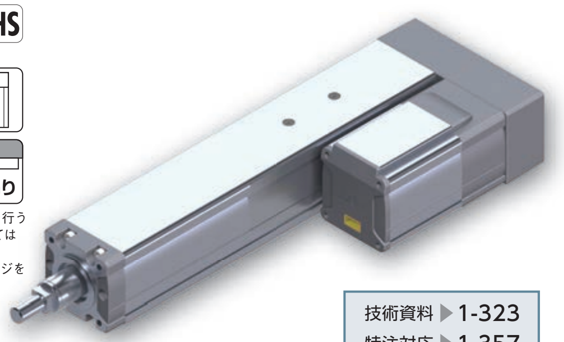
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



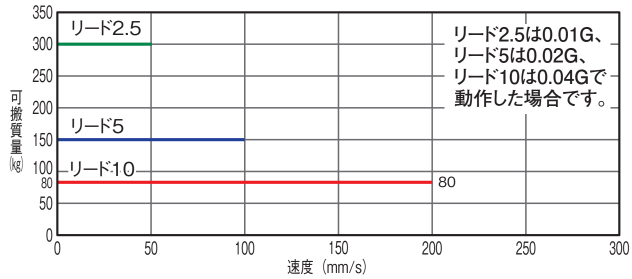
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

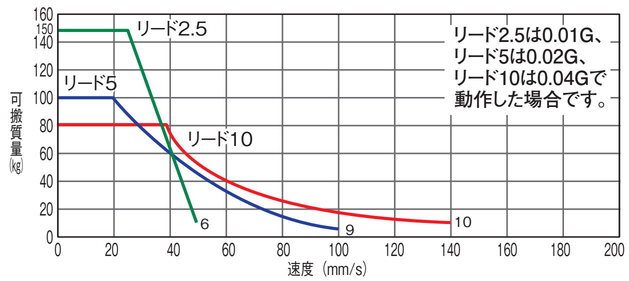
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
詳細は、1-448ページ～の「速度・加速度別可搬質量表／RCP5シリーズ」をご参照ください。
(2) RA10Rはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
(3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(4) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP5-RA10R　水平　PCON-CFB/CGFB接続



RCP5-RA10R　垂直　PCON-CFB/CGFB接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP5-RA10R-WA-86P-10- ① -P4- ② - ③	10	80	80	1500	50~800 (50mm毎)
RCP5-RA10R-WA-86P-5- ① -P4- ② - ③	5	150	100	3000	
RCP5-RA10R-WA-86P-2.5- ① -P4- ② - ③	2.5	300	150	6000	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。（単位は mm/s）

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200～400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167 <140>	200 <140>						180 <140>	160 <140>	140	120
5	83	100				90	80	70	60	55	50	45
2.5	50								45	40	35	30

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	–
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	–
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	–
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1-269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**	→ 2-615	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–

アクチュエータ仕様

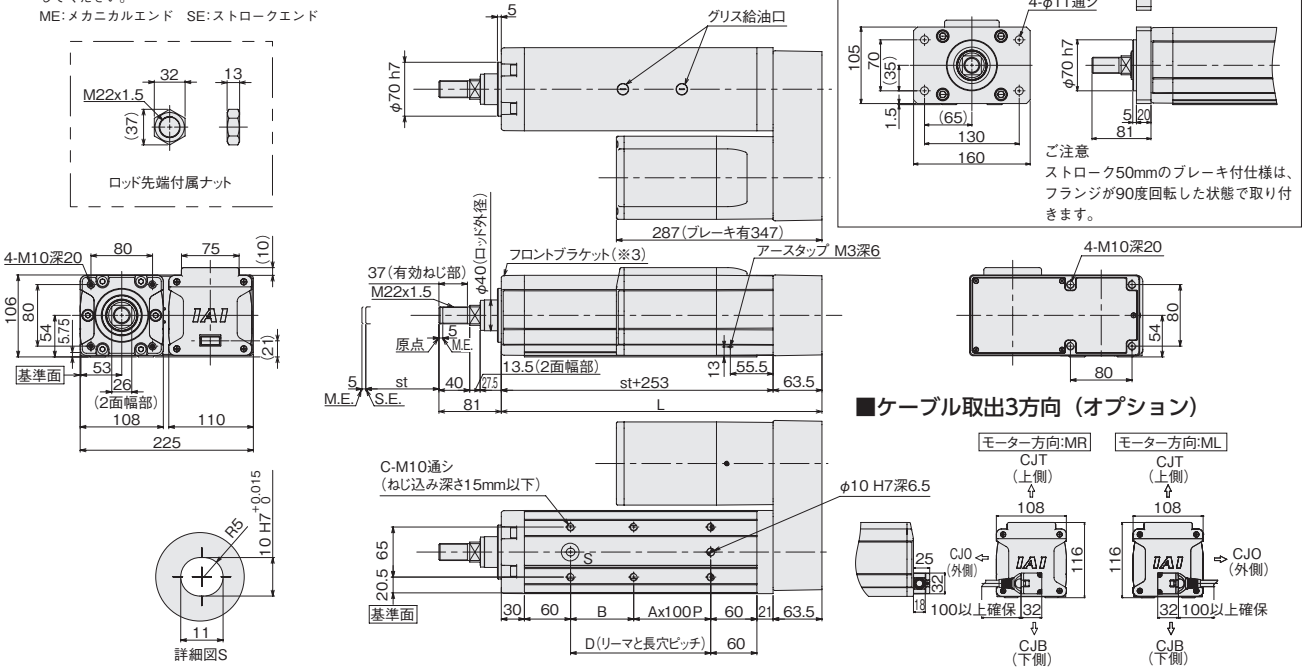
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ20mm(リード2.5/10mm)、φ16mm(リード5mm)　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm　アルミ
ロッド不回転精度（※1）	0度
ロッド先端許容荷重／許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

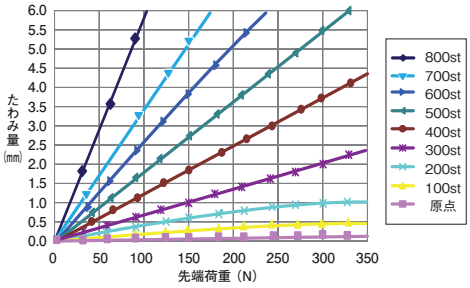
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



■ RCP5-RA10R ロッドたわみ量

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む))



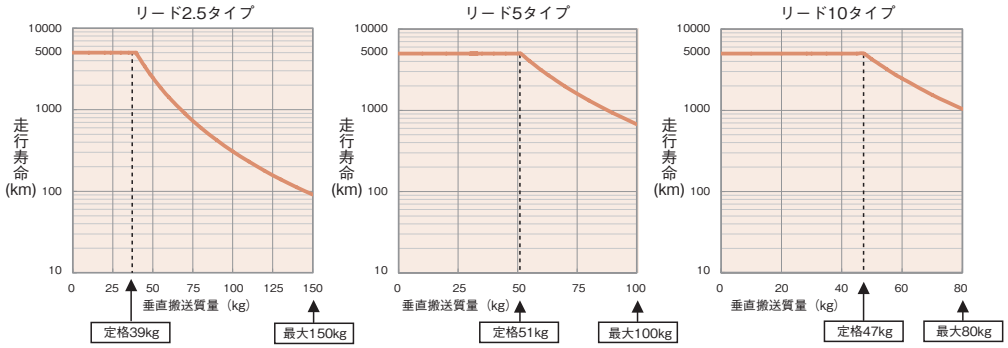
■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5
A		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
B		132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
C		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D		132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重 (N)		316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
	荷重オフセット 100mm	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	14.6	15.3	16.0	16.7	17.4	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.6	22.3	23.0	23.7	24.4	25.1
	ブレーキ有り	16.2	16.9	17.6	18.3	19.0	19.7	20.4	21.1	21.8	22.5	23.2	23.9	24.6	25.3	26.0	26.7

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

● RCP5-RA10R は最大推力が他タイプに比べて大きいため、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。
速度と可搬質量の相関図もしくは押付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。

ご注意
定格の数値は、走行寿命 5,000km の場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。
定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が下グラフのように減少しますのでご注意ください。



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

RCP4-RA3C

モータユニット型　モータストレート　本体幅 32 mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP4	RA3C	I	28P	□	□	P3	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	16 :16mm 10 :10mm 5 : 5mm 2.5 :2.5mm	25：25mm ～ 300 : 300mm (25mm 毎)	P3:PCON MCON 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

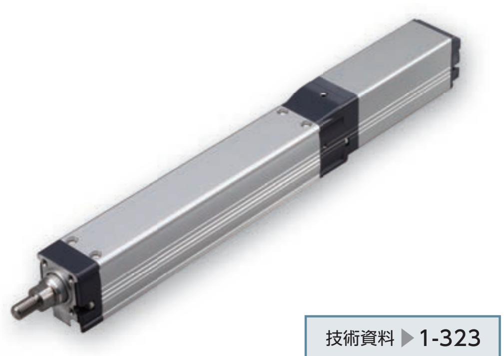
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

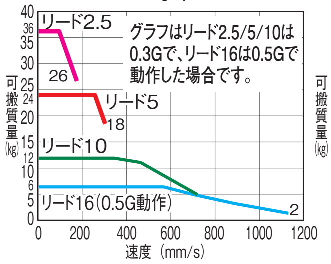
POINT 選定上の注意

（1）アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。
速度の詳細は、1-453ページの選定の目安(RCP4・速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
（2）押付け動作については1-387ページをご参照ください。
（3）ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

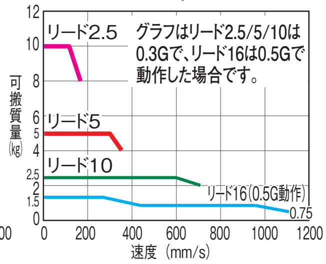
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP4-RA3C　水平

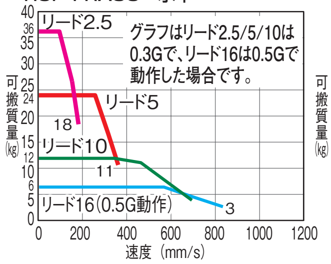


RCP4-RA3C　垂直

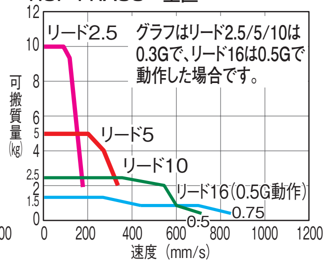


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP4-RA3C　水平



RCP4-RA3C　垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-RA3C-I-28P-16- ① -P3- ② - ③	16	6	1.5	36	25～300 (25mm毎)
RCP4-RA3C-I-28P-10- ① -P3- ② - ③	10	12	2.5	57	
RCP4-RA3C-I-28P-5- ① -P3- ② - ③	5	24	5	114	
RCP4-RA3C-I-28P-2.5- ① -P3- ② - ③	2.5	36	10	229	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度　(単位は mm/s)

リード (mm)	高出力設定	25～300 (25mm毎)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	―
	S (3m)	―
	M (5m)	―
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1-269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**	→ 2-615	―
原点確認センサ（上側）	**HS**	→ 2-625	―
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	―

アクチュエータ仕様

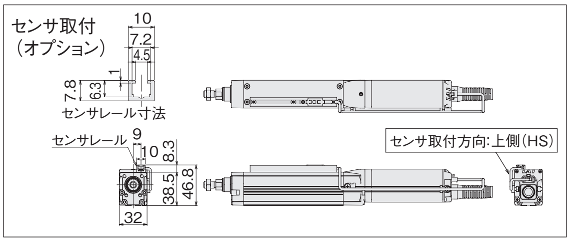
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm　アルミ引抜管
ロッド不回転精度（※1）	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

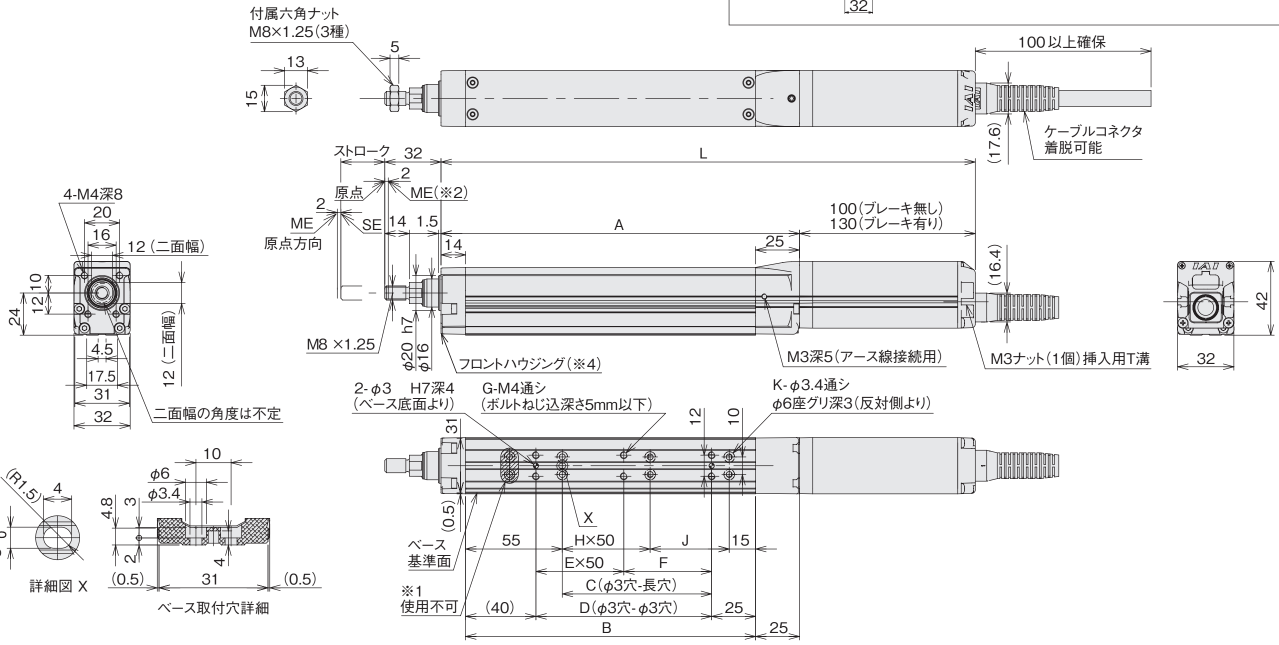
(※1) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

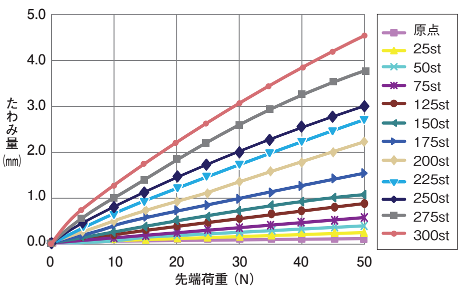
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

※1 ベース上面取付穴(K)のロッド側の穴2個は使用できません。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　ME:メカニカルエンド
　SE:ストロークエンド
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
　詳細は取扱説明書をご参照ください。





■ RCP4-RA3C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	ブレーキ無し	229	254	279	304	329	354	379	404	429	454	479	504
	ブレーキ有り	259	284	309	334	359	384	409	434	459	484	509	534
A		129	154	179	204	229	254	279	304	329	354	379	404
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
D		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
F		25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
G		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
H		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
J		20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
K		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
ロッド先端静的許容荷重 (N)		38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8
ロッド先端動的許容荷重 (N)	荷重オフセット 0mm	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7.0	6.4	5.8	5.4
	荷重オフセット 100mm	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.59	0.64	0.69	0.73	0.78	0.83	0.88	0.93	0.98	1.02	1.07	1.12
	ブレーキ有り	0.68	0.73	0.78	0.82	0.87	0.92	0.97	1.02	1.07	1.11	1.16	1.21

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	−	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet PROFINET SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	−	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−		64	−	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	−	→6-29
MCON-LC/LCG		6		−	−	●		256	−	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	−	−	●		30000	−	→6-193

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

RCP4-RA5C

モータユニット型　モータストレート　本体幅 52mm　24v パルスモータ

■型式項目

RCP4	—	RA5C	—	I	—	□	—	□	—	□	—	P3	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
				I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。		42P：パルスモータ 42□サイズ 42SP: 高推力パルスモータ 42□サイズ		20：20mm 12：12mm 6：6mm 3：3mm		50：50mm ≀ 400：400mm (50mm 毎)		P3:PCON MCON 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 ※高推力パルスモータを選択した場合はB(ブレーキ)が標準装備されます。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

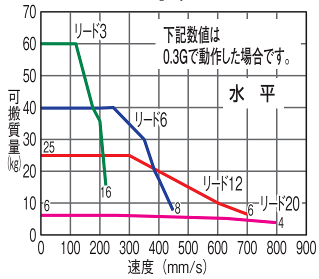
POINT 選定上の注意

(1) 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。詳細は1-453ページの選定の目安（RCP4・速度・加速度別可搬質量表）をご参照ください。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
(4) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(5) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

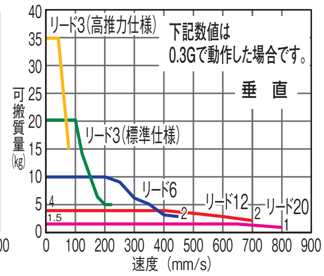
■速度と可搬質量の相関図　※水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP4-RA5C　水平

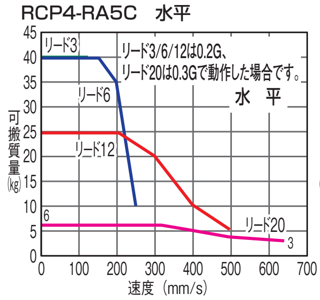


RCP4-RA5C　垂直

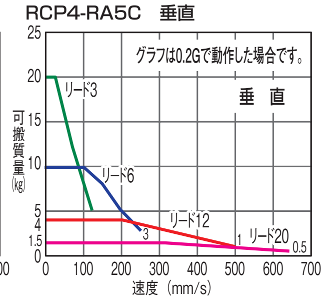


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP4-RA5C　水平



RCP4-RA5C　垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※) 0.2Gの場合の値です。

	型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
標準仕様	RCP4-RA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	高出力有効	6	1.5	56	50~400 (50mm毎)
			高出力無効	6	1.5 (※)		
	RCP4-RA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	高出力有効	25	4	93	
			高出力無効	25 (※)	4 (※)		
	RCP4-RA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	高出力有効	40	10	185	
			高出力無効	40 (※)	10 (※)		
	RCP4-RA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	高出力有効	60	20	370	
			高出力無効	40 (※)	20 (※)		
高推力仕様	RCP4-RA5C-I-42SP-3-①-P3-②-③-B	3	高出力有効	–	35	750	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	コントローラ ＼ ストローク	50～400 (50mm 毎)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3 (標準仕様)	高出力有効	225
	高出力無効	125
3 (高推力仕様)	高出力有効	80

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 ※高推力仕様は高出力設定でのみ動作可能。

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 標準仕様	標準価格 高推力仕様
50	–	–
100	–	–
150	–	–
200	–	–
250	–	–
300	–	–
350	–	–
400	–	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	–
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	–
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	–
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1-269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**	→ 2-615	–
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出方向変更（右側）	**CJR**	→ 2-616	–
ケーブル取出方向変更（左側）	**CJL**	→ 2-616	–
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
スクレーパ	**SC**	→ 2-633	–

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度（※1）	±0.02mm　【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm　ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

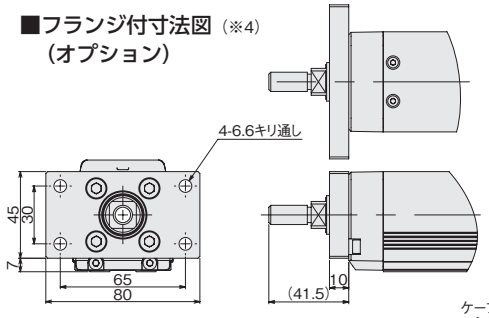
(※1)【 】内はリード20の場合です。

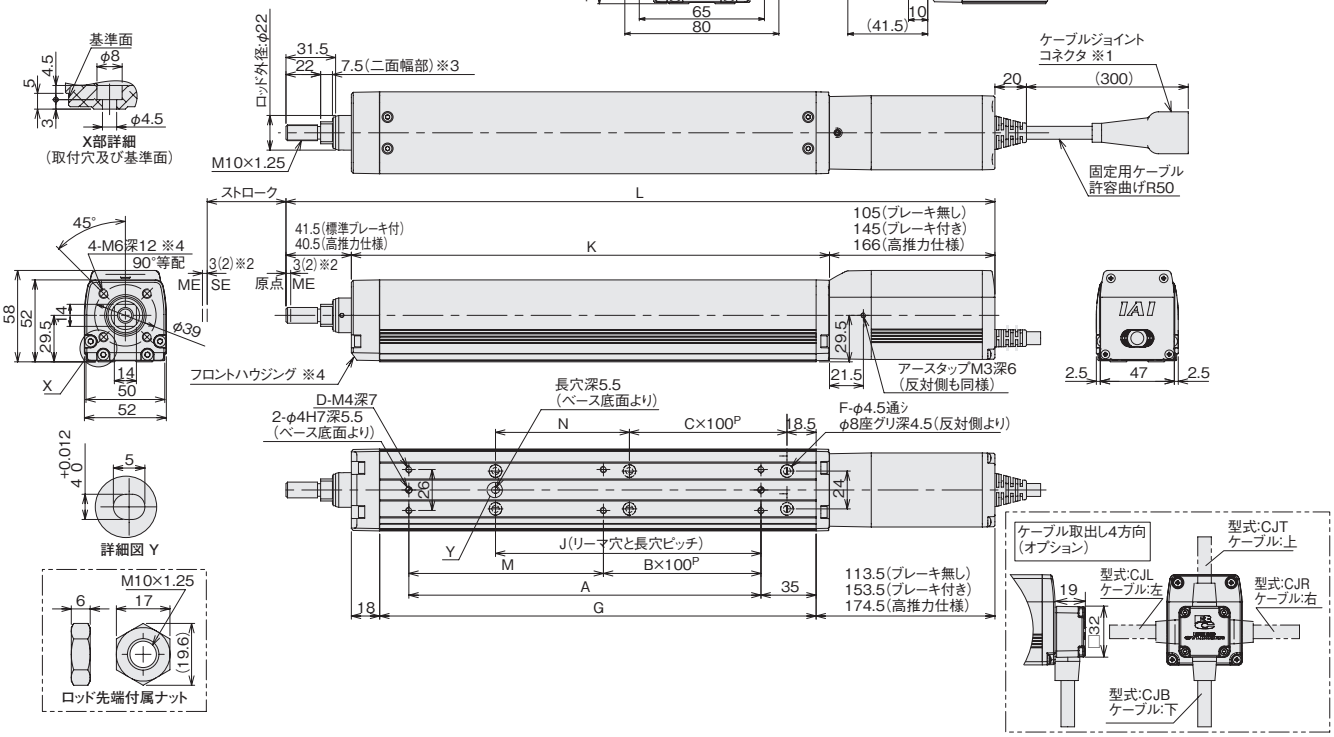
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
また高推力仕様は原点－ME間、SE－ME間の寸法が2になりますのでご注意ください。
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

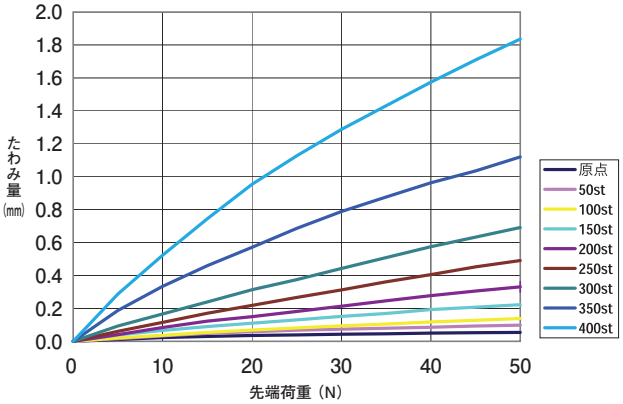
■フランジ付寸法図（※4）
（オプション）





■ RCP4-RA5C ロッドたわみ量（参考値）

（下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。）



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	300	350	400	450	500	550	600	650
	ブレーキ有り	340	390	440	490	540	590	640	690
	高推力仕様	360	410	460	510	560	610	660	710
A		73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
B		0	0	1	1	2	2	3	3
C		0	0	0	1	1	2	2	3
D		4	4	6	6	8	8	10	10
F		4	4	4	6	6	8	8	10
G		127	177	227	277	327	377	427	477
J		18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K		153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
M		73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5
N		35	85	135	85	135	85	135	85
ロッド先端静的許容荷重（N）		65.6	51.2	41.7	34.9	29.8	25.7	22.4	19.7
ロッド先端動的許容荷重（N）	荷重オフセット 0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2
	荷重オフセット 100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
ロッド先端静的許容トルク（N・m）		6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク（N・m）		2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6
質量（kg）	ブレーキ無し	1.9	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2	3.4	3.7
	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	3.9

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CANopen, CompoNet, SSCNET III/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP4-RA6C

モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 61mm | 24v パルスモータ

■型式項目 RCP4 — RA6C — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

- エンコーダ種類: I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。
- モータ種類: 56P：パルスモータ 56□サイズ / 56SP: 高推力パルスモータ 56□サイズ
- リード: 24:24mm / 16:16mm / 8：8mm / 4：4mm
- ストローク: 50：50mm ～ 500：500mm (50mm毎)
- 適応コントローラ: P3:PCON/MCON MSEL / P4:PCON-CFB /CGFB ※PCON-CFBは高推力仕様専用です。
- ケーブル長: N：無し / P：1m / S：3m / M：5m / X□□：長さ指定 / R□□：ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照 ※高推力パルスモータを選択した場合はB(ブレーキ)が標準装備されます。

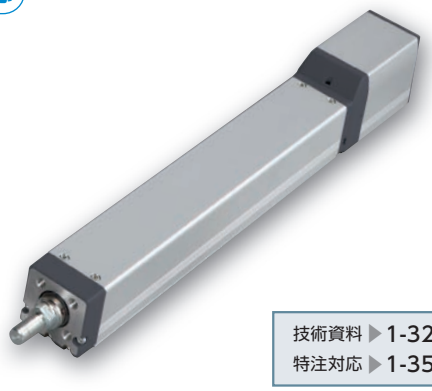
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

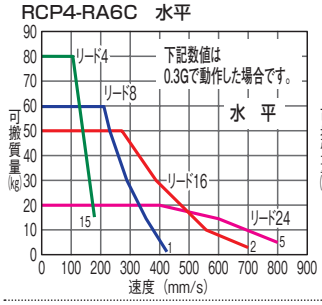
(1) 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。詳細は1-453ページの選定の目安（RCP4・速度・加速度別可搬質量表）をご参照ください。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
(4) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(5) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

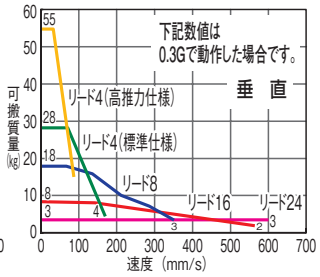
※水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP4-RA6C 水平

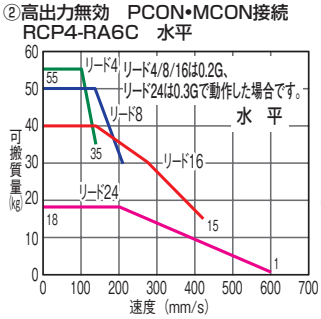


RCP4-RA6C 垂直

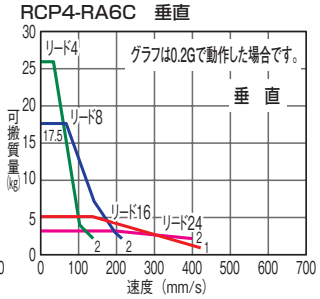


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP4-RA6C 水平



RCP4-RA6C 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

	型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
標準仕様	RCP4-RA6C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	182	50～500 (50mm毎)
			高出力無効	18	3 (※)		
	RCP4-RA6C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	50	8	273	
			高出力無効	40 (※)	5 (※)		
	RCP4-RA6C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	60	18	547	
			高出力無効	50 (※)	17.5 (※)		
	RCP4-RA6C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	80	28	1094	
			高出力無効	55 (※)	26 (※)		
高推力仕様	RCP4-RA6C-I-56SP-4-①-P4-②-③-B	4	高出力有効	–	55	1106	
			–	–	–		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (単位は mm/s)

リード (mm)	コントローラ \ ストローク	50～500 (50mm毎)
24	高出力有効	800<600>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	420
8	高出力有効	420
	高出力無効	210
4 (標準仕様)	高出力有効	210
	高出力無効	140
4 (高推力仕様)	高出力有効	90

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 標準仕様	標準価格 高推力仕様
50	–	–
100	–	–
150	–	–
200	–	–
250	–	–
300	–	–
350	–	–
400	–	–
450	–	–
500	–	–

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	–
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	–
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	–
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1-269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**	→ 2-615	–
ケーブル取出方向変更（上側）	**CJT**	→ 2-616	–
ケーブル取出方向変更（右側）	**CJR**	→ 2-616	–
ケーブル取出方向変更（左側）	**CJL**	→ 2-616	–
ケーブル取出方向変更（下側）	**CJB**	→ 2-616	–
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
スクレーパ	**SC**	→ 2-633	–

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度（※1）	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

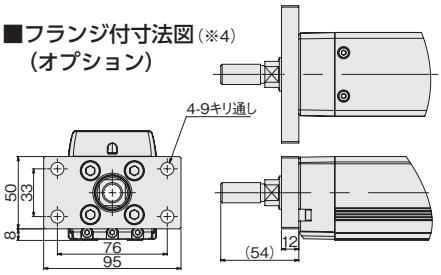
(※1)【 】内はリード24の場合です。

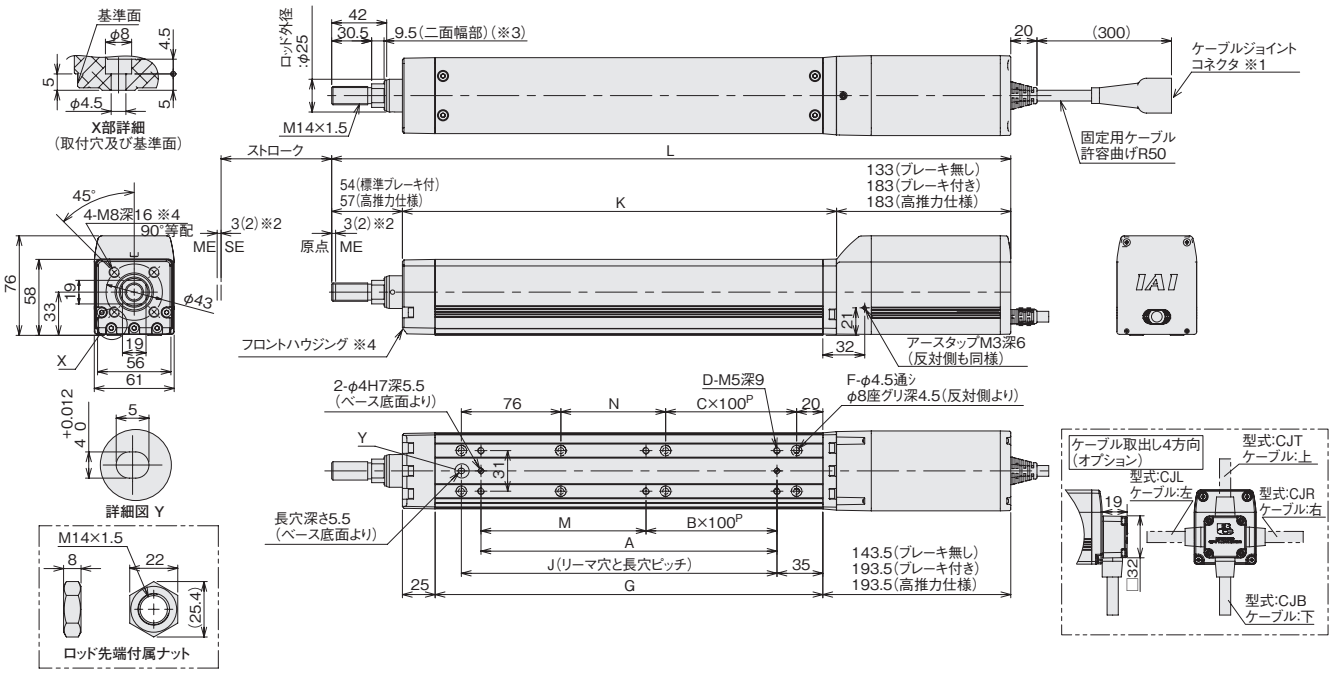
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
また高推力仕様は原点－ME間、SE－ME間の寸法が2になりますのでご注意ください。
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

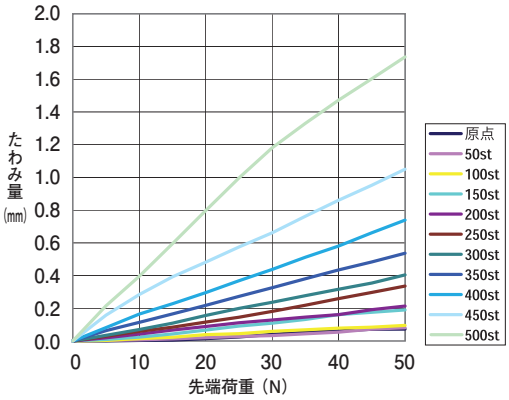
■フランジ付寸法図（※4）
（オプション）





■ RCP4-RA6C ロッドたわみ量（参考値）

（下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。）



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5
	ブレーキ有り	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	768.5	818.5	868.5
	高推力仕様	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5	771.5	821.5	871.5
A		76	126	176	226	276	326	376	426	476	526
B		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
C		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
D		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
F		6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G		146	196	246	296	346	396	446	496	546	596
J		91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
K		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5
M		76	126	76	126	76	126	76	126	76	126
N		30	80	130	80	130	80	130	80	130	80
ロッド先端静的許容荷重（N）		112.7	91.5	76.7	65.7	57.2	50.4	44.8	40.2	36.2	32.7
ロッド先端動的許容荷重（N）	荷重オフセット 0mm	49.0	37.4	29.9	24.5	20.4	17.1	14.5	12.3	10.3	8.6
	荷重オフセット 100mm	38.7	31.0	25.5	21.4	18.1	15.4	13.2	11.2	9.5	8.0
ロッド先端静的許容トルク（N・m）		11.4	9.3	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8
ロッド先端動的許容トルク（N・m）		3.9	3.1	2.5	2.1	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8
質量（kg）	ブレーキ無し	3.4	3.7	4.1	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.3
	ブレーキ有り	3.9	4.2	4.6	4.9	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.8

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CFB/CGFB（56SPモータ対応タイプ）		1		●※選択	●※選択	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

※MCONはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。
※アクチュエータで56SPモータを選択時は、PCON-CFB/CGFBのみの対応となります。

RCP4-RA3R

モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 32 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4 — RA3R — I — 28P — □ — □ — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	16 :16mm 10 :10mm 5 : 5mm 2.5 :2.5mm	25 : 25mm 〜 300 : 300mm (25mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

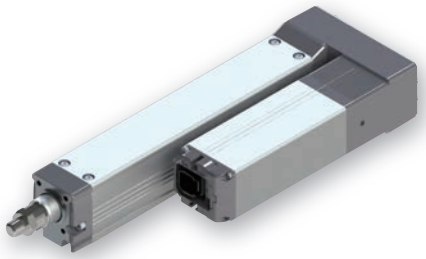
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

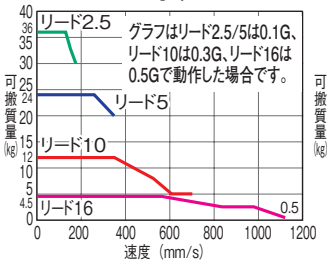
POINT 選定上の注意

（1）アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。速度の詳細は、1-455ページの選定の目安（RCP4・速度・加速度別可搬質量表）をご参照ください。
（2）押付け動作については、1-387ページをご参照ください。
（3）ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-475ページ〜のグラフをご参照ください。

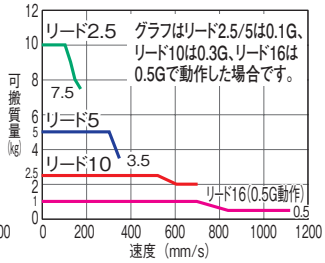
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP4-RA3R　水平

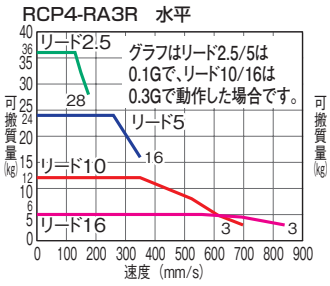


RCP4-RA3R　垂直

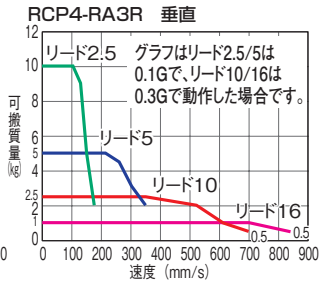


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP4-RA3R　水平



RCP4-RA3R　垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-RA3R-I-28P-16- ① -P3- ② - ③	16	5	1	36	25〜300 (25mm毎)
RCP4-RA3R-I-28P-10- ① -P3- ② - ③	10	12	2.5	57	
RCP4-RA3R-I-28P-5- ① -P3- ② - ③	5	24	5	114	
RCP4-RA3R-I-28P-2.5- ① -P3- ② - ③	2.5	36	10	229	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度 （単位は mm/s）

リード (mm)	高出力設定	25〜300 (25mm毎)
16	有効	1120
	無効	840
10	有効	700
	無効	
5	有効	350
	無効	
2.5	有効	175
	無効	

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
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1-269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**	→ 2-615	—
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	—
原点確認センサ	**HS**	→ 2-625	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—
背面取付けプレート	**RP**	→ 2-633	—

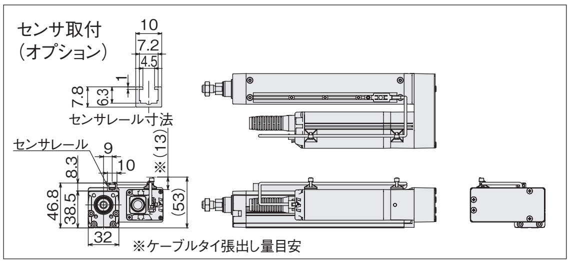
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm　アルミ引抜管
ロッド不回転精度（※1）	±0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

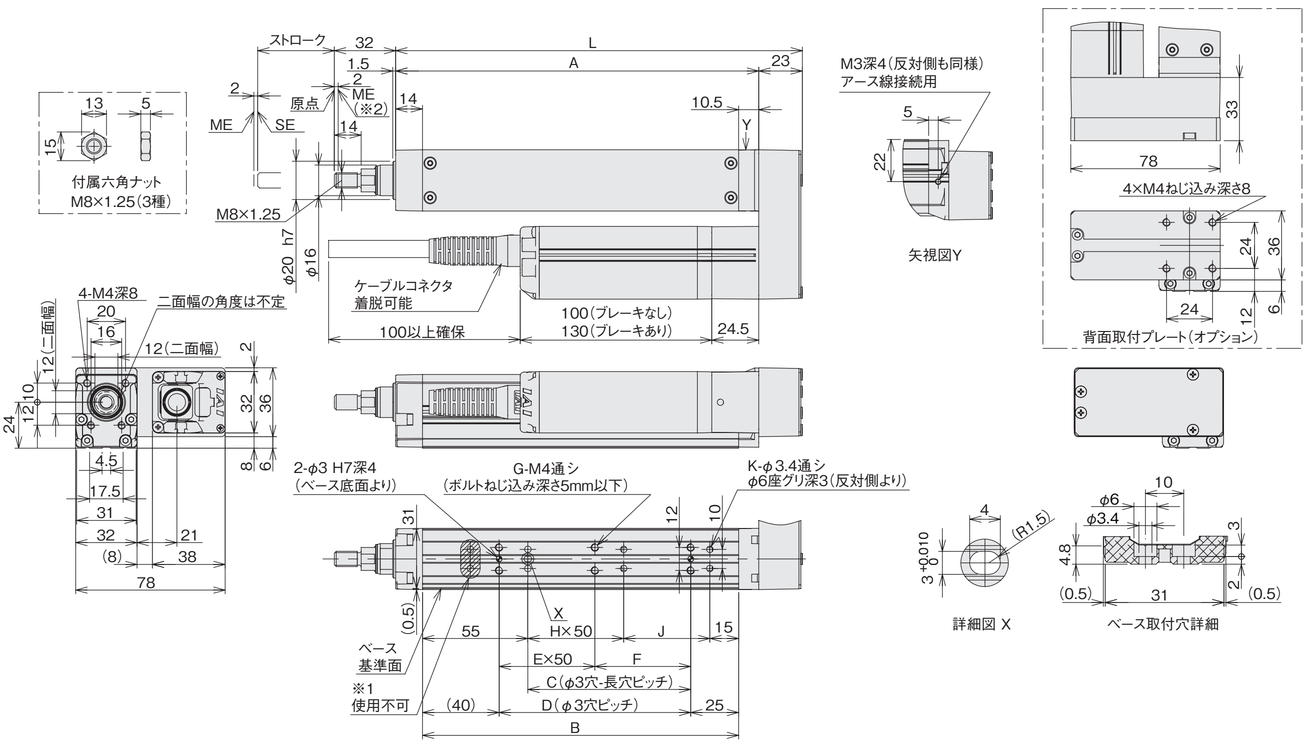
（※1）無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

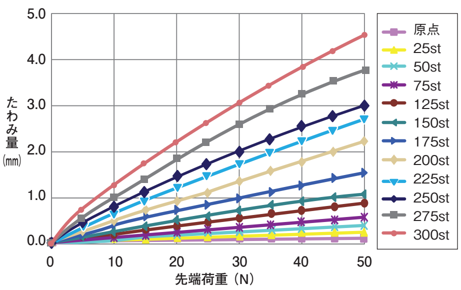
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp



※1 ベース上面取付穴(K)のロッド側の穴2個は使用できません。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジングを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。



■ RCP4-RA3R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	標準	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5
	背面取付オプション	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	297.5	322.5	347.5	372.5	397.5	422.5
A		114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
D		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
F		25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
G		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
H		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
J		20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
K		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
ロッド先端静的許容荷重 (N)		38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8
ロッド先端動的許容荷重 (N)	荷重オフセット 0mm	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7.0	6.4	5.8	5.4
	荷重オフセット 100mm	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.71	0.76	0.81	0.85	0.90	0.95	1.00	1.05	1.10	1.14	1.19	1.24
	ブレーキ有り	0.80	0.85	0.90	0.94	0.99	1.04	1.09	1.14	1.19	1.23	1.28	1.33

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	−	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, PROFINET, CompoNet, SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	−	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	−		64	−	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V	この機種はネットワーク対応のみです				256	−	→6-29
MCON-LC/LCG		6	DC24V	−	−	●		256	−	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	−	−	●		30000	−	→6-193

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

RCP4-RA5R

モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 52 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4 — RA5R — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	20 :20mm 12 :12mm 6 : 6mm 3 : 3mm	50 : 50mm 〜 400 : 400mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

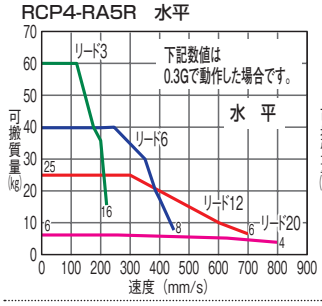
(1) 最大可搬質量は加速度0.3G（一部機種は0.2G）で動作させた時の値です。詳細は1-455ページの選定の目安（RCP4・速度・加速度別可搬質量表）をご参照ください。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
(4) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(5) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、1-475ページ〜のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

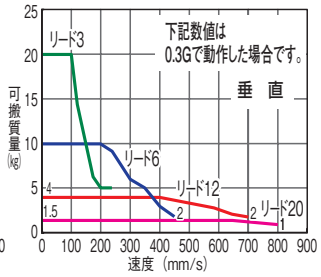
※水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。

①高出力有効　PCON•MCON•MSEL接続

RCP4-RA5R　水平

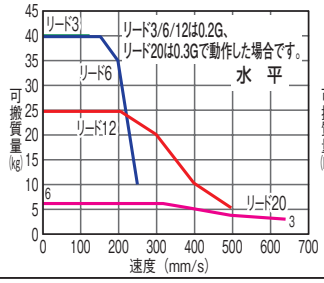


RCP4-RA5R　垂直

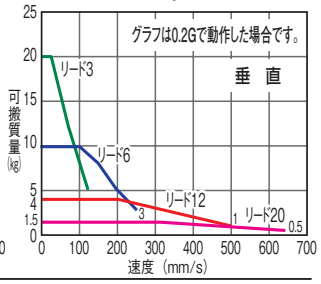


②高出力無効　PCON•MCON接続

RCP4-RA5R　水平



RCP4-RA5R　垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-RA5R-I-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	高出力有効	6	1.5	56	50〜400 (50mm毎)
		高出力無効	6	1.5 (※)		
RCP4-RA5R-I-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効	25 (※)	4 (※)		
RCP4-RA5R-I-42P-6- ① -P3- ② - ③	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効	40 (※)	10 (※)		
RCP4-RA5R-I-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40 (※)	20 (※)		

記号説明　① ストローク　② ケーブル長　③ オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク / コントローラ	50 〜 400 (50mm 毎)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

①ストローク別価格表（標準価格）

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

②ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—
	X11 (11m) 〜 **X15** (15m)	—
	X16 (16m) 〜 **X20** (20m)	—
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1-269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**	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	—
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	—
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—
スクレーパ	**SC**	→ 2-633	—

(※)50ストロークのブレーキ付は、モータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm　【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm　ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下（結露無きこと）

(※1)【 】内はリード20の場合です。

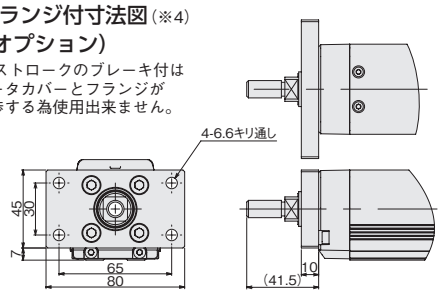
寸法図

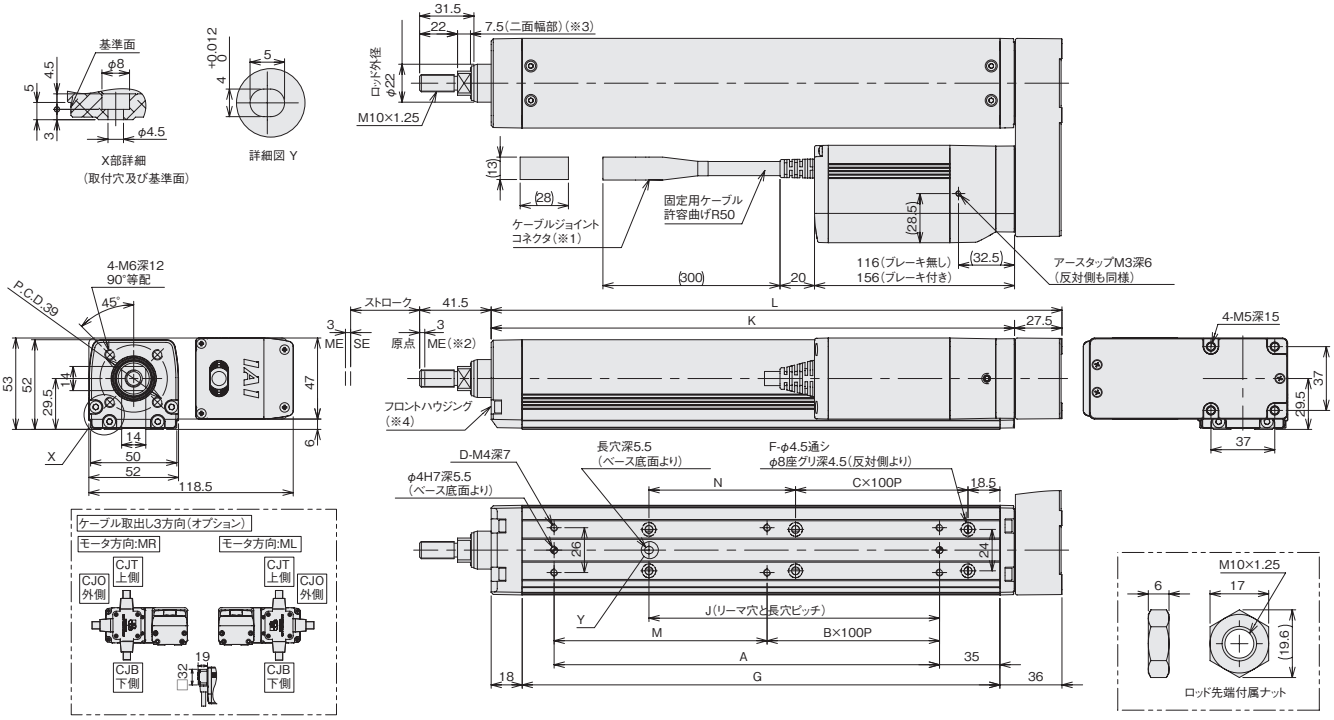
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■フランジ付寸法図(※4)(オプション)

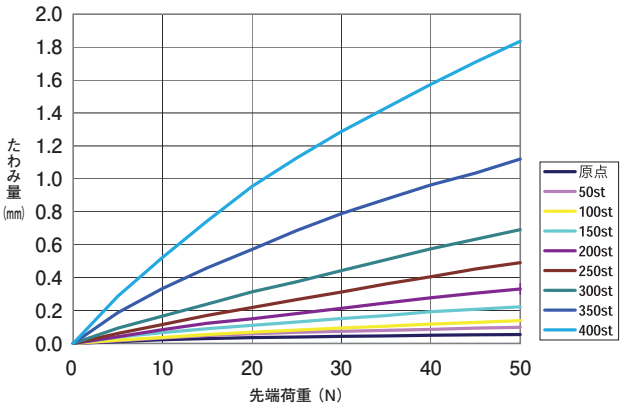
※50ストロークのブレーキ付はモータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。





■ RCP4-RA5R ロッドたわみ量(参考値)

(下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L		181	231	281	331	381	431	481	531
A		73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
B		0	0	1	1	2	2	3	3
C		0	0	0	1	1	2	2	3
D		4	4	6	6	8	8	10	10
F		4	4	4	6	6	8	8	10
G		127	177	227	277	327	377	427	477
J		18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K		153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
M		73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5
N		35	85	135	85	135	85	135	85
ロッド先端静的許容荷重(N)		65.6	51.2	41.7	34.9	29.8	25.7	22.4	19.7
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2
	荷重オフセット 100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6
質量(kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.6	2.9	3.2	3.4	3.7	4.0
	ブレーキ有り	2.3	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	3.9	4.2

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193

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

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

RCP4-RA6R

モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 61 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4 — RA6R — I — 56P — □ — □ — P3 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	24 :24mm 16 :16mm 8 : 8mm 4 : 4mm	50 : 50mm ～ 500 : 500mm (50mm 毎)	P3:PCON MCON MSEL	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの記号を必ずご記入ください。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

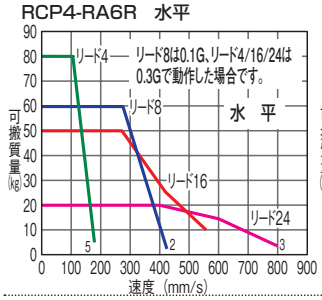
(1) 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。詳細は1-455ページの選定の目安 (RCP4・速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
(4) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(5) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。
許容可能な負荷質量については、1-475ページ～のグラフをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

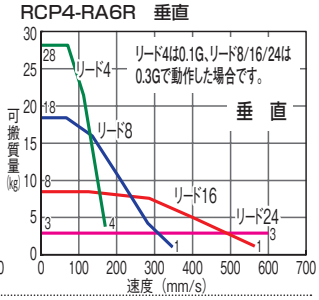
※水平の数値は外付ガイドを併用した場合です。

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

RCP4-RA6R 水平

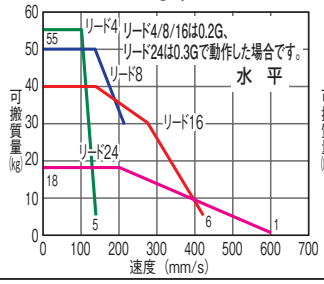


RCP4-RA6R 垂直

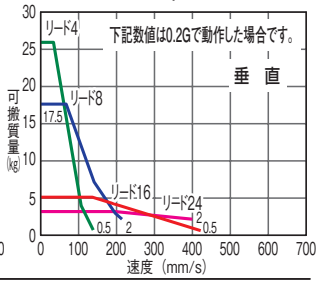


②高出力無効 PCON•MCON接続

RCP4-RA6R 水平



RCP4-RA6R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※) 0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP4-RA6R-I-56P-24- ① -P3- ② - ③	24	高出力有効	20	3	182	50～500 (50mm毎)
		高出力無効	18	3 (※)		
RCP4-RA6R-I-56P-16- ① -P3- ② - ③	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40 (※)	5 (※)		
RCP4-RA6R-I-56P-8- ① -P3- ② - ③	8	高出力有効	60	18	547	
		高出力無効	50 (※)	17.5 (※)		
RCP4-RA6R-I-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55 (※)	26 (※)		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

< >内は垂直使用の場合です。 (単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク / コントローラ	50～500 (50mm 毎)
24	高出力有効	800<600>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	140

※リード8は加速度0.1Gの場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	—
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	—
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1-269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**	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	→ 2-616	—
フランジ金具	**FL**	→ 2-618	—
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—
スクレーパ	**SC**	→ 2-633	—

(※) 50ストロークのブレーキ付は、モータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

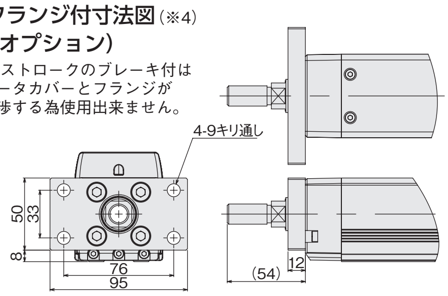
(※1) 【 】内はリード24の場合です。

寸法図

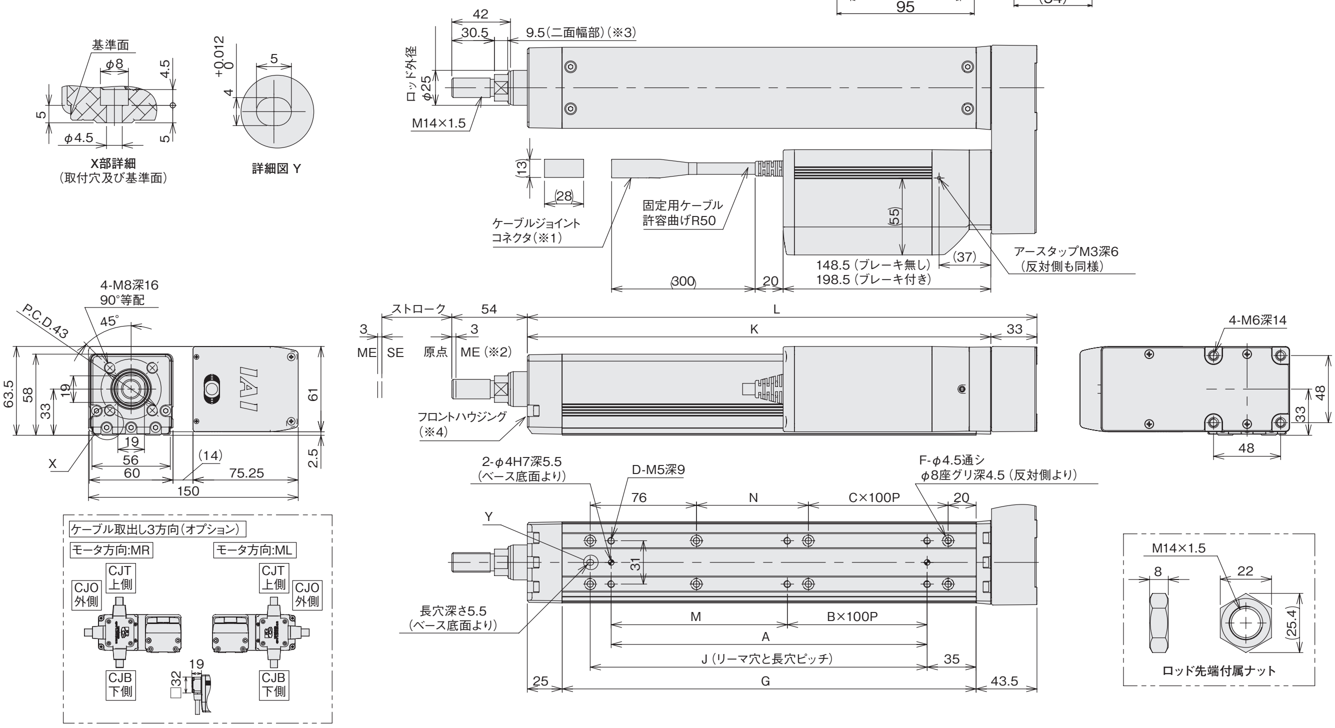
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元CAD 3次元CAD
www.iai-robot.co.jp

■フランジ付寸法図（※4）（オプション）

※50ストロークのブレーキ付はモータカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。

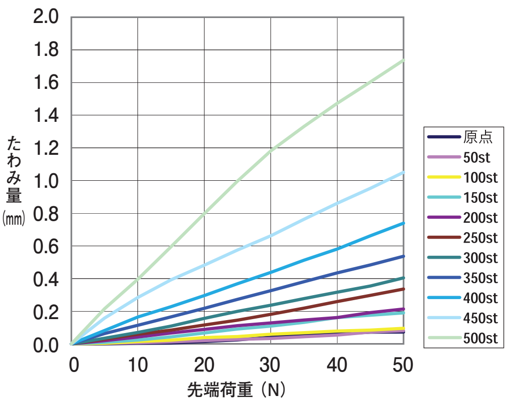


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



■ RCP4-RA6R ロッドたわみ量（参考値）

（下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。）



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5
A		76	126	176	226	276	326	376	426	476	526
B		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
C		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
D		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
F		6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G		146	196	246	296	346	396	446	496	546	596
J		91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
K		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5
M		76	126	76	126	76	126	76	126	76	126
N		30	80	130	80	130	80	130	80	130	80
ロッド先端静的許容荷重（N）		112.7	91.5	76.7	65.7	57.2	50.4	44.8	40.2	36.2	32.7
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	49.0	37.4	29.9	24.5	20.4	17.1	14.5	12.3	10.3	8.6
	荷重オフセット 100mm	38.7	31.0	25.5	21.4	18.1	15.4	13.2	11.2	9.5	8.0
ロッド先端静的許容トルク（N・m）		11.4	9.3	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8
ロッド先端動的許容トルク（N・m）		3.9	3.1	2.5	2.1	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8
質量(kg)	ブレーキ無し	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.4	6.8
	ブレーキ有り	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	6.0	6.3	6.6	6.9	7.3

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	−	DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS, CompoNet, MECHATROLINK, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET, SSCNETIII/H 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	−	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	−		64	−	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	−	→6-29
MCON-LC/LCG		6		−	−	●		256	−	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100〜230V	−	−	●		30000	−	→6-193

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

RCP3-RA2AC

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 22mm | 24V パルスモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCP3 — RA2AC — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

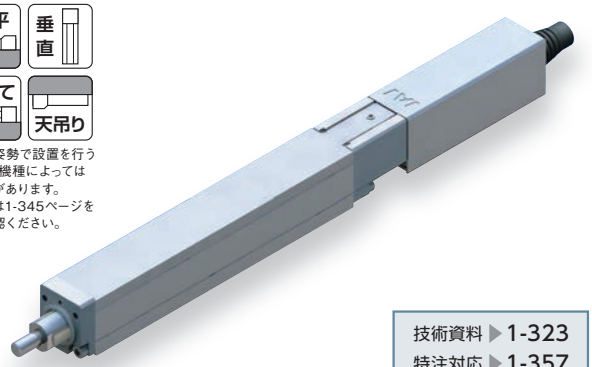
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20□標準タイプ 20SP: パルスモータ 20□高推力タイプ	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm ～ 100:100mm (25mm毎)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

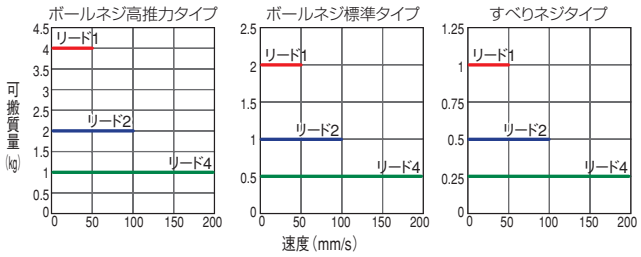
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

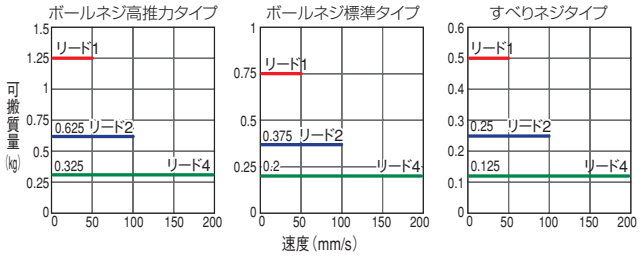
■速度と可搬質量の相関図

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

水平



垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCP3-RA2AC-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	1-397ページをご参照ください	±0.02	25~100(25mm毎)
RCP3-RA2AC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	2	0.625			
RCP3-RA2AC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	1.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-4-①-②-③-④	標準		4	0.5	0.2			
RCP3-RA2AC-I-20P-2-①-②-③-④			2	1	0.375			
RCP3-RA2AC-I-20P-1-①-②-③-④			1	2	0.75			
RCP3-RA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125		±0.05	
RCP3-RA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 25(mm)	ストローク 50～100(mm)
ボールネジ 4	180	200
ボールネジ 2	100	
ボールネジ 1	50	
すべりネジ 4	180	200
すべりネジ 2	100	
すべりネジ 1	50	

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 送りネジ ボールネジ 高推力タイプ	標準価格 送りネジ ボールネジ 標準タイプ	標準価格 送りネジ すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

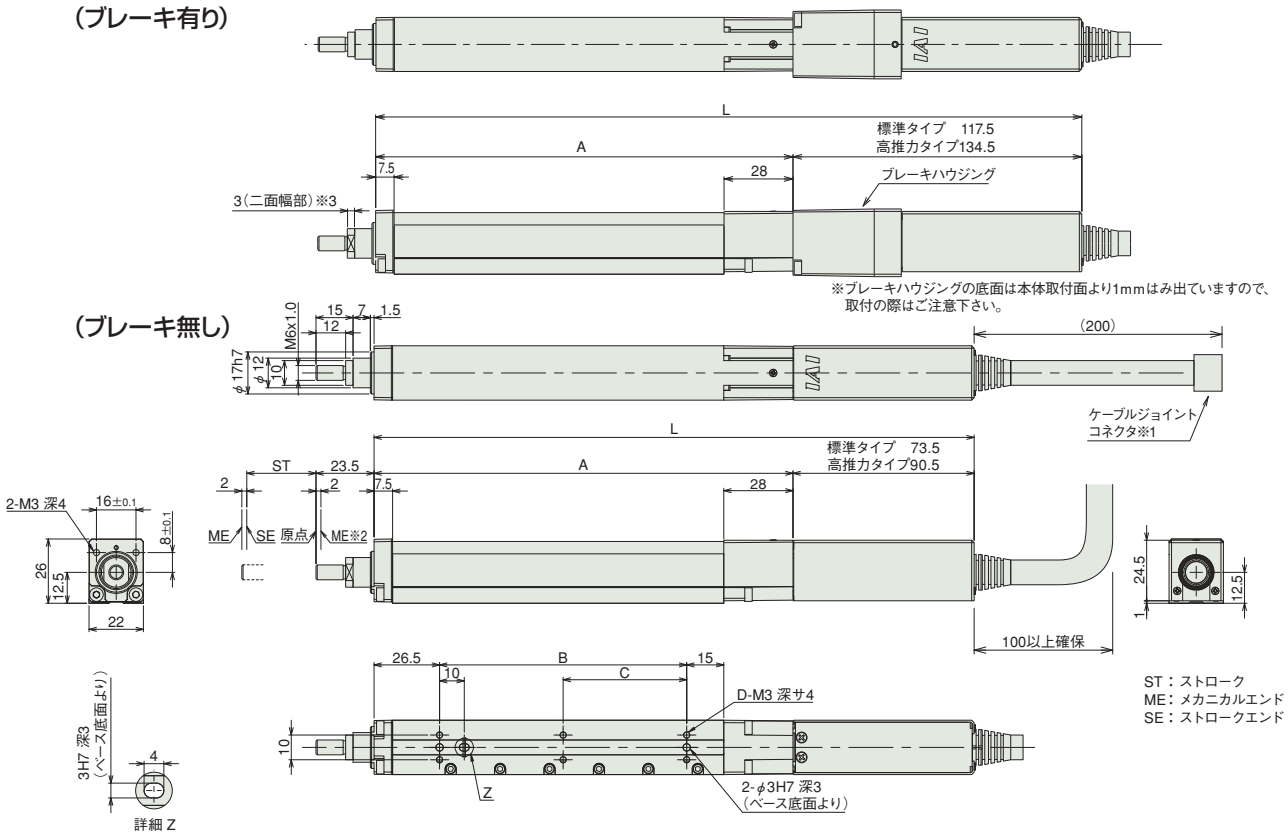
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド		すべりガイド
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平:1000万回(往復回数) 垂直:500万回(往復回数)
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

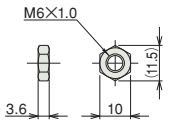
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。



ロッド先端付属ナット寸法



ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			25	50	75	100
L	標準タイプ	ブレーキ無し	168	193	218	243
		ブレーキ有り	212	237	262	287
	高推力タイプ	ブレーキ無し	185	210	235	260
		ブレーキ有り	229	254	279	304
A			94.5	119.5	144.5	169.5
B			25	50	75	100
C			0	0	0	50
D			4	4	4	6
質量 (kg)			0.31	0.33	0.36	0.37

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS, PROFINET, CompoNet, SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL(→6-161)									

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。

RCP3-RA2BC

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 28mm | 24V パルスモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCP3 — RA2BC — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

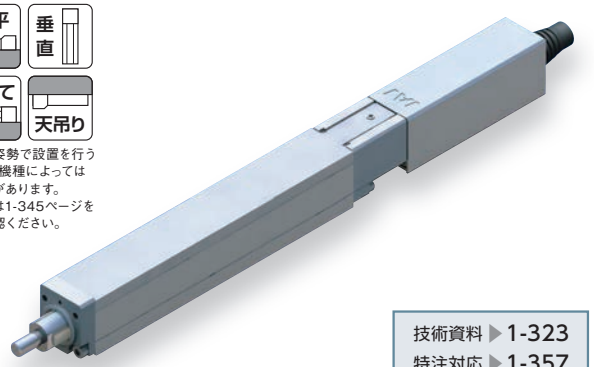
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: パルスモータ 20 □高推力タイプ	6 :ボールネジ 6mm 4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 6S :すべりネジ 6mm 4S :すべりネジ 4mm 2S :すべりネジ 2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm 毎)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N :無し P : 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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

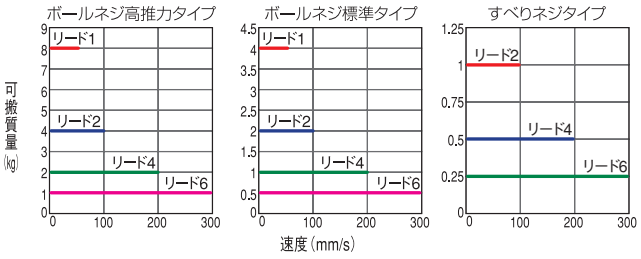
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

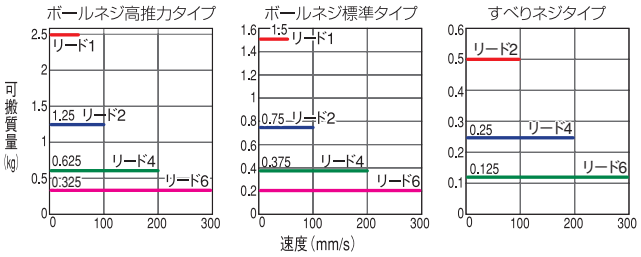
■速度と可搬質量の相関図

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

水 平



垂 直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2BC-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	1-397 ページをご参照ください	±0.02	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BC-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625			
RCP3-RA2BC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25			
RCP3-RA2BC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5			
RCP3-RA2BC-I-20P - 6 -①-②-③-④	標準		6	0.5	0.2			
RCP3-RA2BC-I-20P - 4 -①-②-③-④			4	1	0.375			
RCP3-RA2BC-I-20P - 2 -①-②-③-④			2	2	0.75			
RCP3-RA2BC-I-20P - 1 -①-②-③-④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	6	0.25	0.125		±0.05	
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5			

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク		25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
ボールネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		
	1	50		
すべりネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格 送りネジ ボールネジ 高推力タイプ	ボールネジ 標準タイプ	すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—
125	—	—	—
150	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—

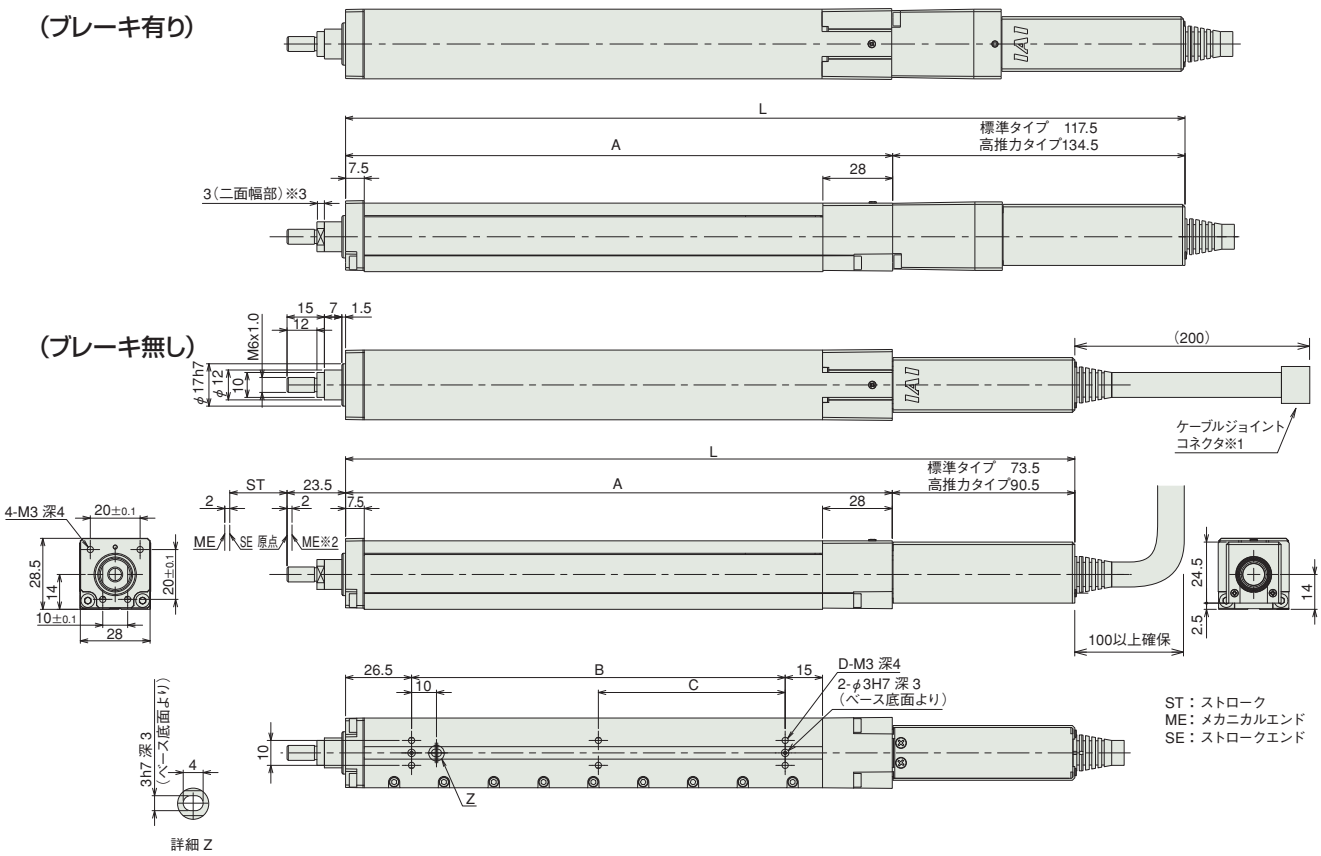
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース		材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド		すべりガイド
使用周囲温度・湿度		0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平：500 万回 (往復回数)　垂直：1000 万回 (往復回数)
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

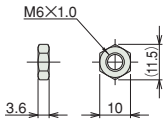
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。



ロッド先端付属ナット寸法



ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク			25	50	75	100	125	150
L	標準タイプ	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
		ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
	高推力タイプ	ブレーキ無し	185	210	235	260	285	310
		ブレーキ有り	229	254	279	304	329	354
A			94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B			25	50	75	100	125	150
C			0	0	0	50	62.5	75
D			4	4	4	6	6	6
質量 (kg)			0.36	0.39	0.42	0.45	0.48	0.51

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL(→6-161)									

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。

RCP3-RA2AR

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

■型式項目 RCP3 — RA2AR — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

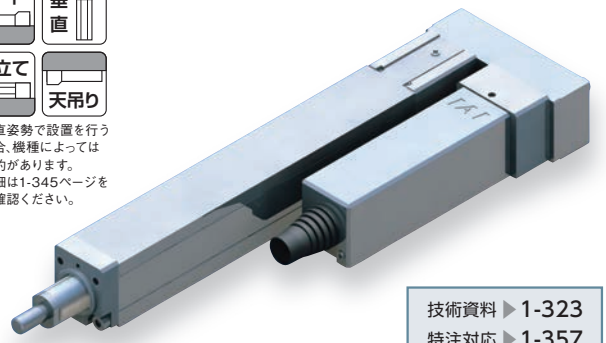
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20□標準タイプ 20SP: パルスモータ 20□高推力タイプ	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mm毎)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

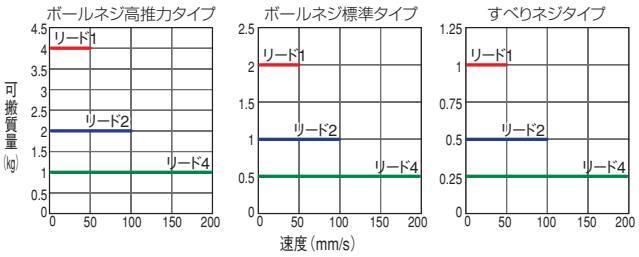
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作については1-387ページをご参照ください。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

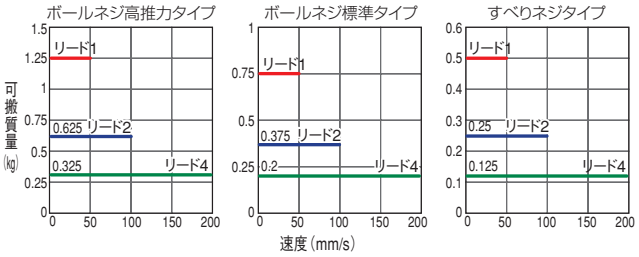
■速度と可搬質量の相関図

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

水平



垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	最大押付力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCP3-RA2AR-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	4	1	0.325	1-397ページをご参照ください	±0.02	25〜100(25mm毎)
RCP3-RA2AR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	2	0.625			
RCP3-RA2AR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	1.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-4-①-②-③-④	標準		4	0.5	0.2			
RCP3-RA2AR-I-20P-2-①-②-③-④			2	1	0.375			
RCP3-RA2AR-I-20P-1-①-②-③-④			1	2	0.75			
RCP3-RA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	4	0.25	0.125		±0.05	
RCP3-RA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード	ストローク 25(mm)	ストローク 50〜100(mm)
ボールネジ 4	180	200
ボールネジ 2	100	
ボールネジ 1	50	
すべりネジ 4	180	200
すべりネジ 2	100	
すべりネジ 1	50	

(単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格 送りネジ ボールネジ 高推力タイプ	ボールネジ 標準タイプ	すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

アクチュエータ仕様

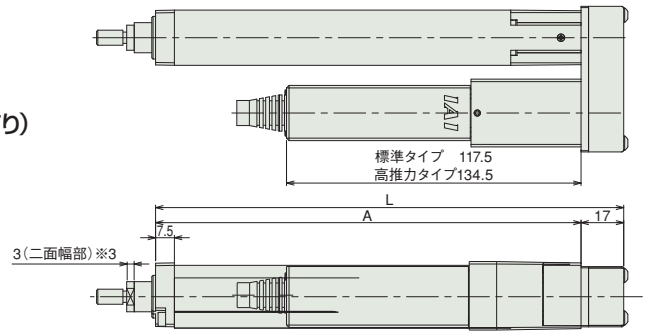
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース		材質:アルミ 白色アルマイト処理
ガイド		すべりガイド
使用周囲温度・湿度		0〜40℃、85% RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平:1000万回(往復回数) 垂直:500万回(往復回数)
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

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

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。

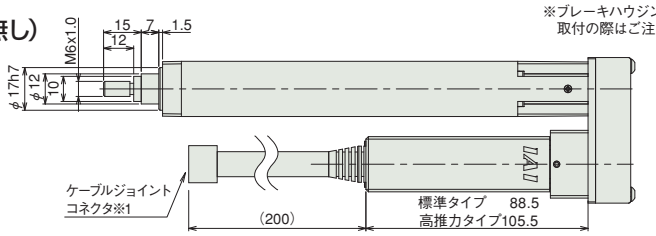
(ブレーキ有り)



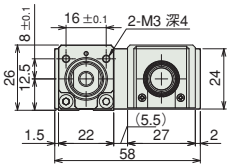
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

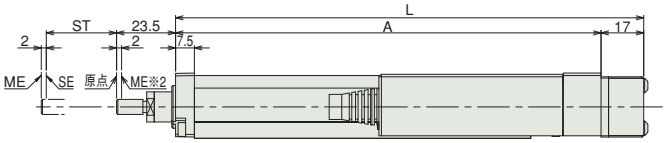
(ブレーキ無し)

※ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出ていますので、取付の際はご注意下さい。

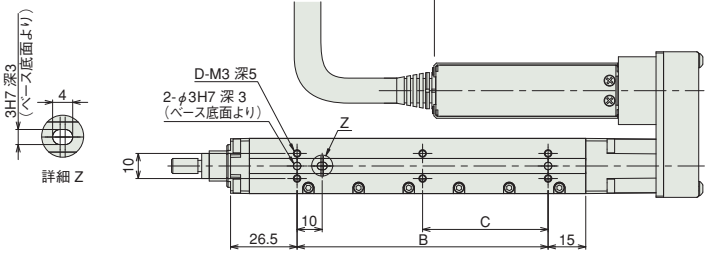


ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

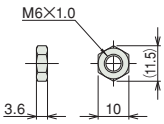




ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



ロッド先端付属ナット寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
質量 (kg)	0.34	0.36	0.39	0.4

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL(→6-161)									

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。

RCP3-RA2BR

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

■型式項目 RCP3 — RA2BR — I — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

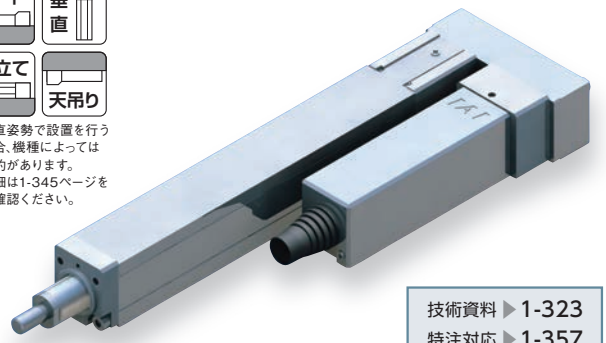
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P: パルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: パルスモータ 20 □高推力タイプ	6 :ボールネジ 6mm 4 :ボールネジ 4mm 2 :ボールネジ 2mm 1 :ボールネジ 1mm 6S :すべりネジ 6mm 4S :すべりネジ 4mm 2S :すべりネジ 2mm	25:25mm 〜 150:150mm (25mm 毎)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



上写真はモータ左折返し仕様（ML）になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

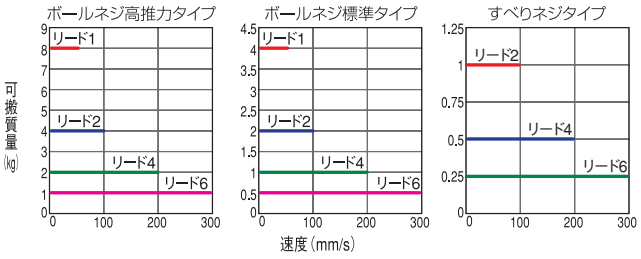
POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

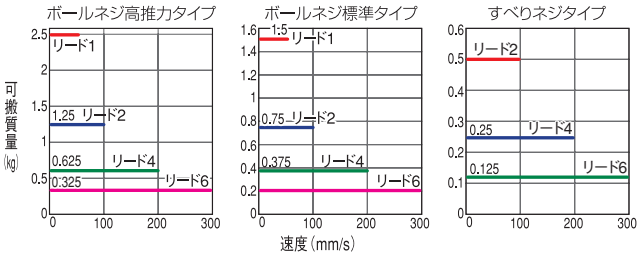
■速度と可搬質量の相関図

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

水平



垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ種類	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCP3-RA2BR-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	ボールネジ	6	1	0.325	1-397 ページをご参照ください	±0.02	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BR-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625			
RCP3-RA2BR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25			
RCP3-RA2BR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5			
RCP3-RA2BR-I-20P - 6 -①-②-③-④	標準		6	0.5	0.2			
RCP3-RA2BR-I-20P - 4 -①-②-③-④			4	1	0.375			
RCP3-RA2BR-I-20P - 2 -①-②-③-④			2	2	0.75			
RCP3-RA2BR-I-20P - 1 -①-②-③-④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	標準	すべりネジ	6	0.25	0.125		±0.05	
RCP3-RA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5			

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
ボールネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		
	1	50		
すべりネジ	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 送りネジ ボールネジ 高推力タイプ	ボールネジ 標準タイプ	すべりネジ
25	—	—	—
50	—	—	—
75	—	—	—
100	—	—	—
125	—	—	—
150	—	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
モータ左折返し仕様	**ML**	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	**MR**	→ 2-627	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—

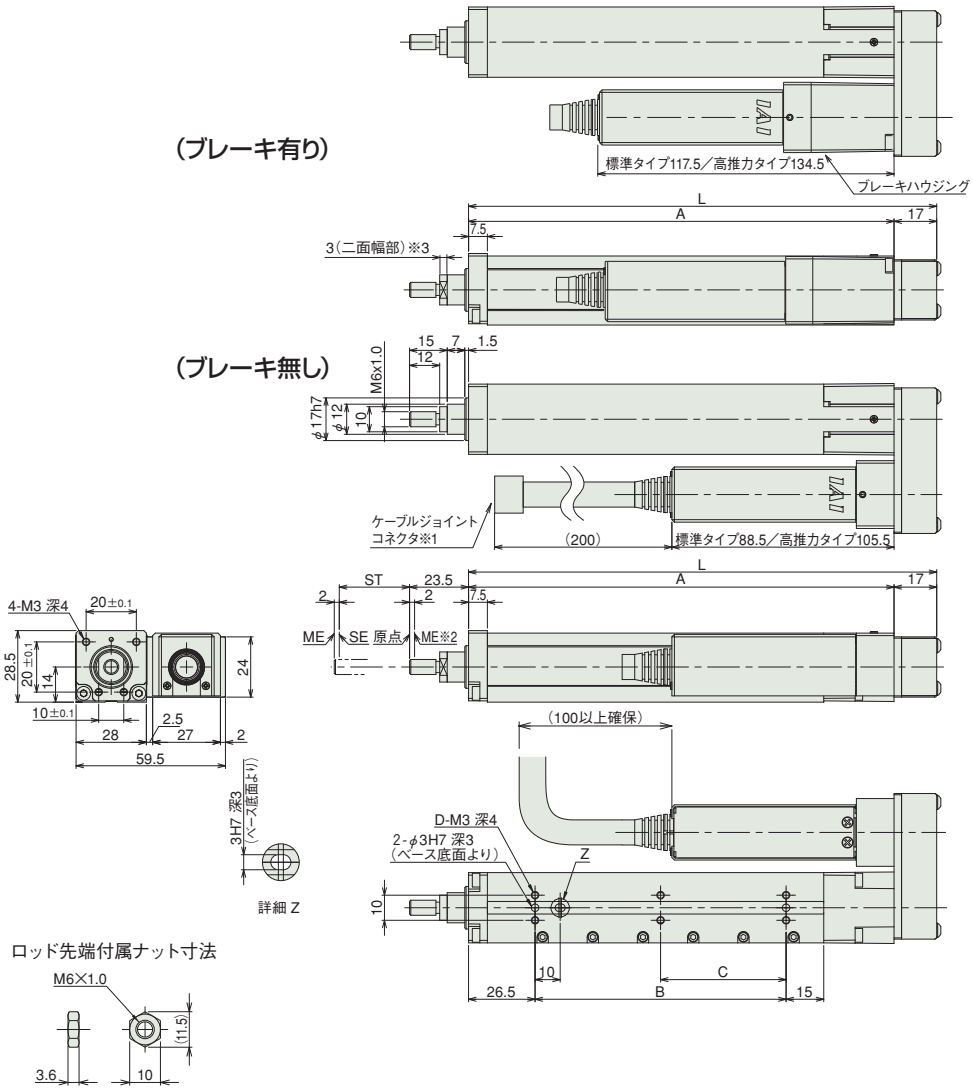
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
ベース		材質：アルミ　白色アルマイト処理
ガイド		すべりガイド
使用周囲温度・湿度		0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平：1000 万回（往復回数）　垂直：500 万回（往復回数）
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

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

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

ロッド先端付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
質量 (kg)	0.38	0.41	0.44	0.47	0.5	0.53

※ブレーキ付は質量が 0.1kg アップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL(→6-161)									

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。

RCP2-RA2C

モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 25 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP2 — RA2C — I — 20P — 1 — □ — □ — □ — □

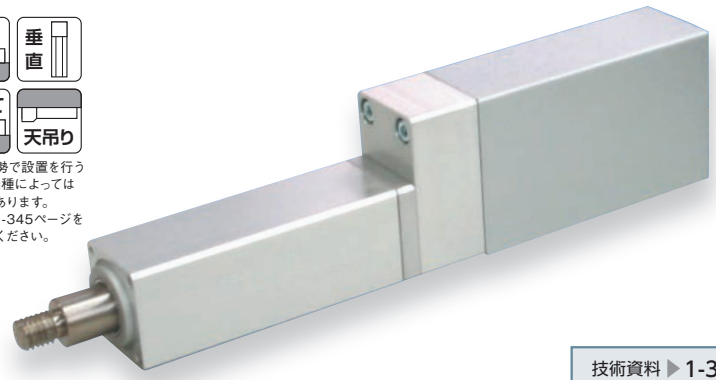
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	1: 1mm	25:25mm 〜 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



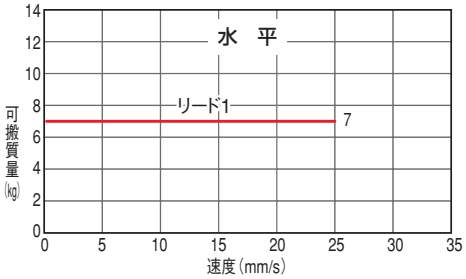
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

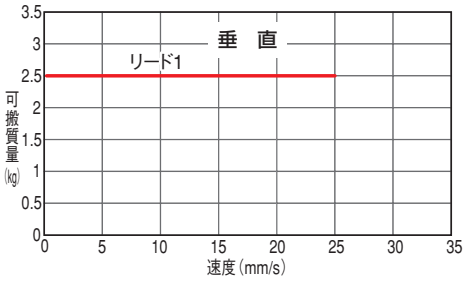
POINT 選定上の注意

(1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(2) 可搬質量は、加速度 0.05G で動作させた時の値です。加速度は 0.05G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-②-③-④	1	7	2.5	100	25 ～ 100 (25mm 毎)

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	25 ～ 100 (25mm 毎)
1	25

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジ	FL	→ 2-618	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ6mm 転造C10 ＋減速機(減速比1/2)※
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※ボールネジと減速機は直結されています。

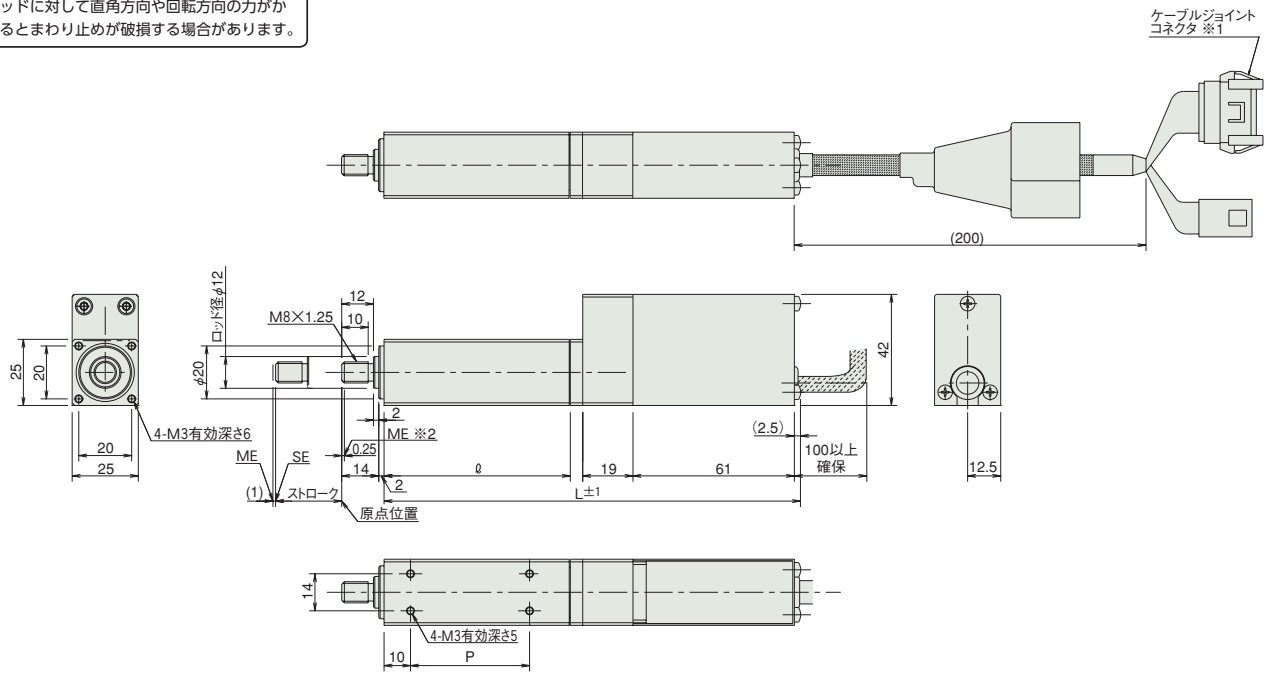
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※RA2C は構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※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 1-269 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100
ℓ	70	95	120	145
L	157.5	182.5	207.5	232.5
P	45	70	95	120
質量 (kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP OPEN NETWORK CompoNet SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL（→6-161）									

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。

RCP2-RA3C

モータユニット型　モータストレート　本体幅 35mm　24v パルスモータ

■型式項目

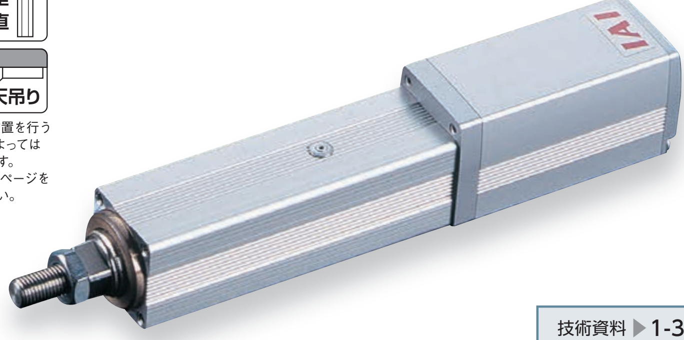
RCP2	RA3C	I	28P	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は1-345ページをご確認ください。



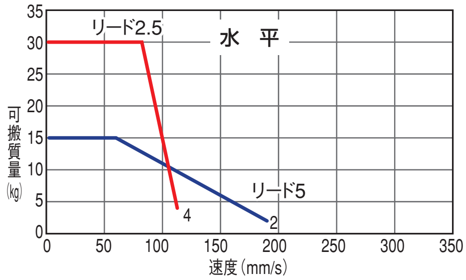
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

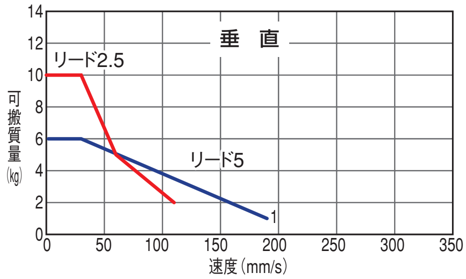
POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。
加速度は 0.2G が上限となります。
又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	15	6	73.5	50～200 (50mm 毎)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	30	10	156.8	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

(注 2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	50～200 (50mm 毎)
5	187
2.5	114

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジ	**FL**	→ 2-618	—
フート金具	**FT**	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—

アクチュエータ仕様

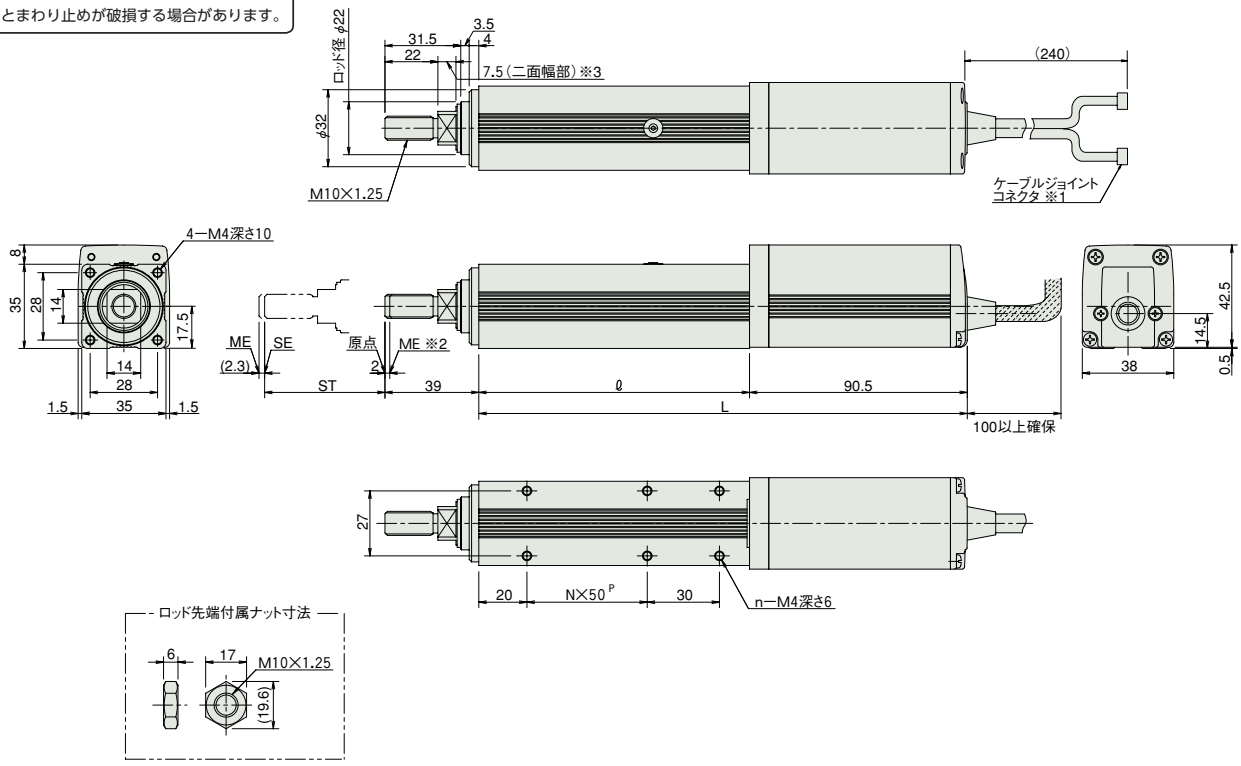
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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
2次元CAD 3次元CAD

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量 (kg)	0.8	0.95	1.1	1.25

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP PROFIBUS POWERLINK CompoNet SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL（→6-161）									

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。

RCP2-RA8C

高推力タイプ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 85mm | 24V パルスモータ

■型式項目

RCP2	RA8C	I	60P	□	□	P4	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	60P:パルスモータ 60□サイズ	10:10mm 5: 5mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm毎)	P4:PCON-CFB /CGFB	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

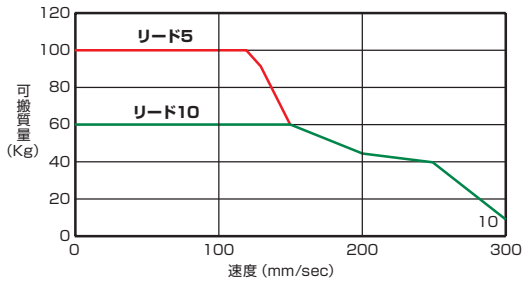
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

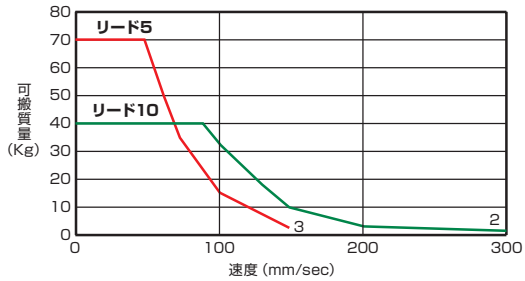
(1) 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
(2) RA8Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
(3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
(4) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2-RA8C 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP2-RA8C 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-RA8C-I-60P-10- ① -P4- ② - ③	10	PCON-CFB/CGFB	60	40	1000	50～300 (50mm毎)
RCP2-RA8C-I-60P-5- ① -P4- ② - ③	5	PCON-CFB/CGFB	100	70	2000	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード＼ストローク	50～300 (50mm毎)
10	300
5	150

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
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)	—
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1-269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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→ 2-615	—
ブレーキ	B	→ 2-615	—
フランジ金具	FL	→ 2-618	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

アクチュエータ仕様

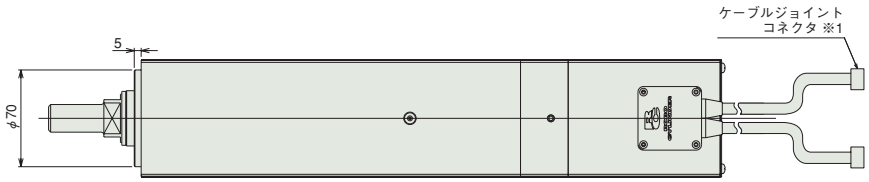
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

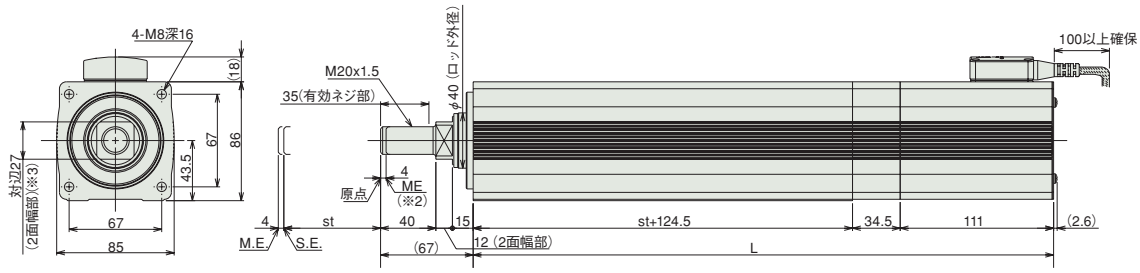
寸法図

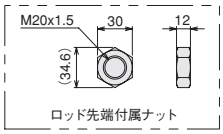
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

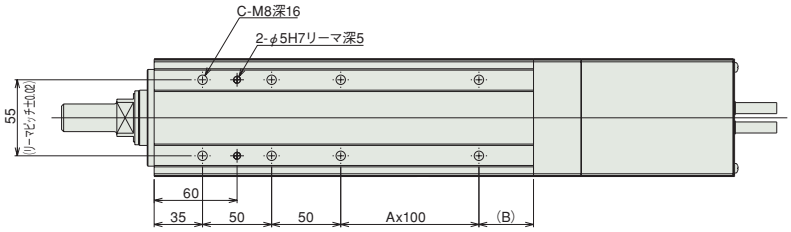
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

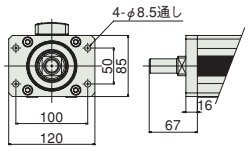




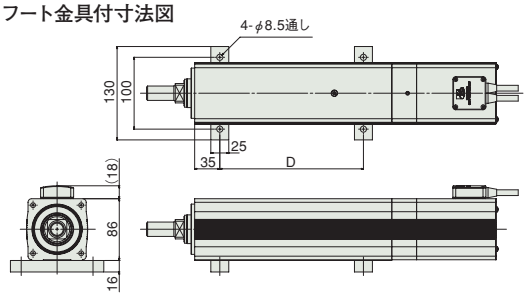




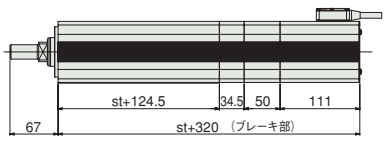
フランジ付寸法図



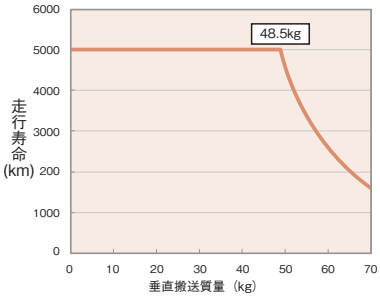
フート金具付寸法図



ブレーキ付寸法図



ご注意
リード5は、可搬質量によって寿命が大きく変わります。
可搬質量と寿命のグラフを以下に示します。



■ストローク別寸法・質量(mm)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		320	370	420	470	520	570
A		0	0	1	1	2	2
B		39.5	89.5	39.5	89.5	39.5	89.5
C		6	6	8	8	10	10
D		100	100	200	200	300	300
質量(kg)	ブレーキ無	6.5	7.4	8.2	9.1	9.9	10.7
	ブレーキ付	7.5	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7

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
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

※簡易アブソユニットは使用できません。

RCP2-RA8R

高推力タイプ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 85mm | 24V パルスモータ

■型式項目

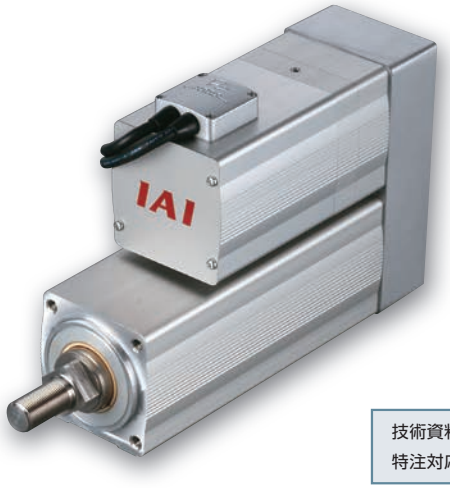
RCP2	RA8R	I	60P	□	□	P4	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	60P:パルスモータ 60□サイズ	10:10mm 5: 5mm	50：50mm ～ 300：300mm (50mm 毎)	P4:PCON-CFB /CGFB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向は必ずいずれかの記号をご記入ください。

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



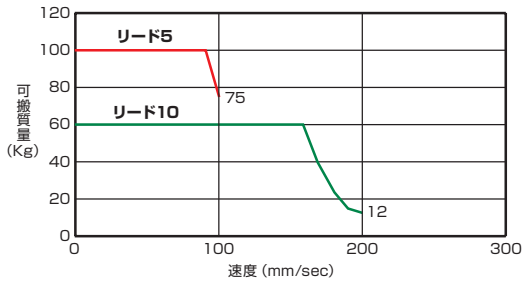
技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

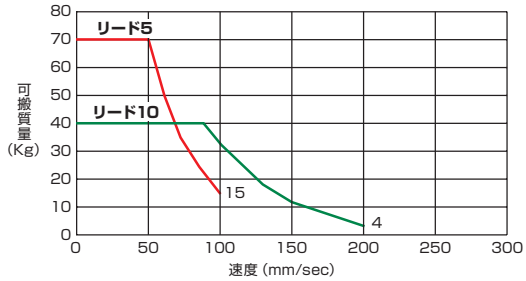
(1) 可搬質量はリード5が加速度0.1G、リード10が加速度0.2Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
(2) RA8Cはコントローラが専用（高推力用PCON-CFB/CGFB）となりますのでご注意ください。
(3) 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
(4) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2-RA8R 水平 PCON-CFB/CGFB接続



RCP2-RA8R 垂直 PCON-CFB/CGFB接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-RA8R-I-60P-10- ① -P4- ② - ③	10	PCON-CFB/CGFB	60	40	1000	50～300 (50mm毎)
RCP2-RA8R-I-60P-5- ① -P4- ② - ③	5	PCON-CFB/CGFB	100	70	2000	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード＼ストローク	50～300 (50mm 毎)
10	200
5	100

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
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)	—
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1-269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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→ 2-615	—
ブレーキ	B	→ 2-615	—
フランジ金具	FL	→ 2-618	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
モータ上側折返し	MT1/MT2/MT3	→ 2-628	—
モータ右側折返し	MR1/MR2	→ 2-628	—
モータ左側折返し	ML1/ML3	→ 2-628	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

アクチュエータ仕様

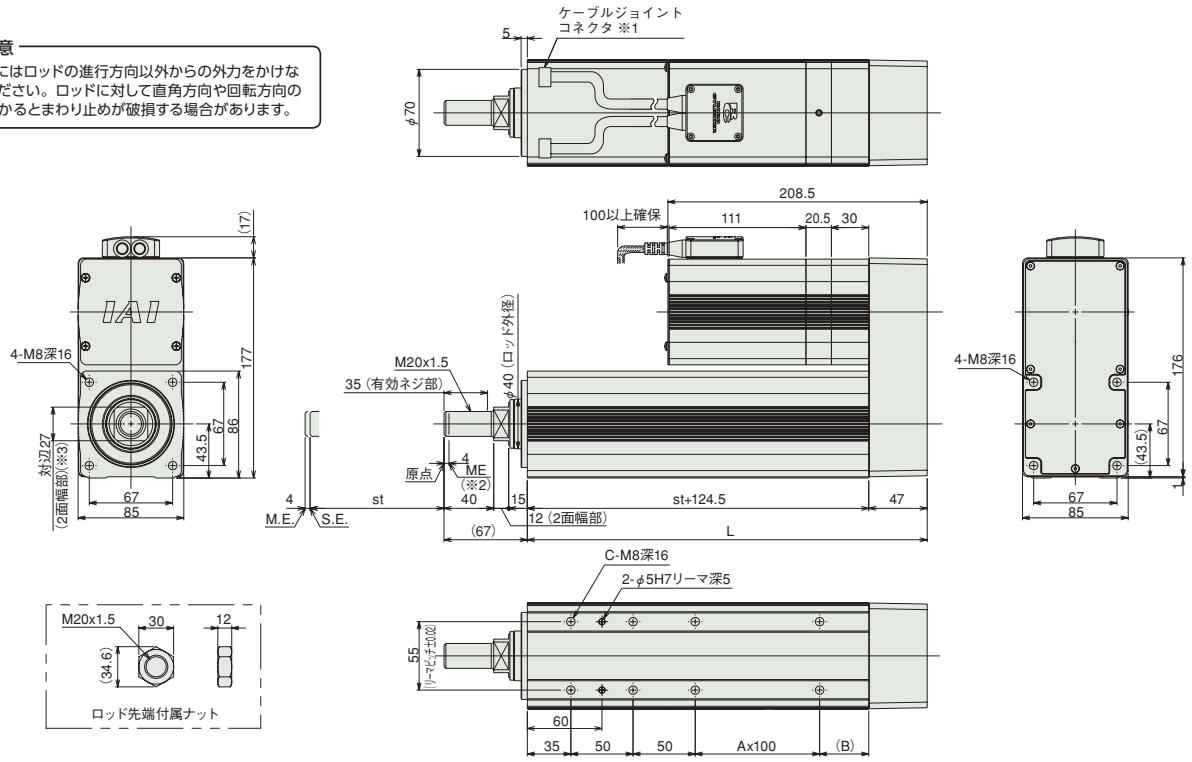
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

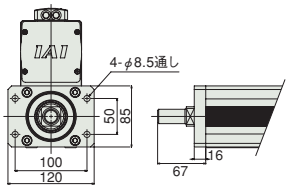
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

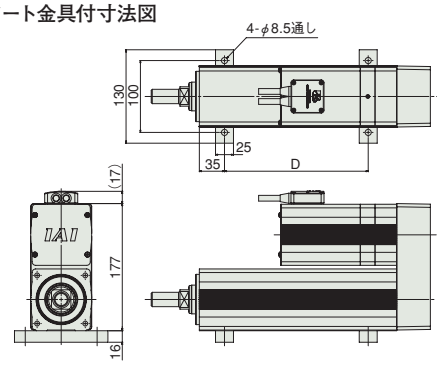
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



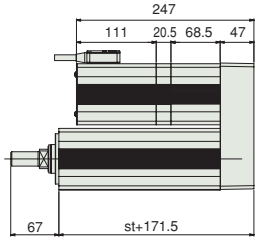
フランジ付寸法図



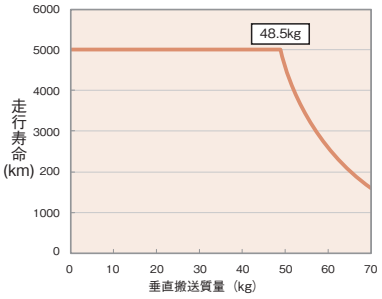
フート金具付寸法図



ブレーキ付寸法図



ご注意
リード5は、可搬質量によって寿命が大きく変わります。
可搬質量と寿命のグラフを以下に示します。



■ストローク別寸法・質量(mm)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		221.5	271.5	321.5	371.5	421.5	471.5
A		0	0	1	1	2	2
B		39.5	89.5	39.5	89.5	39.5	89.5
C		6	6	8	8	10	10
D		100	100	200	200	300	300
質量(kg)	ブレーキ無	7.7	8.6	9.4	10.3	11.1	12
	ブレーキ付	8.6	9.5	10.3	11.2	12.0	12.9

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

※簡易アブソユニットは使用できません。

RCP2-RA10C

高推力タイプ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 100mm | 24V パルスモータ

■型式項目

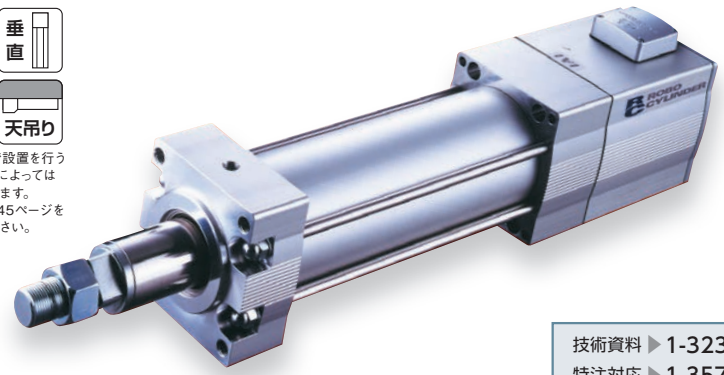
RCP2	RA10C	I	86P	□	□	P4	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	86P:パルスモータ 86□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	P4:PCON-CFB /CGFB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



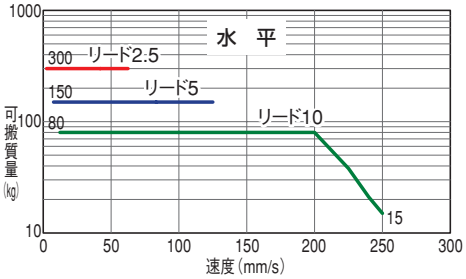
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

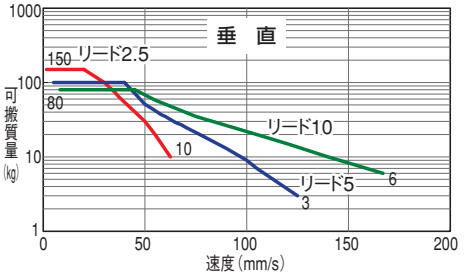
POINT 選定上の注意

(1) リード毎に最低速度が設定されています。(リード 10：10mm/s、リード 5：5mm/s、リード 2.5：1mm/s)
最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意ください。
(2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、リード 10：0.04G、リード 5：0.02G、リード 2.5：0.01G で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P4-②-③	10	80	80	1500	50～300 (50mm 毎)
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P4-②-③	5	150	100	3000	
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	300	150	6000	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

(注 2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
10	250〈167〉
5	125
2.5	63

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

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1-269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
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ～ A3	→ 2-615	—
ブレーキ	B	→ 2-615	—
フランジ	FL	→ 2-618	—
フート金具	FT	→ 2-622	—

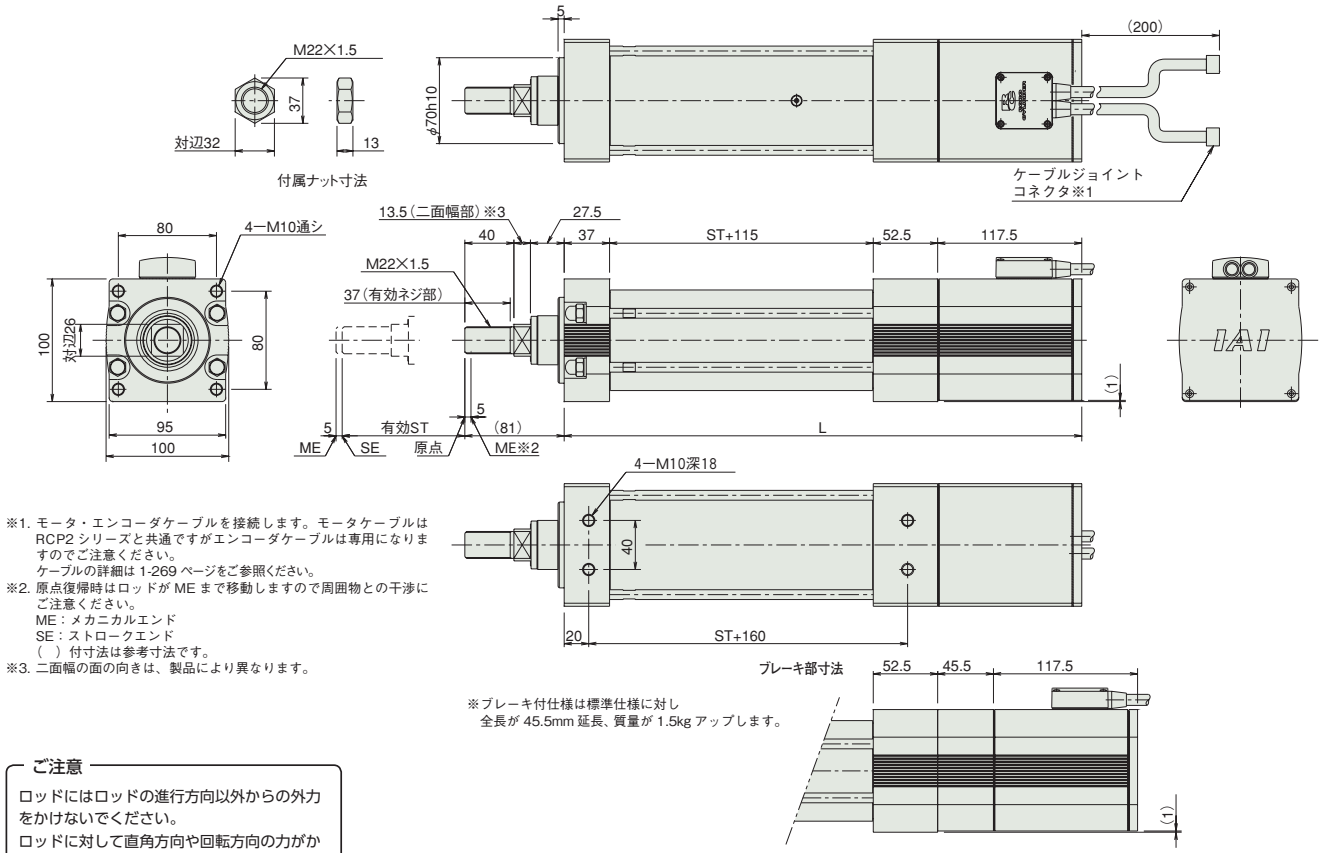
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
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
2次元CAD 3次元CAD

※RA10C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。モータケーブルはRCP2 シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。
ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
(　) 付寸法は参考寸法です。
※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し
全長が 45.5mm 延長、質量が 1.5kg アップします。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

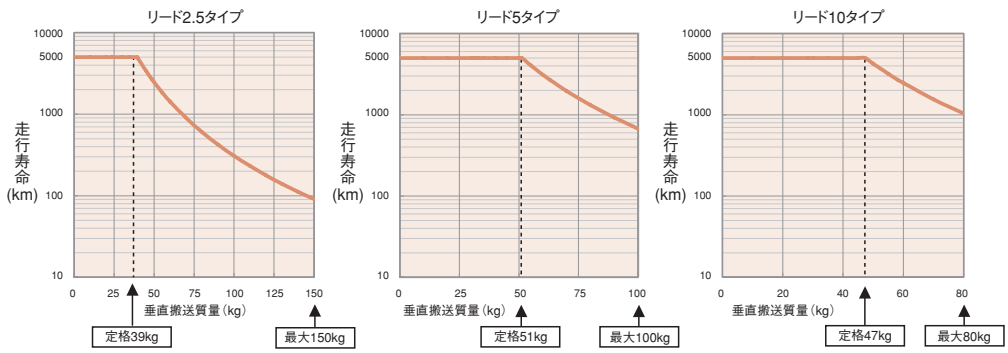
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量 (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

● RCP2-RA10C は最大推力が他タイプに比べて大きいため、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。速度と可搬質量の相関図もしくは押付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。

ご注意

定格の数値は、走行寿命 5,000km の場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。
定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が下グラフのように減少しますのでご注意ください。



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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CFB/CGFB (86Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PROFIBUS EtherCAT PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51

※簡易アブソユニットは使用できません。

RCP2-SRA4R

モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 45 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 **RCP2 — SRA4R — I — 35P — □ — □ — □ — □ — □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm 〜 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PSEL P3:PCON MCON 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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

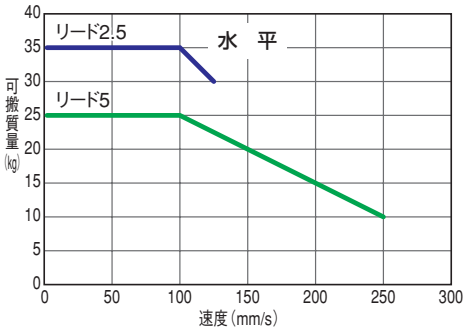
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

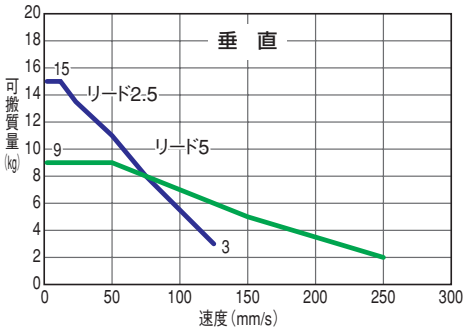
POINT 選定上の注意

(1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注 2) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-SRA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	25	9	112	20〜200 (10mm 毎) (注 2)
RCP2-SRA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 〜 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20〜50	—
60〜100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
フランジ金具 (前)	**FL**	→ 2-618	—
フランジ金具 (後)	**FLR**	→ 2-621	—
フート金具 1 (底面取付)	**FT**	→ 2-622	—
フート金具 2 (右／左側面取付)	**FT2** ／ **FT4**	→ 2-625	—
指定グリス塗布仕様	**G1**／**G3**／**G4**	→ 2-625	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—

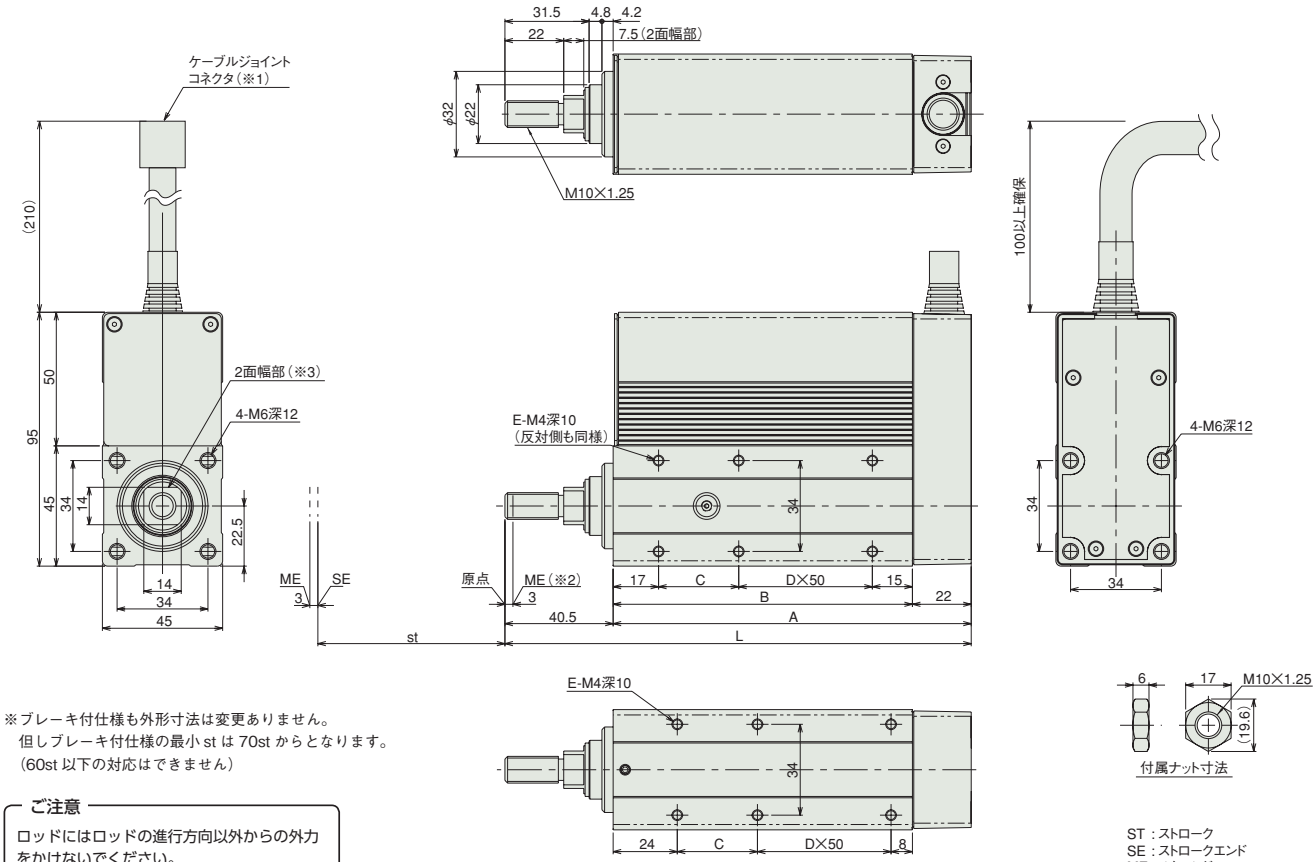
※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	—
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
2次元CAD 3次元CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
（※3）2 面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	0.83	0.89	0.96	1.02	1.08	1.14	1.21	1.27	1.33	1.64	1.95

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNET III/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL（→6-161）									

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。

RCP2-SRGS4R

シングルガイド付 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 45 mm | 24V パルスモータ

■型式項目 RCP2 − SRGS4R − I − 35P − □ − □ − □ − □ − □

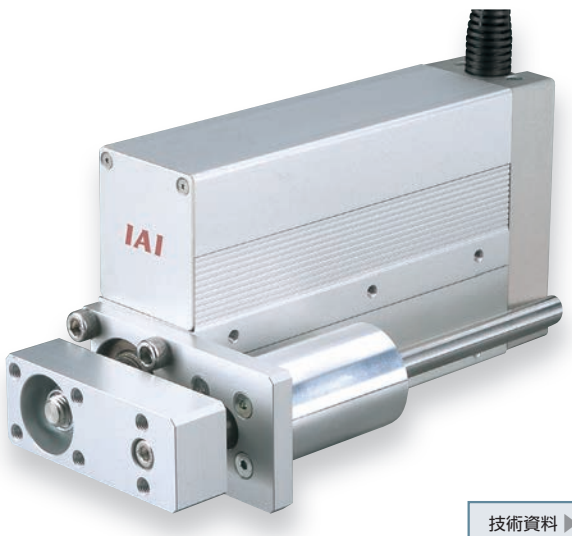
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm 〜 200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※100mm 以上は 50mm 毎設定	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



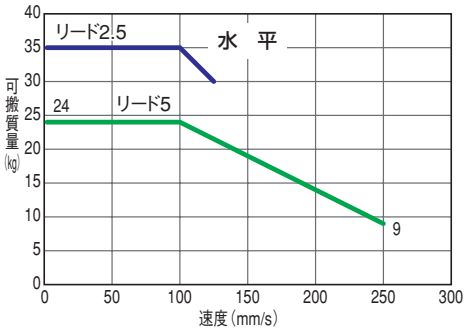
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

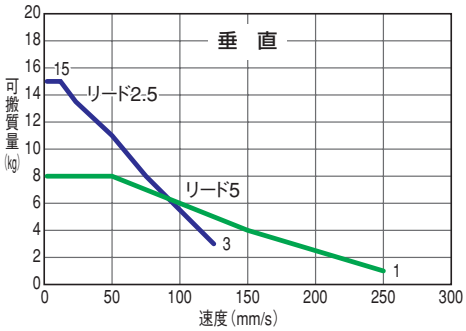
POINT 選定上の注意

(1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料（1-465 ページ）をご参照ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注 2) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-SRGS4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	24	8	112	20〜200 (10mm 毎) (注 2)
RCP2-SRGS4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 〜 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20〜50	−
60〜100	−
150	−
200	−

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	−
フランジ金具 (後)	FLR	→ 2-621	−
フート金具	FT	→ 2-622	−
フート金具 2 (右／左側面取付)	FT2 ／ FT4	→ 2-625	−
ガイド取付方向変更	GS2 〜 GS4	→ 2-625	−
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	−
原点逆仕様	NM	→ 2-631	−

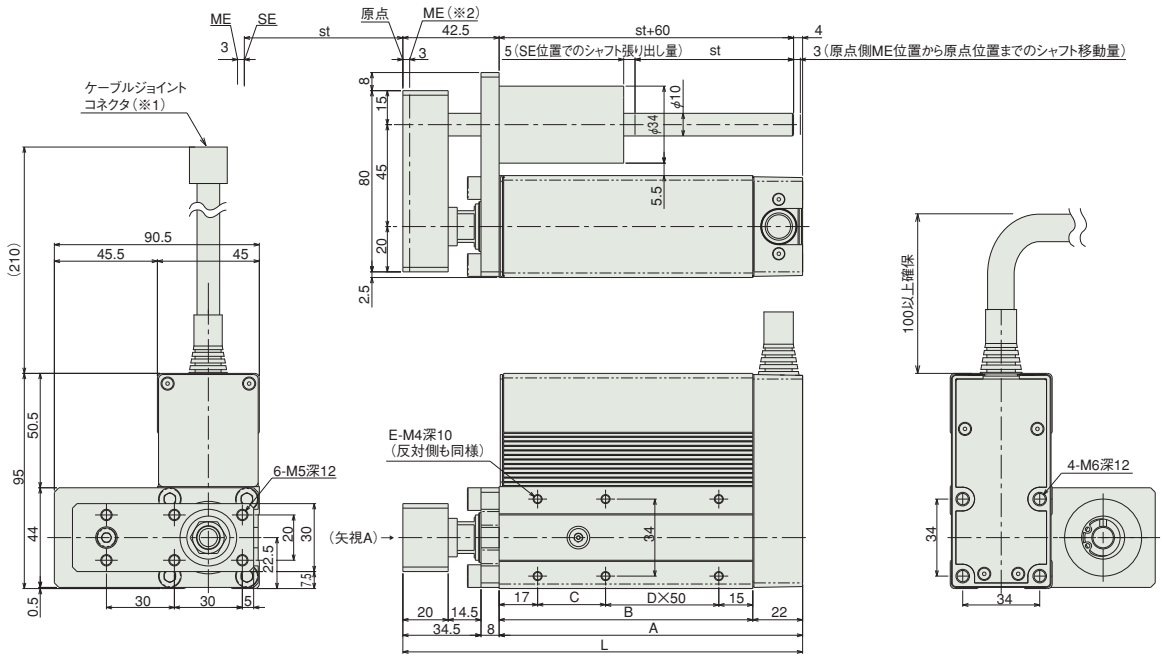
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入ください。
※フート金具は80ストローク以上で使用可能です。
ただし、GS3はフート金具が使用出来ません。
※ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。
(GS2は、FTもしくはFT4、GS4は、FTもしくはFT2の組合せが使用可能です。)

アクチュエータ仕様

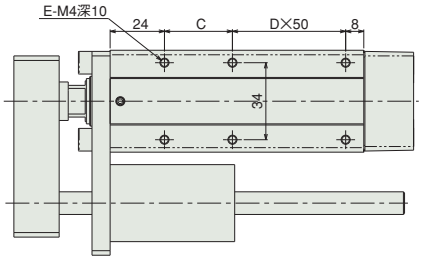
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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
2次元CAD 3次元CAD



ガイド取付方向（矢視Aの場合）



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.2	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09	2.43

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL（→6-161）									

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。

RCP2-SRGD4R

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 45 mm | 24v パルスモータ

■型式項目 RCP2 － SRGD4R － I － 35P － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	5：5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ～ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	P1:PSEL P3:PCON MCON 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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

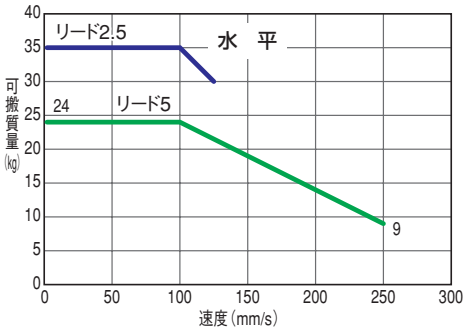
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

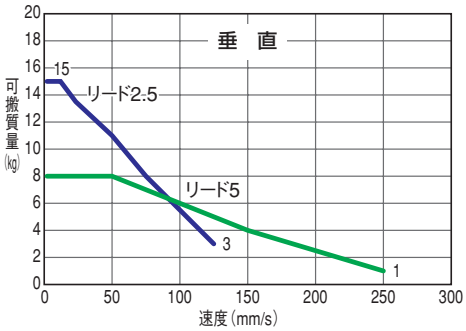
POINT 選定上の注意

(1) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(1-466 ページ) をご参照ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。(注 2) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1) 水平 (kg)	最大可搬質量 (注 1) 垂直 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-SRGD4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	24	8	112	20～200 (10mm毎) (注2)
RCP2-SRGD4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 ～ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20～50	－
60～100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	－
フランジ金具（後）	FLR	→ 2-621	－
フート金具	FT	→ 2-622	－
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	－
原点逆仕様	NM	→ 2-631	－

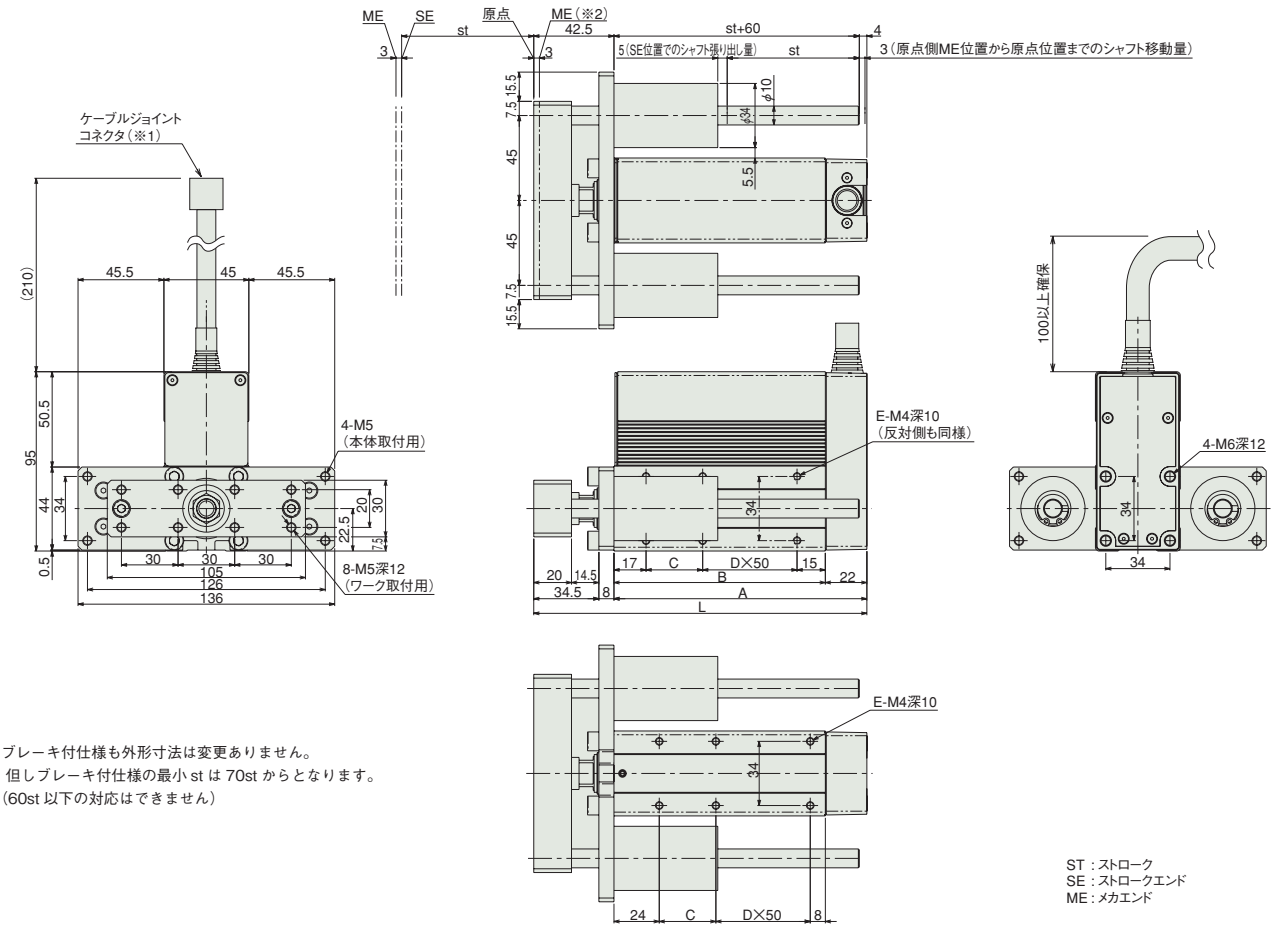
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
※フート金具は80ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
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
2次元CAD 3次元CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●		30000	–	→6-193
その他接続可能機種	PSEL（→6-161）									

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。

RCD-RA1DA

モータ直結型 | モータストレート | 本体幅 12mm | 24V DCブラシレスモータ

■型式項目

RCD	RA1DA	I	3	2	□	D5	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
		I：インクリメンタル	3：DC ブラシレスモータ 3W	2：2mm	10:10mm ～ 30:30mm (10mm 毎)	D5:DCON MCON	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

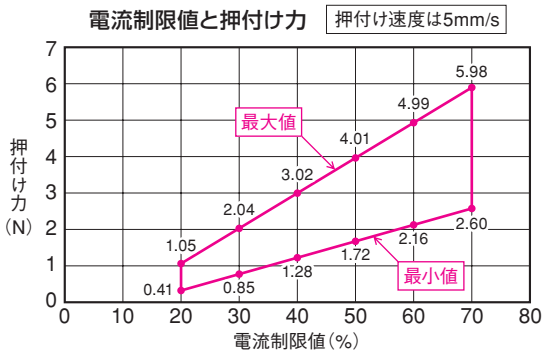
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

技術資料 ▶1-323
特注対応 ▶1-357

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度1Gで動作させた時の値です。加減速度は上記値が上限となります。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付動作は5mm/sで動作させた場合です。
(4) 当機種はすべりネジを使用していますので、アクチュエータスペックは使用状況により変化する場合があります。
(5) 当機種にはブレーキがありませんので、垂直で使用される場合は電源OFF時にロッドが下降しますのでご注意ください。
(6) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■電流制限値と押付力



※上記グラフは、すべりネジの経年変化による効率低下を考慮して幅を持たせています。最大値と最小値の範囲内でご使用ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCD-RA1DA-I-3-2-①-D5-②	2.5	すべりネジ	2	0.7	0.3	4.2	10～30 (10mm毎)

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	10～30 (10mm毎)
2	300

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
10	—
20	—
30	—

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)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—

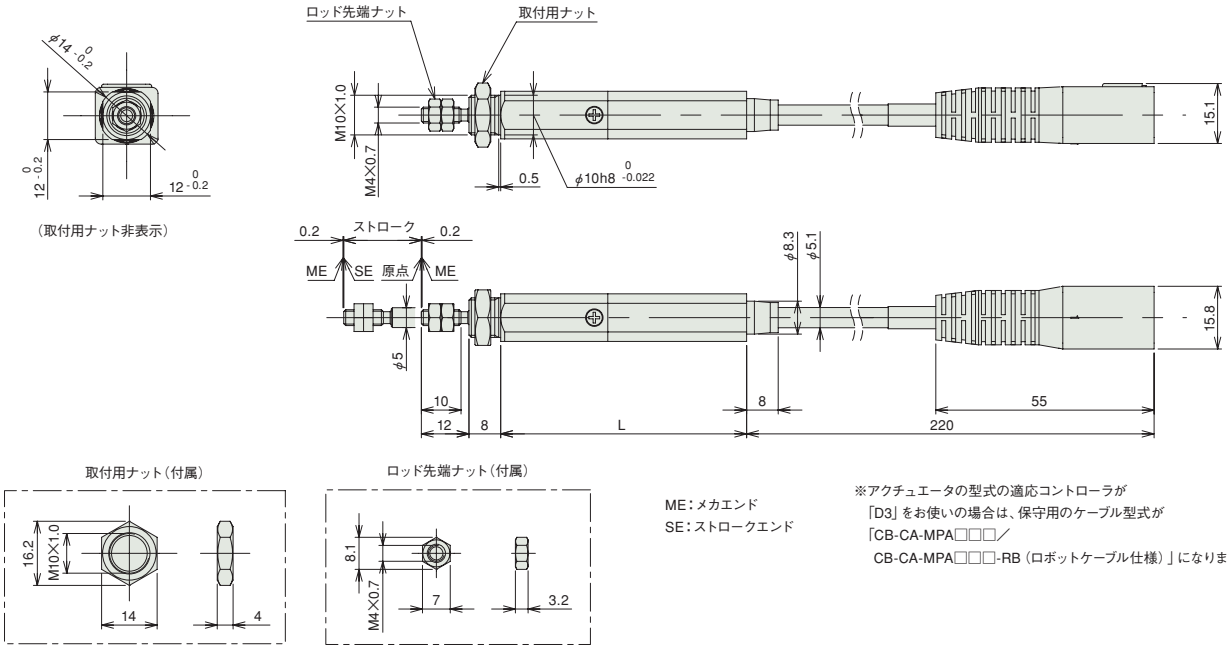
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	すべりネジ φ3mm
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.2mm以下
エンコーダ分解能	480パルス
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド静的許容回転モーメント	0.02N·m
ロッド不回転精度	±3度
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	1000万往復（水平/垂直共通）

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



ME：メカエンド
SE：ストロークエンド

※アクチュエータの型式の適応コントローラが「D3」をお使いの場合は、保守用のケーブル型式が「CB-CA-MPA□□□／CB-CA-MPA□□□-RB（ロボットケーブル仕様）」になります。

ストローク	10	20	30
L	52	62	72
質量（g）	47	51	55

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
DCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP PROFINET CompoNet SSCNETⅢ/H 注 DCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可	512	–	→6-77
DCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29

※簡易アブソユニットの対応はありません。

RCA2-RN3NA

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅28mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RN3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

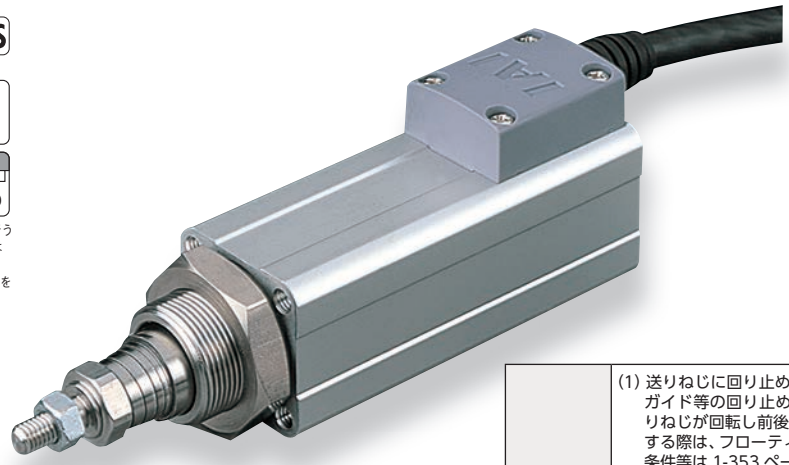
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-353 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RN3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RN3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RN3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
指定グリス塗布仕様	**G1**/**G3**/**G4**	→ 2-625	—
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	**K2**	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—

アクチュエータ仕様

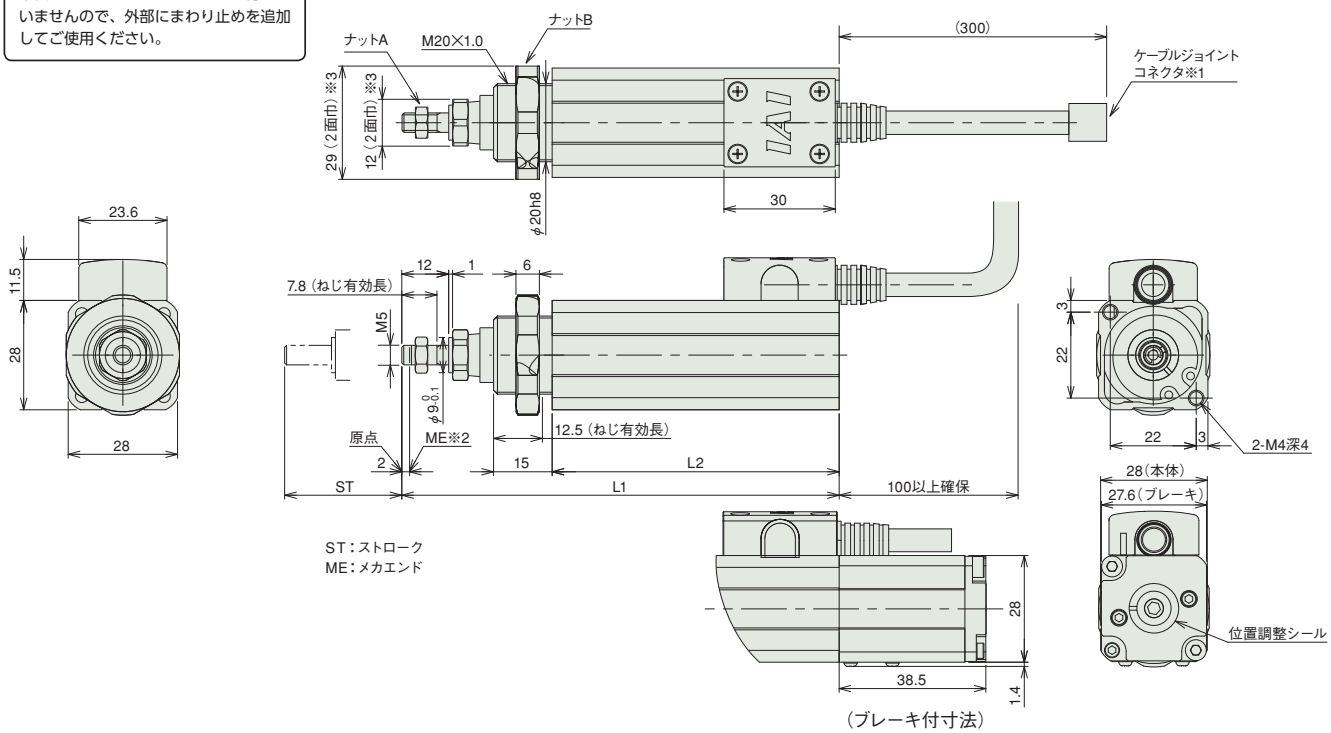
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

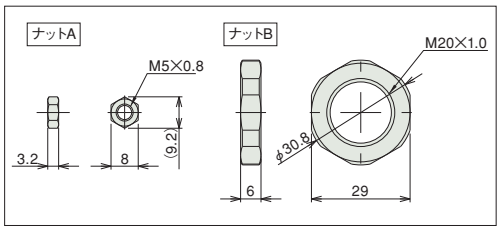
寸法図

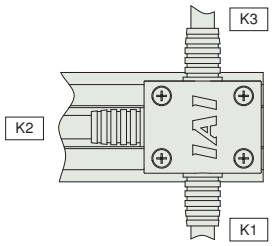
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。







ケーブル取出し方向オプション

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	112	132
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.25	0.27

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-RN4NA

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅34mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RN4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

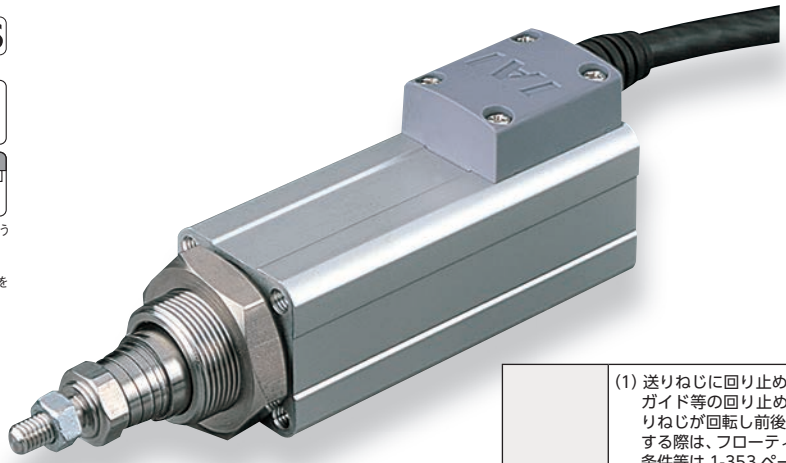
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-353 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RN4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
指定グリス塗布仕様	**G1**/**G3**/**G4**	→ 2-625	—
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	**K2**	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—

アクチュエータ仕様

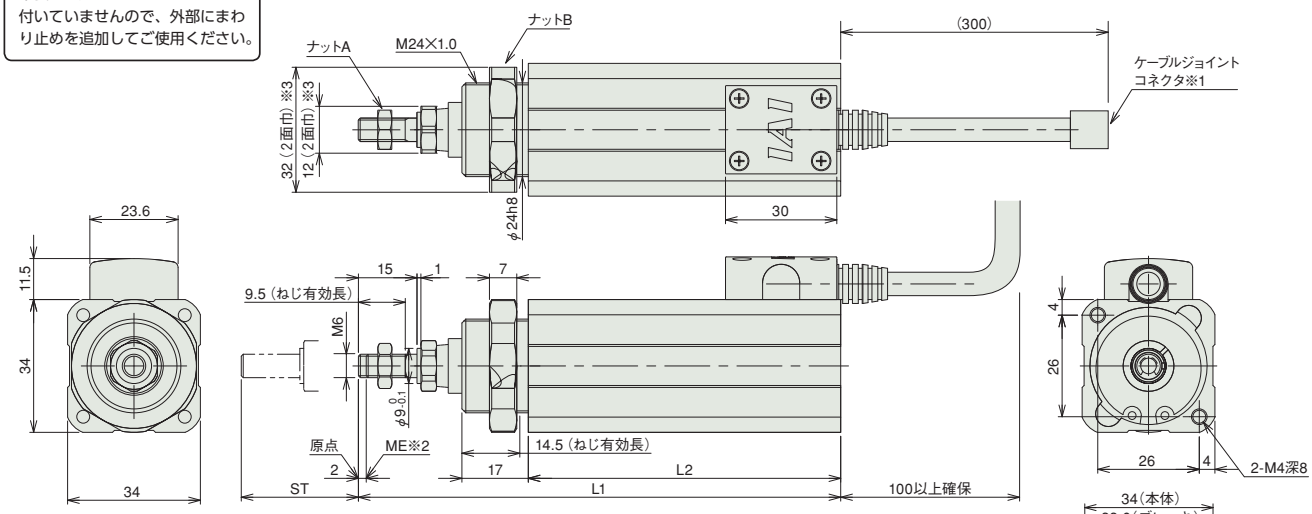
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

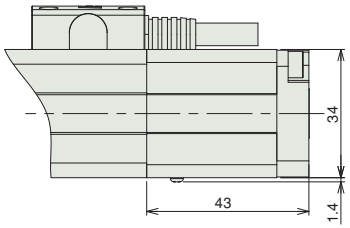
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

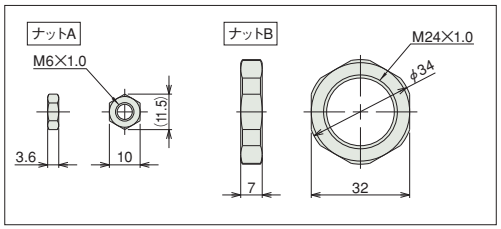
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。

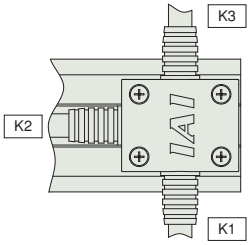
ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。





（ブレーキ付寸法）





ケーブル取出し方向オプション

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	123.5	143.5
L2	80	100
質量 (kg)	0.4	0.44

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-RP3NA

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅28mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RP3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

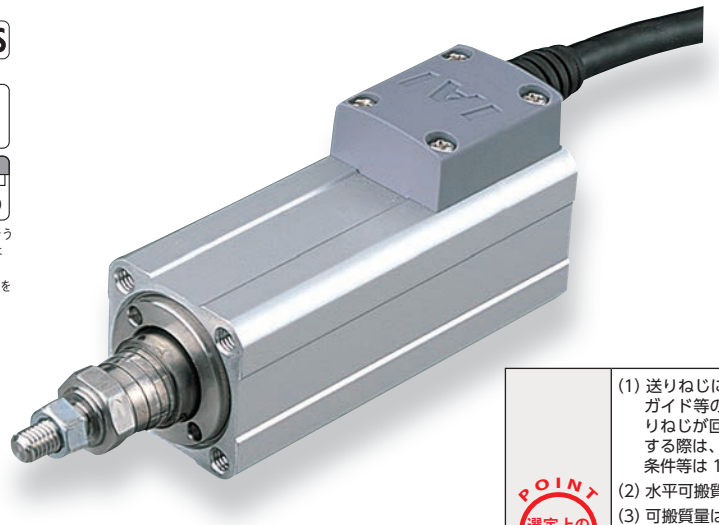
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-353 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RP3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-RP3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
指定グリス塗布仕様	**G1**/**G3**/**G4**	→ 2-625	—
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	**K2**	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—

アクチュエータ仕様

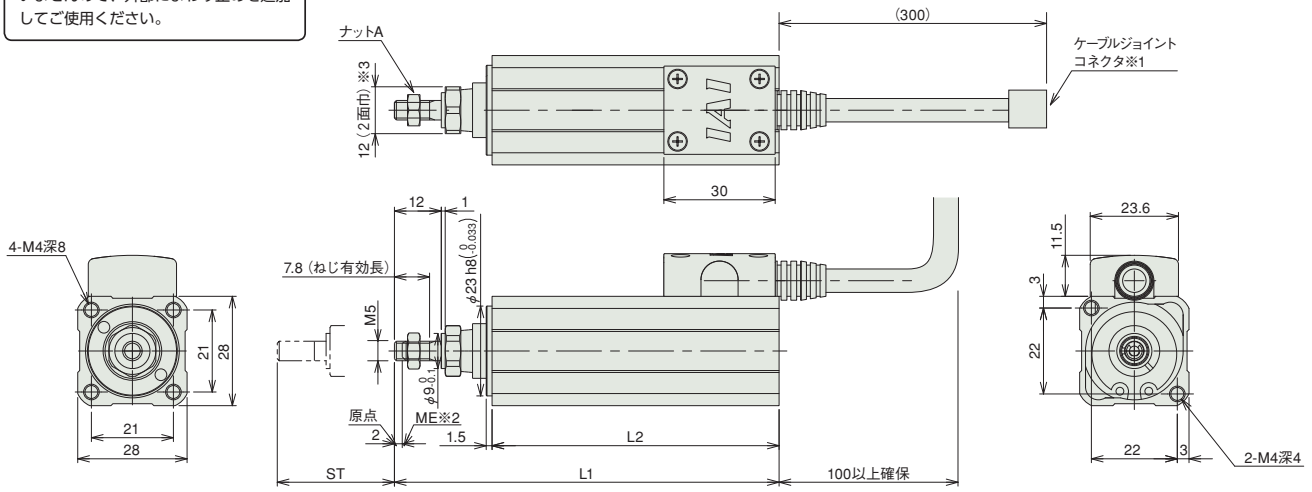
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98.5	118.5
L2	73.5	93.5
質量（kg）	0.2	0.22

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-RP4NA

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅34mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — RP4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

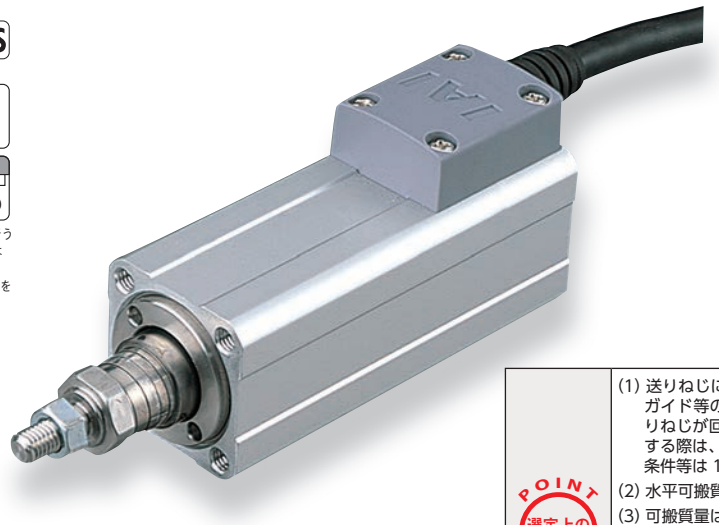
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	6:ボールネジ6mm 4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 6S:すべりネジ6mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-353 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度 0.3G(リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	送りネジ	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)
RCA2-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-RP4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③ケーブル長価格表(標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—

アクチュエータ仕様

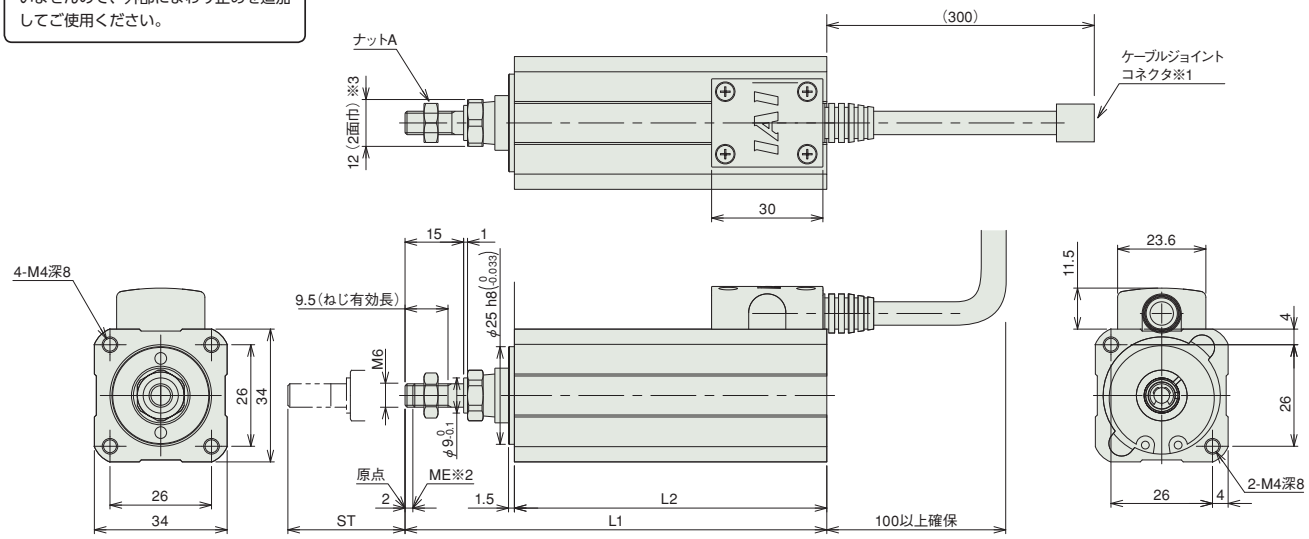
項目		内容
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

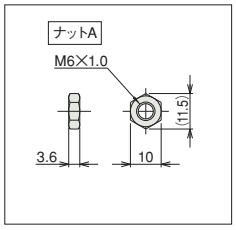
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

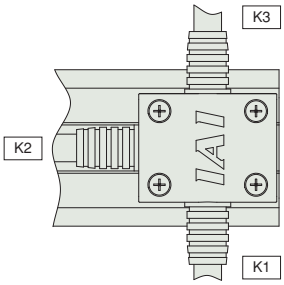
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
※3　2面幅の面の向きは、製品により異なります。

ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

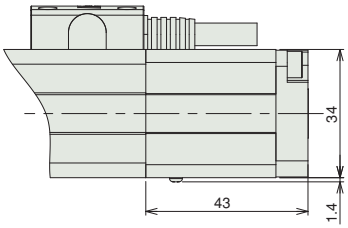


ST：ストローク
ME：メカエンド

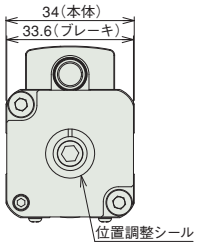




ケーブル取出し方向オプション



（ブレーキ付寸法）



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	108	128
L2	80	100
質量 (kg)	0.32	0.36

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-GS3NA

細小型 | シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅28mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GS3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

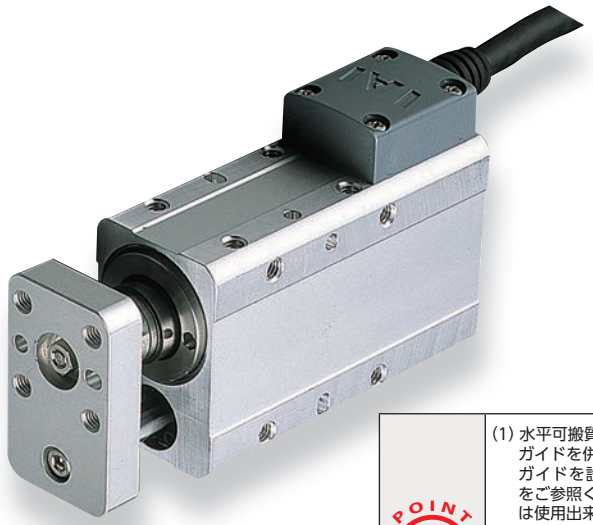
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	10:サーボモータ 10W	4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ2mm 1:ボールネジ1mm 4S:すべりネジ4mm 2S:すべりネジ2mm 1S:すべりネジ1mm	30:30mm 50:50mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ 1-464 ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GS3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GS3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	**K2**	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—

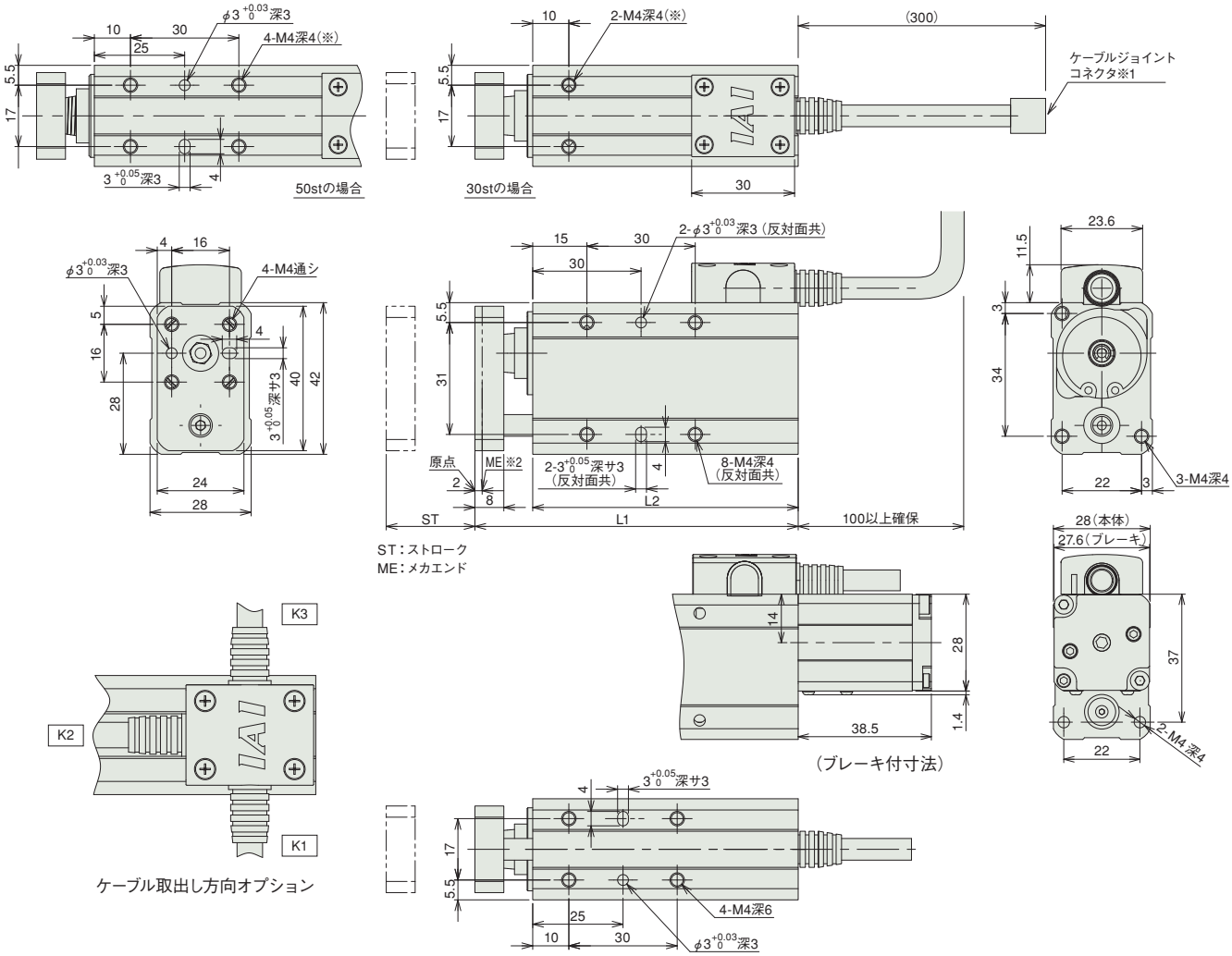
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
※　ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.32	0.36

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-GS4NA

細小型 | シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅34mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GS4NA — I — 20 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

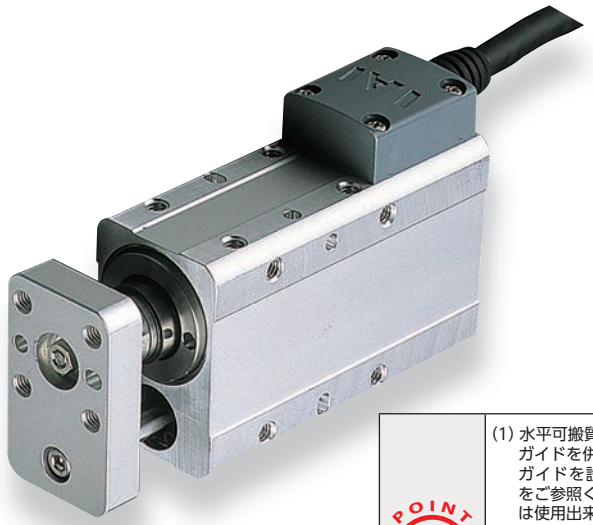
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ 1-464 ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード2と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GS4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GS4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GS4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GS4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GS4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	**K2**	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—

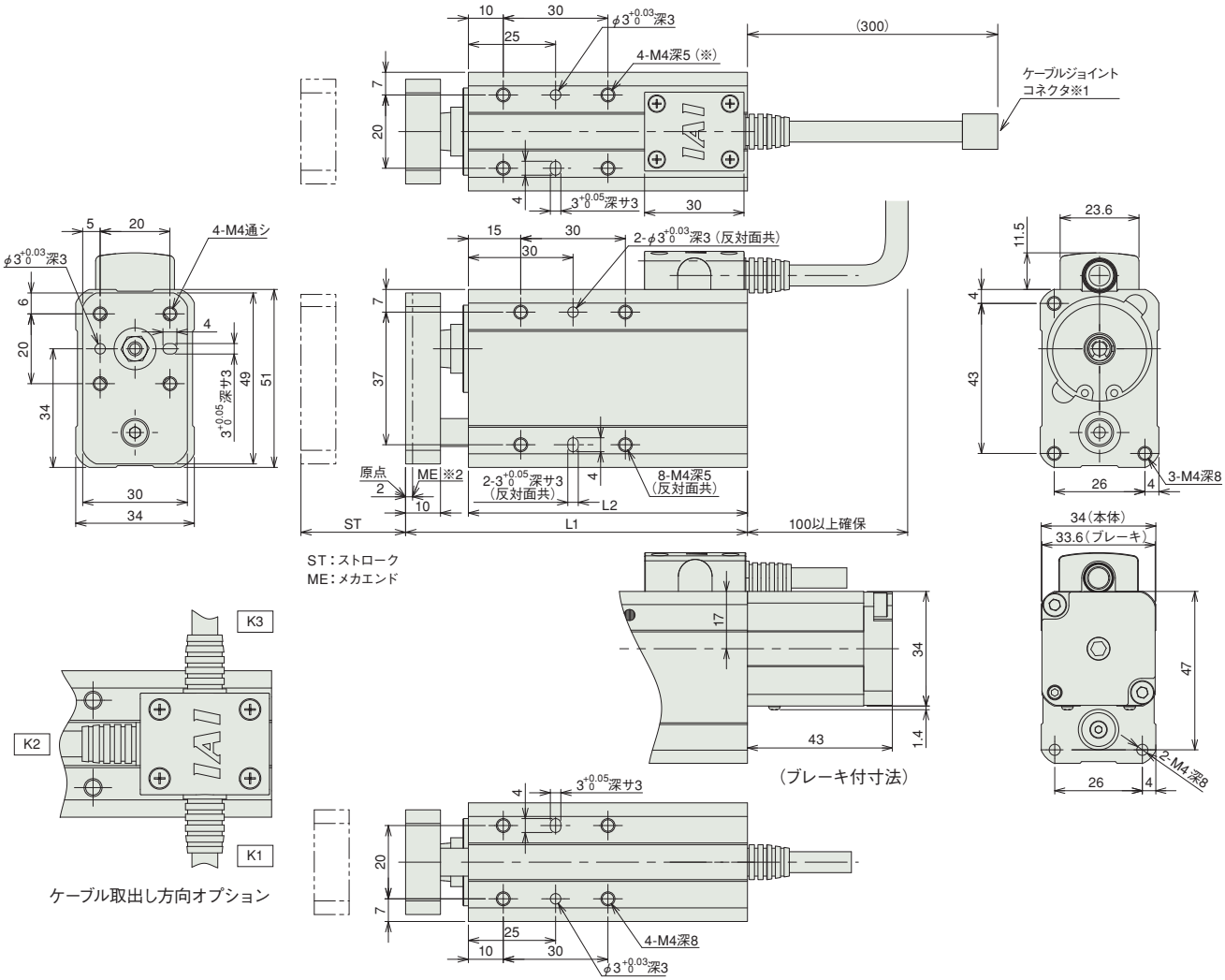
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
※　ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量（kg）	0.55	0.63

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-GD3NA

細小型 | ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅28mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — GD3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

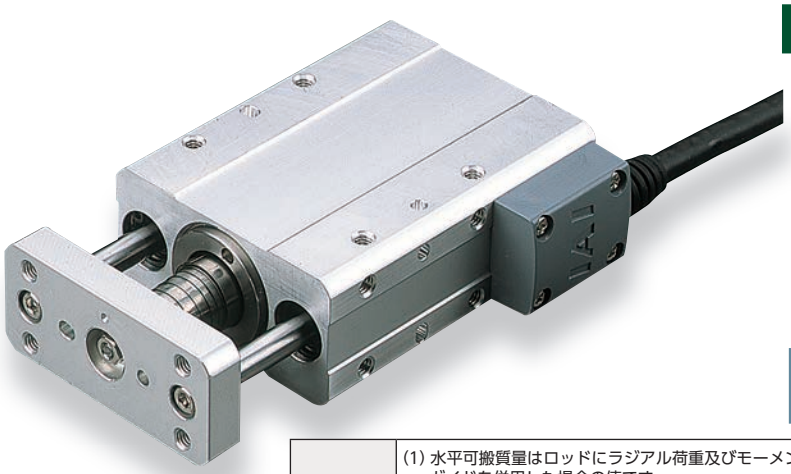
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→ 1-465 ページ) をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25	42.7	± 0.02	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5	85.5		
RCA2-GD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125	25.1	± 0.05	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25	50.3		
RCA2-GD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
指定グリス塗布仕様	**G1**／**G3**／**G4**	→ 2-625	—
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	**K2**	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—

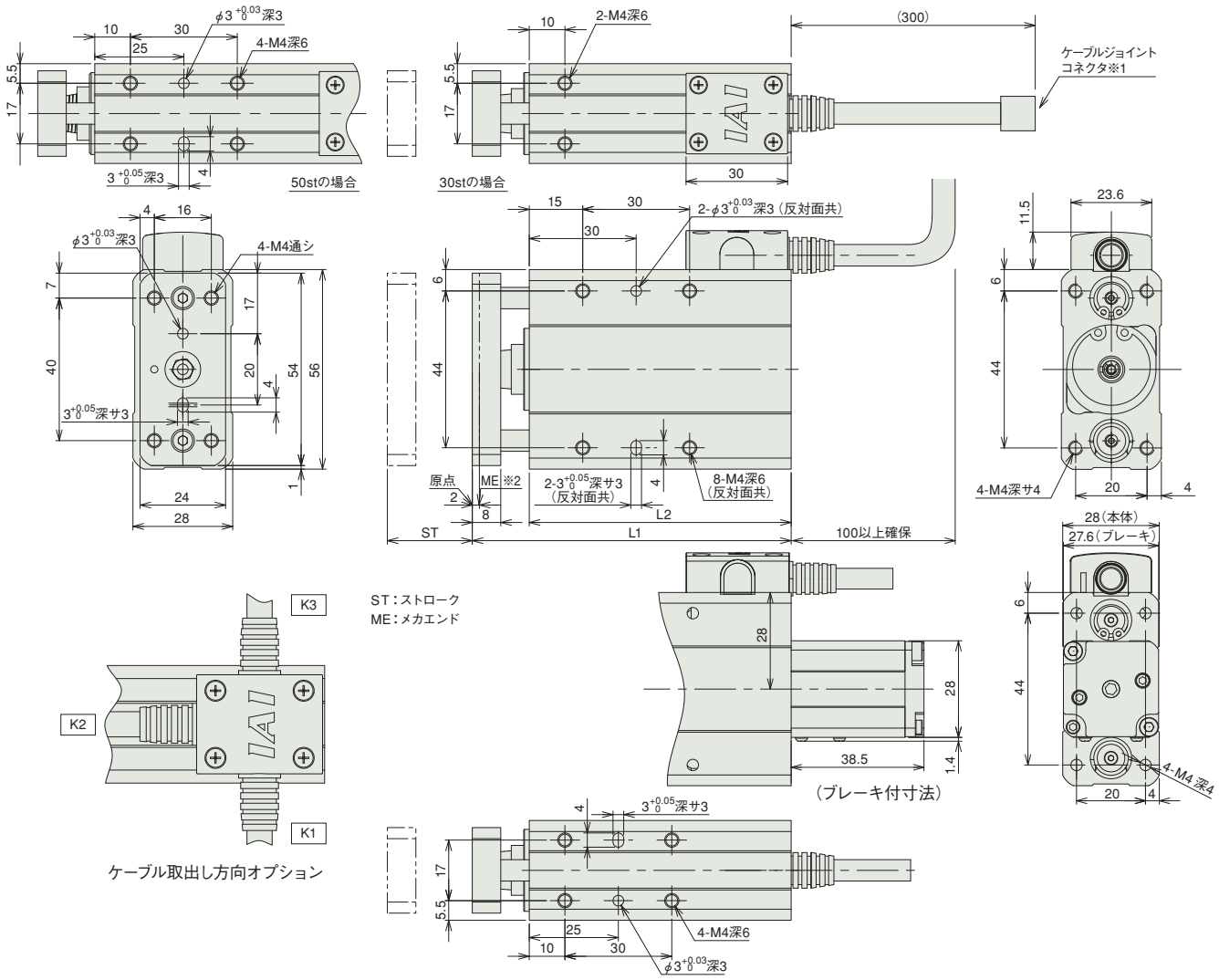
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造 C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	89.5	109.5
L2	73.5	93.5
質量 (kg)	0.41	0.48

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CANopen, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-GD4NA

細小型 | ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 34 mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 – GD4NA – I – 20 – □ – □ – □ – □

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

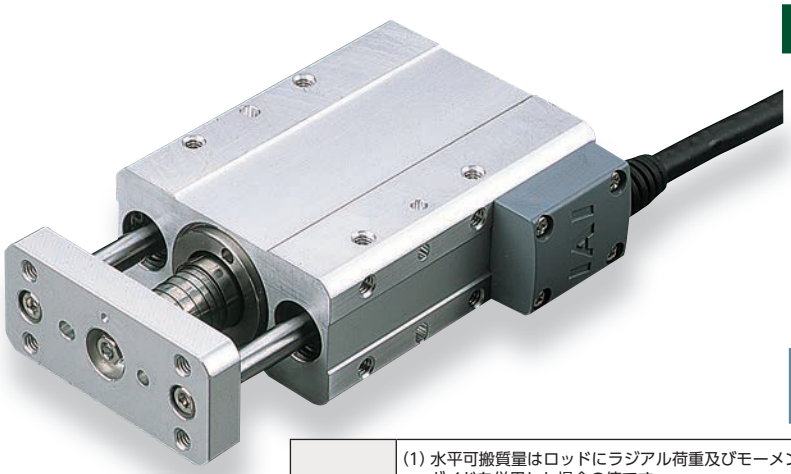
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。
ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ 1-465 ページ）をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	–
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	–
コネクタケーブル前側取出	**K2**	→ 2-626	–
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	–
省電力対応	**LA**	→ 2-627	–

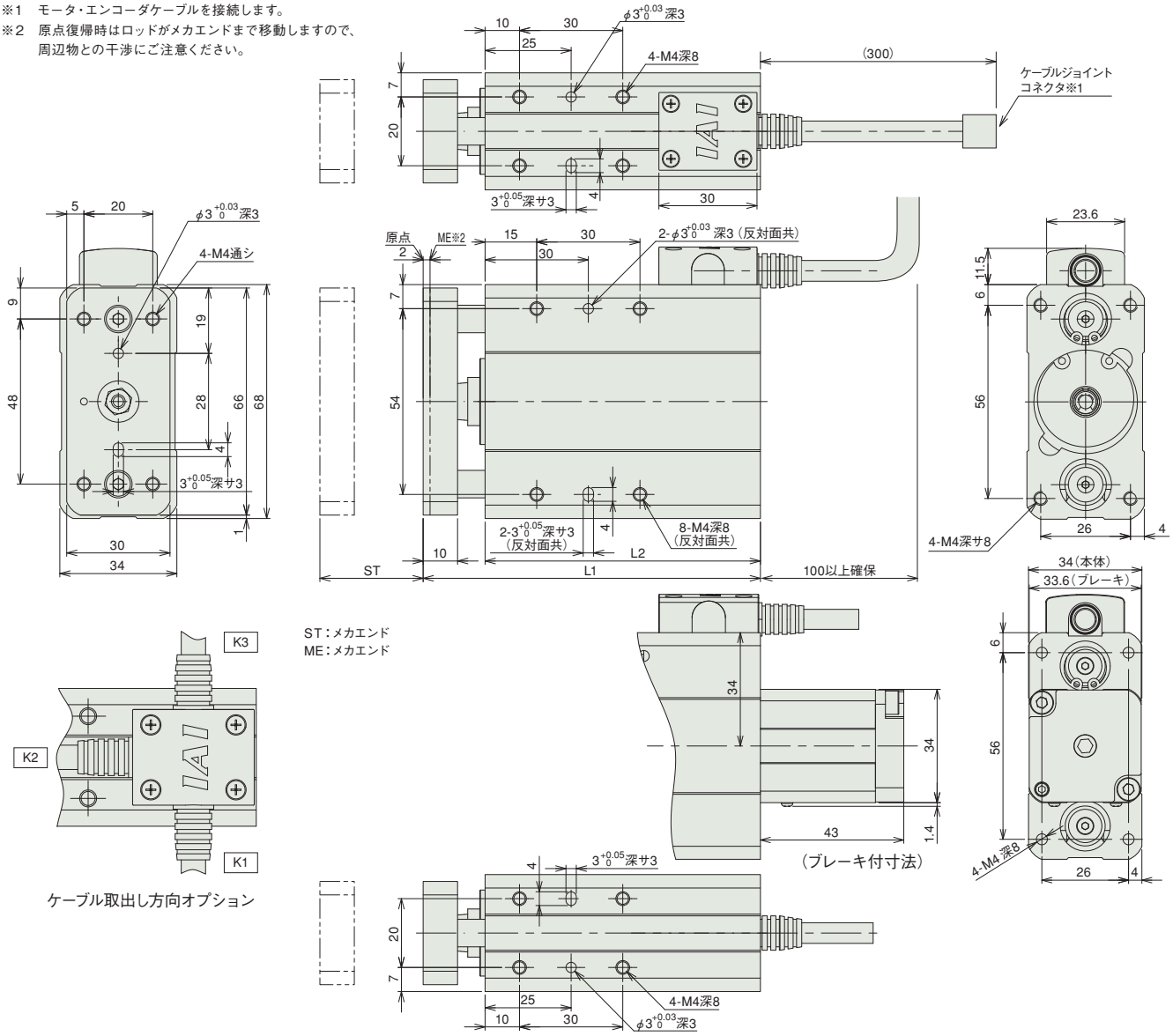
アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ6mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L1	98	118
L2	80	100
質量（kg）	0.64	0.76

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA2-SD3NA

細小型 | ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 60mm | 24V ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 RCA2 — SD3NA — I — 10 — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 (→ 1-465 ページ) をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G(リード1と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(6) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リード と可搬質量

（※1）本体側固定の場合

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SD3NA-I-10-4-①-②-③-④	10	ボールネジ	4	0.75	0.25 (※1)	42.7	± 0.02	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2-①-②-③-④			2	1.5	0.5 (※1)	85.5		
RCA2-SD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1 (※1)	170.9		
RCA2-SD3NA-I-10-4S-①-②-③-④	10	すべりネジ	4	0.25	0.125 (※1)	25.1	± 0.05	25 50
RCA2-SD3NA-I-10-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25 (※1)	50.3		
RCA2-SD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5 (※1)	100.5		

■ストロークと最高速度

	リード \ ストローク	25 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりネジ	4	200	
	2	100	
	1	50	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	–	–
50	–	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

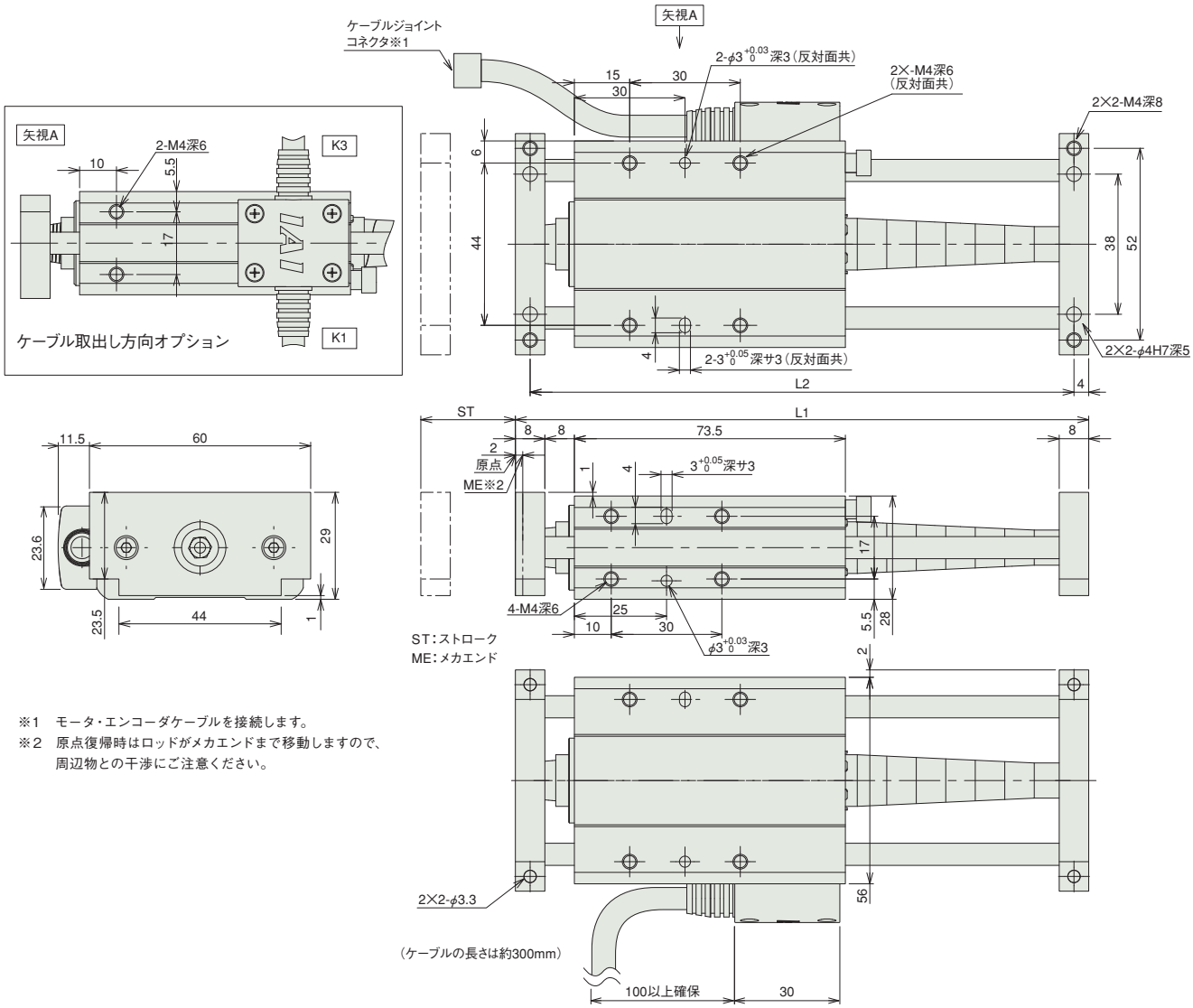
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	–
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	–
省電力対応	**LA**	→ 2-627	–

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ　φ4mm　転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
フレーム		材質:アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復　垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2　原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、
　　周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50
L1	131	156
L2	123	148
質量 (kg)	0.48	0.5

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CC-Link IE Field CompoNet SSCNETⅢ/H 注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 （ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

RCA2-SD4NA

細小型 | ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 72mm | 24v ACサーボモータ | ボールネジすべりネジ仕様

■型式項目 **RCA2** — **SD4NA** — **I** — **20** — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20: サーボモータ 20W	6:ボールネジ 6mm 4:ボールネジ 4mm 2:ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	25:25mm 50:50mm 75:75mm	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

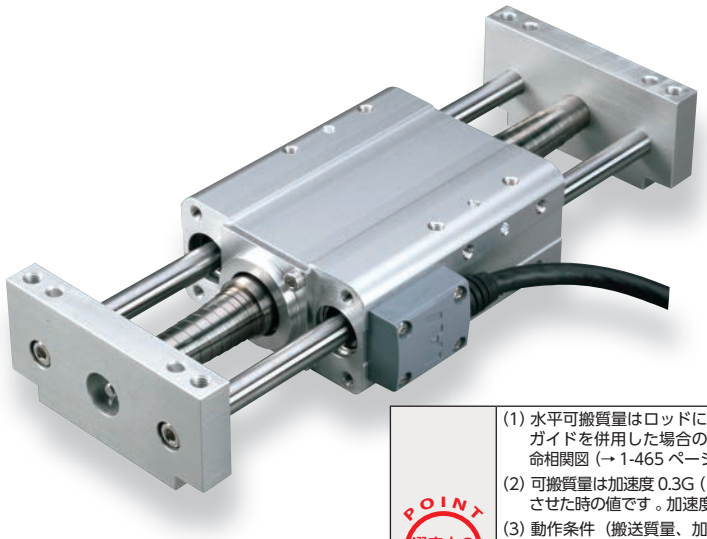
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ 1-465 ページ）をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(6) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リード と可搬質量

（※1）本体側固定の場合

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-SD4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5 (※1)	33.8	± 0.02	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75 (※1)	50.7		
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (※1)	101.5		
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125 (※1)	19.9	± 0.05	25 50 75
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25 (※1)	29.8		
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (※1)	59.7		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストローク と最高速度

リード		ストローク 25 (mm)	ストローク 50 ～ 75 (mm)
ボールネジ	6	240〈200〉	300
	4	200	
	2	100	
すべりネジ	6	200	300
	4	200	
	2	100	

※〈 〉内は垂直使用の場合 （単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 送りねじ ボールネジ	標準価格 送りねじ すべりネジ
25	—	—
50	—	—
75	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

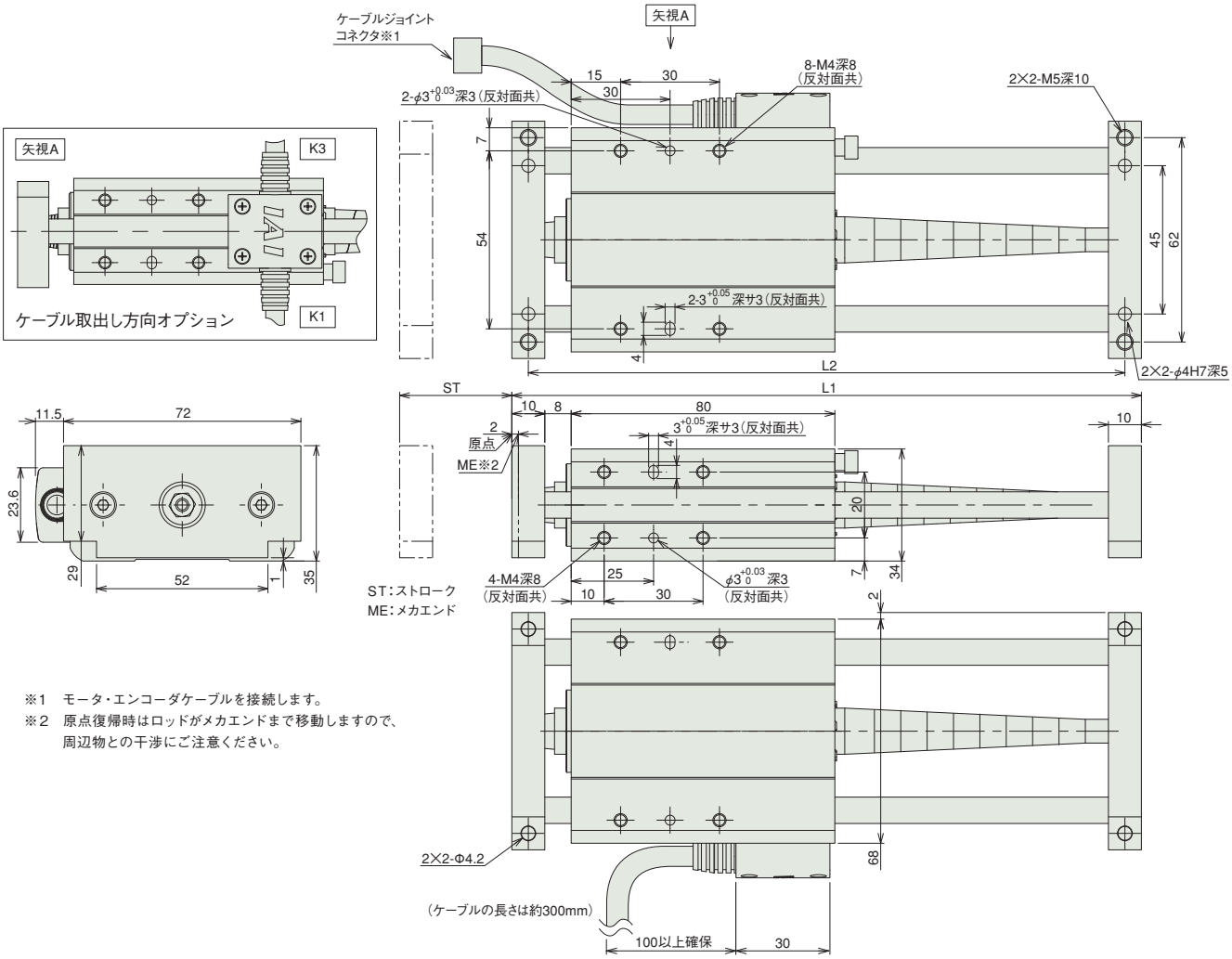
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル左側取出	**K1**	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	**K3**	→ 2-626	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—

アクチュエータ仕様

項目		内容
駆動方式		ボールネジ／すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション		ボールネジ:0.1mm以下／すべりネジ:0.3mm以下（初期値）
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復
	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75
L1	141	166	191
L2	131	156	181
質量 (kg)	0.73	0.75	0.77

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RA3C

モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA － RA3C － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCA	RA3C	I:インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

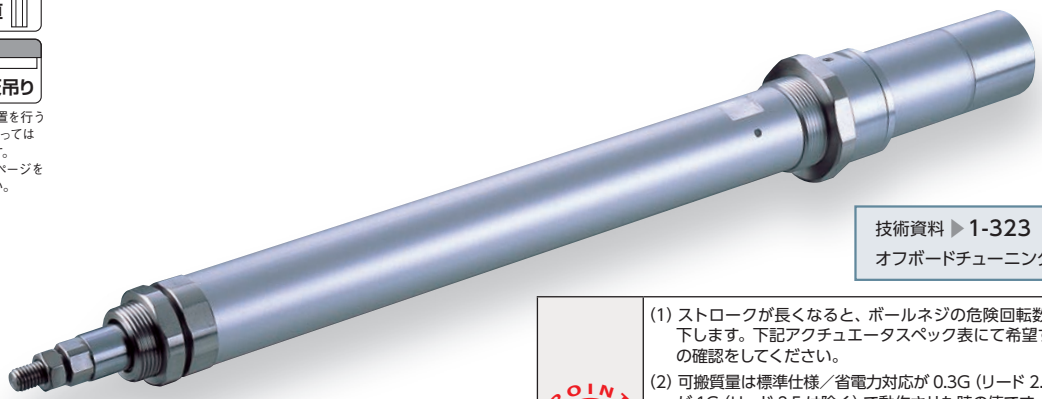
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応 **省電力対応**
（リード 2.5 は除く）



技術資料 ▶1-323　特注対応 ▶1-357
オフボードチューニング対応 ▶1-411

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RA3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	－
100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	－
フート金具	FT	→ 2-622	－
フランジ金具（前）	FL	→ 2-618	－
フランジ金具（後）	FLR	→ 2-621	－
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	－
高加減速対応（※1）	HA	→ 2-625	－
原点確認センサ（※2）	HS	→ 2-625	－
省電力対応（※3）	LA	→ 2-627	－
ナックルジョイント	NJ	→ 2-630	－
原点逆仕様	NM	→ 2-631	－
トラニオン金具（前）	TRF	→ 2-636	－
トラニオン金具（後）	TRR	→ 2-636	－

(※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

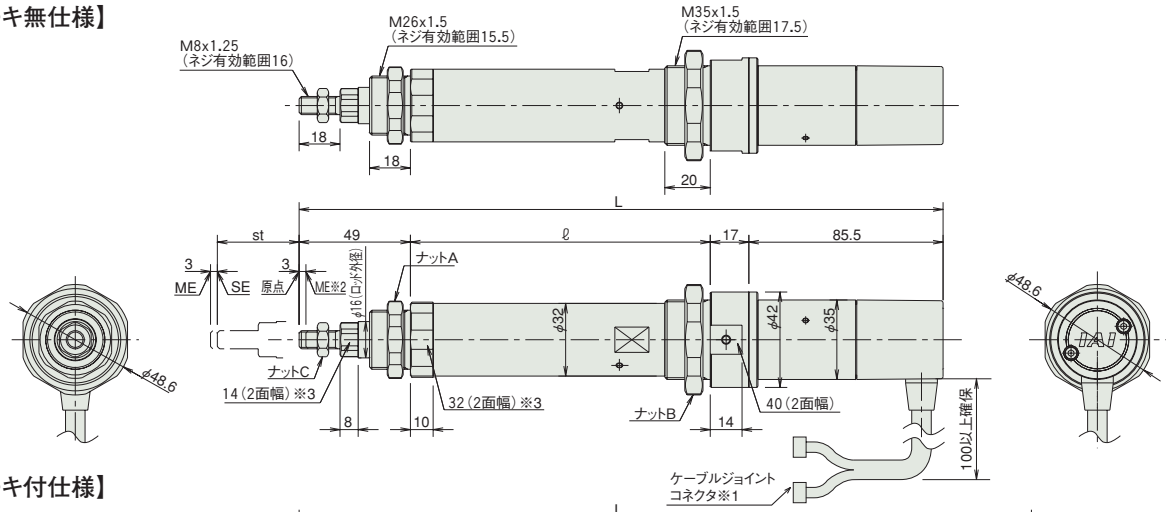
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

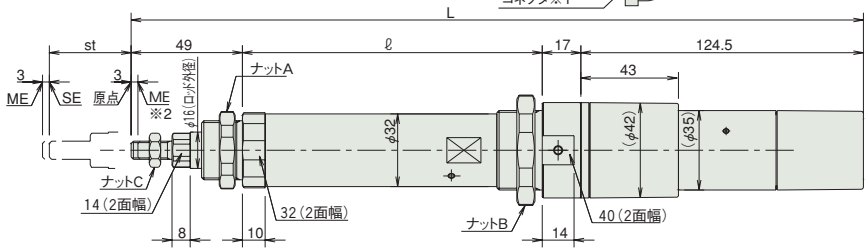
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

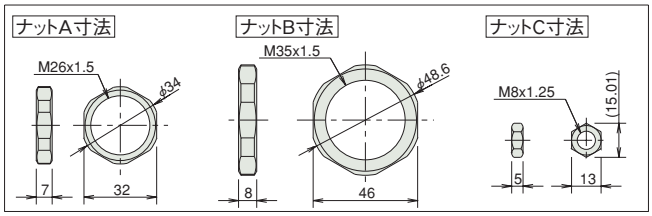
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】





ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	283.5	333.5	383.5	433.5
ℓ	132	182	232	282
質量（kg）	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
ℓ	132	182	232	282
質量（kg）	0.9	1.0	1.1	1.2

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RA4C

モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA – RA4C – □ – □ – □ – □ – □ – □ – □

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

- エンコーダ種類: I:インクリメンタル / A:アブソリュート
- モータ種類: 20:サーボモータ 20W / 30:サーボモータ 30W
- リード: 12:12mm / 6:6mm / 3:3mm
- ストローク: 50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)
- 適応コントローラ: A1:ASEL / A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON / A5:ACON-CB/CGB
- ケーブル長: N:無し / P:1m / S:3m / M:5m / X□□:長さ指定 / R□□:ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照

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

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

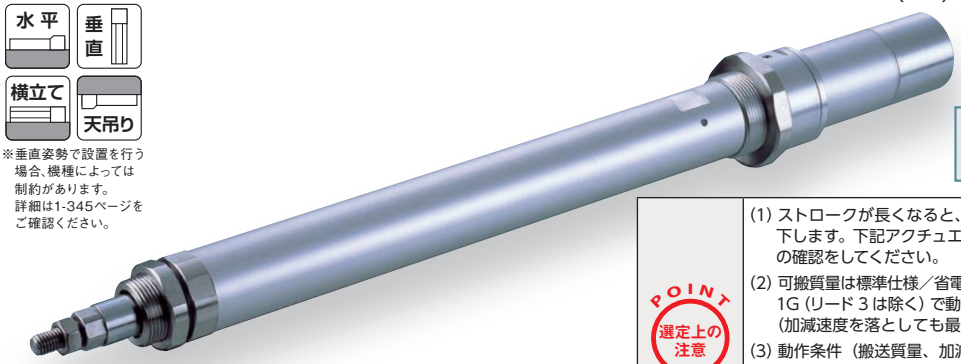
水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応 (※1) 省電力対応

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 ▶1-323 特注対応 ▶1-357
オフボードチューニング対応 ▶1-411



POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCA-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 ～ 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
フランジ金具 (前)	FL	→ 2-618	–
フランジ金具 (後)	FLR	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
高加減速対応 (※1)	HA	→ 2-625	–
原点確認センサ (※2)	HS	→ 2-625	–
省電力対応 (※3)	LA	→ 2-627	–
ナックルジョイント	NJ	→ 2-630	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
トラニオン金具 (前)	TRF	→ 2-636	–
トラニオン金具 (後)	TRR	→ 2-636	–

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

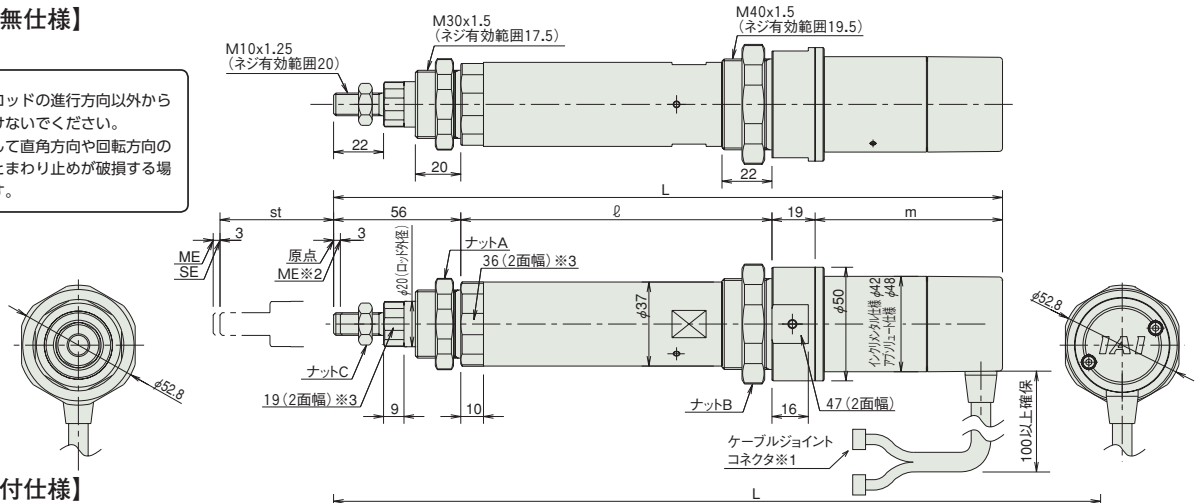
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

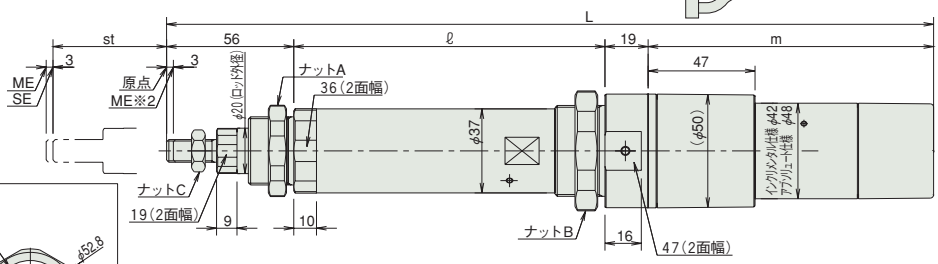
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

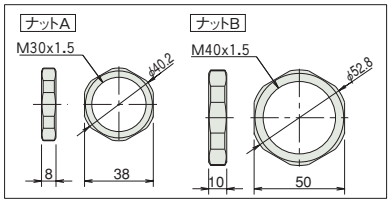
【ブレーキ無仕様】

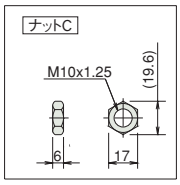
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4C (ブレーキなし)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
		アブソ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	インクリ	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
		アブソ	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量 (kg)			1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCA-RA4C (ブレーキ付き)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5
		アブソ	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5
		アブソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量 (kg)			1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETIII/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RA3D

モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA － RA3D － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCA	RA3D	I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

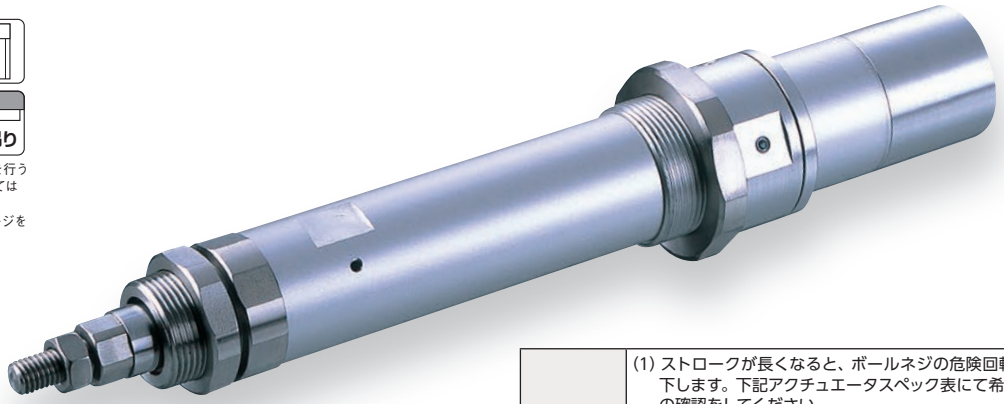
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) モータビルドイン仕様にはブレーキの設定がありませんのでご注意ください。
(6) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RA3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	－
100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フート金具	FT	→ 2-622	－
フランジ金具（前）	FL	→ 2-618	－
フランジ金具（後）	FLR	→ 2-621	－
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	－
原点確認センサ	HS	→ 2-625	－
省電力対応	LA	→ 2-627	－
ナックルジョイント	NJ	→ 2-630	－
原点逆仕様	NM	→ 2-631	－
トラニオン金具（前）	TRF	→ 2-636	－
トラニオン金具（後）	TRR	→ 2-636	－

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

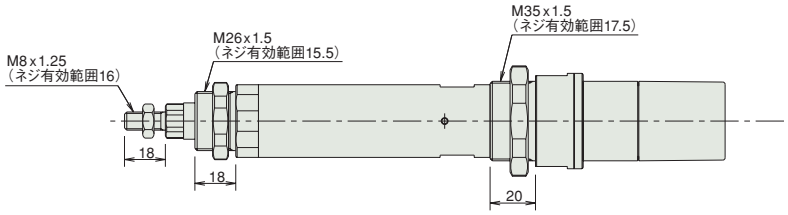
寸法図

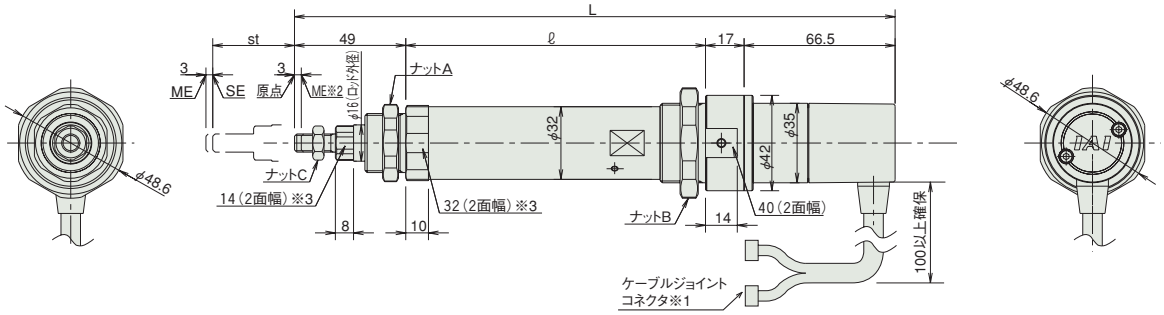
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

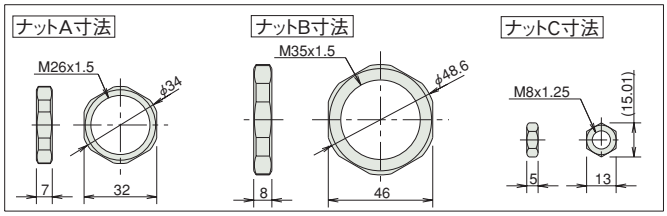
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。







■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	264.5	314.5	364.5	414.5
ℓ	132	182	232	282
質量（kg）	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3D タイプには
ブレーキの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RA4D

モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA – RA4D – □ – □ – □ – □ – □ – □ – □

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

- エンコーダ種類: I:インクリメンタル / A:アブソリュート
- モータ種類: 20:サーボモータ 20W / 30:サーボモータ 30W
- リード: 12:12mm / 6:6mm / 3:3mm
- ストローク: 50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)
- 適応コントローラ: A1:ASEL / A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON / A5:ACON-CB/CGB
- ケーブル長: N:無し / P:1m / S:3m / M:5m / X□□:長さ指定 / R□□:ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照

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

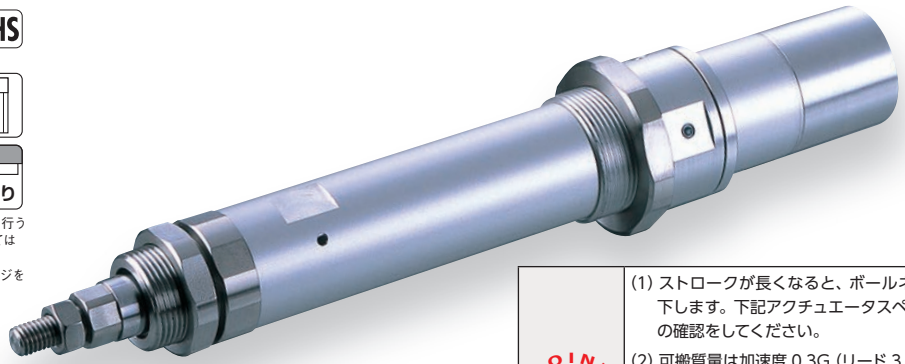
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 ～ 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フート金具	**FT**	→ 2-622	–
フランジ金具（前）	**FL**	→ 2-618	–
フランジ金具（後）	**FLR**	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	–
原点確認センサ	**HS**	→ 2-625	–
省電力対応	**LA**	→ 2-627	–
ナックルジョイント	**NJ**	→ 2-630	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
トラニオン金具（前）	**TRF**	→ 2-636	–
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ 2-636	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

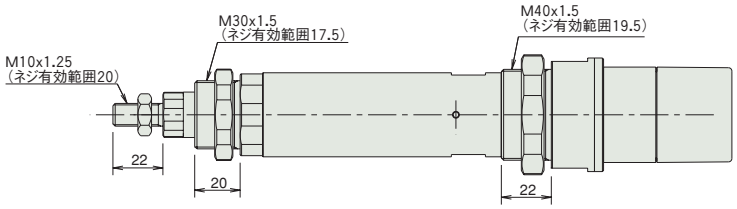
寸法図

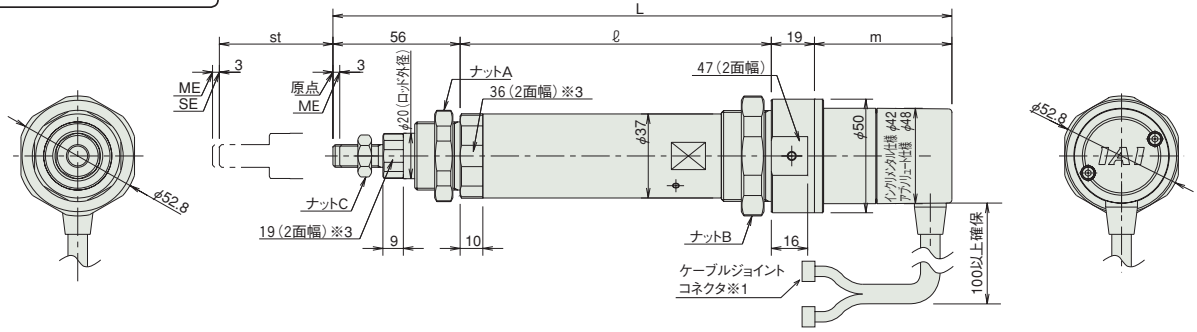
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

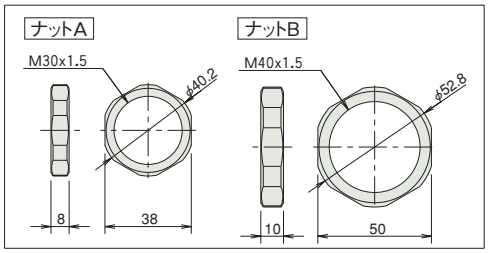
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

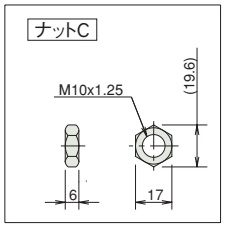
【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。









■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4D（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5
		アブソ	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量（kg）			1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCA-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RA3R

モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA – RA3R – I – 20 – □ – □ – □ – □ – □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

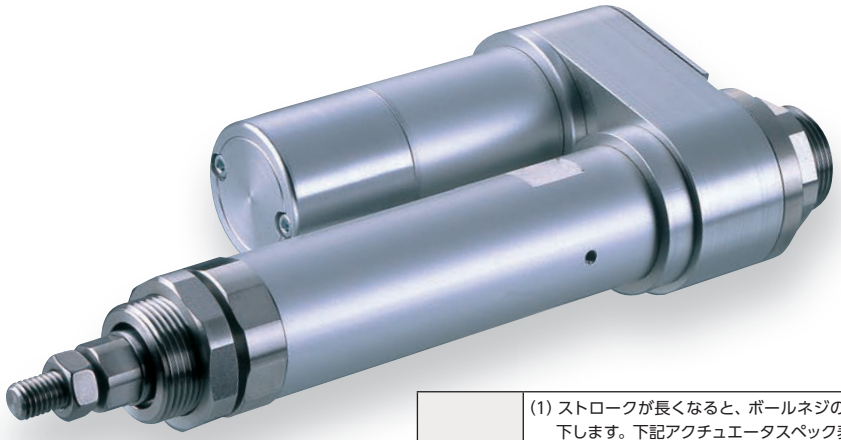
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.5	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RA3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.5	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	–
100	–
150	–
200	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
フランジ金具（前）	FL	→ 2-618	–
フランジ金具（後）	FLR	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
原点確認センサ	HS	→ 2-625	–
省電力対応	LA	→ 2-627	–
ナックルジョイント	NJ	→ 2-630	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
クレビス金具	QR	→ 2-632	–
背面取付用プレート	RP	→ 2-633	–
トラニオン金具（前）	TRF	→ 2-636	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

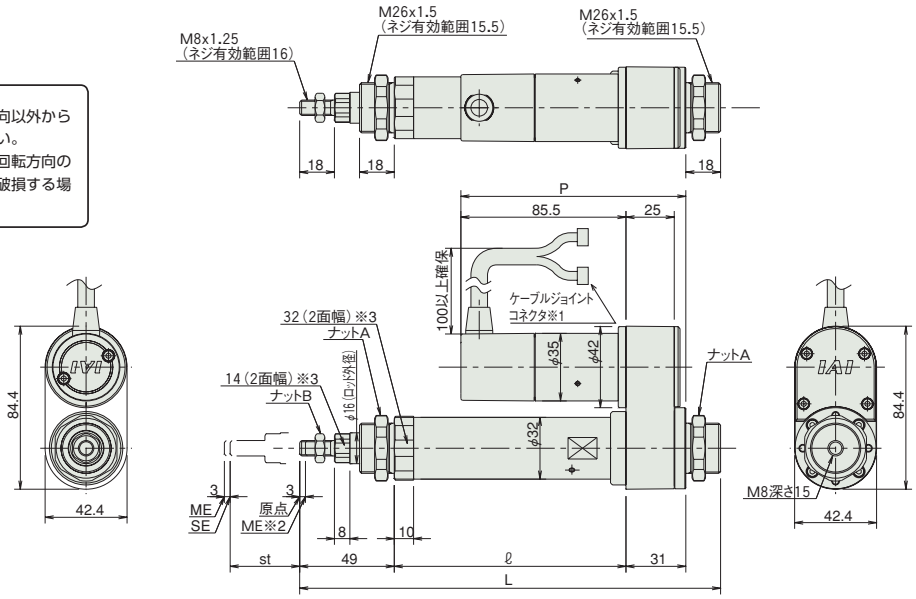
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

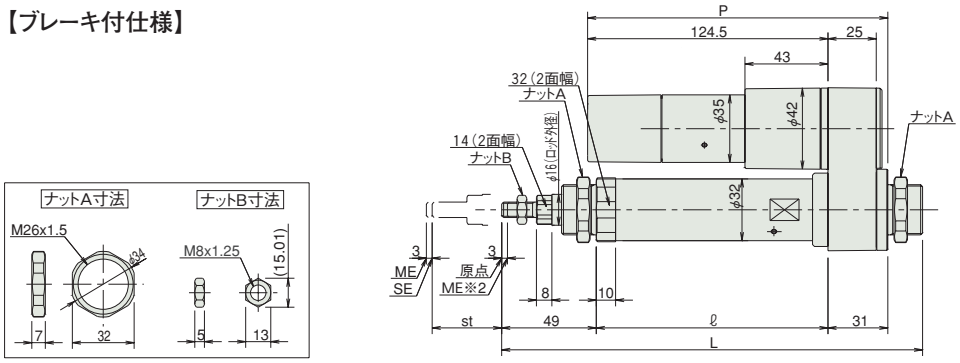
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　２面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA3R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
質量（kg）	0.8	0.9	1.0	1.1

RCA-RA3R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	155.5			
質量（kg）	1.0	1.1	1.2	1.3

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RA4R

モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA — RA4R — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

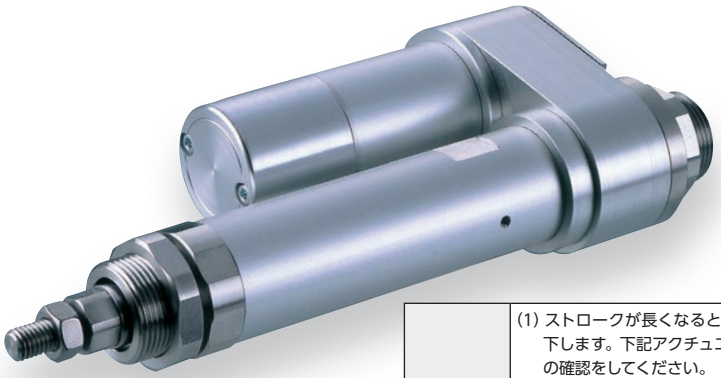
※アブソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASEL のみ使用可能です。
簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
フランジ金具（前）	FL	→ 2-618	–
フランジ金具（後）	FLR	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
原点確認センサ	HS	→ 2-625	–
省電力対応	LA	→ 2-627	–
ナックルジョイント	NJ	→ 2-630	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
クレビス金具	QR	→ 2-632	–
背面取付用プレート	RP	→ 2-633	–
トラニオン金具（前）	TRF	→ 2-636	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

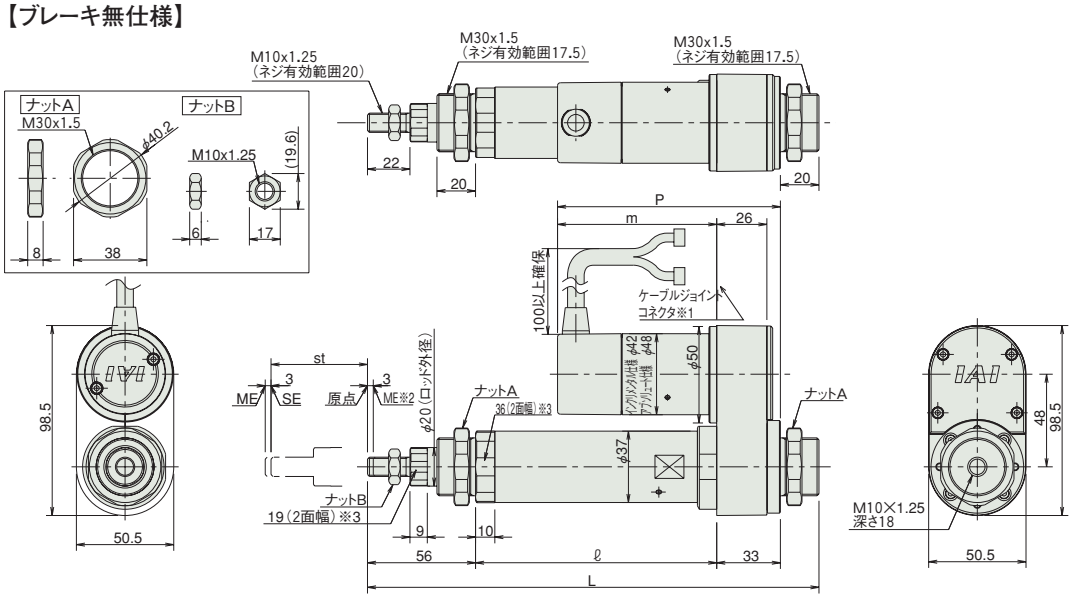
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

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
2次元CAD 3次元CAD

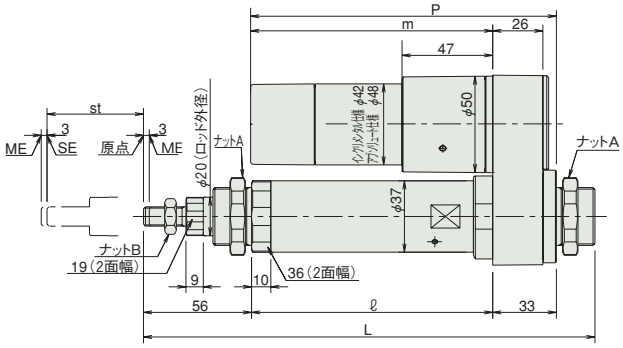
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 2 面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RA4R (ブレーキなし)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
P	20W	インクリ	100.5					
		アブソ	113.5					
	30W	インクリ	115.5					
		アブソ	128.5					
質量 (kg)			1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

RCA-RA4R (ブレーキ付き)

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
	30W	インクリ	234	284	334	384	434	484
		アブソ	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
P	20W	インクリ	143.5					
		アブソ	156.5					
	30W	インクリ	158.5					
		アブソ	171.5					
質量 (kg)			1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512(ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-SRA4R

モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 45 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA － SRA4R － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ～ 200:200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は50mm毎設定	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SRA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	3	41	20～200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18 (注1)	6.5	81	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	20 ～ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20～50	－
60～100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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・エンコーダー体型ケーブルで、標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	－
フランジ金具（前）	FL	→ 2-618	－
フランジ金具（後）	FLR	→ 2-621	－
フート金具 1（底面取付）	FT	→ 2-622	－
フート金具 2（右／左側面取付）	FT2 ／ FT4	→ 2-625	－
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	－
省電力対応	LA	→ 2-627	－
原点逆仕様	NM	→ 2-631	－

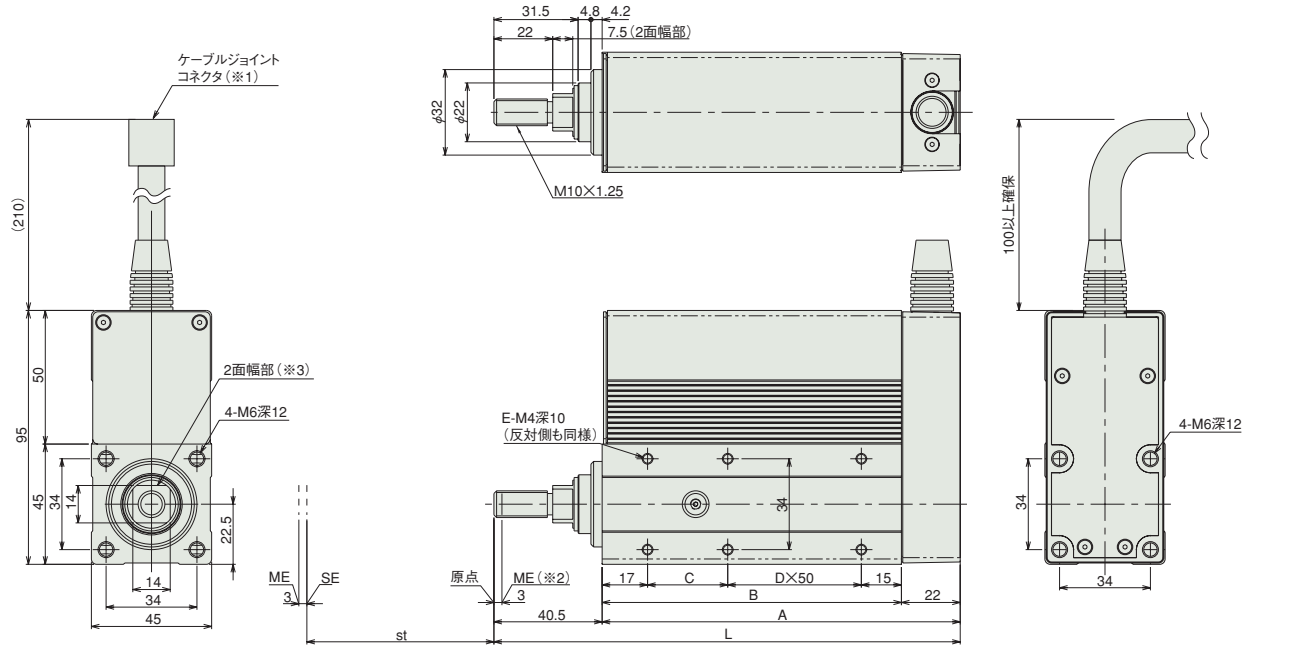
※ブレーキは 70 ストローク以上で使用可能です。

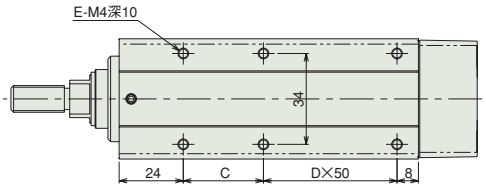
アクチュエータ仕様

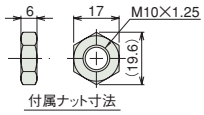
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	－
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

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
2次元CAD







※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

（※1）モータ･エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
（※3）2 面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量　（ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	0.78	0.84	0.9	0.96	1.03	1.09	1.15	1.21	1.27	1.59	1.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGS3C

シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目　RCA － RGS3C － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	I:インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

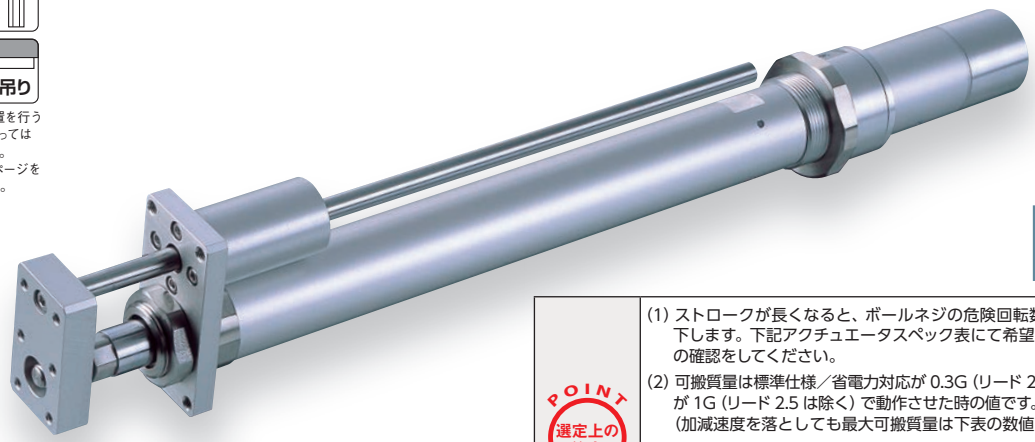
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応 **省電力対応**
（リード 2.5 は除く）



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-464) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラ　③ ケーブル長　④ オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	—
高加減速対応（※1）	HA	→ 2-625	—
原点確認センサ（※2）	HS	→ 2-625	—
省電力対応（※3）	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
トラニオン金具（後）	TRR	→ 2-636	—

(※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

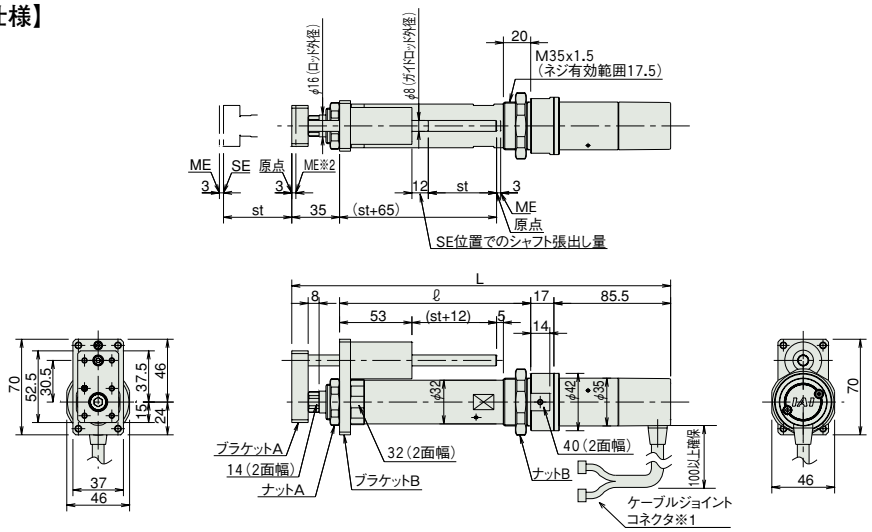
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

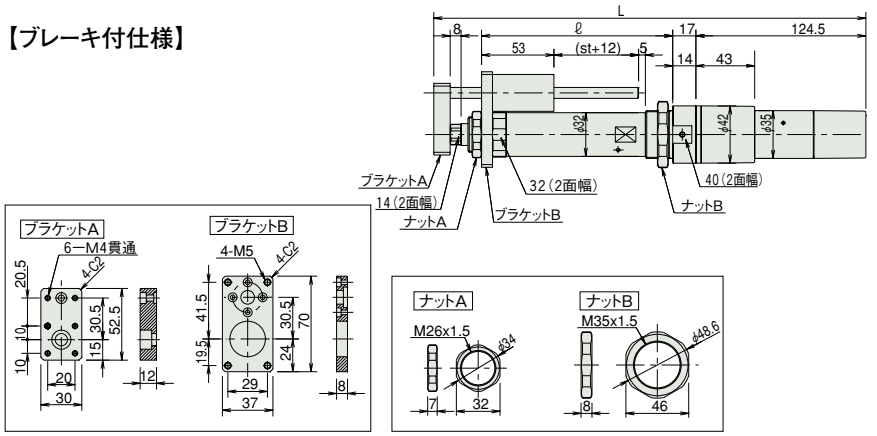
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.3	1.4	1.5

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGS4C

シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目　RCA －RGS4C－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

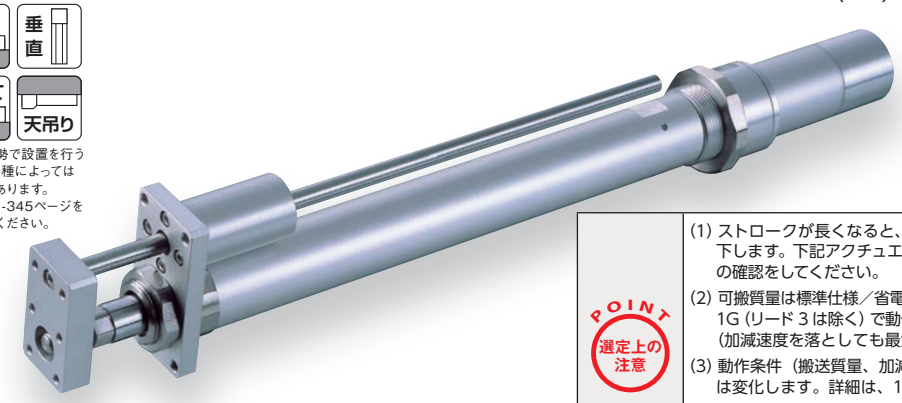
水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応 (※1)　省電力対応

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-464) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明　① エンコーダ種類　② ストローク　③ 適応コントローラ　④ ケーブル長　⑤ オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
高加減速対応 (※1)	HA	→ 2-625	–
原点確認センサ (※2)	HS	→ 2-625	–
省電力対応 (※3)	LA	→ 2-627	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
トラニオン金具 (後)	TRR	→ 2-636	–

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

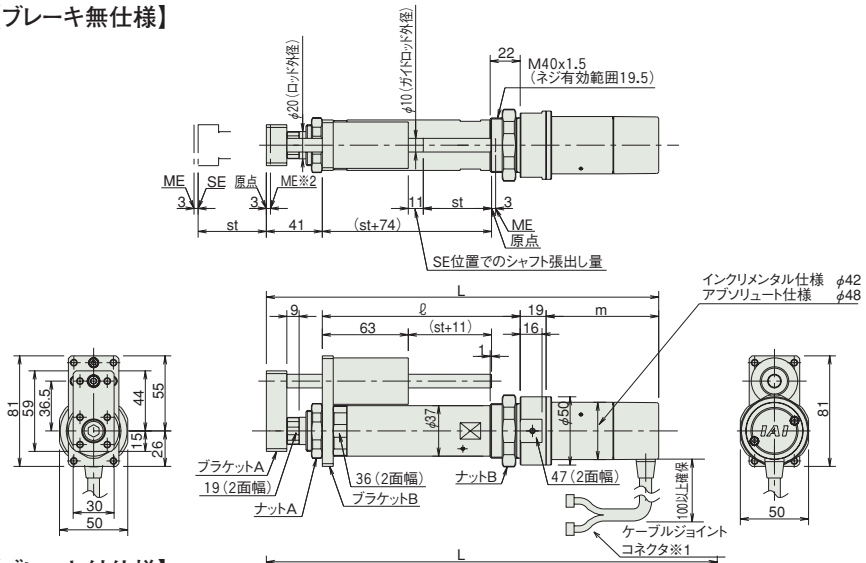
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

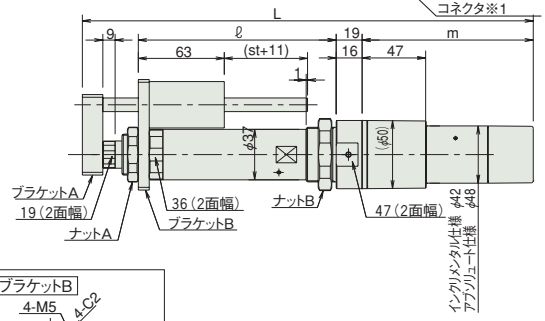
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

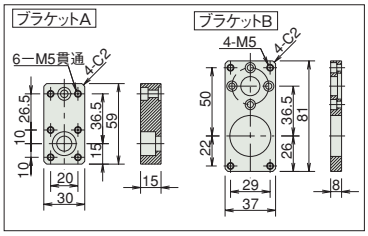
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

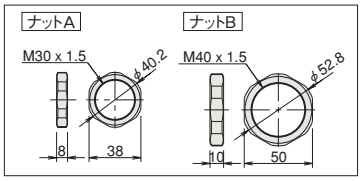
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4C（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量 (kg)			1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量 (kg)			1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGS3D

シングルガイド付 | モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA －RGS3D－ I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

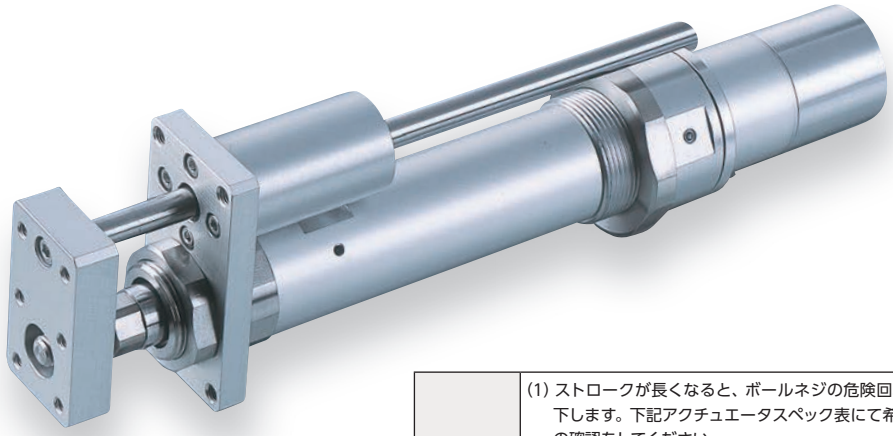
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-464) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RGS3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	－
100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フート金具	FT	→ 2-622	－
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	－
原点確認センサ	HS	→ 2-625	－
省電力対応	LA	→ 2-627	－
原点逆仕様	NM	→ 2-631	－
トラニオン金具 (後)	TRR	→ 2-636	－

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

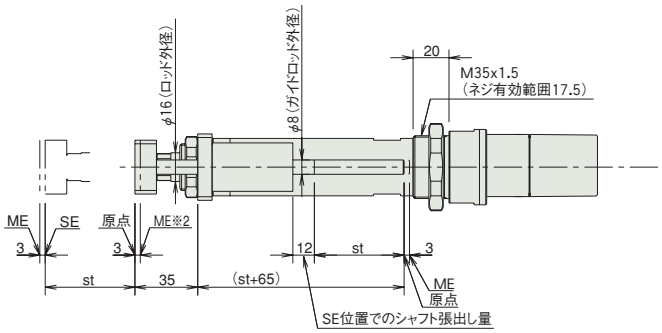
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

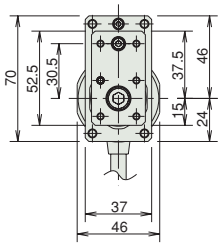
寸法図

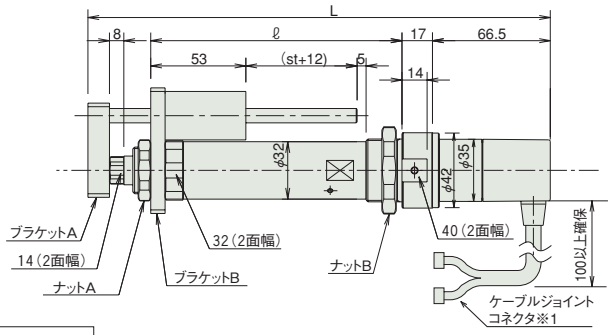
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

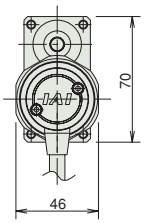
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

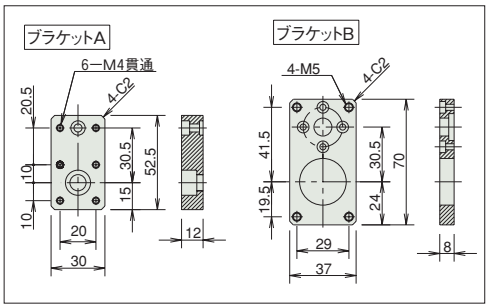
【ブレーキ無仕様】

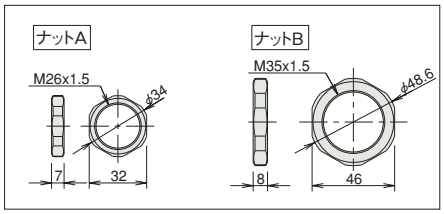












■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3D にはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP ComponNet PROFINET SSCNETⅢ/H 注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

RCA-RGS4D

シングルガイド付 | モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目　RCA －RGS4D－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル A: アブソリュート	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

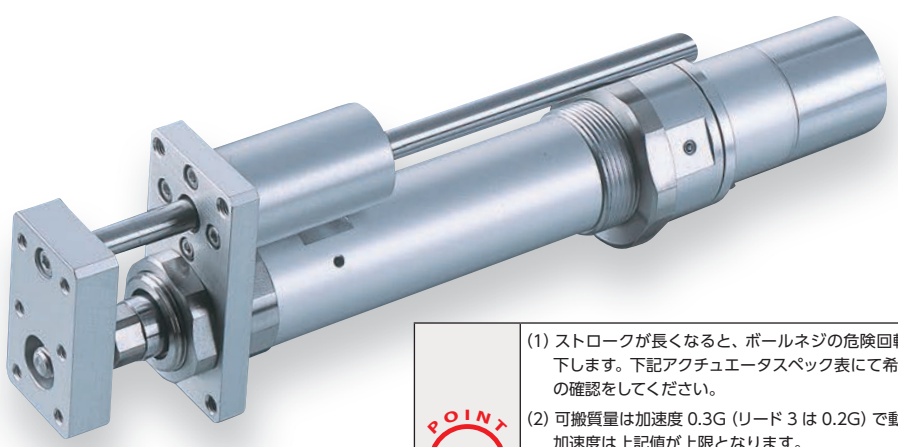
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-464) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 ～ 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明　① エンコーダ種類　② ストローク　③ 適応コントローラ　④ ケーブル長　⑤ オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フート金具	FT	→ 2-622	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
原点確認センサ	HS	→ 2-625	–
省電力対応	LA	→ 2-627	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
トラニオン金具（後）	TRR	→ 2-636	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

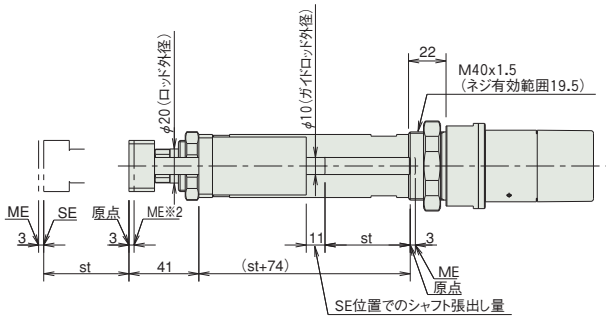
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

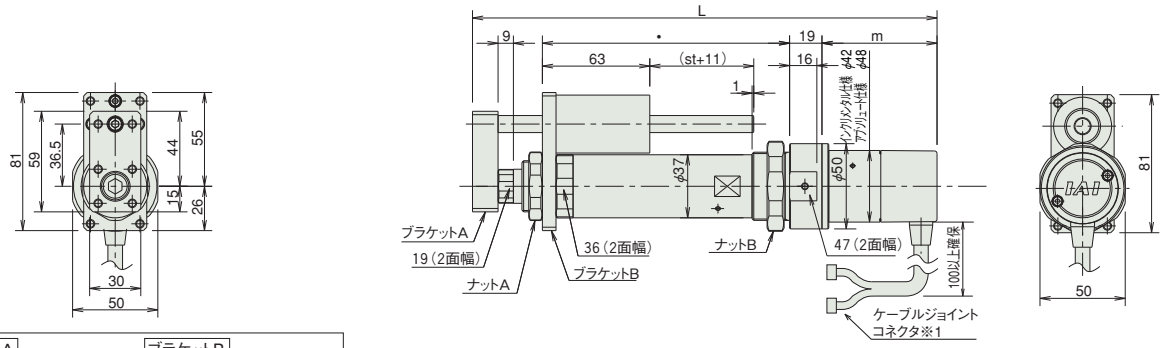
寸法図

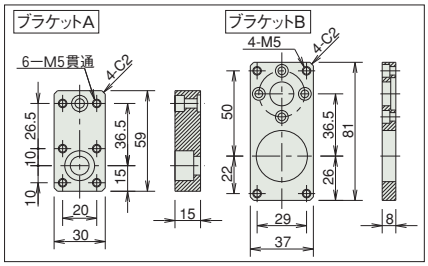
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

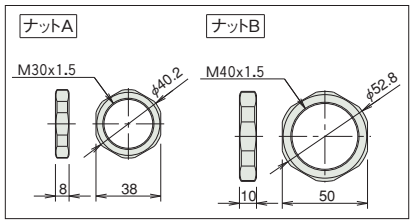
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】









■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS4D（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量（kg）			1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

RCA-RGS4D にはブレーキ付きの
設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-SRGS4R

シングルガイド付 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 45 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA － SRGS4R － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ～ 200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※100mm 以上は 50mm 毎設定	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

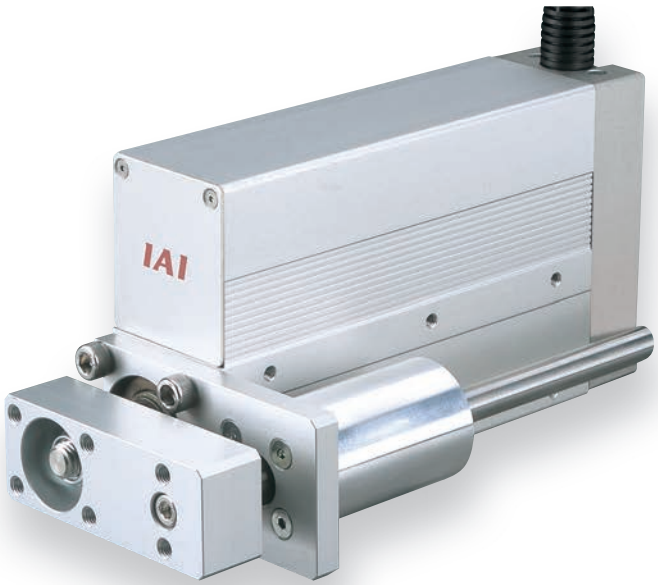
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(1-465) をご参照ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SRGS4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	2	41	20～200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRGS4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18 (注1)	5.5	81	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 ～ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20～50	－
60～100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	－
フランジ金具（後）	**FLR**	→ 2-621	－
フート金具	**FT**	→ 2-622	－
フート金具 2(右／左側面取付)	**FT2 ／ FT4**	→ 2-625	－
ガイド取付方向変更	**GS2 ～ GS4**	→ 2-625	－
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	－
省電力対応	**LA**	→ 2-627	－
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	－

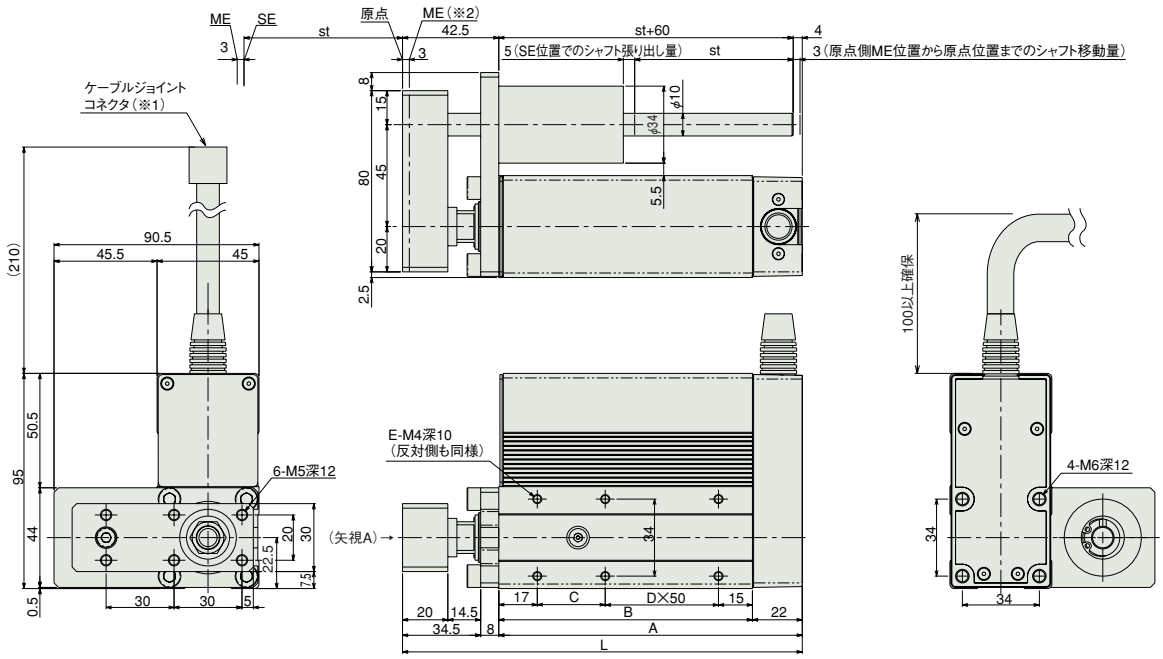
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
※ガイド取付方向は必ずどれかの方向を型式にご記入ください。
※フート金具は80ストローク以上で使用可能です。
ただし、GR3はフート金具が使用出来ません。
※ガイドとフート金具は同じ方向では使用出来ません。
（GS2は、FTもしくはFT4、GS4は、FTもしくはFT2の組合せが使用可能です。）

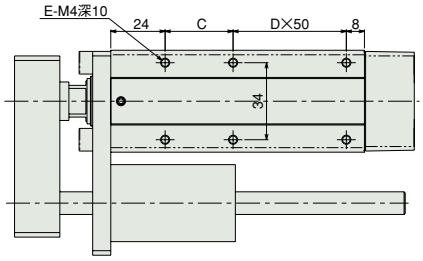
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
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
2次元CAD 3次元CAD





GS4 左取付 | 本体 | GS2 右取付 | GS3 下取付

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.15	1.21	1.28	1.35	1.42	1.49	1.56	1.62	1.69	2.03	2.38

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGD3C

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA －RGD3C－ I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

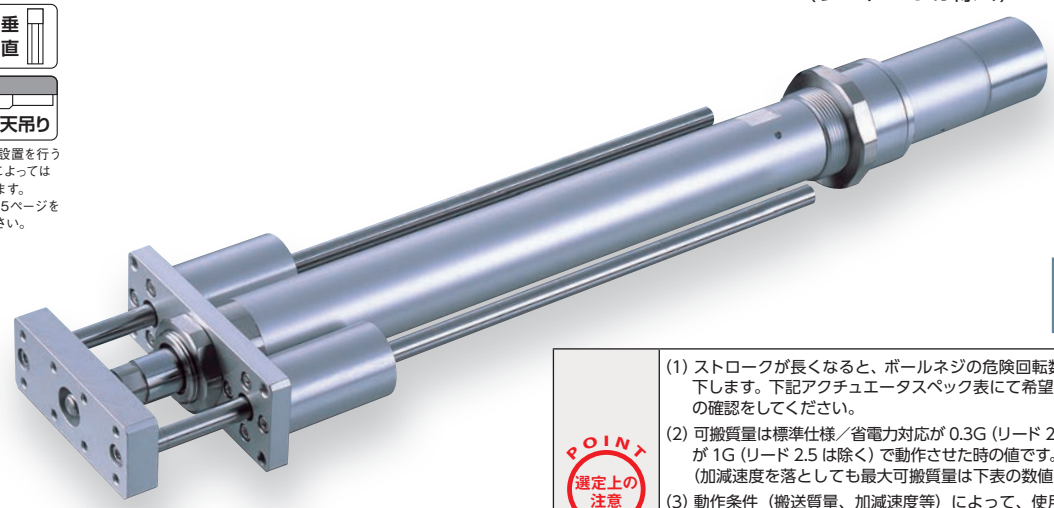
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応 **省電力対応**
（リード 2.5 は除く）



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 2.5 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-466) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	－
100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	－
フート金具	**FT**	→ 2-622	－
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	－
高加減速対応（※1）	**HA**	→ 2-625	－
原点確認センサ（※2）	**HS**	→ 2-625	－
省電力対応（※3）	**LA**	→ 2-627	－
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	－
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ 2-636	－

(※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

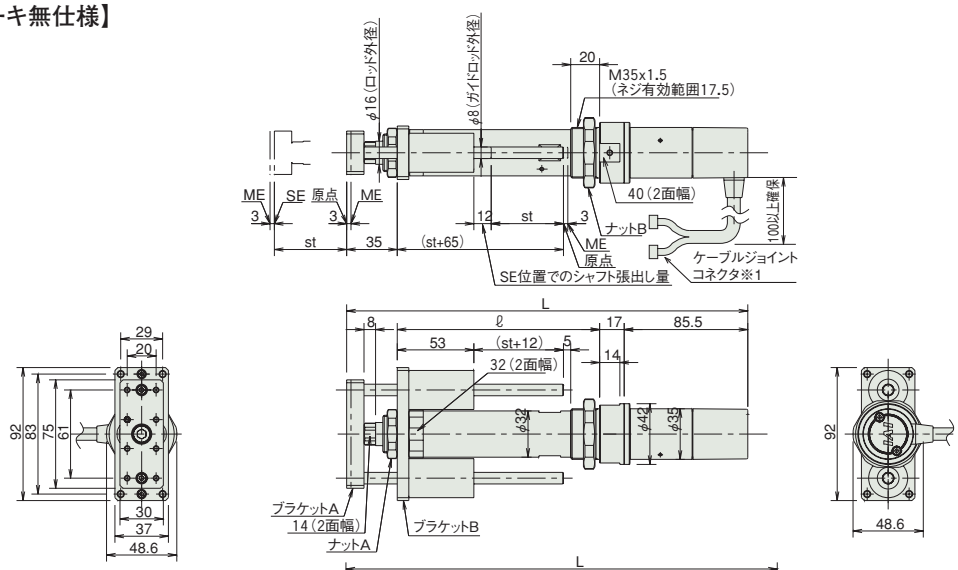
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

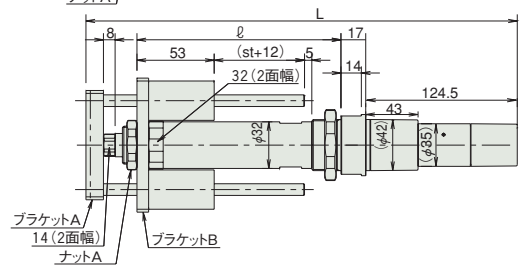
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

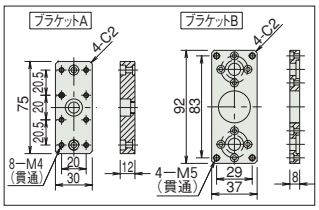
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

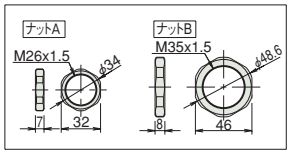
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3C（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3C（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.3	1.4	1.6	1.7

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H 注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 （ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

RCA-RGD4C

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA －RGD4C－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

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

CE RoHS

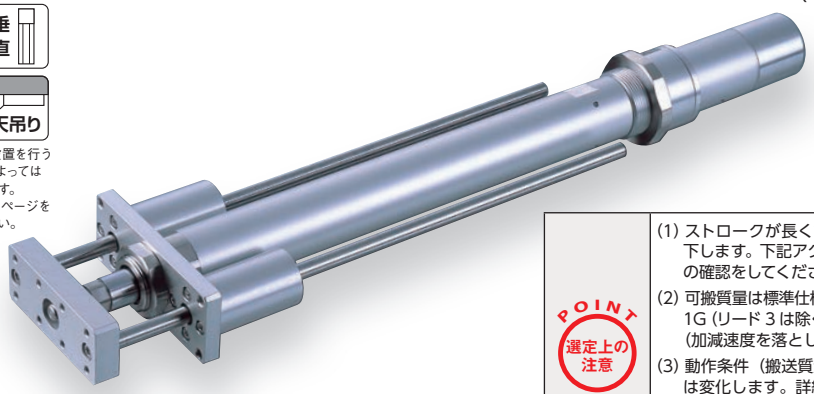
水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応 (※1) **省電力対応**

(※1) 20W 全機種と30W リード 3 は除く

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-466) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
高加減速対応 (※1)	HA	→ 2-625	–
原点確認センサ (※2)	HS	→ 2-625	–
省電力対応 (※3)	LA	→ 2-627	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
トラニオン金具 (後)	TRR	→ 2-636	–

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
(※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

アクチュエータ仕様

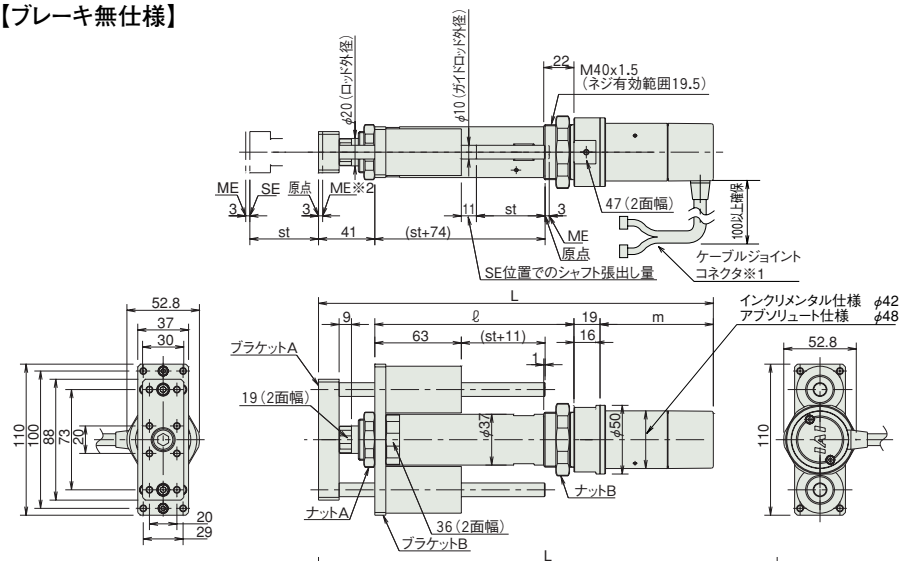
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

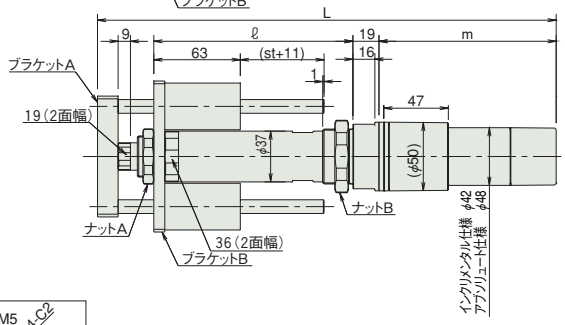
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

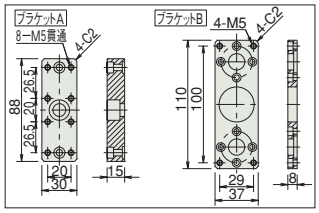
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

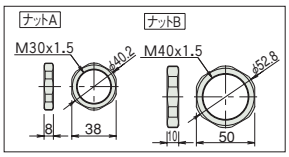
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストロークの別寸法・質量

RCA-RGD4C（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
質量 (kg)			1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCA-RGD4C（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
質量 (kg)			2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGD3D

ダブルガイド付 | モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA －RGD3D－ I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

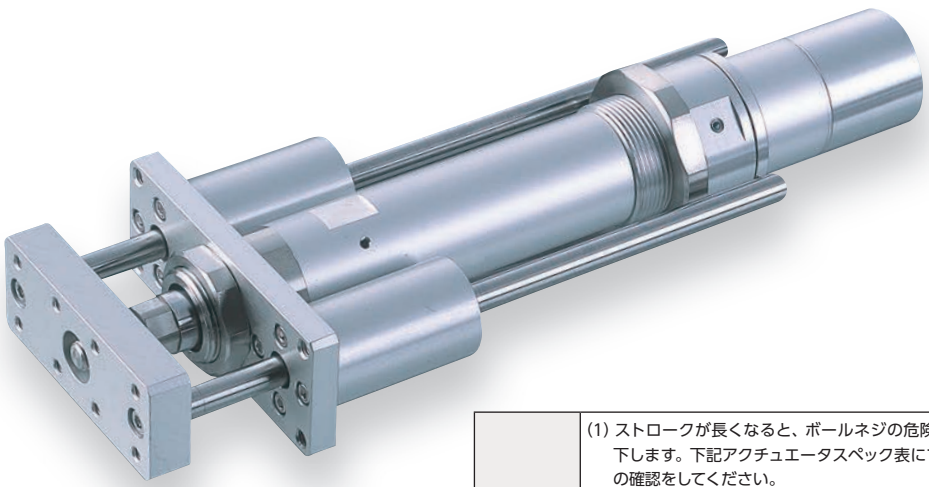
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-466) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3D-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フート金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	—
原点確認センサ	HS	→ 2-625	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→ 2-636	—

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

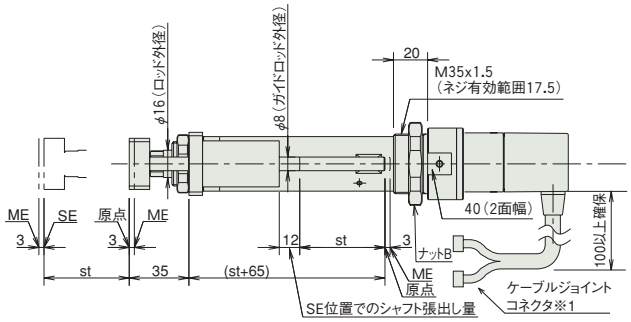
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

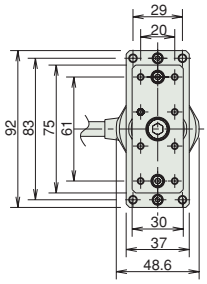
寸法図

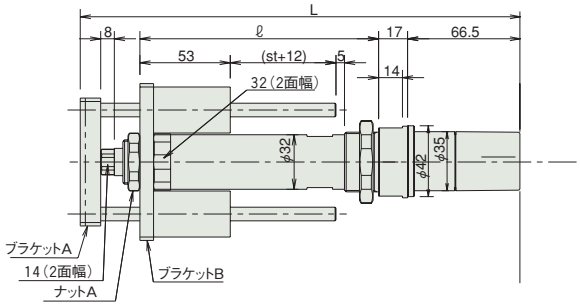
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

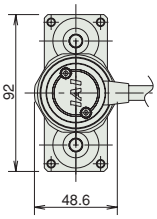
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

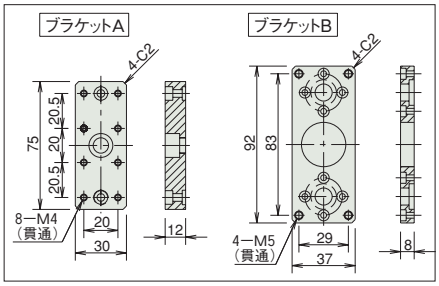
【ブレーキ無仕様】

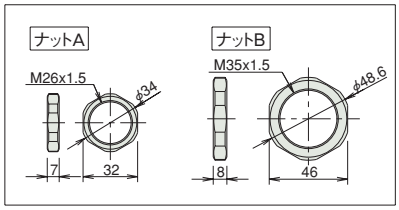












■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3D（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
質量（kg）	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3D にはブレーキ付きの設定がありません。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT PROFIBUS EtherNet/IP CompoNet SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGD4D

ダブルガイド付 | モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目 RCA －RGD4D－ □ － □ － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル A: アブソリュート	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

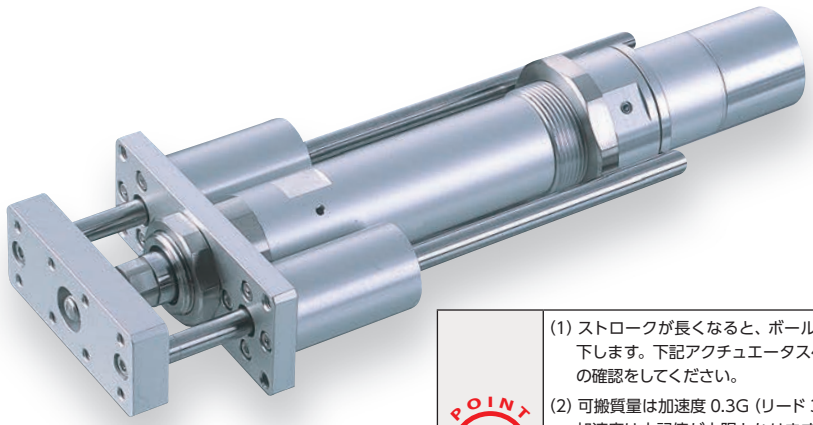
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。
※アブソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASEL のみ使用可能です。簡易アブソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-466) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フート金具	FT	→ 2-622	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
原点確認センサ	HS	→ 2-625	–
省電力対応	LA	→ 2-627	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
トラニオン金具（後）	TRR	→ 2-636	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

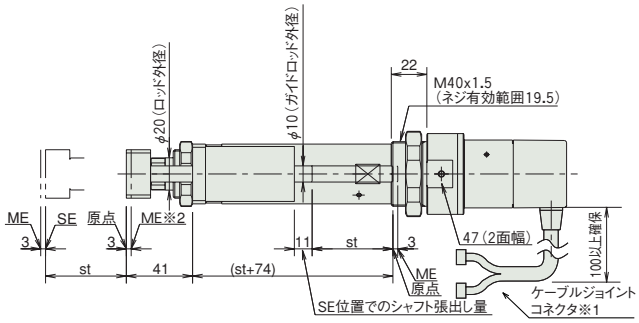
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

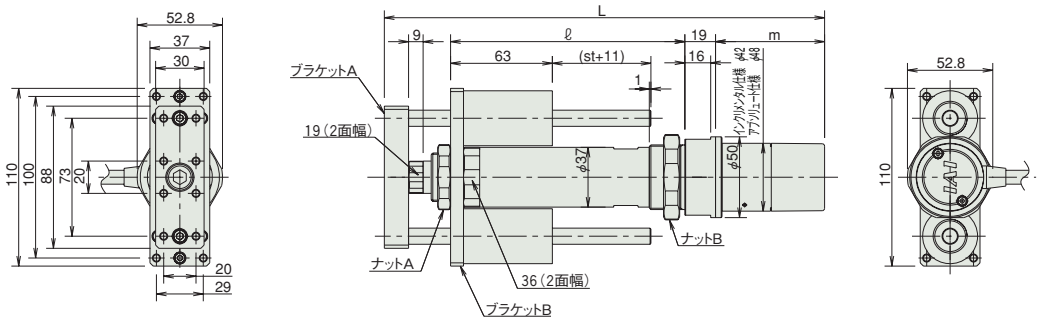
寸法図

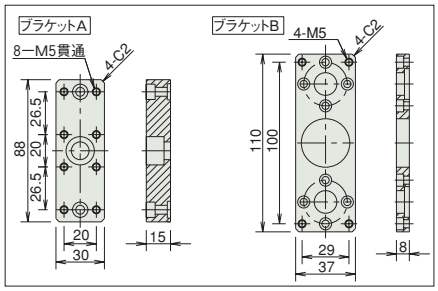
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD

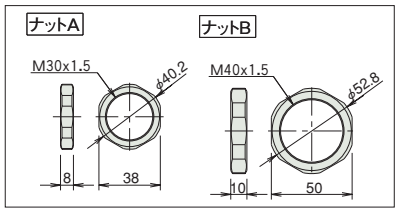
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】









■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4D（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	インクリ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	インクリ	45.5					
		アブソ	58.5					
	30W	インクリ	60.5					
		アブソ	73.5					
質量（kg）			1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCA-RGD4D にはブレーキ付きの
設定がありません。

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGD3R

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体径 φ32 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目

RCA － RGD3R － I － 20 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20：サーボモータ 20W	10:10mm 5：5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mmピッチ毎設定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

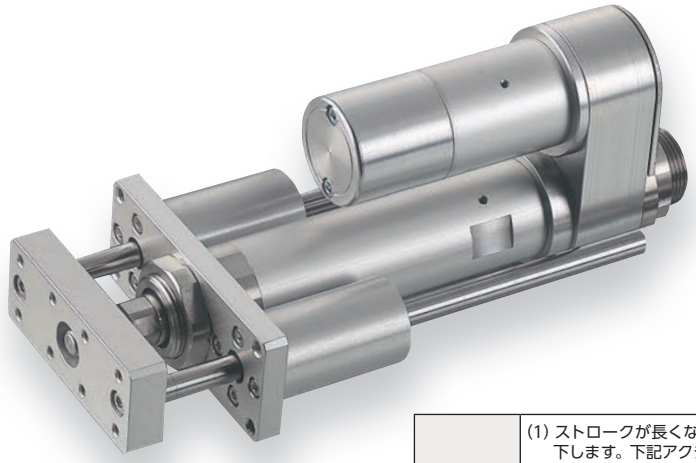
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-466) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50～200 (50mm 毎)
RCA-RGD3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	－
100	－
150	－
200	－

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	－
フート金具	**FT**	→ 2-622	－
フランジ金具 (後)	**FLR**	→ 2-621	－
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	－
原点確認センサ	**HS**	→ 2-625	－
省電力対応	**LA**	→ 2-627	－
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	－
クレビス金具	**QR**	→ 2-632	－
背面取付用プレート	**RP**	→ 2-633	－

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

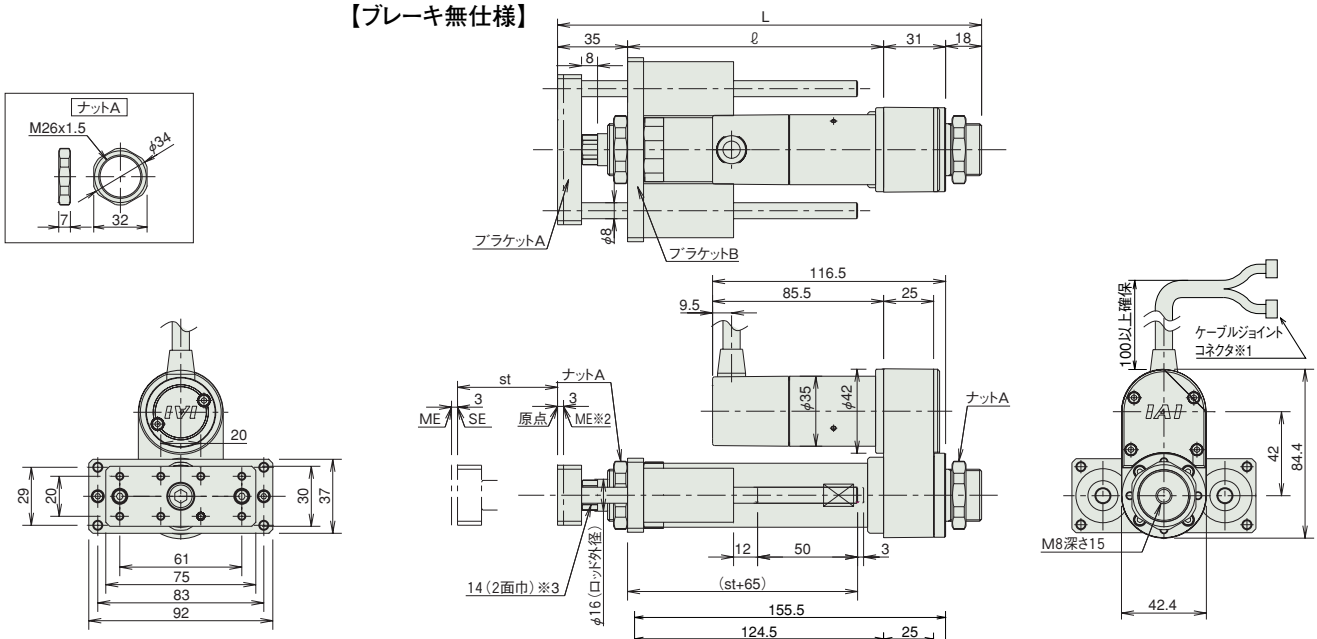
項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ8mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

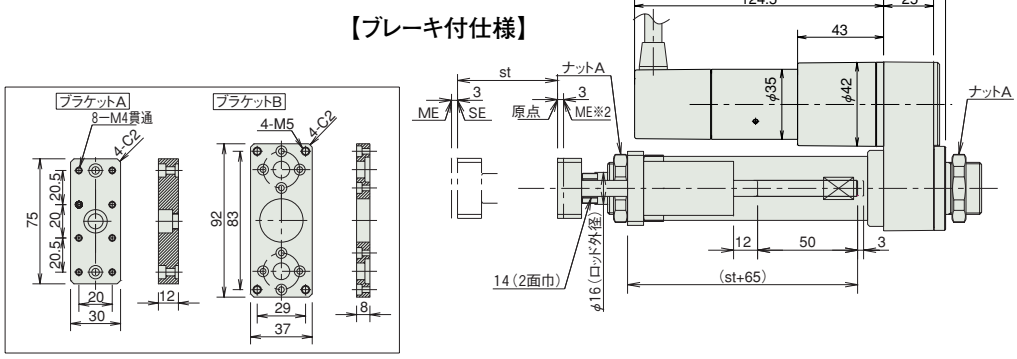
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　２面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量（kg）	1.2	1.3	1.5	1.6

RCA-RGD3R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量（kg）	1.4	1.5	1.7	1.8

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-RGD4R

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体径 φ37 mm | 24V ACサーボモータ

■型式項目

RCA — RGD4R — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

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

- エンコーダ種類: I:インクリメンタル / A:アブソリュート
- モータ種類: 20:サーボモータ 20W / 30:サーボモータ 30W
- リード: 12:12mm / 6:6mm / 3:3mm
- ストローク: 50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)
- 適応コントローラ: A1:ASEL / A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON / A5:ACON-CB/CGB
- ケーブル長: N:無し / P:1m / S:3m / M:5m / X□□:長さ指定 / R□□:ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照

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

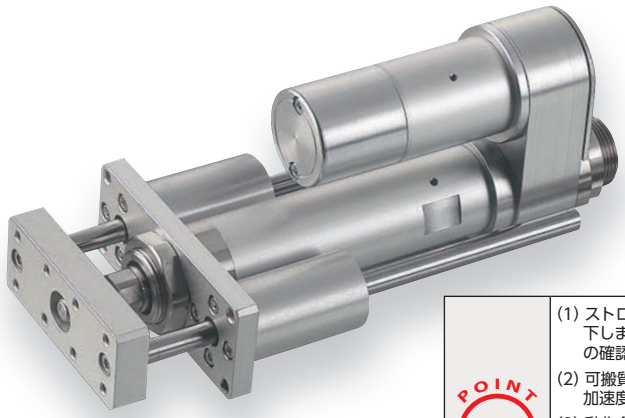
※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-466) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCA-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	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1-269ページをご参照ください。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
フランジ金具（後）	FLR	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
原点確認センサ	HS	→ 2-625	–
省電力対応	LA	→ 2-627	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
クレビス金具	QR	→ 2-632	–
背面取付用プレート	RP	→ 2-633	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

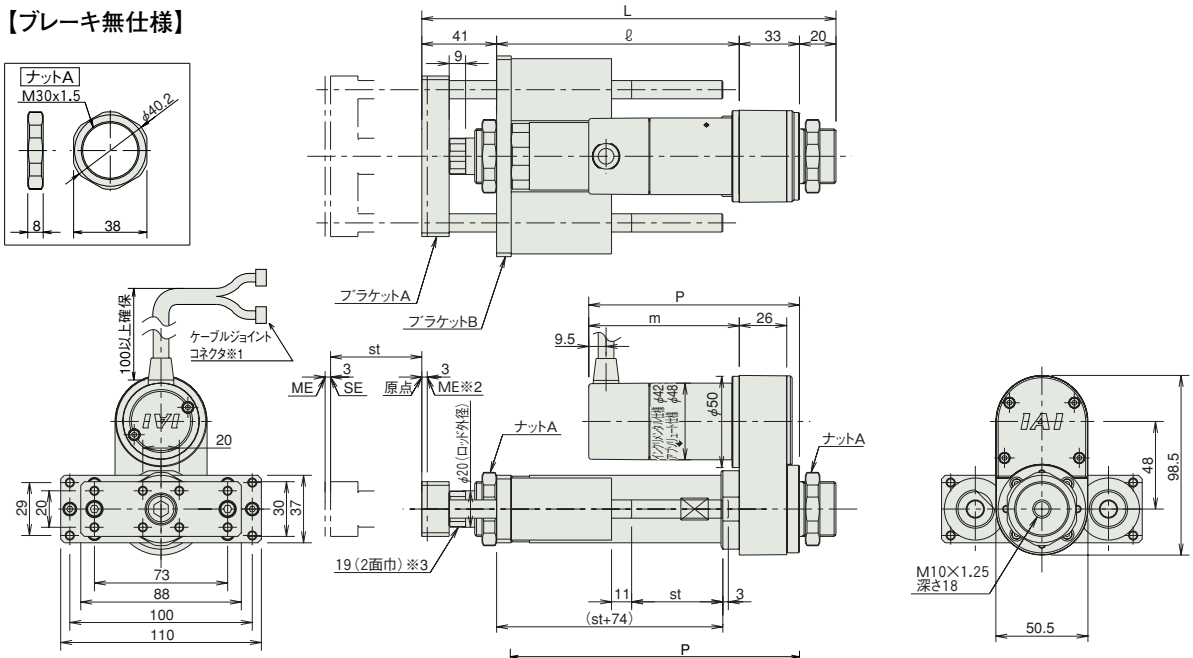
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

寸法図

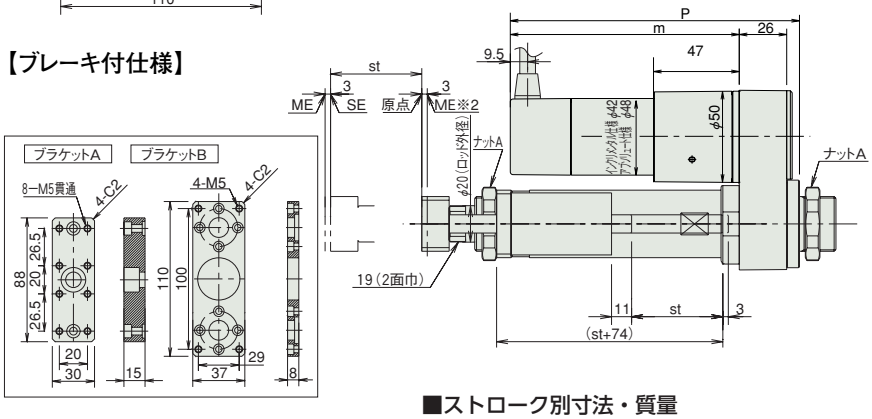
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3 2 面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4R（ブレーキなし）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ			133	183	233	283	333	383
m	20W	インクリ	67.5					
		アブソ	80.5					
	30W	インクリ	82.5					
		アブソ	95.5					
P	20W	インクリ	100.5					
		アブソ	113.5					
	30W	インクリ	115.5					
		アブソ	128.5					
質量 (kg)			1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0

RCA-RGD4R（ブレーキ付き）

ストローク			50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477
		アブソ	227	277	327	377	427	477
ℓ			133	183	233	283	333	383
m	20W	インクリ	110.5					
		アブソ	123.5					
	30W	インクリ	125.5					
		アブソ	138.5					
P	20W	インクリ	143.5					
		アブソ	156.5					
	30W	インクリ	158.5					
		アブソ	171.5					
質量 (kg)			2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

③適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CC-Link IE Field, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCA-SRGD4R

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 45 mm | 24v ACサーボモータ

■型式項目

RCA	SRGD4R	I	20	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル ※簡易アブソで使用される場合も型式は「I」になります。	20:サーボモータ 20W	5: 5mm 2.5:2.5mm	20:20mm ~ 200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※100mm 以上は 50mm 毎設定	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N :無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	下記オプション価格表参照

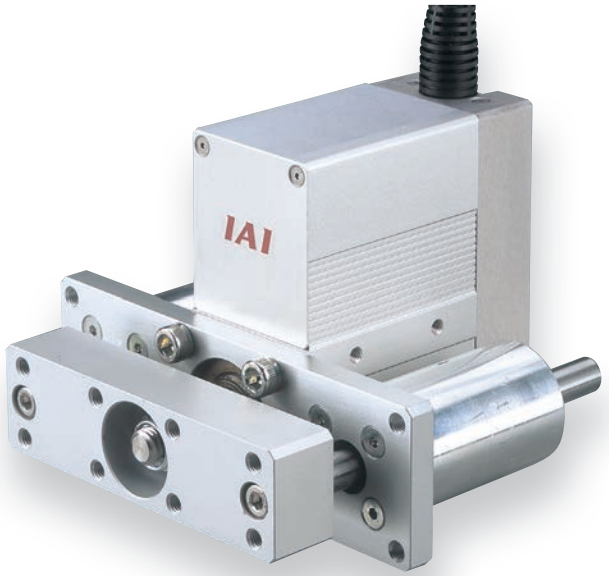
※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

省電力対応



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は技術資料(1-466) をご参照ください。
(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SRGD4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	2	41	20~200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRGD4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18 (注1)	5.5	81	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
20~50	—
60~100	—
150	—
200	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (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1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
フランジ金具（後）	**FLR**	→ 2-621	—
フート金具	**FT**	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
省電力対応	**LA**	→ 2-627	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—

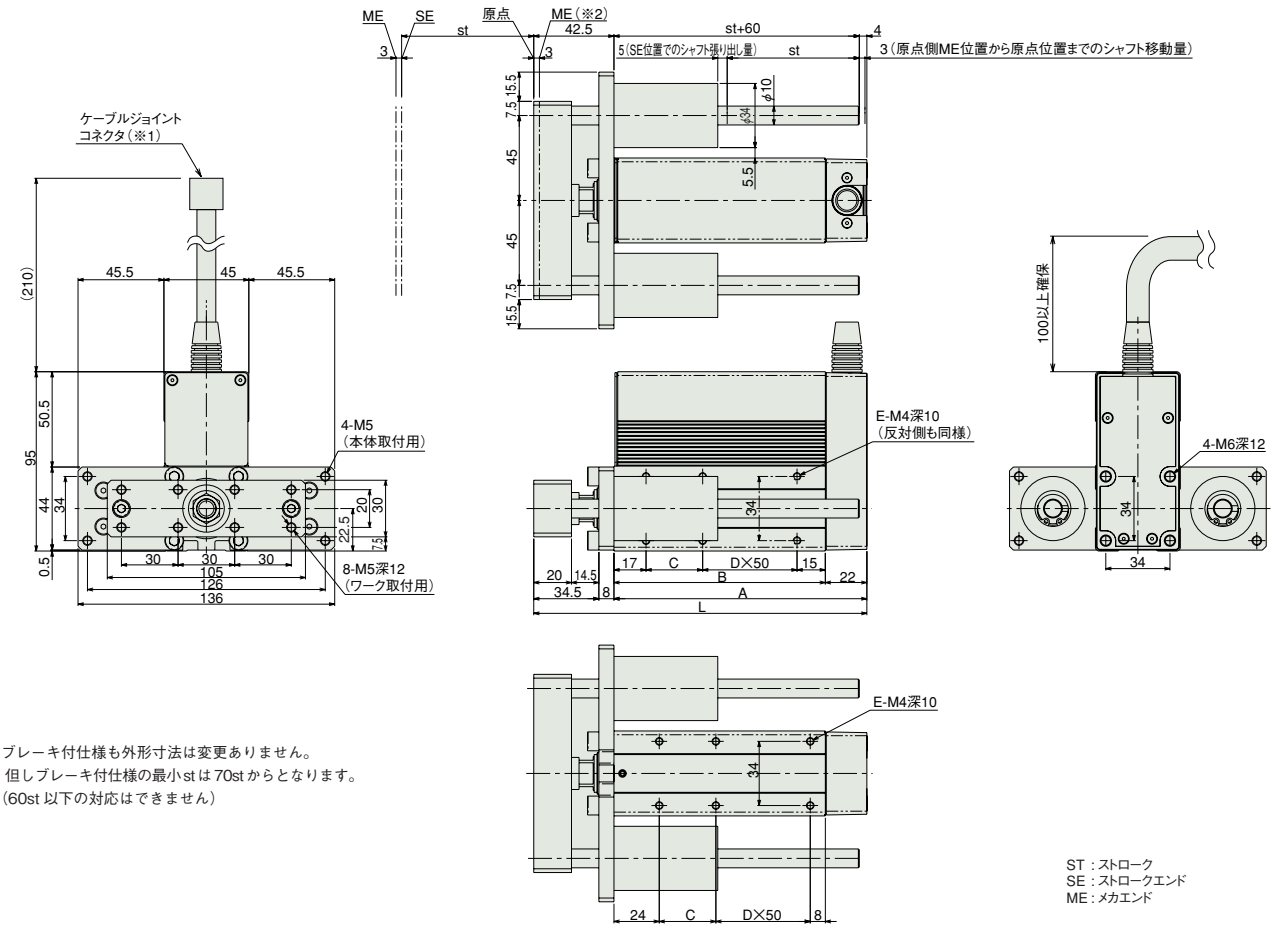
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
※フート金具は80ストローク以上で使用可能です。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22 mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
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
2次元CAD 3次元CAD



※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。
但しブレーキ付仕様の最小stは70stからとなります。
（60st 以下の対応はできません）

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

（※1）モータ・エンコーダを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
（※2）原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 （ブレーキ付は＋ 0.2kg）

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量 (kg)	1.42	1.49	1.56	1.64	1.71	1.79	1.86	1.94	2.01	2.38	2.75

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, PROFIBUS, EtherNet/IP, CompoNet, SSCNETⅢ/H	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–		64	–	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-29
MCON-LC/LCG		6		–	–	●		256	–	→6-29
ASEL-CS		2		●	–	●		1500	–	→6-171

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

RCS2-RN5N

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 46mm | 200v ACサーボモータ | ボールネジ仕様

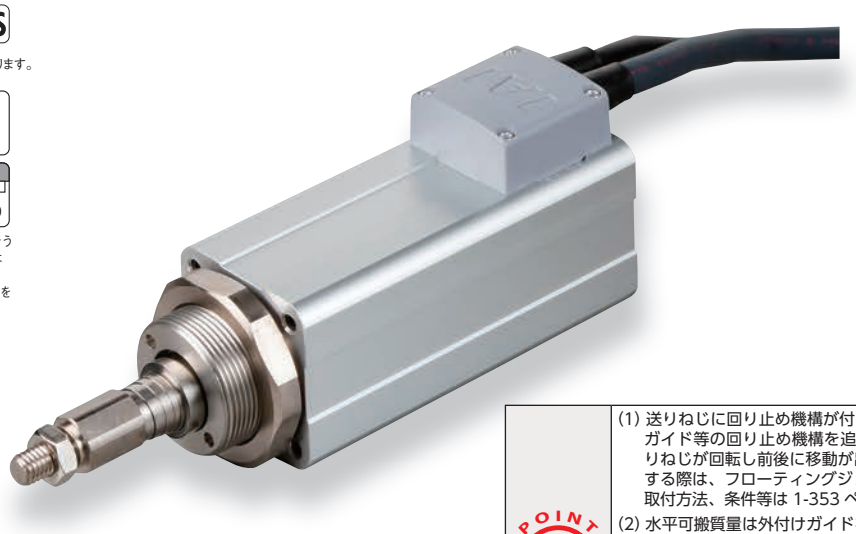
■型式項目 **RCS2 — RN5N — □ — 60 — □ — □ — T2 — □ — □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
取付方法、条件等は 1-353 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-RN5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RN5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-RN5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
CE対応仕様	CE	→ 2-616	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	—

アクチュエータ仕様

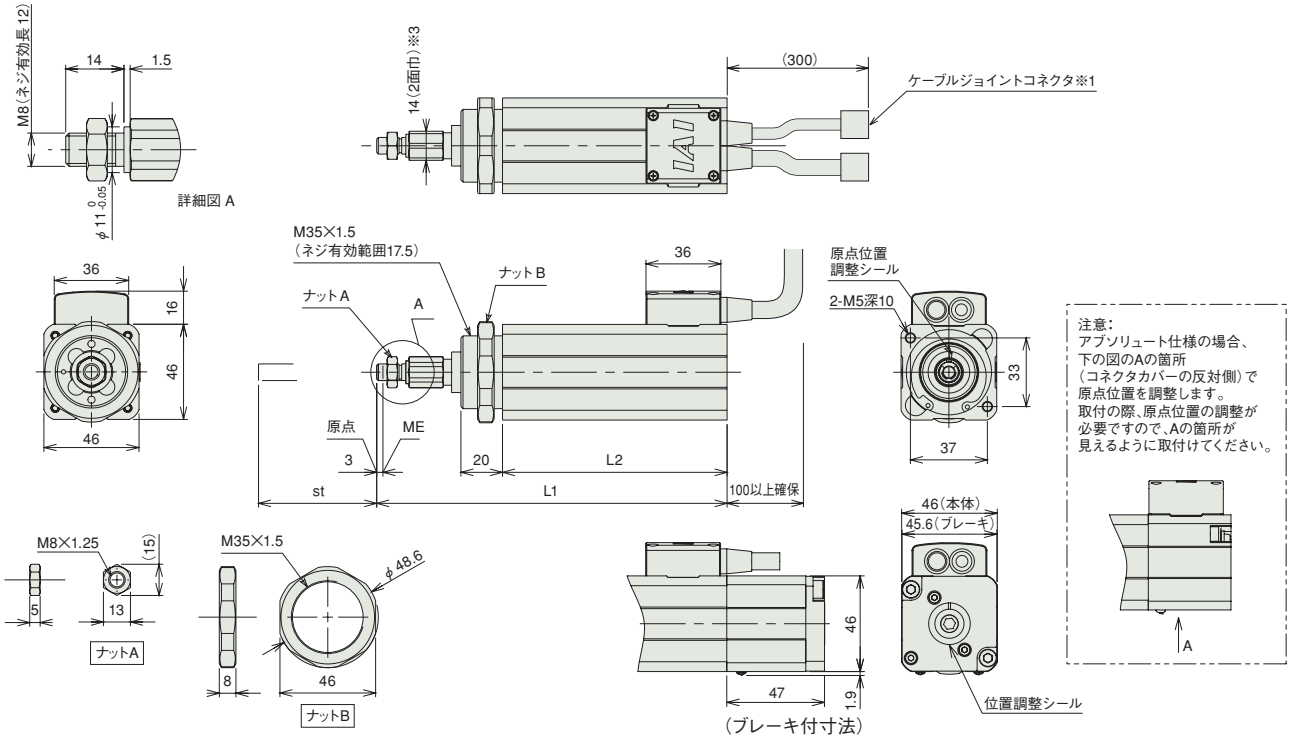
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

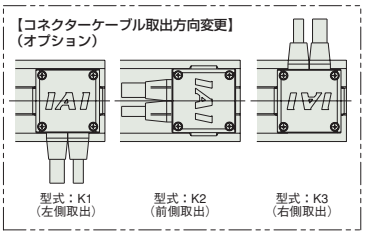
寸法図

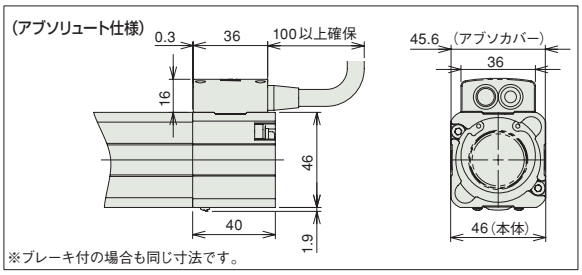
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

ご注意
本製品は送りネジにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。







■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	168.5	193.5
L2	108	133
質量 (kg)	1.0	1.1

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	–	→6-205

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

RCS2-RP5N

細小型 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 46mm | 200v ACサーボモータ | ボールネジ仕様

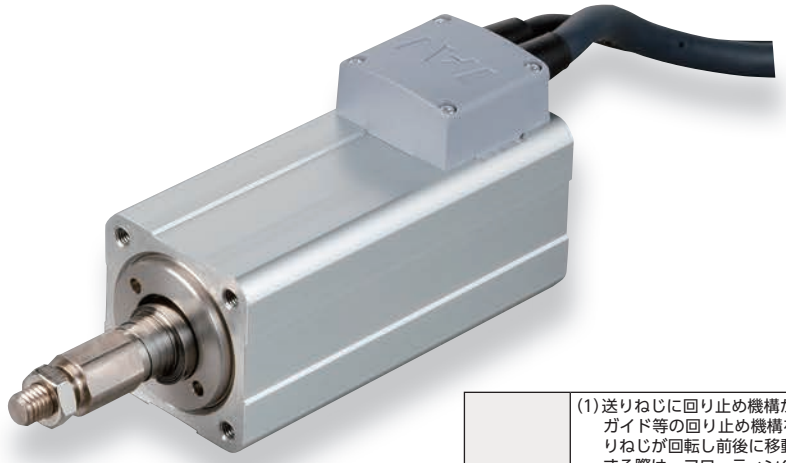
■型式項目 **RCS2** — **RP5N** — □ — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。
取付方法、条件等は 1-353 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-RP5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-RP5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-RP5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストローク と最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
CE対応仕様	CE	→ 2-616	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	—

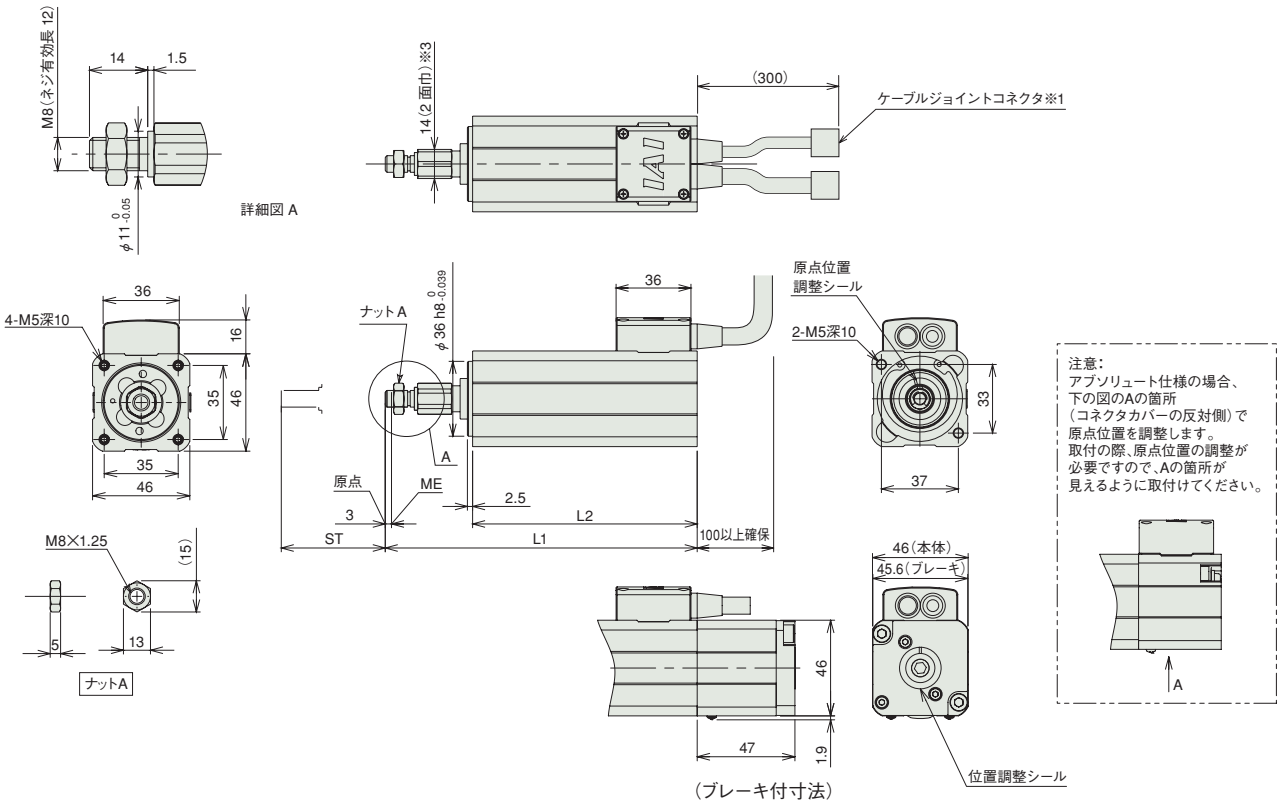
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

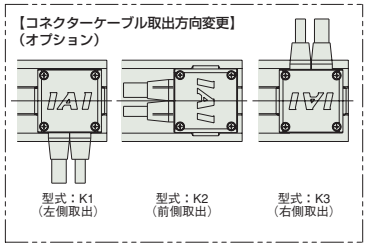
寸法図

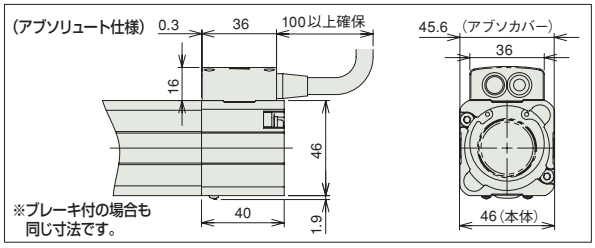
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。



（ブレーキ付寸法）





■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	150	175
L2	108	133
質量（kg）	0.85	1.0

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

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

RCS2-GS5N

細小型 | シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 46mm | 200v ACサーボモータ | ボールネジ仕様

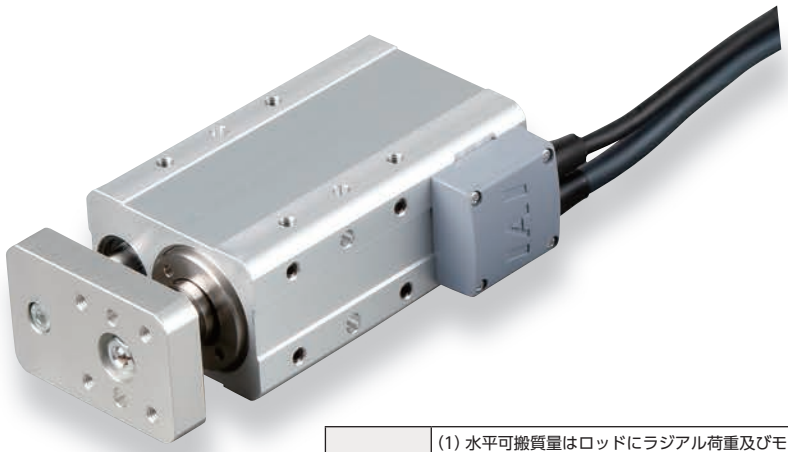
■型式項目 RCS2 — GS5N — □ — 60 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ 1-464）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-GS5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-GS5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-GS5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストローク と最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
CE対応仕様	CE	→ 2-616	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	—
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	—

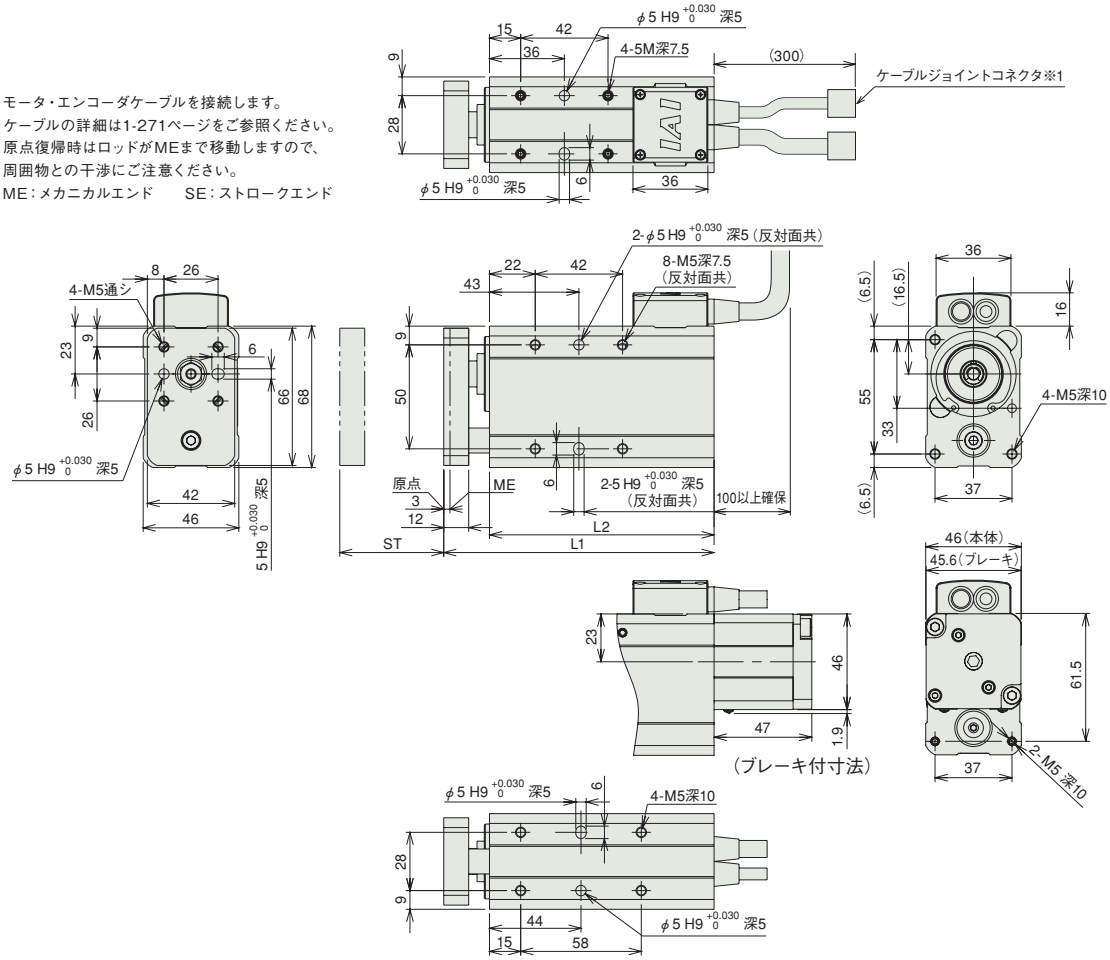
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

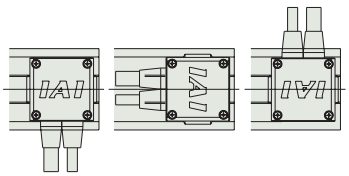
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

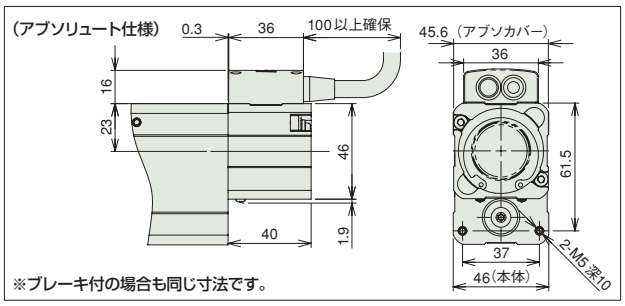
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
　　ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、
　　周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド



【コネクターケーブル取出方向変更】
（オプション）



（アブソリュート仕様）



※ブレーキ付の場合も同じ寸法です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量（kg）	1.3	1.4

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

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

RCS2-GD5N

細小型 | ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 46mm | 200v ACサーボモータ | ボールネジ仕様

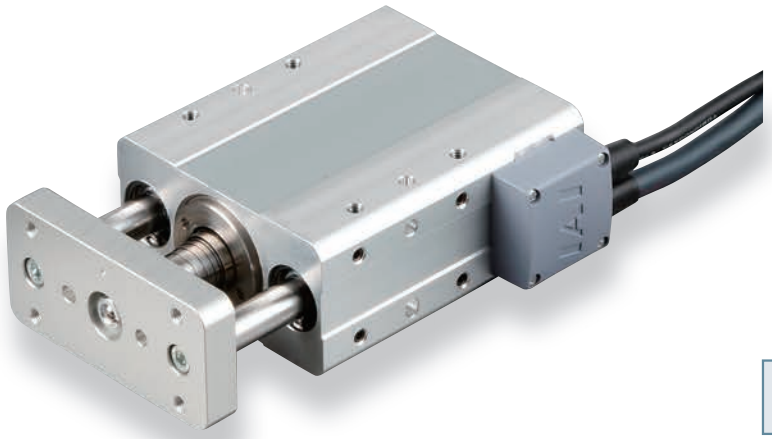
■型式項目 **RCS2 − GD5N − □ − 60 − □ − □ − T2 − □ − □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。
ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ 1-465）をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-GD5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-GD5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-GD5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表（標準価格）

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

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	−
	S (3m)	−
	M (5m)	−
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	−
CE対応仕様	CE	→ 2-616	−
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	−
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	−
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	−

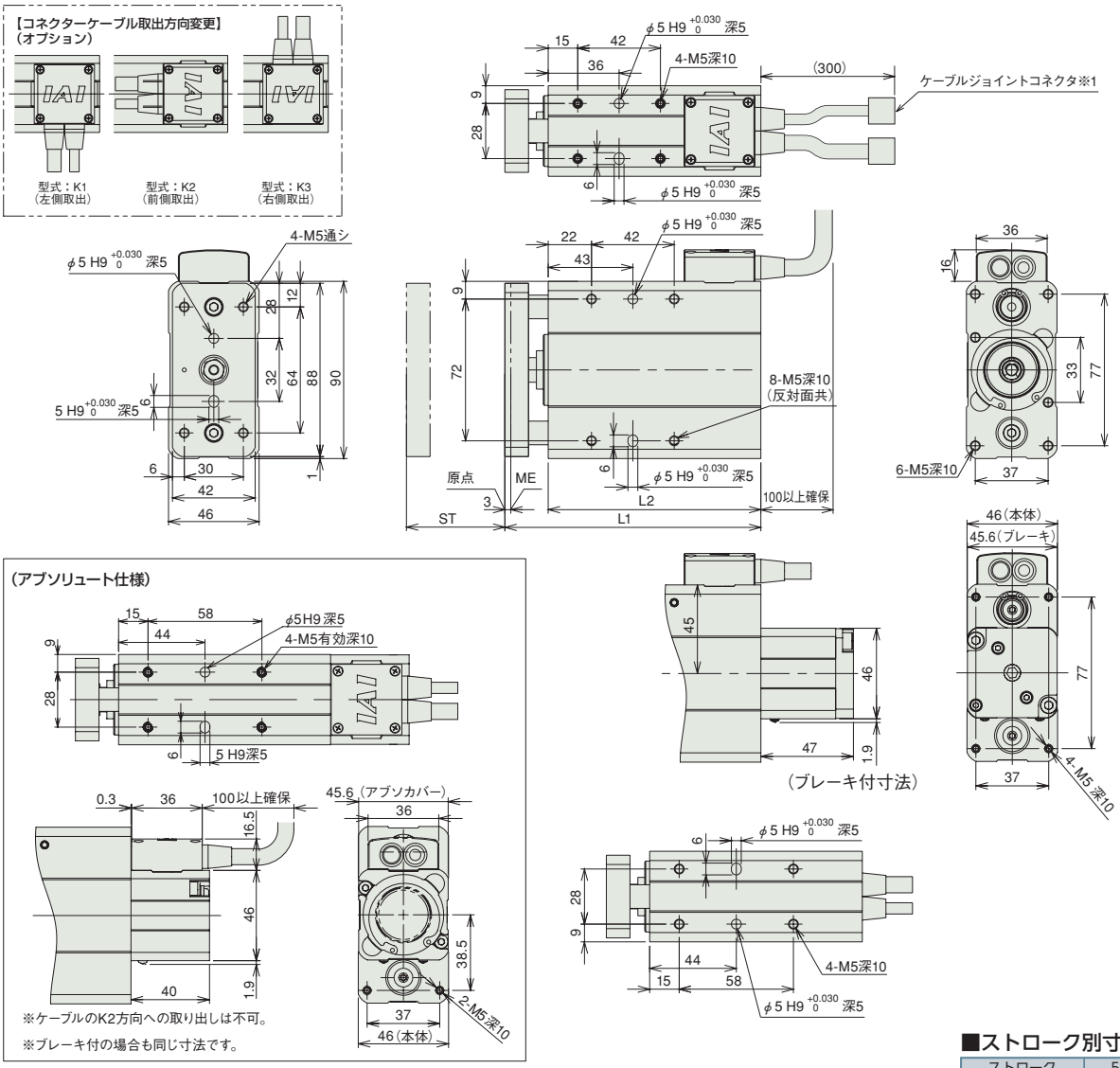
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	130	155
L2	108	133
質量（kg）	1.6	1.9

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

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

RCS2-SD5N

細小型 | シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 94 mm | 200v ACサーボモータ | ボールネジ仕様

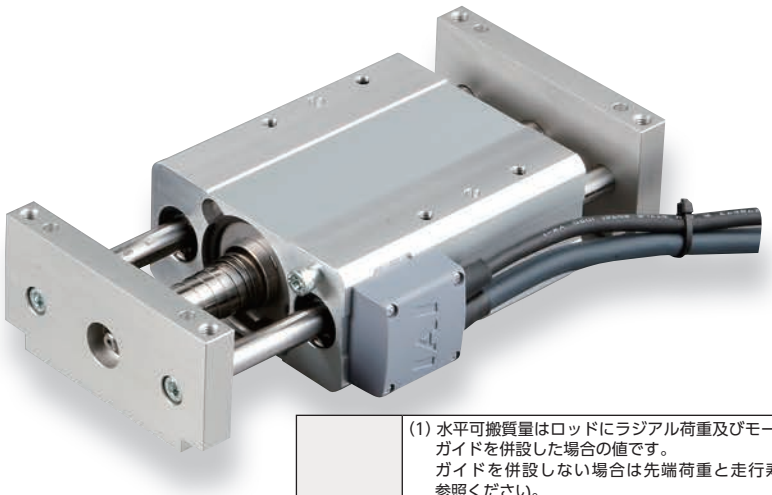
■型式項目 RCS2 — SD5N — I — 60 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからない様にガイドを併設した場合の値です。
ガイドを併設しない場合は先端荷重と走行寿命相関図（→ 1-465）をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意ください。
(5) 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(6) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCS2-SD5N-I-60-10-①-T2-②-③	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	± 0.02	50 75
RCS2-SD5N-I-60-5-①-T2-②-③			5	10	3	178		
RCS2-SD5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
75	—

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1-271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	→ 2-616	—
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	—
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	—

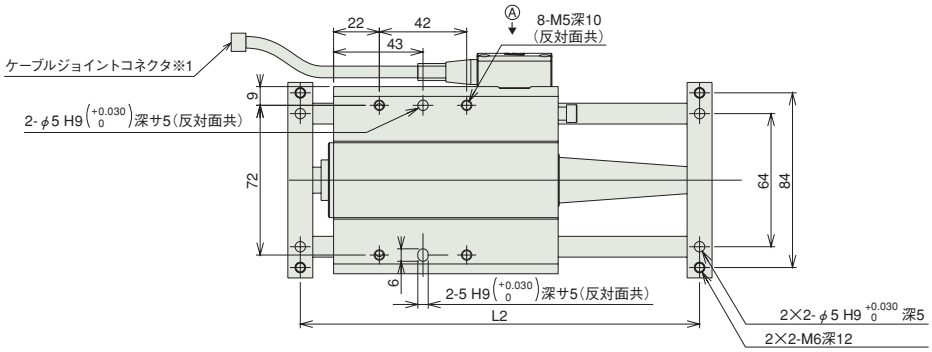
アクチュエータ仕様

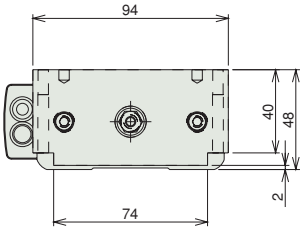
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

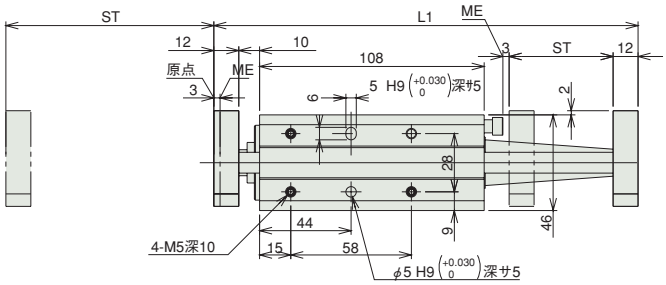
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

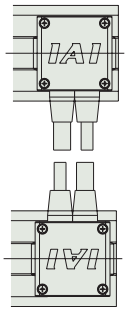
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド



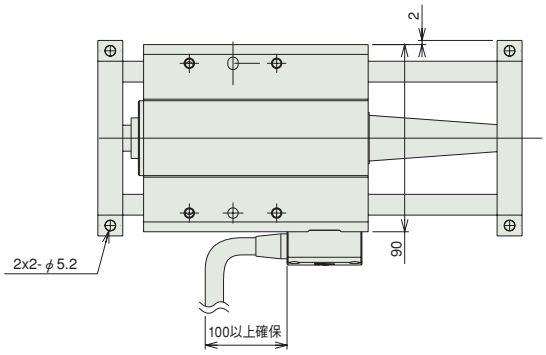




【コネクターケーブル取出方向変更】（オプション）



※上図矢視Ⓐから見た場合です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	75
L1	204	229
L2	192	217
質量 (kg)	1.9	1.94

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 PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		20000	–	→6-205

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。

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2-RA4C

モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

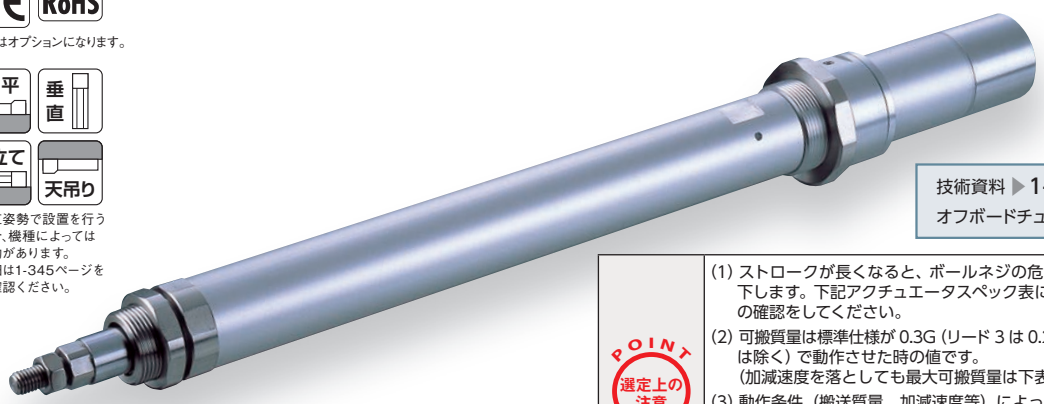
■型式項目 **RCS2** — **RA4C** — □ — □ — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



高加減速対応
(※1)

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 ▶1-323　特注対応 ▶1-357
オフボードチューニング対応 ▶1-411

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明　① エンコーダ種類　② ストローク　③ ケーブル長　④ オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	–
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	–
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	–
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
CE対応仕様	**CE**	→ 2-616	–
フート金具	**FT**	→ 2-622	–
フランジ金具 (前)	**FL**	→ 2-618	–
フランジ金具 (後)	**FLR**	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	–
高加減速対応 (※1)	**HA**	→ 2-625	–
原点確認センサ (※2)	**HS**	→ 2-625	–
ナックルジョイント	**NJ**	→ 2-630	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
トラニオン金具 (前)	**TRF**	→ 2-636	–
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→ 2-636	–

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

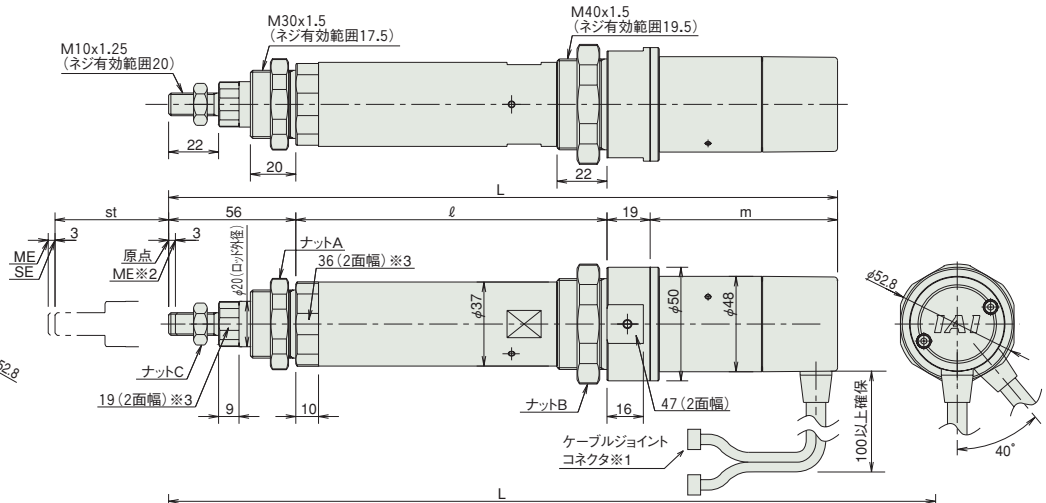
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

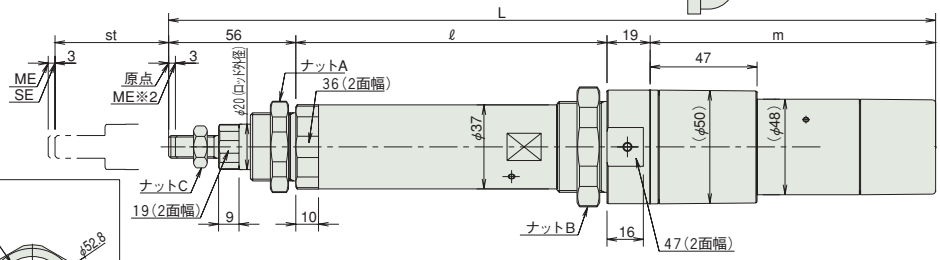
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　２面幅の向きは製品によって異なります。

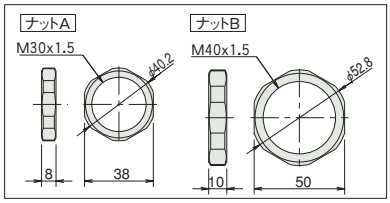
【ブレーキ無仕様】

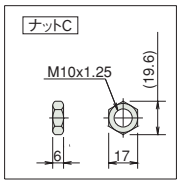
ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量（kg）		1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCS2-RA4C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量（kg）		1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-RA5C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 55 mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2** — **RA5C** — **WA** — □ — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W 100: サーボモータ 100W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応
(※1)

(※1) 60W 全機種と 100W リード 4 は除く

技術資料 ▶1-323　特注対応 ▶1-357
オフボードチューニング対応 ▶1-411

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 4 は 0.2G)、高加減速仕様は 1G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA5C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12.0	2.0	63.8	50〜300 (50mm 毎)
RCS2-RA5C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	50.0	11.5	255.1	
RCS2-RA5C-WA-100-16-①-T2-②-③	100	16	15.0	3.5	105.8	
RCS2-RA5C-WA-100-8-①-T2-②-③		8	30.0	9.0	212.7	
RCS2-RA5C-WA-100-4-①-T2-②-③		4	60.0	18.0	424.3	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	50 〜 250 (50mm 毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位は mm/s)

エンコーダ種類／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 モータ W 数 60W	100W
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
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)	—
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1-271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
コネクタケーブル取出方向変更	**A2**	→ 2-615	—
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
CE対応仕様	**CE**	→ 2-616	—
フランジ	**FL**	→ 2-618	—
フート金具	**FT**	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
高加減速対応 (※1)	**HA**	→ 2-625	—

(※1) 60W 全機種と 100W リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ12mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7 度
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

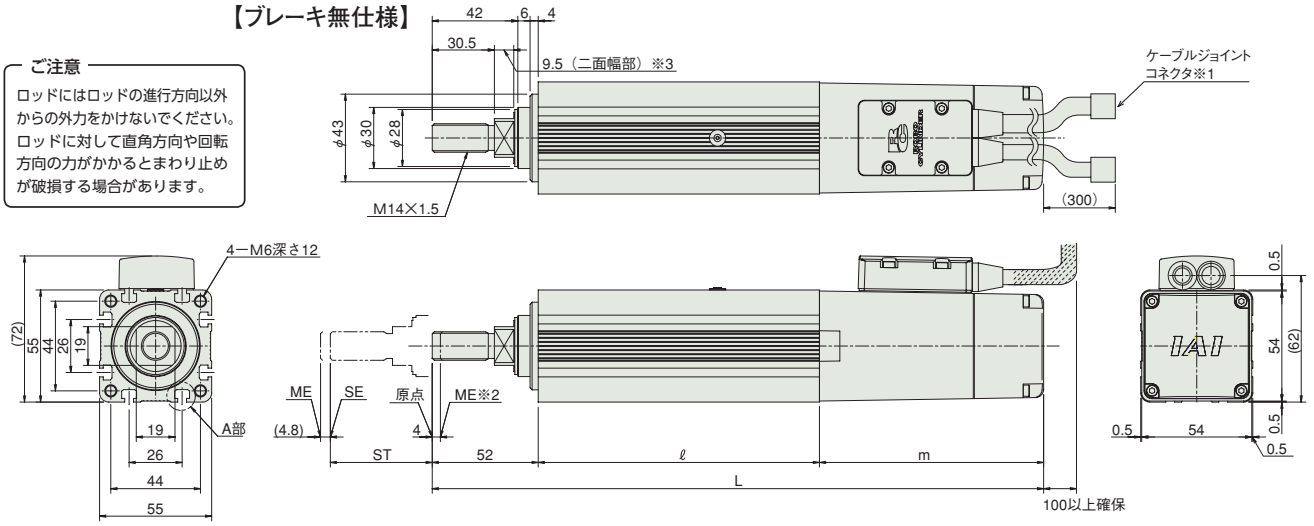
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※RA5C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

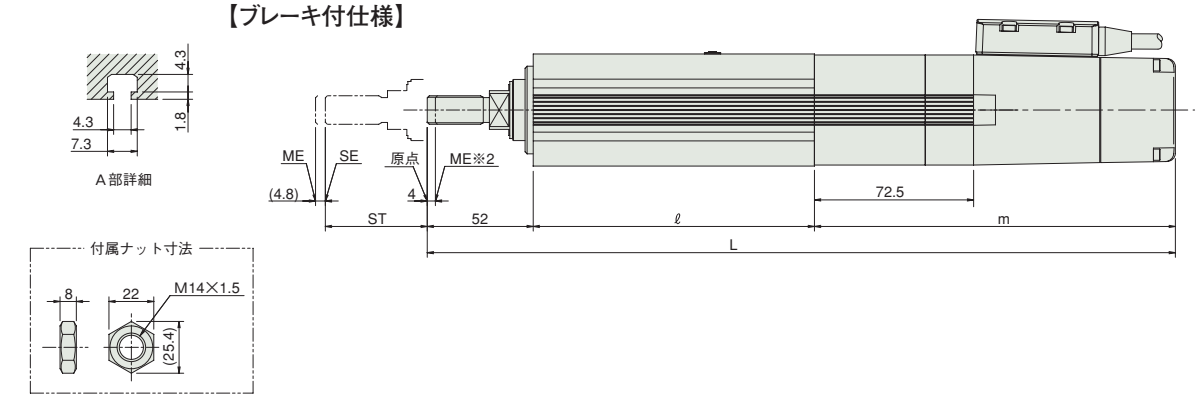
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰を行った場合は、ロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	282	332	382	432	482	532
	100W	300	350	400	450	500	550
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量 (kg)		1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4

RCS2-RA5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)		2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-RA4D

モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

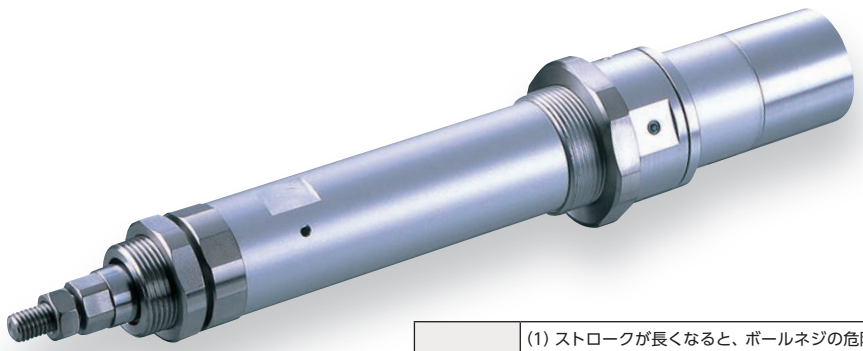
■型式項目 **RCS2 — RA4D — □ — □ — □ — □ — T2 — □ — □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA4D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RA4D-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4D-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	—
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	—
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	→ 2-616	—
フート金具	**FT**	→ 2-622	—
フランジ金具（前）	**FL**	→ 2-618	—
フランジ金具（後）	**FLR**	→ 2-621	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
原点確認センサ	**HS**	→ 2-625	—
ナックルジョイント	**NJ**	→ 2-630	—
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	—
トラニオン金具（前）	**TRF**	→ 2-636	—
トラニオン金具（後）	**TRR**	→ 2-636	—

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

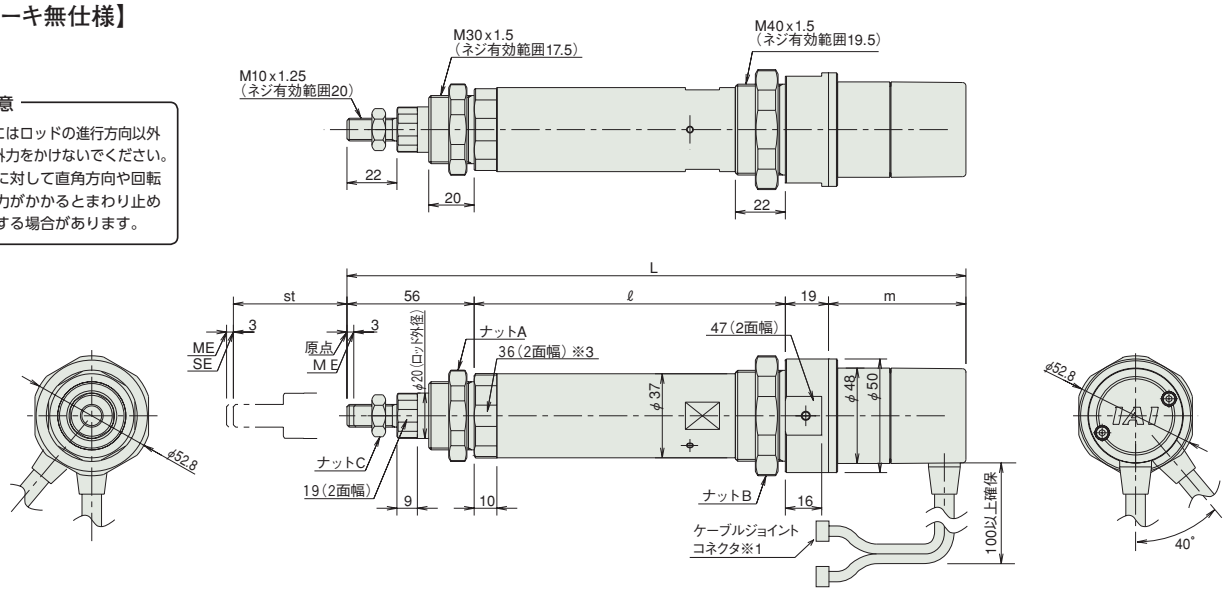
寸法図

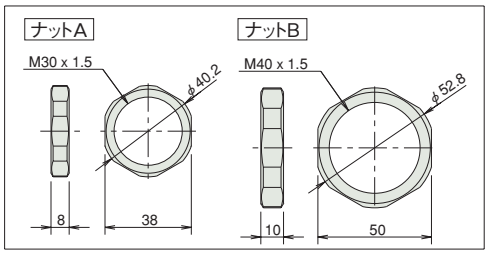
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD

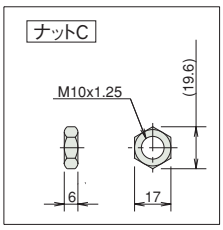
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)		1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

RCS2-RA4D にはブレーキ付きの設定がありません。

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-SRA7BD

モータ直結型 | モータストレート | 本体幅 75mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2 − SRA7BD − I − □ − □ − □ − T2 − □ − □**

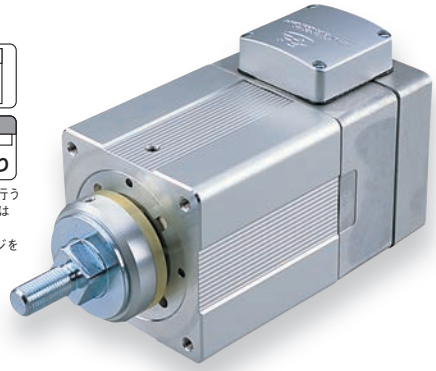
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 繰返し位置決め精度、ロストモーションを必要とする場合は、ロッドの回転を規制する必要があります。よってガイド付きタイプを選定するか、お客様にてガイドを追加してください。
(5) 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
(6) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
(7) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量 水平 (kg)	定格加速時の可搬質量 垂直 (kg)	最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量 水平 (kg)	最大加速時の可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SRA7BD-I-60-16-①-T2-②-③	60	16	0.25	5	2	0.35	2.5	1	63	50〜300 (50mm毎)
RCS2-SRA7BD-I-60-8-①-T2-②-③		8	0.15	10	5	0.25	5	2.5	127	
RCS2-SRA7BD-I-60-4-①-T2-②-③		4	0.05	20	10	0.15	10	5	254	
RCS2-SRA7BD-I-100-16-①-T2-②-③	100	16	0.3	10	3.5	0.4	5	1.5	103	
RCS2-SRA7BD-I-100-8-①-T2-②-③		8	0.2	22	9	0.3	10	4.5	207	
RCS2-SRA7BD-I-100-4-①-T2-②-③		4	0.1	40	19.5	0.2	20	9	414	
RCS2-SRA7BD-I-150-16-①-T2-②-③	150	16	0.3	15	6.5	0.4	7.5	3	157	
RCS2-SRA7BD-I-150-8-①-T2-②-③		8	0.2	35	14.5	0.3	17.5	7	314	
RCS2-SRA7BD-I-150-4-①-T2-②-③		4	0.1	55	22.5	0.2	27.5	11	628	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※ 水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 モータ W 数 60W	100W	150W
50	−	−	−
100	−	−	−
150	−	−	−
200	−	−	−
250	−	−	−
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)	−
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1-271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
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→ 2-615	−
ブレーキ	B	→ 2-615	−
フランジ	FL	→ 2-618	−
フート金具	FT	→ 2-622	−
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	−
ロッド先端延長仕様	RE	→ 2-633	−

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	−
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
2次元CAD

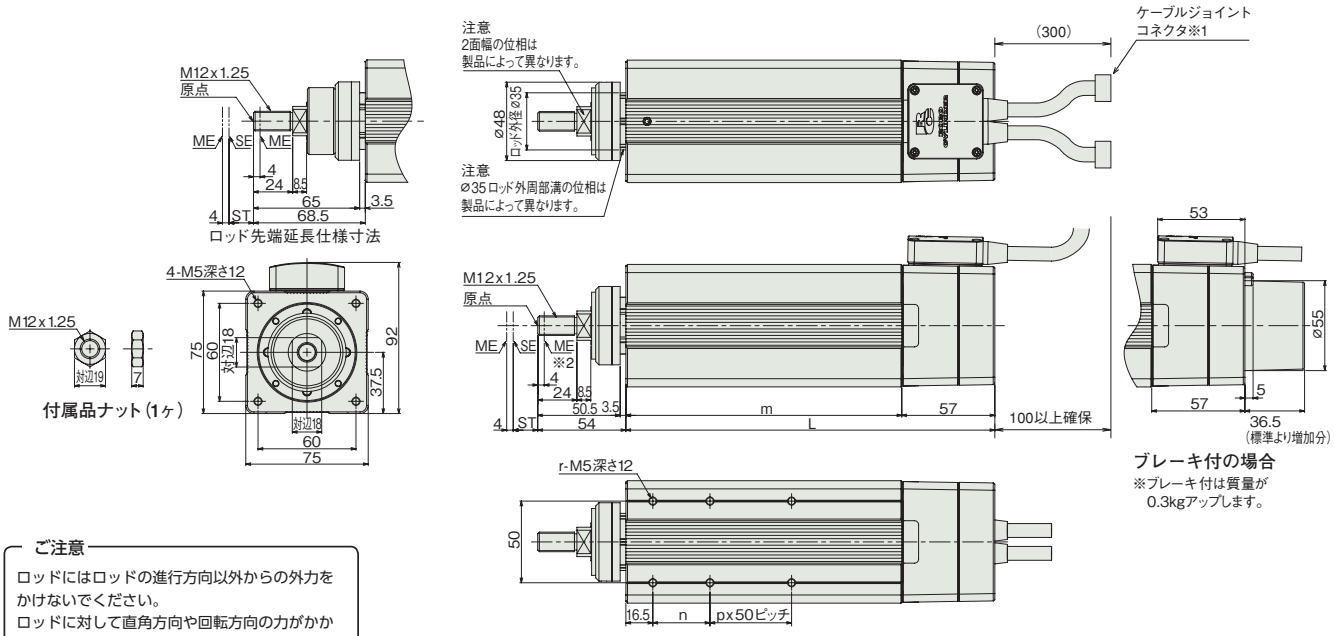
※SRA7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※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 1-271 ページをご参照ください。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※3 2面幅の向きは製品によって異なります。



ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量(kg)	60W	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	100W	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	150W	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		20000	–	→6-205

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。

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2-RA4R

モータユニット型 | モータ折返し | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

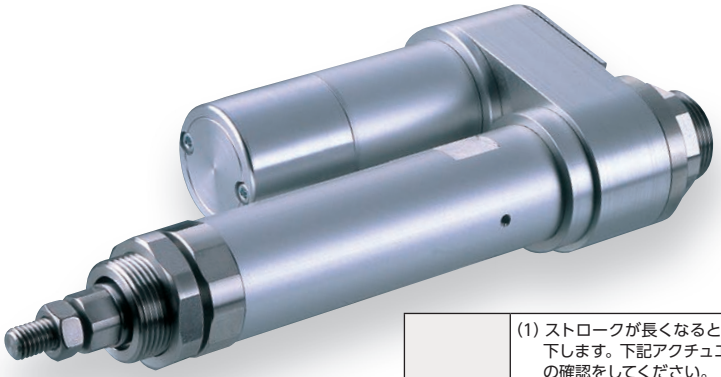
■型式項目 **RCS2** — **RA4R** — □ — □ - □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA4R-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50～300 (50mm毎)
RCS2-RA4R-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4R-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4R-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4R-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	–
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	–
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	–
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
CE対応仕様	**CE**	→ 2-616	–
フート金具	**FT**	→ 2-622	–
フランジ金具（前）	**FL**	→ 2-618	–
フランジ金具（後）	**FLR**	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	–
原点確認センサ	**HS**	→ 2-625	–
ナックルジョイント	**NJ**	→ 2-630	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
クレビス金具	**QR**	→ 2-632	–
背面取付用プレート	**RP**	→ 2-633	–
トラニオン金具（前）	**TRF**	→ 2-636	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

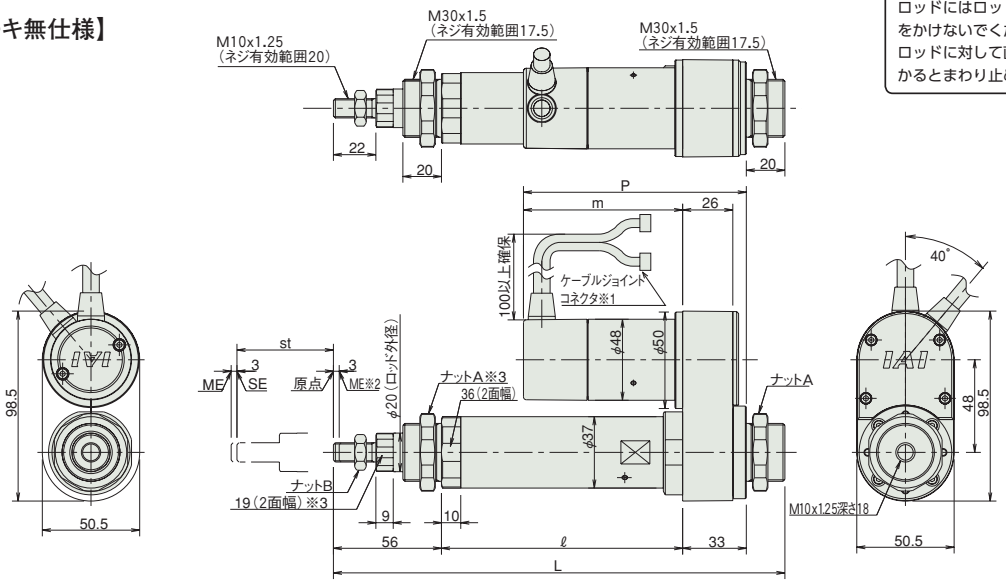
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

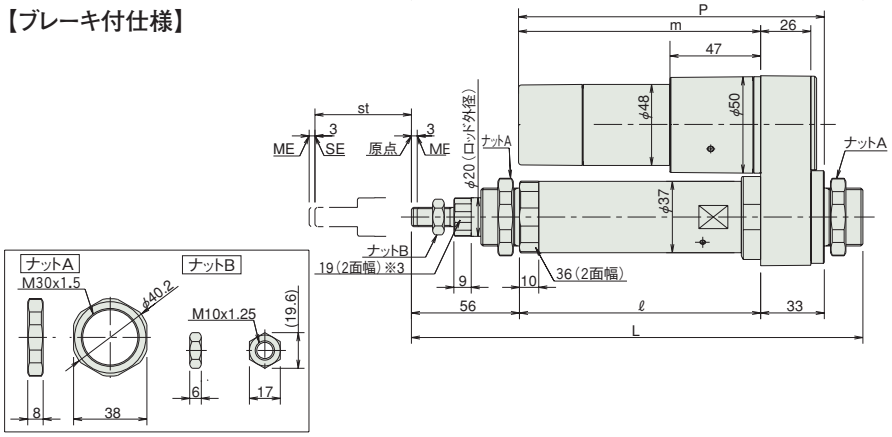
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4R（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量 (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

RCS2-RA4R（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量 (kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-RA5R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 55 mm | 200v ACサーボモータ

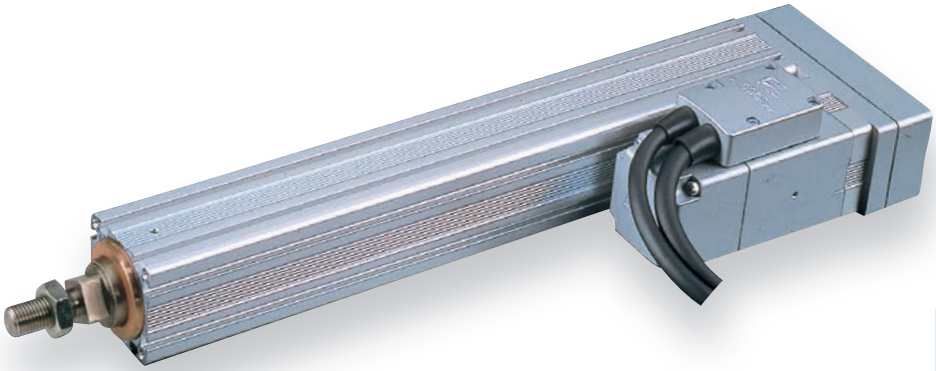
■型式項目 **RCS2 — RA5R — WA — 60 — □ — □ — T2 — □ — □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向はML/MRどちらかの記号を必ずご記入ください。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 4 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA5R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12.0	2.0	63.8	50～300 (50mm毎)
RCS2-RA5R-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5R-WA-60-4-①-T2-②-③		4	50.0	11.5	255.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位は mm/s)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

エンコーダ種類／①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

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1-271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
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→ 2-615	—
ブレーキ	B	→ 2-615	—
CE対応仕様	CE	→ 2-616	—
フランジ	FL	→ 2-618	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

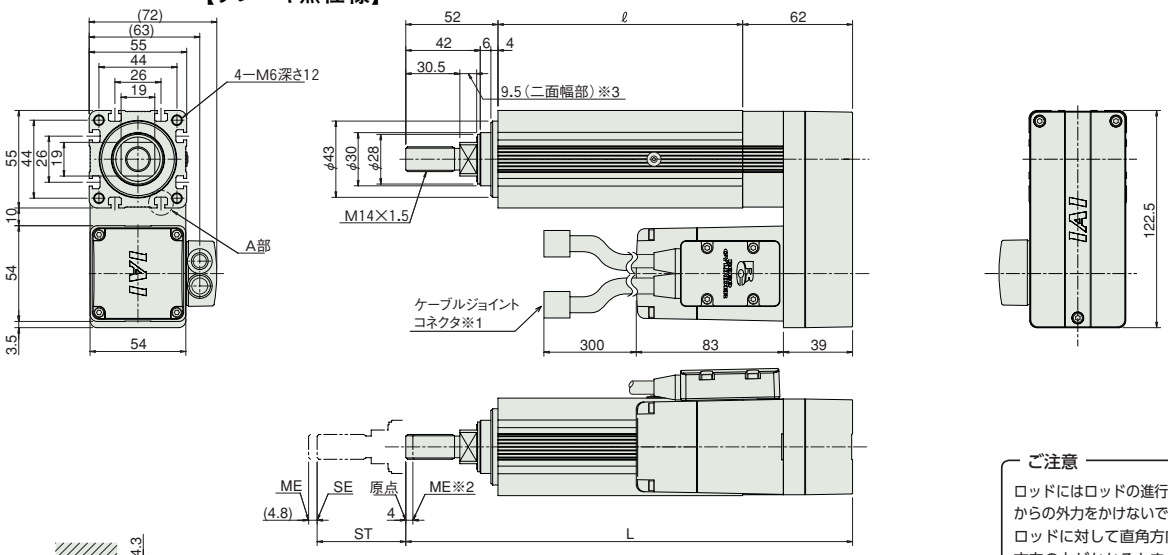
寸法図

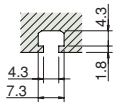
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD

※RA5R タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※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 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰を行った場合は、ロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

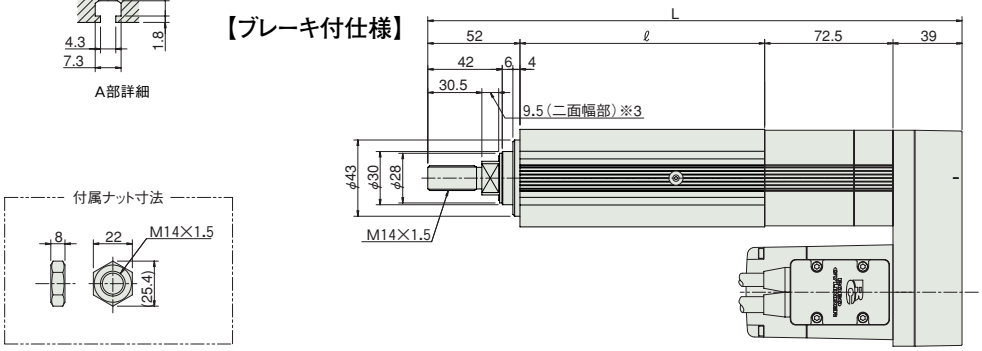
【ブレーキ無仕様】





A部詳細

【ブレーキ付仕様】



ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5R（ブレーキなし）

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
ℓ	138	188	238	288	338	388
質量（kg）	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8

RCS2-RA5R（ブレーキ付き）

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
ℓ	138	188	238	288	338	388
質量（kg）	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-RA13R

超高推力タイプ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 130 mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 RCS2 — RA13R — □ — 750 — □ — □ — T2 — □ — □

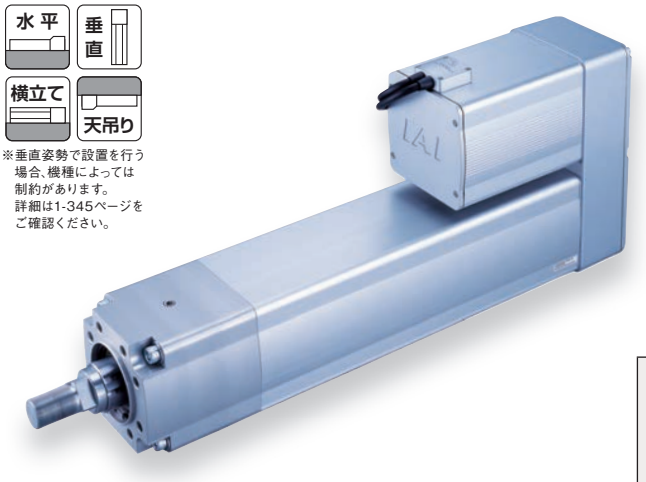
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	750:サーボモータ 750W	2.5:2.5mm 1.25:1.25mm	50:50mm ～ 200:200mm (50mm 毎設定)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※モータ折返し方向、ケーブル取出位置は、必ずいずれかの記号をご記入ください。

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

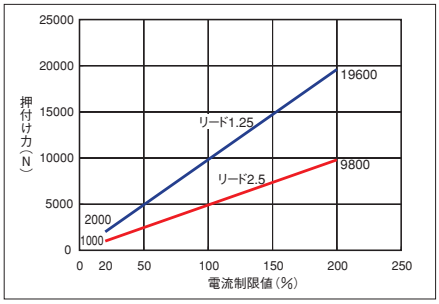
CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は1-345ページをご確認ください。



■押付け力と電流制限値の相関図



注意：
- 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- 電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
- 押付け動作時の移動速度は10 mm／s固定となります。グラフは10 mm／sで押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。
- 動作条件によっては、モータの温度上昇により押付け力が低下する場合があります

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、定格推力より小さい必要があります。
詳細は選定資料（→ 1-403 ページ）をご参照ください。
(2) 可搬質量はリード 2.5 が加速度 0.02G、リード 1.25 が加速度 0.01G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(5) ブレーキ付（オプション）の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキボックス（2-510 ページ参照）が必要になります。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大加速度 (G)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA13R-①-750-2.5-②-T2-③-④	750	2.5	0.02	400	200	5106	9800	50～200 (50mm毎)
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④		1.25	0.01	500	300	10211	19600	

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

※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。
※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード (mm) ＼ ストローク (mm)	50	100	150	200
2.5	85	120	125	
1.25	62			

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル 1tタイプ (リード 2.5)	インクリメンタル 2tタイプ (リード 1.25)	アブソリュート 1tタイプ (リード 2.5)	アブソリュート 2tタイプ (リード 1.25)
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ（ブレーキボックス付）	B	→ 2-615	—
ブレーキ（ブレーキボックス無）	BN（※1）	→ 2-615	—
モータ上側折り返し	MT1／MT2／MT3	→ 2-628	—
モータ右側折り返し	MR1／MR2（※2）	→ 2-628	—
モータ左側折り返し	ML1／ML3（※2）	→ 2-628	—
フランジ	FL	→ 2-618	—
フート金具	FT（※2）	→ 2-622	—

(※1) オプション：ブレーキ（ブレーキボックス無）「BN」を選択し、ブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途ケーブルの購入が必要となります。
詳細は6-117ページをご参照ください。
(※2) オプション：MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することは出来ません。

アクチュエータ仕様

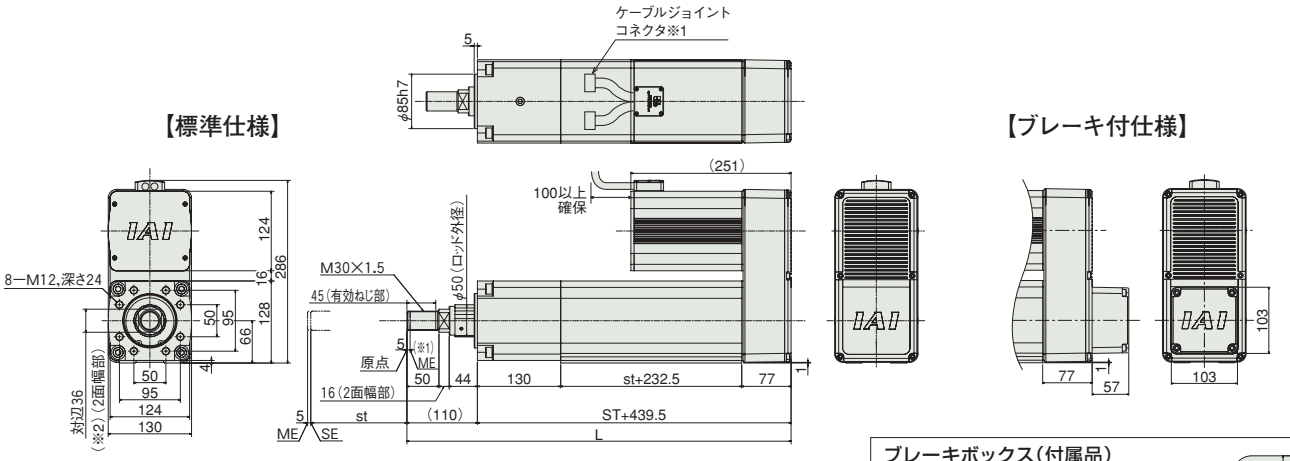
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ32mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	0.2mm 以下
ロッド径	φ50mm（ボールスプライン）
ロッド許容負荷モーメント	120N・m
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

(※1) 押付け回数は最大押付け力・押付け移動量 1mm で動作させた場合です。

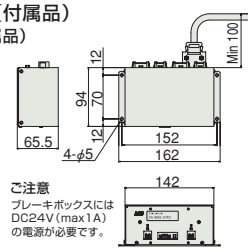
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
SE：ストロークエンド　ME：メカエンド
※3. 2面幅の向きは製品によって異なります。



ブレーキボックス(付属品)
(ブレーキ付仕様付属品)
単品型式：
RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスには
DC24V(max1A)
の電源が必要です。

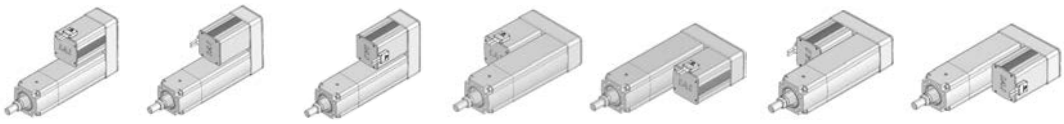
ご注意
ブレーキ付仕様(オプション型式 -B)にはブレーキボックスが必ず付属します。
ブレーキ付仕様のアクチュエータ本体だけ手配したい場合は、
オプション型式-BNをご選択ください。

■ストローク別寸法・質量
RCS2-RA13R
※ブレーキ付は、全長が57mm、質量が2kgアップします。

ストローク	50	100	150	200
L	599.5	649.5	699.5	749.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
質量 (kg)	33	34	35	36

モータ折返し方向／ケーブル取出位置（オプション）

ご注意
モータ折返し方向／ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入下さい。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モータ折返し方向	上側（標準）	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側（標準）	右側	左側	上側	上側	右側	左側

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-115
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	三相 AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	–	→6-205

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-RGS4C

シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2 − RGS4C − □ − □ − □ − □ − T2 − □ − □**

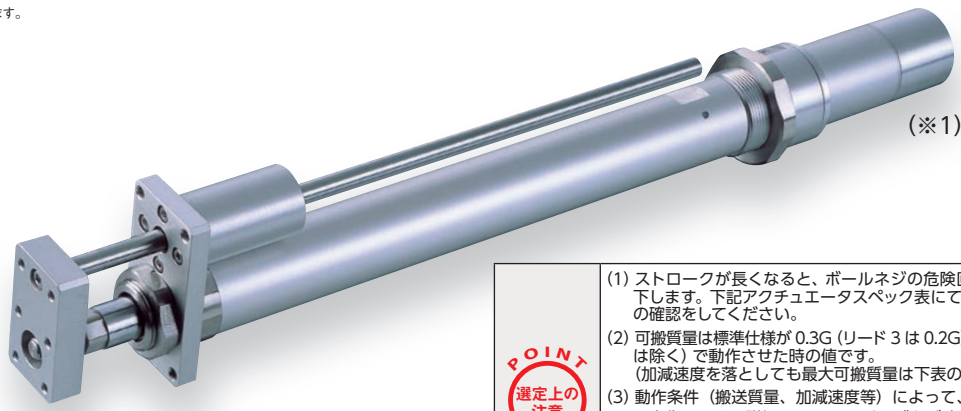
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル A: アブソリュート	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

高加減速対応
(※1)



(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-467) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm 毎)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50〜300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	—	—	—	—
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—
	X11 (11m) 〜 X15 (15m)	—
	X16 (16m) 〜 X20 (20m)	—
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
CE対応仕様	CE	→ 2-616	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	—
高加減速対応 (※1)	HA	→ 2-625	—
原点確認センサ (※2)	HS	→ 2-625	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—
トラニオン金具 (後)	TRR	→ 2-636	—

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

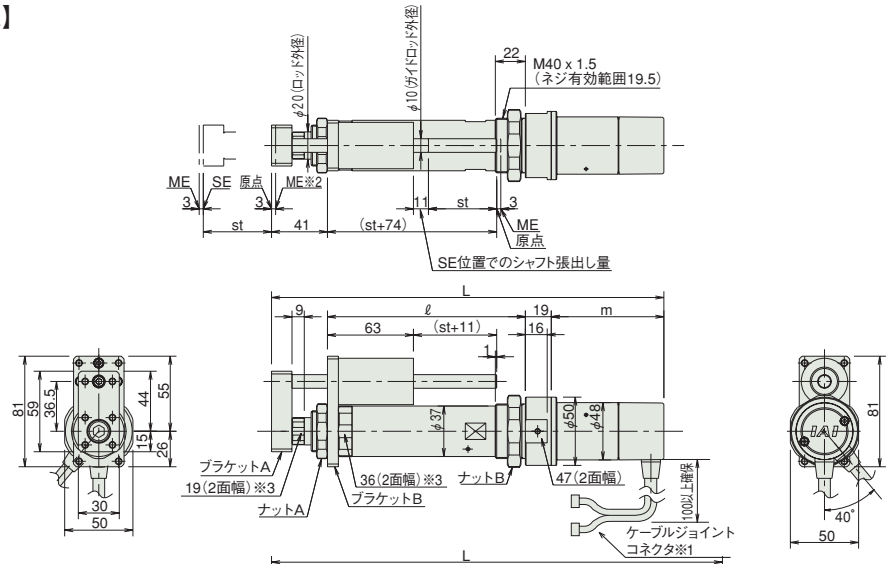
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

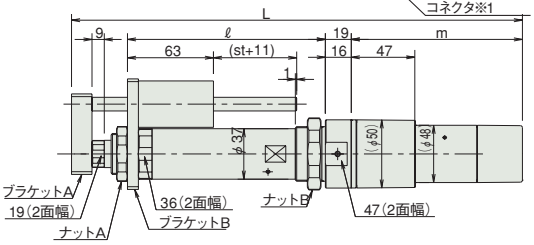
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

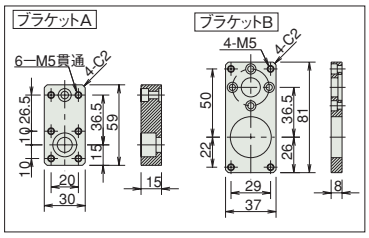
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

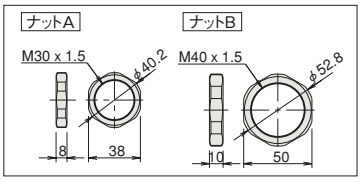
【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】







■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4C (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)		1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCS2-RGS4C (ブレーキ付き)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)		1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	–	→6-205

RCS2-RGS5C

シングルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 55 mm | 200v ACサーボモータ

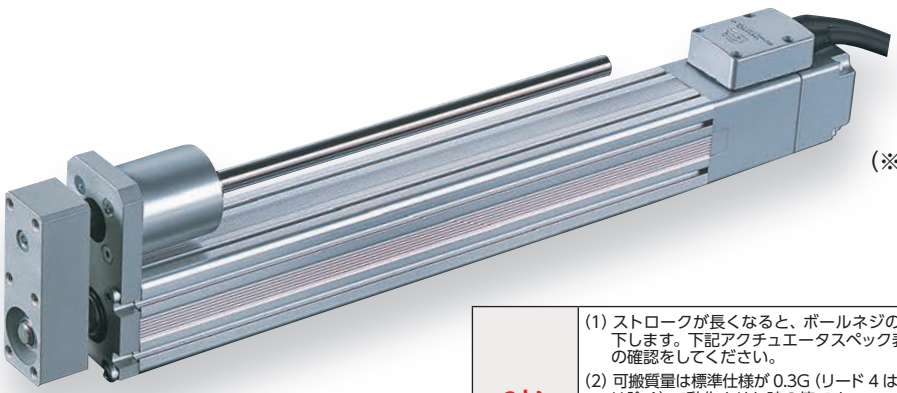
■型式項目 **RCS2 — RGS5C — WA — □ — □ — □ — T2 — □ — □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA: バッテリレスアブソ	60：サーボモータ 60W 100：サーボモータ 100W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



高加減速対応
(※1)

(※1) 60W 全機種と 100W リード 4 は除く

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 4 は 0.2G)、高加減速仕様は 1G (リード 4 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-467) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGS5C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12.0	1.3	63.8	50〜300 (50mm 毎)
RCS2-RGS5C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGS5C-WA-100-16-①-T2-②-③	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGS5C-WA-100-8-①-T2-②-③		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGS5C-WA-100-4-①-T2-②-③		4	60.0	17.3	424.3	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	50〜250 (50mm 毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位は mm/s)

エンコーダ種類／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 モータ W 数 60W	100W
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
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)	—
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1-271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
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→ 2-615	—
ブレーキ	B	→ 2-615	—
CE対応仕様	CE	→ 2-616	—
フート金具	FT	→ 2-622	—
ガイド取付方向変更	GS2 〜 GS4	→ 2-625	—
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	—
高加減速対応 (※1)	HA	→ 2-625	—

(※1) 60W 全機種と 100W リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

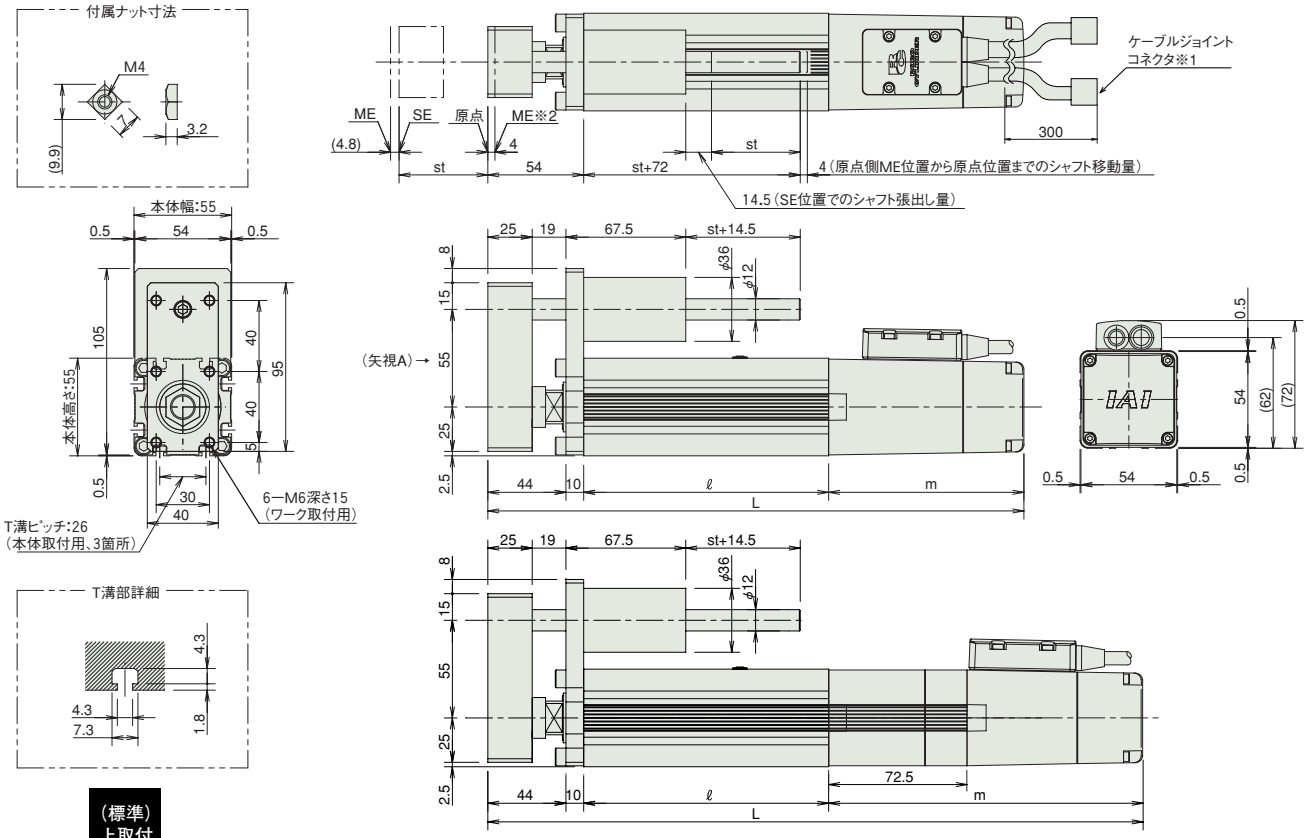
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.1 度
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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
2次元CAD 3次元CAD

※RGS5C タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※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 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド



(標準)
上取付

GS4
左取付

本体

GS2
右取付

GS3
下取付

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	534
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量 (kg)		2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3

RCS2-RGS5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量 (kg)		2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-RGS4D

シングルガイド付 | モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

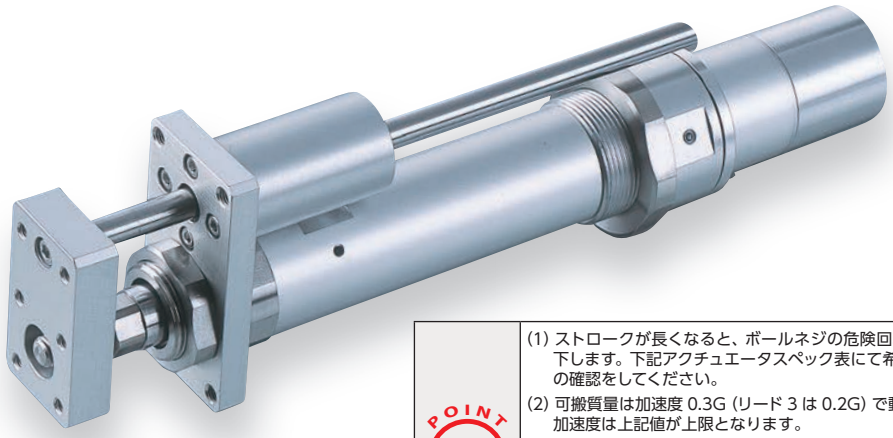
■型式項目 **RCS2 − RGS4D − □ − □ − □ − □ − T2 − □ − □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I: インクリメンタル A: アブソリュート	20: サーボモータ 20W 30: サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-467) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm 毎)
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50〜300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	–
	X11 (11m) 〜 X15 (15m)	–
	X16 (16m) 〜 X20 (20m)	–
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	→ 2-616	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
原点確認センサ	HS	→ 2-625	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
トラニオン金具 (後)	TRR	→ 2-636	–

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

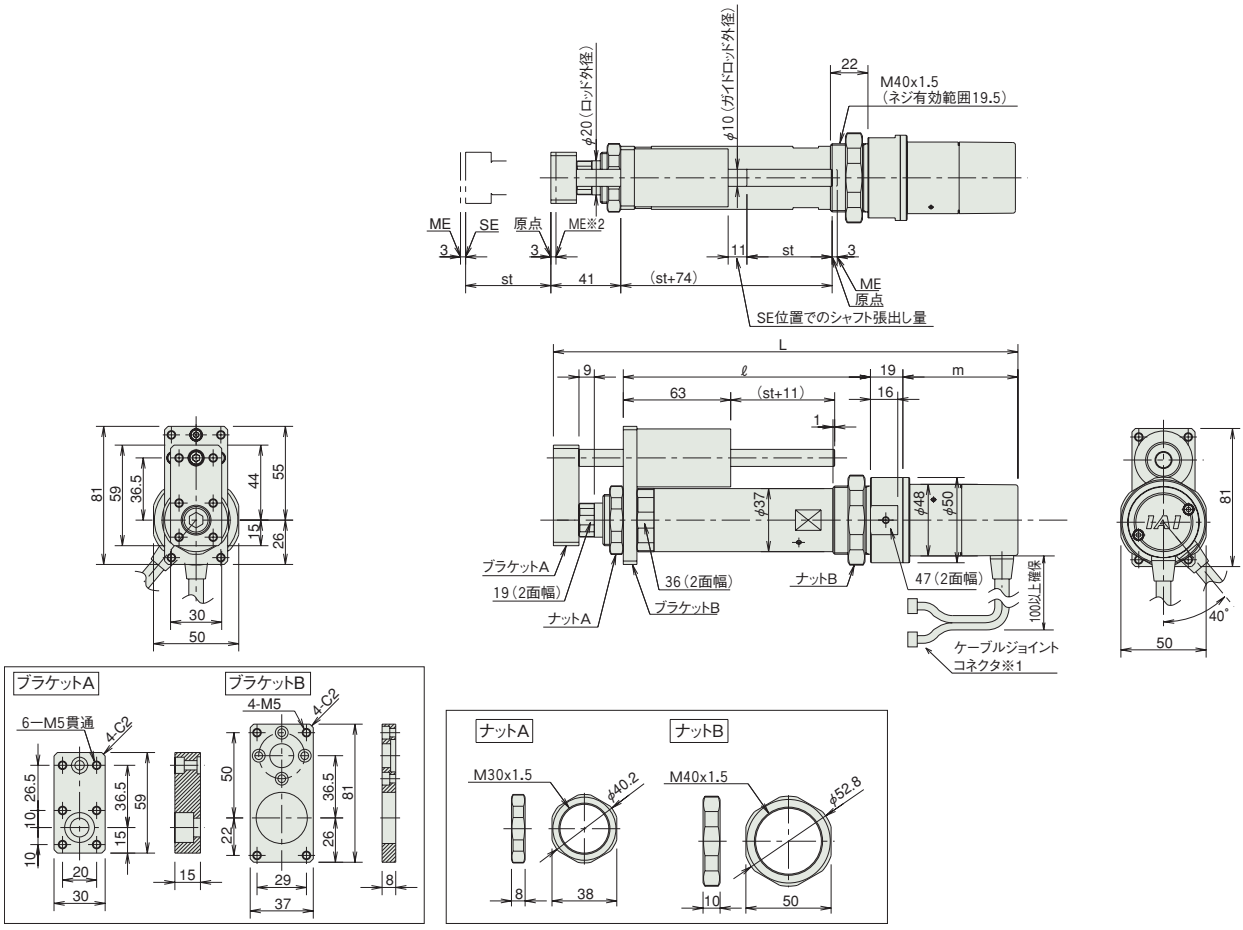
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
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
2次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

RCS2-RGS4D にはブレーキ付きの
設定がありません。

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-SRGS7BD

シングルガイド付　モータ直結型　モータストレート　本体幅75mm　200v ACサーボモータ

■型式項目　**RCS2** － **SRGS7BD** － **I** － □ － □ － □ － **T2** － □ － □

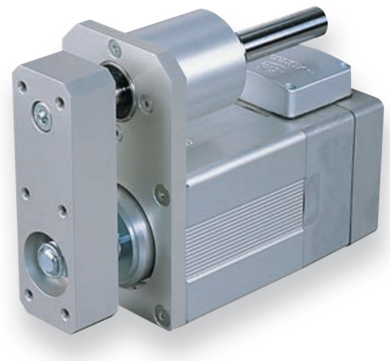
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ≀ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（1-467）をご参照ください。
(5) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量 水平(kg)	定格加速時の可搬質量 垂直(kg)	最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量 水平(kg)	最大加速時の可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-SRGS7BD-I-60-16-①-T2-②-③	60	16	0.25	5	1.5	0.35	2.5	0.5	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRGS7BD-I-60-8-①-T2-②-③		8	0.15	10	4.5	0.25	5	2	127	
RCS2-SRGS7BD-I-60-4-①-T2-②-③		4	0.05	20	9.5	0.15	10	4.5	254	
RCS2-SRGS7BD-I-100-16-①-T2-②-③	100	16	0.3	10	3	0.4	5	1	103	
RCS2-SRGS7BD-I-100-8-①-T2-②-③		8	0.2	22	8.5	0.3	10	4	207	
RCS2-SRGS7BD-I-100-4-①-T2-②-③		4	0.1	40	19	0.2	20	8.5	414	
RCS2-SRGS7BD-I-150-16-①-T2-②-③	150	16	0.3	15	6	0.4	7.5	2.5	157	
RCS2-SRGS7BD-I-150-8-①-T2-②-③		8	0.2	35	14	0.3	17.5	6.5	314	
RCS2-SRGS7BD-I-150-4-①-T2-②-③		4	0.1	55	22	0.2	27.5	10.5	628	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション　※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 モータ W 数 60W	100W	150W
50	－	－	－
100	－	－	－
150	－	－	－
200	－	－	－
250	－	－	－
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)	－
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1-271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
コネクタケーブル取出方向変更	**A1 ～ A3**	→ 2-615	－
ブレーキ	**B**	→ 2-615	－
フート金具	**FT**	→ 2-622	－
ガイド取付方向変更	**GS2 ～ GS4**	→ 2-625	－
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	－
ロッド先端延長仕様	**RE**	→ 2-633	－

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ12mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1 度
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
2次元CAD

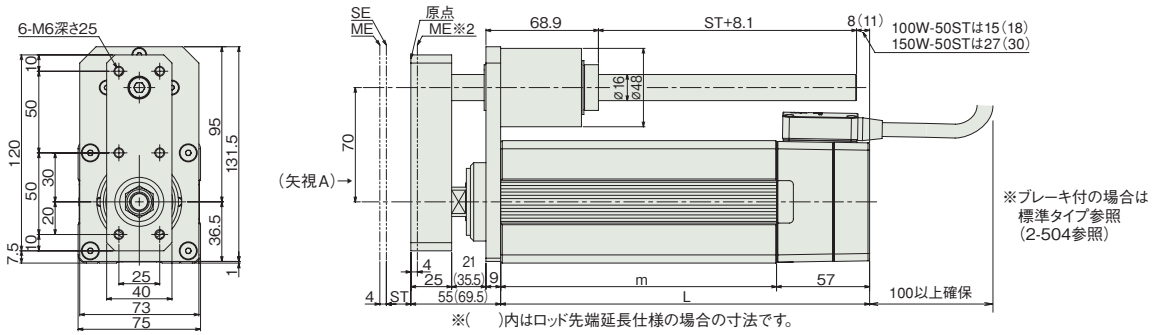
※SRGS7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

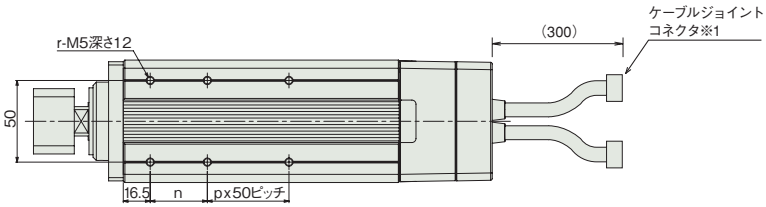
ご注意
前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

※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 1-271 ページをご参照ください。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド





ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量(kg)	60W	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	100W	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	150W	4	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		20000	–	→6-205

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2-RGD4C

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

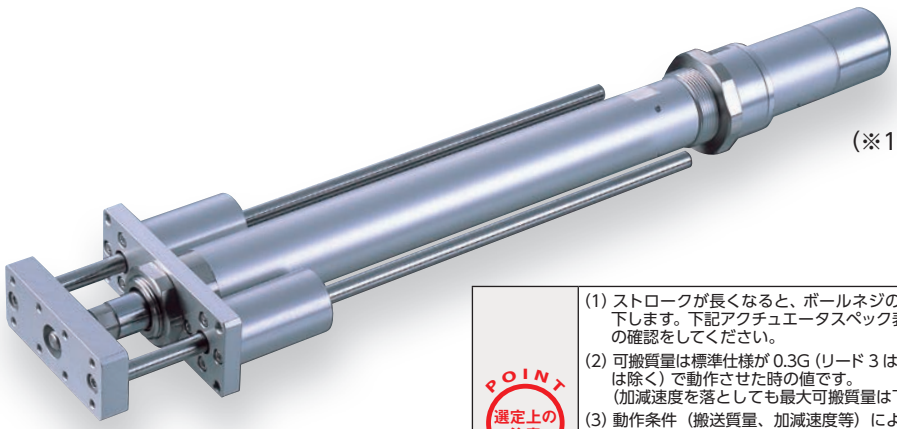
■型式項目 **RCS2 − RGD4C − □ − □ − □ − □ − T2 − □ − □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 〜 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



高加減速対応
(※1)

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は除く

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様が 0.3G (リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G (リード 3 は除く) で動作させた時の値です。
(加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります)
(3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-469) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50〜300 (50mm 毎)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 〜 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	–
	X11 (11m) 〜 **X15** (15m)	–
	X16 (16m) 〜 **X20** (20m)	–
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
CE対応仕様	**CE**	→ 2-616	–
フート金具	**FT**	→ 2-622	–
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	–
高加減速対応 (※1)	**HA**	→ 2-625	–
原点確認センサ (※2)	**HS**	→ 2-625	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
トラニオン金具 (後)	**TRR**	→ 2-636	–

(※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

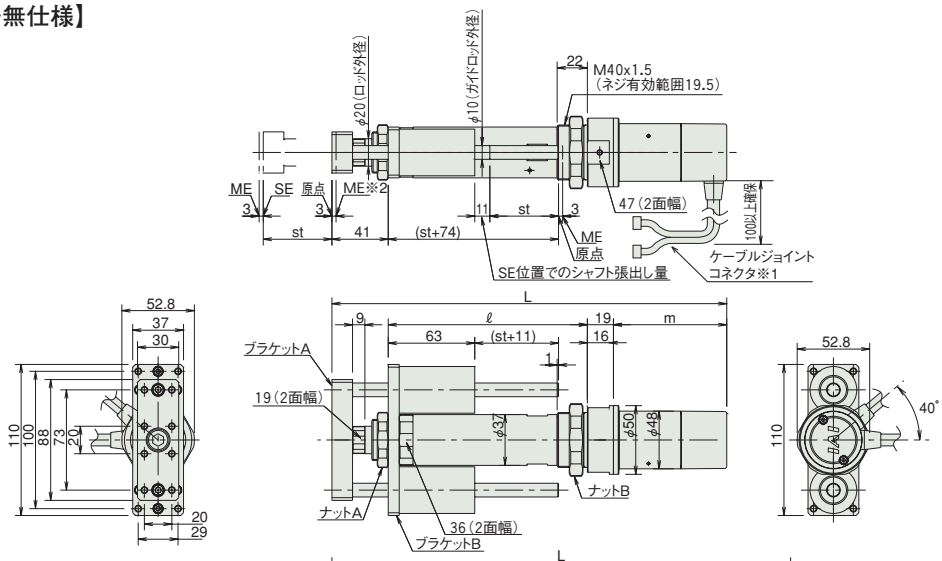
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

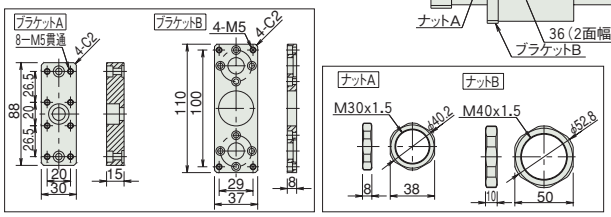
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4C (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量 (kg)		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCS2-RGD4C (ブレーキ付き)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量 (kg)		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	–	→6-205

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボタイプ
RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCP2
RCD
RCA2
RCA
RCS2

RCS2-RGD5C

ダブルガイド付 / モータユニット型 / モータストレート / 本体幅 55mm / 200V ACサーボモータ

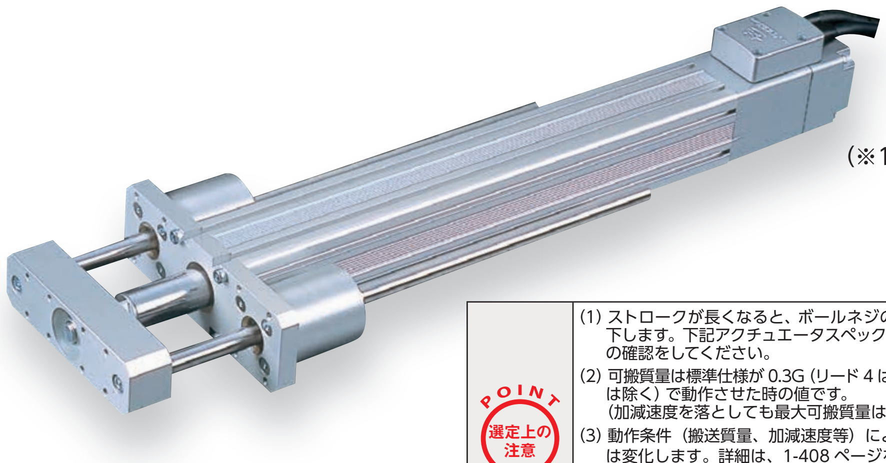
■型式項目

RCS2	—	RGD5C	—	WA	—	□	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
				WA: バッテリレスアブソ		60: サーボモータ 60W 100: サーボモータ 100W		16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm		50: 50mm ～ 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)		T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



高加減速対応 (※1)

(※1) 60W 全機種と100W リード 4 は除く

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様が 0.3G（リード 4 は 0.2G）、高加減速仕様は 1G（リード 4 は除く）で動作させた時の値です。
（加減速度を落としても最大可搬質量は下表の数値が上限となります）
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（1-469）をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGD5C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	12.0	1.3	63.8	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGD5C-WA-60-8-①-T2-②-③		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGD5C-WA-100-16-①-T2-②-③	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGD5C-WA-100-8-①-T2-②-③		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-WA-100-4-①-T2-②-③		4	60.0	17.3	424.3	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	50～250 (50mm 毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

（単位は mm/s）

エンコーダ種類／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 モータ W 数 60W	標準価格 モータ W 数 100W
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
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)	—
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1-271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
コネクタケーブル取出方向変更	**A2**	→ 2-615	—
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
CE対応仕様	**CE**	→ 2-616	—
フート金具	**FT**	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
高加減速対応（※1）	**HA**	→ 2-625	—

（※1）60W 全機種と 100W リード 4 は高加減速対応で使用出来ません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.08 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

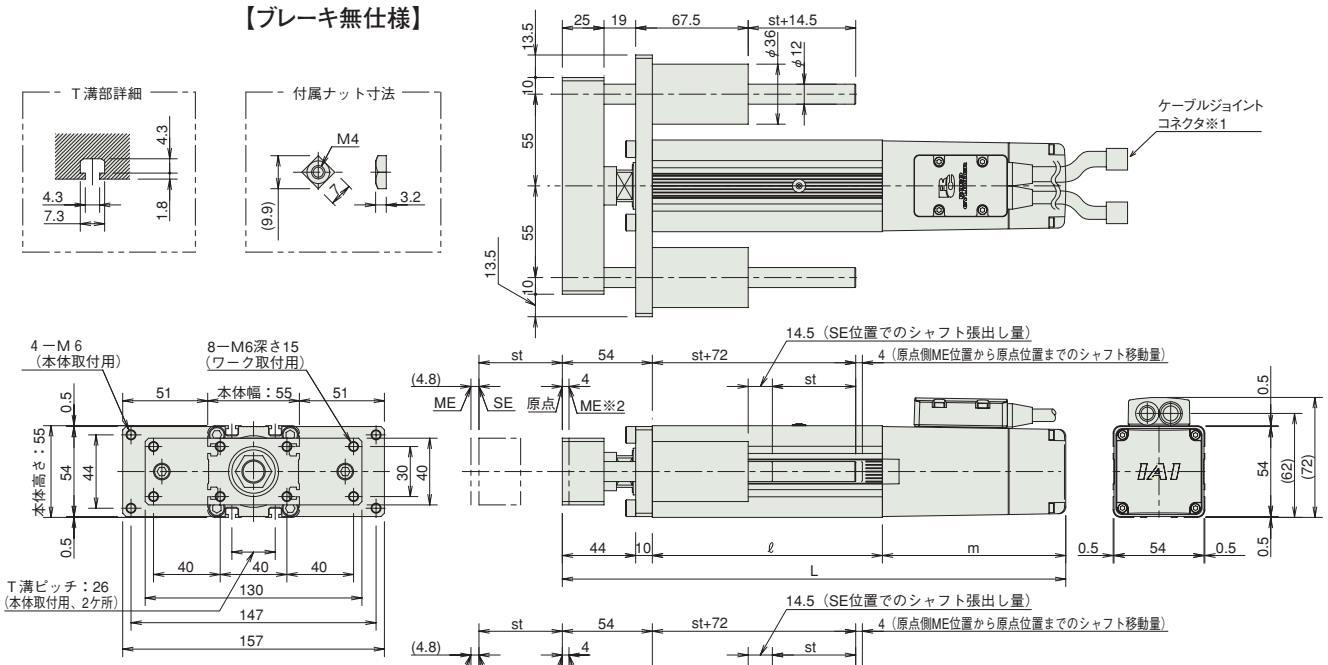
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

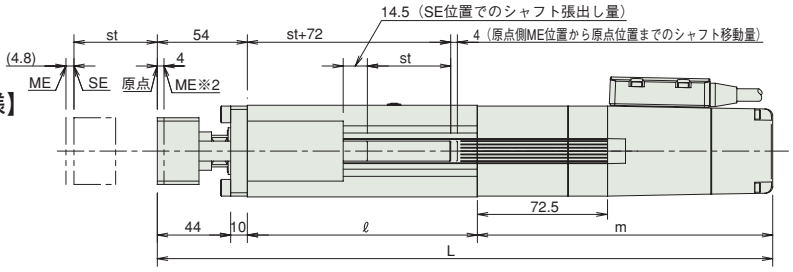
※RGD5C タイプは構造上原点逆点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

※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 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD5C（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	524
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
質量（kg）		2.7	3.0	3.4	3.8	4.2	5.5

RCS2-RGD5C（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
質量（kg）		3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-RGD4D

ダブルガイド付 | モータ直結型 | モータストレート | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

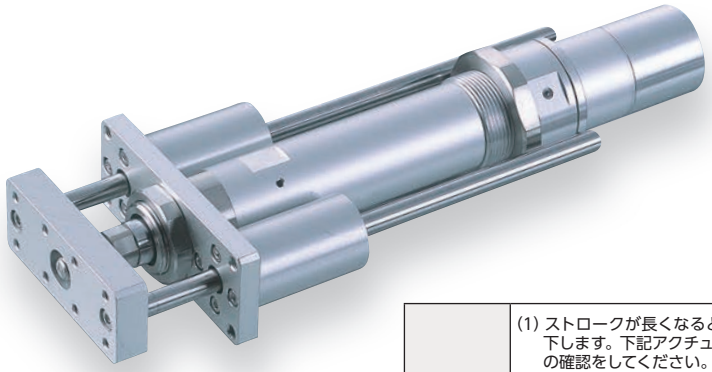
■型式項目 **RCS2 − RGD4D − □ − □ − □ − □ − T2 − □ − □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		インクリメンタル アブソリュート	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料（1-469）をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGD4D-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm 毎)
RCS2-RGD4D-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4D-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4D-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4D-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	X06 (6m) ～ X10 (10m)	–
	X11 (11m) ～ X15 (15m)	–
	X16 (16m) ～ X20 (20m)	–
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	→ 2-616	–
フート金具	FT	→ 2-622	–
指定グリス塗布仕様	G1／G3／G4	→ 2-625	–
原点確認センサ	HS	→ 2-625	–
原点逆仕様	NM	→ 2-631	–
トラニオン金具（後）	TRR	→ 2-636	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

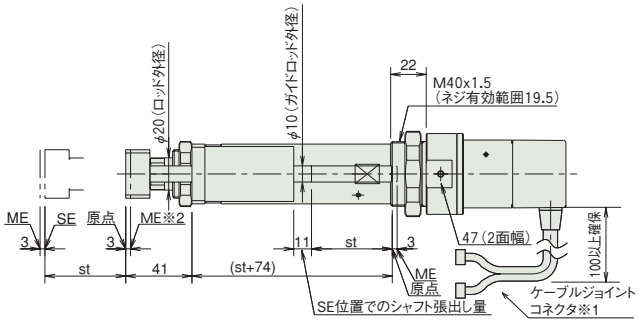
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

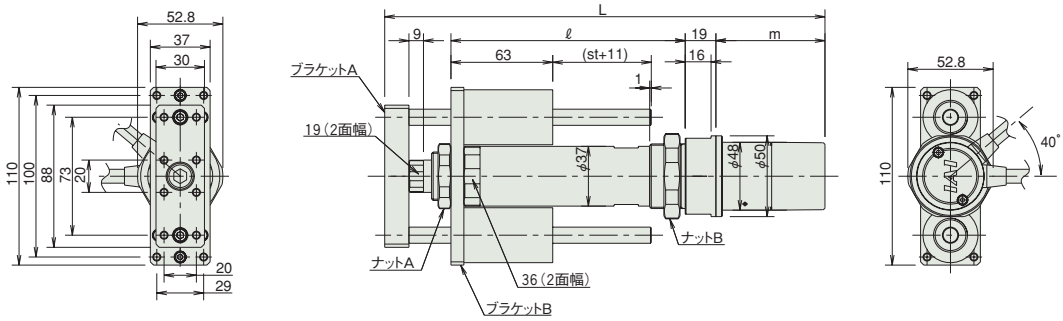
寸法図

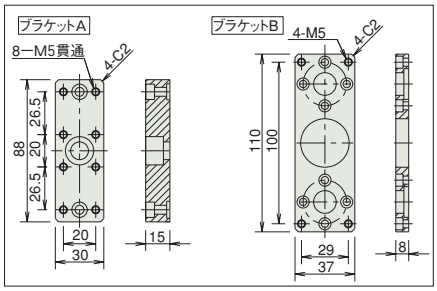
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD

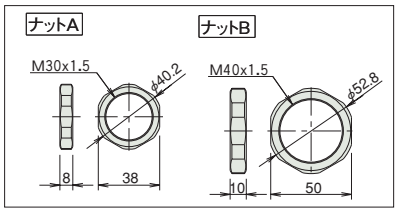
※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド　SE：ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】









■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4D（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
質量 (kg)		1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

RCS2-RGD4D にはブレーキ付きの
設定がありません。

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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205

RCS2-SRGD7BD

ダブルガイド付　モータ直結型　モータストレート　本体幅 75mm　200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS2** — **SRGD7BD** — **I** — □ — □ — □ — **T2** — □ — □

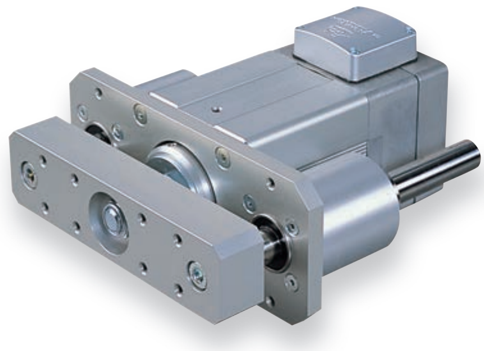
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル	60:サーボモータ 60W 100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ∫ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) 定格加速度で動作させた場合は、定格加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(2) 最大加速度で動作させた場合は、最大加速時の可搬質量が最大可搬質量となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-470) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	定格加速度 (G)	定格加速時の可搬質量		最大加速度 (G)	最大加速時の可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SRGD7BD-I-60-16-①-T2-②-③	60	16	0.25	5	1	0.35	2.5	(不可)	63	50~300 (50mm毎)
RCS2-SRGD7BD-I-60-8-①-T2-②-③		8	0.15	10	4	0.25	5	1.5	127	
RCS2-SRGD7BD-I-60-4-①-T2-②-③		4	0.05	20	9	0.15	10	4	254	
RCS2-SRGD7BD-I-100-16-①-T2-②-③	100	16	0.3	10	2.5	0.4	5	0.5	103	
RCS2-SRGD7BD-I-100-8-①-T2-②-③		8	0.2	22	8	0.3	10	3.5	207	
RCS2-SRGD7BD-I-100-4-①-T2-②-③		4	0.1	40	18.5	0.2	20	8	414	
RCS2-SRGD7BD-I-150-16-①-T2-②-③	150	16	0.3	15	5.5	0.4	7.5	2	157	
RCS2-SRGD7BD-I-150-8-①-T2-②-③		8	0.2	35	13.5	0.3	17.5	6	314	
RCS2-SRGD7BD-I-150-4-①-T2-②-③		4	0.1	55	21.5	0.2	27.5	10	628	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク (mm)	標準価格 モータ W 数		
	60W	100W	150W
50	—	—	—
100	—	—	—
150	—	—	—
200	—	—	—
250	—	—	—
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)	—
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1-271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
コネクタケーブル取出方向変更	**A1 ～ A3**	→ 2-615	—
ブレーキ	**B**	→ 2-615	—
フート金具	**FT**	→ 2-622	—
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	—
ロッド先端延長仕様	**RE**	→ 2-633	—

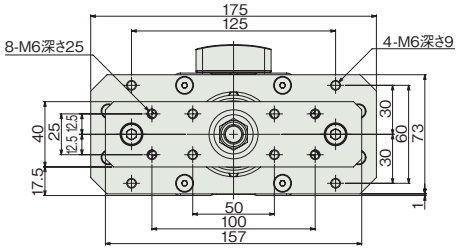
アクチュエータ仕様

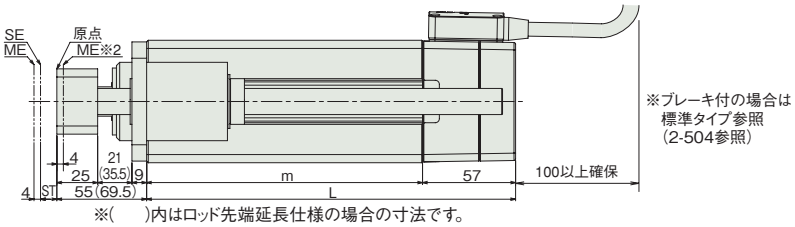
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.08 度
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

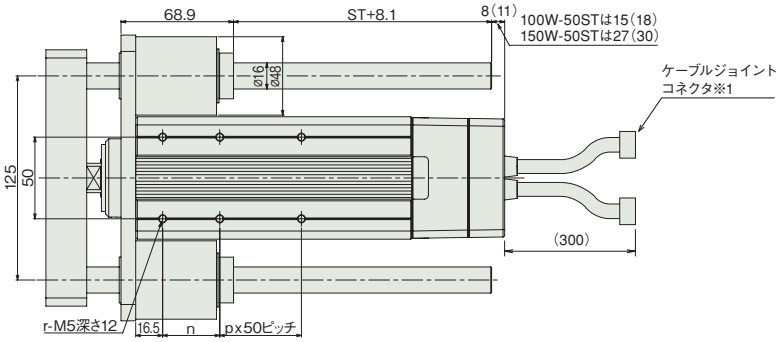
寸法図

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
2次元CAD

※SRGD7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。







ご注意

前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面にスリットが設けられています。
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

※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 1-271 ページをご参照ください。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
m	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
n		25	35	35	35	35	35
p		0	0	1	2	3	4
r		4	4	6	8	10	12
質量(kg)	60W	4.3	5	5.7	6.4	7.2	7.9
	100W	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8
	150W	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	→6-127
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		20000	–	→6-205

※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2-RGD4R

ダブルガイド付 | モータユニット型 | モータ折返し | 本体径 φ37 mm | 200v ACサーボモータ

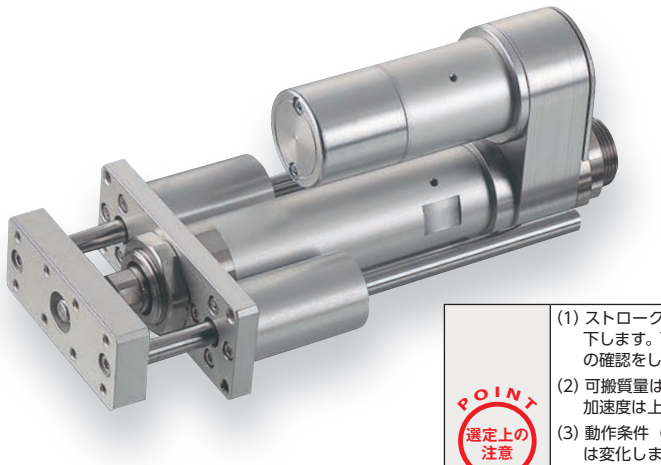
■型式項目 RCS2 ー RGD4R ー □ ー □ ー □ ー □ ー T2 ー □ ー □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	20：サーボモータ 20W 30：サーボモータ 30W	12:12mm 6：6mm 3：3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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1-265ページをご参照ください。

CE RoHS
※CEはオプションになります。

水平 垂直 横立て 天吊り
※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-408 ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
付属のガイド単体で使用可能な質量は技術資料 (1-469) をご参照ください。
(5) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RGD4R-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCS2-RGD4R-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4R-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4R-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4R-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4R-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ～ 300 (50mm 毎)
12	600
6	300
3	150

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	標準価格 ①エンコーダ種類 インクリメンタル モータ W 数 20W	インクリメンタル 30W	アブソリュート モータ W 数 20W	アブソリュート 30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

③ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	**P** (1m)	–
	S (3m)	–
	M (5m)	–
長さ指定	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	–
	X11 (11m) ～ **X15** (15m)	–
	X16 (16m) ～ **X20** (20m)	–
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1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	→ 2-615	–
CE対応仕様	**CE**	→ 2-616	–
フート金具	**FT**	→ 2-622	–
フランジ金具（後）	**FLR**	→ 2-621	–
指定グリス塗布仕様	**G1／G3／G4**	→ 2-625	–
原点確認センサ	**HS**	→ 2-625	–
原点逆仕様	**NM**	→ 2-631	–
クレビス金具	**QR**	→ 2-632	–
背面取付用プレート	**RP**	→ 2-633	–

※原点確認センサ（HS）は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ仕様

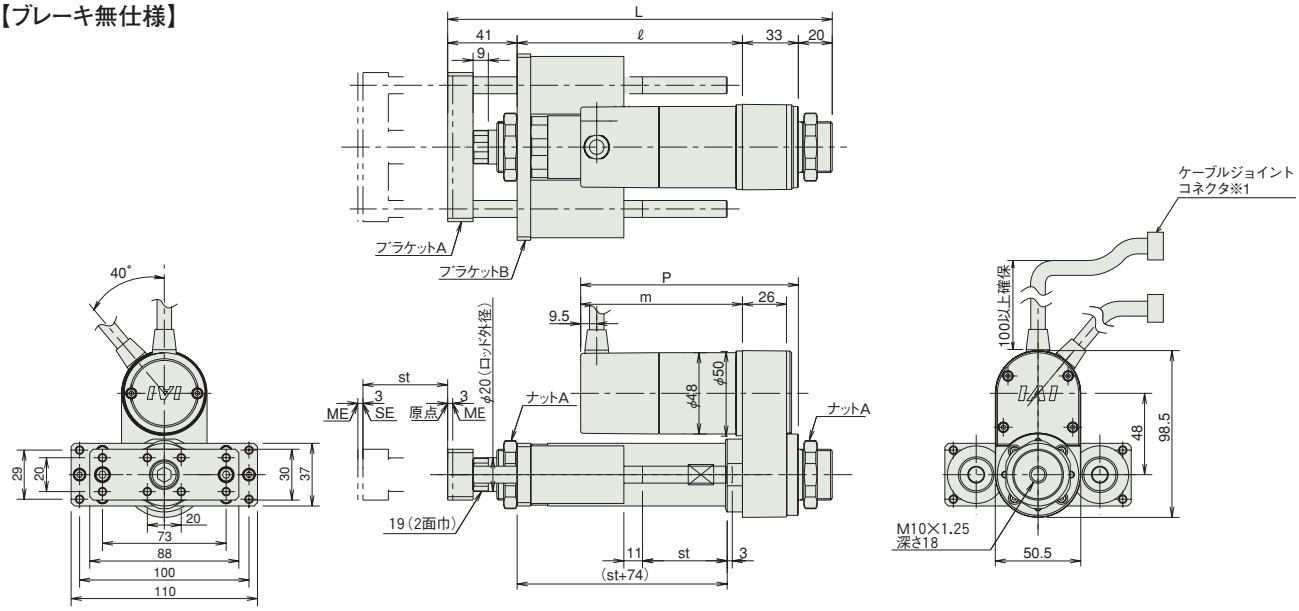
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

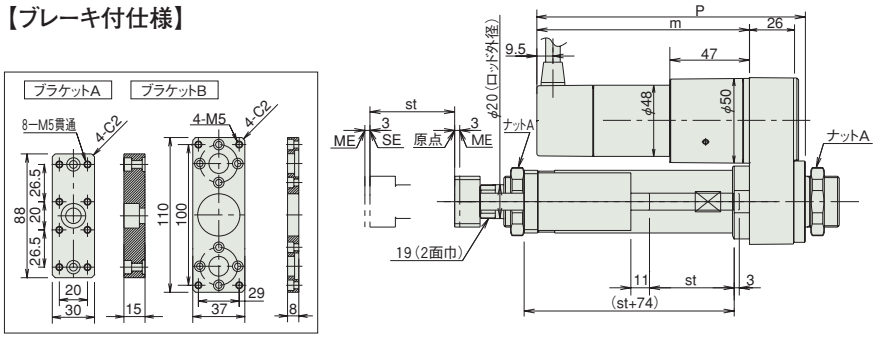
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
※2　原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
　　ME：メカニカルエンド　　SE：ストロークエンド
※3　2 面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】



【ブレーキ付仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4R（ブレーキなし）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
質量 (kg)		1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0

RCS2-RGD4R（ブレーキ付き）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	227	277	327	377	427	477
	30W	227	277	327	377	427	477
ℓ		133	183	233	283	333	383
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
質量 (kg)		2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 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。	512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-101
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	–	→6-151
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	→6-205