ロッドタイプ

性能(ス	ペック)確認		2-317
	パルスモ-	ータ	
	RCP6(S)-RA4C	2-323	
	RCP6(S)-RA6C	2-325	
	RCP6(S)-RA7C	2-327	
	RCP6(S)-RA8C	2-329	AL.
	RCP6(S)-RA4R	2-331	
	RCP6(S)-RA6R	2-333	
	RCP6(S)-RA7R	2-335	
	RCP6(S)-RA8R	2-337	R
	RCP6(S)-RRA4C	2-339	4
	RCP6(S)-RRA6C	2-341	
	RCP6(S)-RRA7C	2-343	
RCP6	RCP6(S)-RRA8C	2-345	Par
RCP6S	RCP6(S)-RRA4R	2-347	5
	RCP6(S)-RRA6R	2-349	
	RCP6(S)-RRA7R	500	
	RCP6(S)-RRA8R	Prof	
	RCP6(S)-WRA10C	2-355	
	RCP6(S)-WRA12C	2-357	
	RCP6(S)-WRA14C	2-359	
	RCP6(S)-WRA16C		000
	RCP6(S)-WRA10R		
	RCP6(S)-WRA12R		100
	RCP6(S)-WRA14R	2-367	20
	RCP6(S)-WRA16R		
	RCP5-RA4C	2-371	
	RCP5-RA6C	2-373	**
	RCP5-RA7C	2-375	
	RCP5-RA8C	2-377	
RCP5	RCP5-RA10C	2-379	
	RCP5-RA4R	2-381	
	RCP5-RA6R	2-383	
	RCP5-RA7R	2-385	4
	RCP5-RA8R	2-387	
	RCP5-RA10R	2-389	

	パルスモ	ータ	
	RCP4-RA3C	2-391	
	RCP4-RA5C	2-393	
RCP4	RCP4-RA6C	2-395	2
KCP4	RCP4-RA3R	2-397	
	RCP4-RA5R	2-399	
	RCP4-RA6R	2-401	
	RCP3-RA2AC	2-403	
RCP3	RCP3-RA2BC	2-405	
KCP3	RCP3-RA2AR	2-407	
	RCP3-RA2BR	2-409	A CONTRACTOR OF THE PARTY OF TH
	RCP2-RA2C	2-411	
	RCP2-RA3C	2-413	
	RCP2-RA8C	2-415	44
RCP2	RCP2-RA8R	2-417	
RCP2	RCP2-RA10C	2-419	
	RCP2-SRA4R	2-421	
	RCP2-SRGS4R	2-423	
	RCP2-SRGD4R	2-425	
	DCサーボ		
	びいます。 	タイプ)
RCD	RCD-RA1DA	2-427	And the second

RCP6/ RCP6S

	サーボモー	9 24	V
	RCA2-RN3NA	2-429	
	RCA2-RN4NA	2-431	
	RCA2-RP3NA	2-433	ata
	RCA2-RP4NA	2-435	
RCA2	RCA2-GS3NA	2-437	
RCA2	RCA2-GS4NA	2-439	
	RCA2-GD3NA	2-441	
	RCA2-GD4NA	2-443	
	RCA2-SD3NA	2-445	100
	RCA2-SD4NA	2-447	
	RCA-RA3C	2-449	
	RCA-RA4C	2-451	
	RCA-RA3D	2-453	19
	RCA-RA4D	10	
	RCA-RA3R	2-457	
	RCA-RA4R	2-459	ara)
	RCA-SRA4R	2-461	
	RCA-RGS3C	2-463	
	RCA-RGS4C	2-465	THE STATE OF THE S
RCA	RCA-RGS3D	2-467	
	RCA-RGS4D	2-469	1
	RCA-SRGS4R	2-471	
	RCA-RGD3C	2-473	
	RCA-RGD4C	2-475	
	RCA-RGD3D	2-477	i i
	RCA-RGD4D	2-479	
	RCA-RGD3R	2-481	
	RCA-RGD4R	2-483	
	RCA-SRGD4R	2-485	

	サーボモータ	200	V
	RCS2-RN5N	2-487	
	RCS2-RP5N	2-489	
	RCS2-GS5N	2-491	
	RCS2-GD5N	2-493	a a
	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	RCS2-RA5R	2-507	
	RCS2-RA13R	2-509	
	RCS2-RGS4C	2-511	
	RCS2-RGS5C	2-513	No.
	RCS2-RGS4D	2-515	A
	RCS2-SRGS7BD	2-517	
	RCS2-RGD4C	2-519	
	RCS2-RGD5C	2-521	B
	RCS2-RGD4D	2-523	The state of the s
	RCS2-SRGD7BD	2-525	453
	RCS2-RGD4R	2-527	W. S.
オプ	ション		2-615

性能(スペック)確認

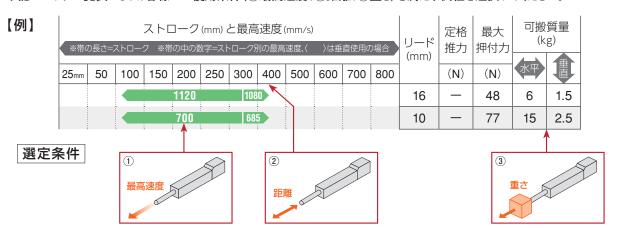
ロッドタイプ



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。

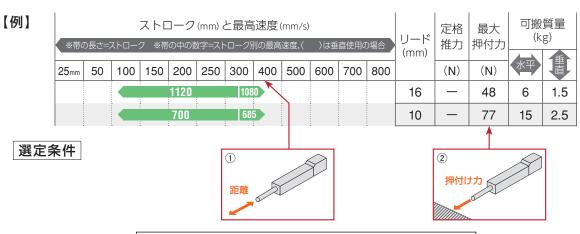
【位置決め動作選定条件】

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。



【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。



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	ストローク(mm) と最高速度(mm/s)		.	可搬質量					
シリーズ	外観	##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 (mm 50 100 150 200 250 300 400 500 600 700 800 (mm 50 100 150 200 250 300 400 500 600 700 800 (mm 50 100 100 100 100 100 100 100 100 100			(kg)	エンコーダ 種 類	コントローラ		標準価格 かRが入ります。	掲載ページ
		840 700	6 — 0 — 5 —	48 77 155 310	6 1.5 15 2.5 28 5 40 10			RCP6(S)- RA4C	_	2-323
		840 610 11 350 175	0 –	48 77 155 310	5 1 12 2.5 25 5 40 10			RCP6(S)- RA4R	_	2-331
			2 –	56 93 185 370	6 1.5 25 4 40 10 60 20		⊕ 24V €100V €230V	RCP6(S)- RA6□	_	2-325 2-333
	A	420 (350) 210 (175)	6 <u>–</u> 3 – 1 –	182 273 547 1094	20 3 50 8 60 18 80 28			RCP6(S)- RA7C	_	2-327
		420 (350) 175	6 — 3 — 1 —	182 273 547 1094	20 3 50 8 60 18 80 28			RCP6(S)- RA7R	_	2-335
		150 400 2	0 — 5 — 0 —	500 1000 2000 500	30 5 60 40 100 70 30 5		⊕ 24V	RCP6(S)- RA8C	_	2-329
		100	6 — 0 —	1000 2000 48 77 155	60 40 100 70 7 1.5 18 3 28 6			RA8R RCP6(S)- RRA4C		2-337
		175 170 2 840 1 610 1	5 — 6 —	310 48 77 155	40 10 5 1 13 2.5 28 5			RCP6(S)- RRA4R	_	2-347
		450	0 — 2 — 3 —	310 56 93 185	40 10 6 1.5 25 4 40 10		⊕ 24V €100V €230V	RCP6(S)- RRA6□	_	2-341 2-349
RCP6(S)	1	225 220 2 860 (640) 2 700 (560) 1 420 210	4 — 6 — 3 —	370 182 273 547 1094	60 20 20 3 50 8 60 18 80 28	WA	C2007	RCP6(S)- RRA7C	_	2-343
		860 (640)	4 — 6 — 3 —	182 273 547 1094	20 3 50 8 60 18 80 28			RCP6(S)- RRA7R	_	2-351
		280 405 585 585 600 (450) 525 360 280 220	0 –	500 1000 2000 500	30 5 60 40 100 70 30 5		⊕ 24V	RCP6(S)- RRA8C	_	2-345
		100 90 70 55 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	0 — 5 — 6 — 0 —	1000 2000 48 77	4 — 14.5 —			RRA8R RCP6(S)-		2-353
		175 145 120 2 700 1 525 490 1	6 — 0 —	155 310 48 77	28 5 40 10 4 — 11.5 —			RCP6(S)-	_	2-363
		175 (150) 145 120 2 800 2	5 — 0 — 2 —	155 310 56 93 185	28 5 40 10 7.5 — 30 — 55 7.5		⊕ 24V	RCP6(S)- WRA12C		2-357
		225 (200) 230 185 2 800 2 560 1 400 (280) 375 6	3 -	370 56 93 185	70 17.5 7.5 — 30 — 55 7.5		€100V €230V	RCP6(S)- WRA12R	_	2-365
		225 (200) 220, [185] 2 630 2 560 2 420 (210) 200 3	3 — 4 — 6 — 3 —	370 182 273 547	70 17.5 25 — 50 — 65 15			RCP6(S)- WRA14C	_	2-359
		630 2 560 1 350 (210)	4 — 4 — 6 — 3 —	1094 182 273 547 1094	85 25 25 — 50 — 65 15 85 25			RCP6(S)- WRA14R	_	2-367
		280 405 450 450 400 295 225 180 2 240 (200) 230 195 145 110 90 1 130 (100) 100 95 70 55 45	0 — 0 — 5 —	500 1000 2000	30 — 60 36.5 100 70		⊕ 24V	RCP6(S)- WRA16C	_	2-361
		240 (180) (180) 195 145 110 90 1	0 — 0 — 5 —	500 1000 2000	30 — 60 34.5 100 63		J 244	RCP6(S)- WRA16R	_	2-369

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) ************************************	リード (mm)	定格 推力	最大 押付力	可搬質量 (kg)	エンコーダ			標準価格	掲載
		25 _{mm} 50 100 150 200 250 300 400 500 600 700 800	(111111)	(N)	(N)	本	種類	入力電源	*□にはC	かRが入ります。	ページ
		1120 1080	16	_	48	6 1.5	_				
		700 685	10	_	77	15 2.5			RCP5- RA4C	_	2-371
		350 340 175 170	5 2.5	_	155 310	28 5 40 10			IIA40		
		840	16	_	48	5 1					
		610	10	-	77	12 2.5			RCP5-	_	2-381
		350 340	5 2.5	_	155	25 5			RA4R		2 001
		175 170	2.5	_	310 56	40 10 6 1.5		⊕ 24V			
		700	12	_	93	25 4		2100V	RCP5-		2-373
		450	6	_	185	40 10		- ≀	RA6	_	2-383
		225 220 800 (600)	3 24	_	370 182	60 20 20 3		≥ 230V			
		700 (560)	16	_	273	50 8			RCP5-		
		420	8	_	547	60 18			RA7C	_	2-375
RCP5	A	210	4	_	1094	80 28	WA				
	4	800 (600) 560	24 16	_	182 273	20 3 50 8			DODE		
		420 (350)	8	_	547	60 18			RCP5- RA7R	_	2-385
		175	4	_	1094	80 28					
		280 405 505 585 600 450) 520 360 280 220	20	_	500	30 5			RCP5-		
		280 300 (250) 280 180 140 110 150 130 90 70 55	10 5	_	1000	60 40 100 70			RA8C	_	2-377
		280 400 360 280 220	20	_	500	30 5					
		200 180 140 110	10	_	1000	60 40			RCP5- RA8R	_	2-387
		100 90 70 55	5	_	2000	100 70		⊕ 24V			
		$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	10 5	_	1500 3000	80 80 150 100			RCP5-	_	2-379
		63 50 40 30	2.5	_	6000	300 150	-		RA10C		2 073
		(117 160 (140) 200 (140) 160 (140) 120	10	_	1500	80 80			RCP5-		
		83 100 90 70 55 45 50 40 30	5 2.5	_	3000	150 100 300 150	_		RA10R	_	2-389
		1120	16	_	36	6 1.5					
		700	10	-	57	12 2.5			RCP4-	_	2-391
		350	5	_	114	24 5			RA3C		2-331
		175	2.5	_	229 36	36 10 5 1					
		700	10	_	57	12 2.5			RCP4-		0.007
		350	5	_	114	24 5			RA3R	_	2-397
		175	2.5	_	229	36 10					
		700	20 12	_	56 93	6 1.5 25 4			RCP4-		
		450	6	_	185	40 10			RA5	_	
		225	3	_	370	60 20					2-393
	N	800 700	20 12	_	56 93	6 1.5 25 4		⊕ 24V	RCP4-		2-399
RCP4		450	6	_	185	40 10		≥100V	RA5□ (高推力)	_	
	A	80	3	_	750	- 35		€230V	(同雅刀)		
		800 (600)	24	_	182	20 3					
		700 (560) 420	16 8	_	273 547	50 8 60 18			RCP4- RA6C	_	
		210	4	_	1094	80 28					0.005
		800 (600)	24	_	182	20 3			DOD:		2-395
		700 (560)	16	_	273	50 8			RCP4- RA6C	_	
		420	8	_	547 1106	60 18 - 55			(高推力)		
		800 (600)	24	_	182	20 3					
		560	16	_	273	50 8			RCP4-	_	2-401
		420 ⟨350⟩	8	_	547	60 18			RA6R		_ 101
	1	175 ※〈 〉内は垂直使用の場合	4		1094	80 28					

シリーズ	タイプ 外 観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s) **#の泉さ=ストローク **#の中の数字=ストローク別の最高速度 ** 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 (k	質量 g)	エンコーダ 種 類	コントローラ 入力電源	型式・標 ※□にはCかf	— .—	掲 載 ページ
		180 200 100 50	4 2 1	_ _ _	23.1~35.7 46.2~70.6 92.4~142.9	1 2 4	0.325 0.625 1.25			RCP3-RA2A (高推力/ボールネジ)	_	
		180 200 100 50	4 2 1	_ _ _	12.6~20.9 25.2~42.0 50.4~82.8	0.5	0.2 0.375 0.75			RCP3-RA2A (標準/ボールネジ)	_	2-403 2-407
		180 200 100 50	4 2 1	_ _ _	6.6~16.1 13.2~28.3 26.4~39.5		0.125 0.25 0.5		⊕ 24V €100V	RCP3-RA2A (標準/すべりネジ)	_	
RCP3		180 280 300 180 200	6 4 2	_ _ _	15.4~24.1 23.1~35.7 46.2~70.6	2	0.325 0.625 1.25		≥230V	RCP3-RA2B (高推力/ボールネジ)	_	
		50 180 280 300 180 200	1 6 4 2	_ _ _	92.4~142.9 6.3~14.3 12.6~20.9 25.2~42.0	8 0.5 1 2	2.5 0.2 0.375 0.75			RCP3-RA2B (標準/ボールネジ)	_	2-405 2-409
		50 180 280 300 180 200	1 6 4	_ _ _	50.4~82.8 4.4~11.9 6.6~16.1 13.2~28.3	_	1.5 0.125 0.25 0.5			RCP3-RA2B (標準/すべりネジ)	_	_

ロッド5	ノイプ																	
シリーズ	外観	※帯の長さ	ス=ストローク	トローク(i ※帯の中の数				使用の場合	リード (mm)	定格推力	最大 押付力	(k	-	エンコーダ 種 類	コントローラ 入力電源	1	・標準価格 CかRが入ります。	掲載 ページ
		25mm	50	100	150	200	250	300		(N)	(N)	水平	1					
			25						1	_	100	7	2.5			RCP2- RA2C	_	2-411
					87				5	_	73.5	15	6			RCP2-	_	2-413
					14				2.5		156.8	30	10			RA3C		2-710
				250					5	_	112	25	9		0.041/	RCP2- SRA4R	_	2-421
				125 250		==			2.5	_	224 112	35	15		⊕ 24V			
RCP2				125		=			2.5	_	224	35	15		≥100V	RCP2- SRGS4R	_	2-423
KCP2	-			250					5	_	112	24	8		€230V	RCP2-		
				125					2.5	_	224	35	15			SRGD4R	_	2-425
					31	00			10	_	1000	60	40			RCP2-		2-415
				-	15	0			5	_	2000	100	70			RA8	_	2-417
					250 4	(167)			10	_	1500	80	80			DODO		
					12	25			5	_	3000	150	100			RCP2- RA10C	_	2-419
					6	3			2.5	_	6000	300	150			IIAIUU		
		* ()	内は垂直	使用の場	슴						=	インク!	ノメンタ	JU 🖳	∟ _€	3=nc (直流):	○ =AC (交流)	

RCD 25mm 30 50 75 100 150 200 250 300 (N)	ロッド5	アイプ																			
RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2	シリーズ	外観		,	ローク ※	帯の中の数9	字=ストロー	ク別の最高	速度、〈	〉は垂直使				押付力	(k	g)			型式	・標準価格	掲 載ページ
RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2			25mr	30	50	75	100	150	200	250	300		(N)	(N)	X.T	直					
RCA2 100 2 85.5 - 1.5 0.5 0.5 0.5	RCD	- San		300								2	4.2	2.6~5.98	0.7	0.3	1	⊕ 24V		_	2-427
RCA2 RCA2 RNANA												4		_					RCA2-		
RCA2 100															_	0.5				_	
RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2												-				1			,		2-429
RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RNANA - 2 0.5 - 1 0.5 - 3 0.75 - 3 0.75 - 6 1.5 - 6 1.5 - 6 1.5 - 7 0.5 0.25 - 7 0.5 0.25 - 7 0.75 0.25 -				- 1										_							2 120
RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2				5 —										_						_	
RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RRANA - 0.55 0.25 100 220 300 200 4 29.8 - 0.5 0.25 100 2 85.5 - 1.5 0.5 1 170.9 - 3 1 1 170.9 - 3 1 1 170.9 - 3 1 1 100.5 - 1 0.5 2 50.3 - 0.5 0.25 1 100 2 50.3 - 0.5 0.25 1 1 100.5 - 1 0.5 2 50.3 - 0.5 0.25 1 1 100.5 - 1 0.5 2 50.3 - 0.5 0.25 1 1 100.5 - 1 0.5 2 101.5 - 6 1.5 2				270															(1 1 1 1 7		
RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2 RCA2															_					_	
RCA2 200				_		\leftarrow						-			_						
RCA2 100 4 29.8 - 0.5 0.25 1 0.5 0.25				_															-		2-431
Total Principle														_						_	
2 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5	DCAS				•									_				⊕ 24V			
2 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5	KCA2				200							4	42.7	_	0.75			Ĭ	RCA2-		
200		al-			100							2	85.5	_	1.5	0.5			RP3NA	_	
100 4 25.1 - 0.25 0.125 RCA2- RP3NA (デベリネジ) 1 100.5 - 1 0.5					_							1		_		1			(ボールネジ)		2-433
1 100.5 - 1 0.5 (すべりネジ) (すべりネジ) (すべりネジ) (すべりネジ) (すべりネジ) (すべりネジ) (すべりネジ) (すべりネジ) (おれる) (お				- 1									_	_							2-400
RCA2- RP4NA (ポールネジ) 100 220 300 6 19.9 - 0.25 0.125 RCA2- RP4NA (ポールネジ) 200 4 29.8 - 0.5 0.25 RCA2- RP4NA - 2- RP4NA - 2- RP4NA 2- RP4NA - 2- RP4NA - 2- RP4NA - 2- RP4NA - 2- RP4NA -					-										0.5					_	
4 50.7 - 3 0.75 RP4NA (ポールネジ) 220 300 4 29.8 - 0.5 0.25 RP4NA - 2-101.5 RCA2- RP4NA - 2-101.5 RP4NA - 2-101.5 RP4NA - 2-101.5 RP4NA - 2-101.5 RP4NA - 2-101.5 RP4NA -				4 070								<u> </u>		_	1				(1 1 1 1 7		
100 2 101.5 - 6 1.5 (ポールネジ) 220 300 6 19.9 - 0.25 0.125 RCA2-RP4NA -														_							
220 300 6 19.9 - 0.25 0.125 RCA2- 200 4 29.8 - 0.5 0.25 RP4NA -				_			ļ				1	-								_	
200 4 29.8 — 0.5 0.25 RP4NA —				_															,		2-435
									-						-					_	
1 2 30.7															1						
※ 〈 〉内は垂直使用の場合 ■ ■ = インクリメンタル — — → = DC (直満)			». /	_		*: #田の#	LA						00.7								

性能(スペック)確認

			1							ı		11
シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s) ************************************	リード (mm)	定格推力	最大 押付力	可搬貨 (kg		エンコーダ 種 類	コントローラ 入力電源		標準価格 かRが入ります。	掲載ページ
		25 _{mm} 30 50 75 100 150 200 250 300		(N)	(N)	水平	置				,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	
		100	4	42.7 85.5			0.25			RCA2-	_	
		50	1	170.9		3	1			GS3NA (ボールネジ)	_	
		200	4	25.1	_	0.25	0.125			RCA2-		2-437
		100	2	50.3	_	_	0.25			GS3NA	_	
		270 X 300	1	100.5		_	0.5			(すべりネジ)		
		200	6	33.8 50.7		_	0.5			RCA2- GS4NA	_	
		100	2	101.5	_	_	1.5			(ボールネジ)		2-439
		220 300	6	19.9		_	0.125			RCA2-		2-433
		200	2	29.8 59.7		_	0.25			GS4NA (すべりネジ)	_	
		200	4	42.7		_	0.5			RCA2-		
		100	2	85.5	_	_	0.5			GD3NA	_	
		50	1	170.9		3	1			(ボールネジ)		2-441
		200	4	25.1		_	0.125			RCA2-		
DC		100	1	50.3 100.5			0.25			GD3NA (すべりネジ)	_	
RCA2		270 300	6	33.8	_	_	0.5		⊖ 24V	RCA2-		
		200	4	50.7			0.75			GD4NA	_	
		100 220 300	6	101.5 19.9			1.5 0.125			(ボールネジ)		2-443
		200	4	29.8			0.125			RCA2- GD4NA	_	
		100	2	59.7	_	1	0.5			(すべりネジ)		
		200 200	4	42.7			0.25			RCA2-		
		100 100 50 50	2	85.5 170.9		1.5	0.5			SD3NA (ボールネジ)	_	
		200 200	4	25.1		-	0.125			RCA2-		2-445
		100	2	50.3	_	0.5	0.25			SD3NA	_	
		50 50	1	100.5	_		0.5			(すべりネジ)		
		200 200	6	33.8 50.7		_	0.5			RCA2- SD4NA	_	
		100 100	2	101.5	_		1.5			(ボールネジ)		0.447
		200	6	19.9	_	0.25	0.125			RCA2-		2-447
		200 200	4	29.8		_	0.25			SD4NA (すべりネジ)	_	
		100 100 500	10	59.7 36.2		_	0.5 1.5			(タペリネシ)		2-449
		250	5	72.4	_	9	3			RCA- RA3	_	2-453
		125	2.5	144.8		_	6.5			nas_		2-457
		600	12	18.9		3	1			RCA-		
		300 150	6 3	37.7 75.4		12	4			(20W)	_	2-451
		600	12	28.3	_	4	1.5	A		RCA-		2-455 2-459
		300	6	56.6	_	9	3			RA4□	_	2-433
		250	3 5	113.1 41		18	6.5			(30W) RCA-		
		125	2.5	81			6.5			SRA4R	_	2-461
		500	10	36.2	_		1.2			RCA-		2.462
		250	5	72.4			2.7			RGS3	_	2-463 2-467
		125	2.5	144.8 18.9		_	6.2 0.5			DCA		
RCA	No.	300	6	37.7	_	_	1.5		⊕ 24V	RCA- RGS4□	_	
		150	3	75.4			3.5	1		(20W)		2-465
		600	12	28.3	_	4	1	A		RCA-		2-469
		300 150	6	56.6 113.1	_	9	2.5			RGS4 (30W)	_	
		250	5	41	_	9	2			RCA-		2-471
		125	2.5	81	-	_	5.5			SRG□4R		2-485
		250	10 5	36.2 72.4			2.7			RCA-	_	2-473
		125	2.5	144.8		_	6.2			RGD3□	-	2-477 2-481
		600	12	18.9	-	_	0.5			RCA-		
		300	6	37.7	_		1.5			RGD4□	_	2-475
		150	3	75.4			3.5	A		(20W)		2-479
		600 300	12 6	28.3 56.6	_	9	2.5	A		RCA- RGD4□	_	2-483
		150	3	113.1	_	18	6			(30W)		

ロッド5	7イプ	ストローク(mm) と最高	速度(mm/s)				可搬	質量					
シリーズ	外観	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別		リード (mm)	定格推力	最大 押付力 (N)		(g)	エンコーダ 種 類	コントローラ 入力電源	型式・標 ※□にはCかF		掲載ページ
		280 380 (230) 250 250		10 5	89 178	_ 	5	1.5			RCS2-R□5N	_	2-487 2-489
		125 280 \(\sqrt{380} \) \(\sqrt{330} \) \(\sqrt{250} \) \(250 \)		2.5 10 5	356 89 178	_ 	5 10	6 1.5 3	A		RCS2-G□5N		2-491
		125 280 × 380 (230) × (330)		2.5	356 89	_ _	20	6					2-493
		250 (230) 250 125 600		5 2.5 12	178 356 18.9	_ 	10 20 3	3 6 1			RCS2-SD5N		2-49
		300 150 600		6 3 12	37.7 75.4 28.3	_ _ _	6 12 4	2 4 1.5	I A		RCS2-RA4	_	2-497 2-50
		300 150 800	755	6 3 16	56.6 113.1 63.8	_ 	9 18 12	3 6.5 2		≥ 100V ≥ 200V	RCS2-RA4	_	2-50
		400 200 800	377 188 755	8 4 16	127.5 255.1 105.8	_ _ _	25 50 15	5 11.5 3.5	WA		RCS2-RA5	_	2-499 2-50
		400 200 800	377 188	8 4 16	212.7 424.3 63	_ 	30 60 5	9 18 2			RCS2-RA5C (100W)	_	2-499
		400 200 800		8 4 16	127 254 103	_ _ _	10 20 10	5 10 3.5			RCS2- SRA7BD (60W)	_	
		400 200 800		8 4 16	207 414 157	_ 	22 40 15	9 19.5 6.5			RCS2- SRA7BD (100W)	_	2-503
		400 200 85 120 125		8 4 2.5	314 628 5106	_ _ _ 9800	35 55 400	14.5 22.5 200			RCS2- SRA7BD (150W)	_	
		62 600 300		1.25 12 6	10211 18.9 37.7	19600	500	300 0.5 1.5	A	≥ 200V	RCS2-RA13R RCS2- RGS4		2-50
RCS2		150 600 300		3 12 6	75.4 28.3 56.6	_ _ _	12 4 9	3.5 1 2.5	A		RCS2- RGS4		2-51 2-51
		150 800 400	755	3 16 8	113.1 63.8 127.5	_ 	18 12 25	6 1.3 4.3			RCS2- RGS5C		
		200 800 400	755 377	4 16 8	255.1 105.8 212.7	_ _ _	50 15 30	10.8 2.8 8.3	WA		RCS2- RGS5C		2-51
		200 800 400	188	4 16 8	424.3 63 127	_ _ _	60 5 10	17.3 1.5 4.5			RCS2- SRGS7BD		
		200 800 400		4 16 8	254 103 207	_ _ _	20 10 22	9.5 3 8.5			RCS2- SRGS7BD		2-51
		200 800 400		4 16 8	414 157 314	_ 	40 15 35	19 6 14			RCS2- SRGS7BD		
		200 600 300		4 12 6	628 18.9 37.7	_ _ _	55 3 6	22 0.5 1.5		€ 100V € 200V	(150W) RCS2- RGD4		0.54
		150 600 300		3 12 6	75.4 28.3 56.6	_ 	12 4 9	3.5 1 2.5	A		RCS2- RGD4		2-51 2-52 2-52
		150 800 400	755	3 16 8	113.1 63.8 127.5	_ _ _	18 12 25	6 1.3 4.3			RCS2- RGD5C		
		200 800 400	188 755 377	4 16 8	255.1 105.8 212.7	_ _ _	50 15 30	10.8 2.8 8.3	WA		RCS2- RGD5C		2-52
		200 800 400	188	4 16 8	424.3 63 127	_ _ _	60 5 10	17.3 1 4			(100W) RCS2- SRGD7BD		
		200 800 400		4 16 8	254 103 207	_ 	20 10 22	9 2.5 8			RCS2- SRGD7BD		2-52
		200 800 400		4 16 8	414 157 314	_ _ _	40 15 35	18.5 5.5 13.5			(100W) RCS2- SRGS7BD		
		200 ※〈 〉内は垂直使用の場合		4	628	-	55	21.5			(150W)		

P6(S)-RA4C

− **RA4C** −





本体幅 40



■型式項目

シリーズ — タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

WA -- エンコーダ種類 ---

モータ種類 WA:バッテリレス 35P:パルスモータ 35 □サイズ

35P

リード 16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

50:50mm 200:200mm (50mm毎)

ストローク

適応コントロー I/Oタイプ [RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S]

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

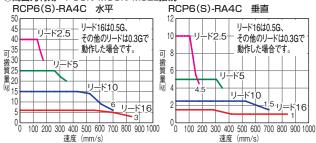
オプション 下記オプション 価格表参照

X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル SE:SIOタイプ



■速度と可搬質量の相関図







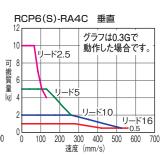
(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

(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。

②高出力無効 PCON•MCON接続 RCP6(S)-RA4C 水平 グラフは0.3Gで リード2.5 動作した場合です。 30 豆25 搬²³ 質 20 量15 (kg) 10 _I J F16 0 L 200 300 400 500 600 700

速度 (mm/s)



アクチュエータスペック

■リードと可換質量

■リードとり放員里						
力工	リード	接続	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク
型式 	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP6 (S) -RA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	6	1.5	48	
RCP0(3)-RA4C-VVA-33P-10-W-W-W-	10	高出力無効	5	1	40	
RCP6 (S) -RA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	2.5	77	
RCP6(S)-RA4C-VVA-35P-1U-U-2-2-4	10	高出力無効	10	2	//	50~200
RCP6 (S) -RA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	(50mm毎)
RCP6(S)-RA4C-VVA-35P-5-W-W-W-	5	高出力無効	22	5	155	
DCDC (C) DA AC VAVA SED SE O O O	2.5	高出力有効	40	10	310	
RCP6 (S) -RA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力無効	35	10	310	
記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/ I/O タイプ	プ ③ ケ	ーブル長 ④	オプショ	ン		

			ローグと取信	i迷侵 (単位は mm/s)
,		リード (mm)	接続 コントローラ	50~200 (50mm每)
١		16	高出力有効	840
		10	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
		2.5	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	標準	価格	①ストローク	標準価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	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		
1至大只)) / N a 5	RCP6	RCP6S	
	P (1m)	_	_	
標準タイプ	S (3m)	_	_	
	M (5m)	_	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_	
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_	
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_	

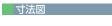
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

(は) フクヨン 価格衣 (標準価格)							
名称	オプション記号	参照頁	標準価格				
ブレーキ	В	→ 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	NTR	→ 2-631	_				

アクチュエータ仕様

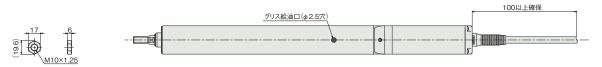
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
心到力式	ルールネグ ΨοΠΙΠ 転迫CTU
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N•m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度•湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

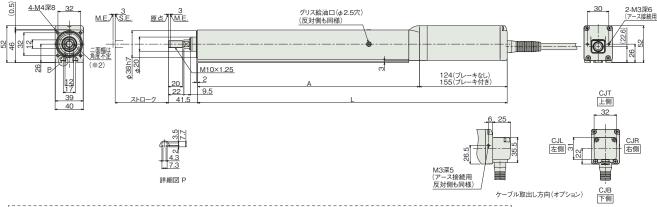


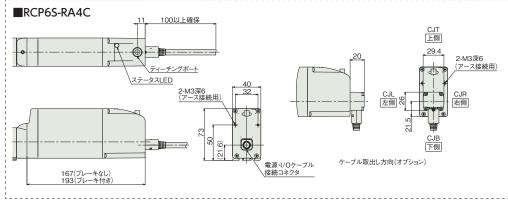


付属六角ナット

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。







					_	
	ストロ-	-ク	50	100	150	200
	RCP6	ブレーキ無	287	337	387	437
	RCP6	ブレーキ有	318	368	418	468
L	RCP6S	ブレーキ無	330	380	430	480
		ブレーキ有	356	406	456	506
	Α		163	213	263	313
	RCP6	ブレーキ無	1.4	1.6	1.7	1.9
質量	KCFO	ブレーキ有	1.5	1.7	1.9	2.1
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	1.6	1.8	1.9	2.1
	KCF03	ブレーキ有	1.7	1.9	2.1	2.3

ICP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	ポジショナ	パルス列	制御方法 制御方法 フログラム	去 ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ		
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51		
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	Etherivet/IP GOODS CompoNet 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	Ether Net/IP	Ether Net/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の			256	_	→6-29		
MCON-LC/LCG		6		-	-	•		256	_	→6-29		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-19		

P6(S)-RA6C モータ 本体幅 **24**_v ユニット 58 モータ パルス 型 − **RA6C** − WA **42P** ■型式項目 適応コントロー I/Oタイプ -- エンコーダ種類 ---モータ種類 シリーズ — タイプ リード ストローク ケーブル長 オプション [RCP6] 下記オプション RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリレス 42P:パルスモータ 20 ·20mm 50:50mm N:無し P:1m S:3m M:5m P3 : PCON 価格表参照 RCP6S:コントローラ内蔵 42 □サイズ 12:12mm MCON 300:300mm 6:6mm MSEL (50mm毎)



(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。

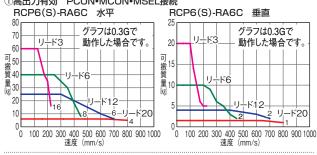
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。 (5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ の制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

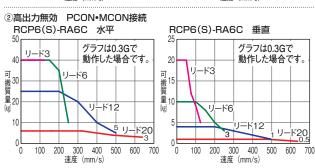
①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続

[RCP6S]

SE:SIOタイプ



X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル



■ストロークと最高速度

アクチュエータスペック

■Ⅱードと可郷哲島

■ク 「こり」放兵主						
九型		接続	最大可搬質量		最大押付力	ストローク
		コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP6 (S) -RA6C-WA-42P-20-①-②-③-④		高出力有効	6	1.5	56	
		高出力無効	6	1	50	
RCP6 (S) -RA6C-WA-42P-12-①-②-③-④		高出力有効	25	4	93	
RCP6(5)-RA6C-WA-42P-12-W-12-12-W-12-W-12-W-12-W-12-W-12-W	12	高出力無効	25	4	93	50~300
RCP6 (S) -RA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	105	(50mm毎)
RCP6(S)-RA6C-VVA-42P-6-U-2-3-4		高出力無効	40	10	185	_
DCDC (C) DACC VAVA 42D 2 D D D		高出力有効	60	20	370	
RCP6 (S) -RA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力無効	40	20	370	

7	リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mm毎)
	20	高出力有効	800
	20	高出力無効	640
	12	高出力有効	700
	12	高出力無効	500
	6	高出力有効	450
	0	高出力無効	250
	3	高出力有効	225
	3	高出力無効	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	標準価格		①ストローク	標準価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S	
50	_	_	200	_	_	
100	_	_	250	_	_	
150	_	_	300	_	_	

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

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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	_

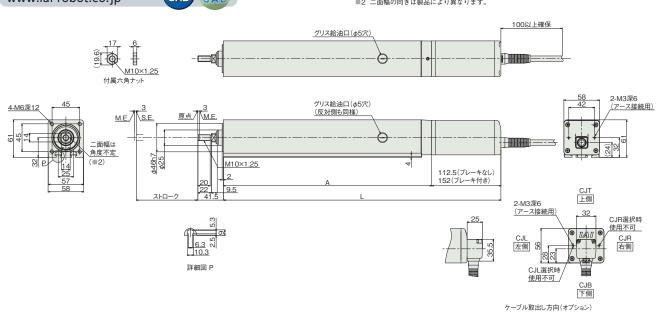
アクチュエータ仕様

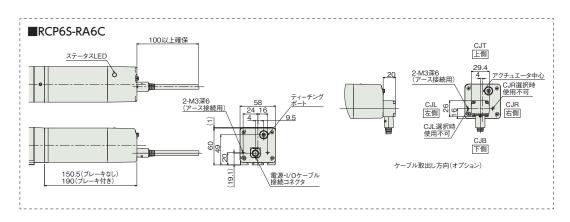
内容
4" 11 ± 5" ± 4.0 · · · · · ± · ± · · · · · · · · · · ·
ボールネジ Φ10mm 転造C10
±0.01mm
0.1mm以下
Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ΨΖΟΙΙΙΙΙ 材具・アルミ 使貝アルマイト処理
1.5N·m
±1.0度
0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)





- ※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。





	-							
	ストロ-	-ク	50	100	150	200	250	300
	RCP6	ブレーキ無	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
	KCP6	ブレーキ有	341	391	441	491	541	591
L	RCP6S	ブレーキ無	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5
	KCP65	ブレーキ有	379	429	479	529	579	629
	Α		189	239	289	339	389	439
	RCP6	ブレーキ無	2.5	2.9	3.3	3.6	4.0	4.4
質量	KCFO	ブレーキ有	2.7	3.1	3.5	3.9	4.3	4.7
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	2.6	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6
	KCF03	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	ポジショナ	パルス列	制御方法	と ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51	
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	CC-Link Ether CAT. The Ether Net / IP	64	-	→6-67	
MCON-C/CG	111	8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 SSCNETII/H	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG	1111	6		-	-	•	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。	256	-	→6-29	
MSEL-PC/PG	1	4	単相AC 100~230V	-	_	•	イットソープの権利が共なります。 詳細は参照ページをご確認ください	30000	-	→6-193	

P6(S)-RA7C

− RA7C −





本体幅 70 mm

リード8は0.1G、

動作した場合です。

2/2

(単位は mm/s)

その他のリードは0.3Gで

24_v パルフ

■型式項目

シリーズ — タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

-- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス

WA

モータ種類 56P:パルスモータ 56 □サイズ

56P

24 ·24mm 50:50mm 16:16mm 300:300mm 8:8mm

ストローク

(50mm毎)

リード

適応コントロー I/Oタイプ [RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S]

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

۱٬8

リード16

X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル SE:SIOタイプ



(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。

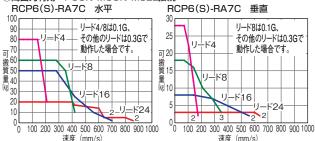
(3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外から の外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

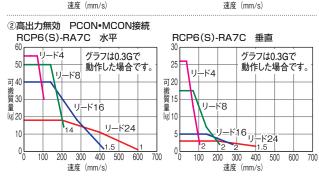
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュー ティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

(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







■ストロークと最高速度

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード	接続		搬質量	最大押付力	ストローク
土北	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP6 (S) -RA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	
RCP0(3)-RA7C-VVA-30P-24-W-W-W-	24	高出力無効	18	3	102	
RCP6 (S) -RA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
RCP0(3)-RA7C-VVA-30P-10-W-W-W-	10	高出力無効	40	5	2/3	50~300
RCP6 (S) -RA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	(50mm毎)
RCPO(S)-RA/C-VVA-SOP-O-U-12-12-12	0	高出力無効	50	17.5	547	
DCDC (C) DAZC VA A COD A O O O		高出力有効	80	28	1094	
RCP6 (S) -RA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力無効	55	26	1094	
記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ I/O タイプ	プ ③ケ	ーブル長 4	オプショ	ン		

7	リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mm毎)
	24	高出力有効	860<640>
	24	高出力無効	600<400>
	16	高出力有効	700<560>
,	16	高出力無効	420<280>
	8	高出力有効	420<350>
	0	高出力無効	210
	4	高出力有効	210<175>
	4	高出力無効	105
			< >内は垂直体田の場合です

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク	標準	価格	①ストローク	標準	価格
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	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	
1至大只)) / N a 5	RCP6	RCP6S
	P (1m)	_	_
標準タイプ	S (3m)	_	_
	M (5m)	_	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格素 (煙淮価格)

受力 ノグヨグ 価格衣 (標準価格)											
名称	オプション記号	参照頁	標準価格								
ブレーキ	В	→ 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	NTR	→ 2-631	_								

アクチュエータ什様

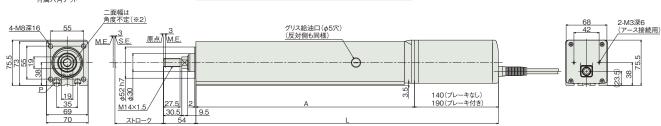
項目	内容
FG手4ナート	# # + > \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

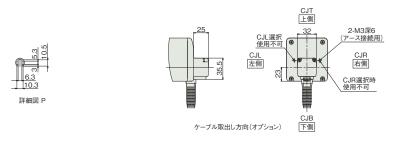


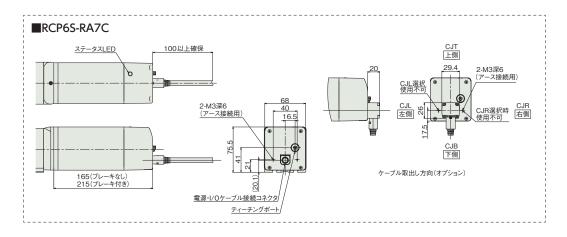
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。 M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド ※2 二面幅の向きは製品により異なります。











	ストロ-	-ク	50	100	150	200	250	300		
	RCP6		354.5							
	KCFO	ブレーキ有	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5		
L	RCP6S		379.5							
	KCP65	ブレーキ有	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5		
	Α		214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5		
	RCP6	ブレーキ無	4.5	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3		
質量	KCFO	ブレーキ有	4.9	5.5	6.0	6.6	7.2	7.7		
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	4.7	5.2	5.8	6.3	6.9	7.5		
	KCF03	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	ポジショナ	パルス列	制御方法	去 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	I	1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51	
PCON- CYB/PLB/POB	8	1	DC24)/	● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP	64	-	→6-67	
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		CompoNet	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG	m	6		-	_	•	・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	_	→6-29	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193	

P6(S)-RA8C

-RA8C - WA





ケーブル長



本体幅

85 mm

オプション

24_v パルス

■型式項目

シリーズ — タイプ RCP6:コントローラ別置

RCP6S:コントローラ内蔵

-- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス 60P:パルスモータ

60P モータ種類

10:10mm

5:5mm

60 □サイズ

ストローク 20:20mm

適応コントロー I/Oタイプ [RCP6] 50:50mm 300:300mm (50mm毎)

P4 : PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ

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

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。







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



(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。

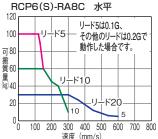
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-433ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外から の外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

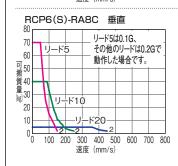
詳細は、1-390ページをご確認ください。

(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。

■速度と可搬質量の相関図

PCON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 水平(kg)	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	
RCP6 (S)-RA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	50~300 (50mm每)
RCP6 (S) -RA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

	■ストロ	(単位は mm/s)	
	リード (mm)	50~300 (50mm每)	
	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	標準価格		①ストローク	標準価格	
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S
50	_	_	200	_	_
100	_	_	250	_	_
150	_	_	300	_	_

③ケーブル長価格表(標準価格)

②プログス価目式(水中価目)				
種類	ケーブル記号	標準価格		
生块	ケークル記与	RCP6	RCP6S	
	P (1m)	_	_	
標準タイプ	S (3m)	_	_	
	M (5m)	_	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_	
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_	
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_	

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格素 (煙淮価格)

サオノフョン価格衣 (標準価格)								
名称	オプション記号	参照頁	標準価格					
ブレーキ	В	→ 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	NTR	→ 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)

<u>グリス給油口(φ5穴)</u>

グリス給油口(φ5穴) (反対側も同様)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

付属六角ナット

二面幅は <u>角度不定(※2)</u>

φ64 h7 Φ40

13.3 詳細図P

M20×1.5

ストローク

原点 M.E.

40

ステータスLED

78

м.Е./\<u>S.Е.</u>

www.iai-robot.co.jp

M20×1.5

<u>4-M8深16</u>

100以上確保

CJL選択時 使用不可

CJL 左側

ケーブル取出し方向(オプション)

CJT 上側

•

CJB 下側

39.5

(24.6)

2-M3深6 アース接続用)

CJR選択時 使用不可

CJR 右側

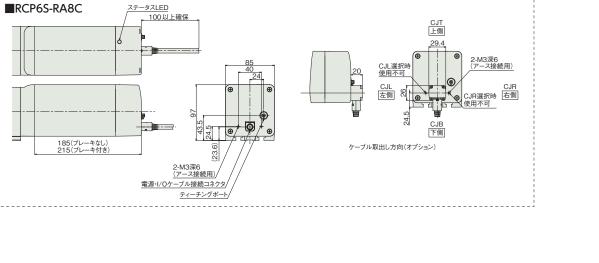
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

147(ブレーキなし) 177(ブレーキ付き)

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





	ストローク		50	100	150	200	250	300
	RCP6	ブレーキ無	407	457	507	557	607	657
	KCP6	ブレーキ有	437	487	537	587	637	687
L	RCP6S	ブレーキ無	445	495	545	595	645	695
		ブレーキ有	475	525	575	625	675	725
	А		260	310	360	410	460	510
質量	RCP6	ブレーキ無	7.8	8.6	9.5	10.3	11.1	11.9
	KCFO	ブレーキ有	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	8.1	9.0	9.8	10.6	11.4	12.3
	KCF03	ブレーキ有	8.7	9.5	10.4	11.2	12.0	12.8



6(S)-RA4R

- RA4R -



-5/





24_v パルス

■型式項目

シリーズ — タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

WA -- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス 35P:パルスモータ

モータ種類 35 □サイズ

特注対応 ▶ 1-357

35P

リード 16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm 200:200mm (50mm毎)

適応コントロー I/Oタイプ [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

ケーブル長

下記オプション 価格表参照 ※ モータ折返し方向は、 ML/MR/MT いずれ 入ください。

オプション

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

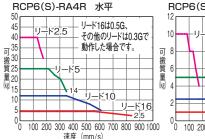
(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

(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。

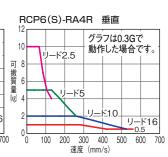
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続





②高出力無効 PCON•MCON接続 RCP6(S)-RA4R 水平 グラフは0.3Gで リード2.5 動作した場合です。 30 豆25 搬²³ 質 20 -K5 量15 10 _I J **1**16 0 L 100 200 300 400 500 600 700 速度 (mm/s)



(単位は mm/s)

アクチュエータスペック

■Ⅱ=ドレ可拠質量

OIN

■リートと可撤員里						
力力		接続		搬質量	最大押付力	ストローク
空式	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP6 (S) -RA4R-WA-35P-16-①-②-③-④		高出力有効	5	1	48	
		高出力無効	5	1	40	
RCP6 (S) -RA4R-WA-35P-10-①-②-③-④		高出力有効	12	2.5	77	
		高出力無効	10	2	//	50~200
DCDC (C) DA 4D VAVA SED E Ø Ø Ø		高出力有効	25	5	155	(50mm毎)
RCP6 (S) -RA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力無効	22	5	155	
DCDC (C) DA AD VAVA DED O F O O O		高出力有効	40	10	310	
RCP6 (S) -RA4R-WA-35P-2.5-10-2-3-4	2.5	高出力無効	35	10	310	
記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/ 1/0 タイプ ③ ケーブル長 ④オプション						

7		リード (mm)	接続 コントローラ	50~200 (50mm每)		
		16	高出力有効	840		
	16	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		
		Э	高出力無効	260		
		2.5	高出力有効	175		
		2.5	高出力無効	130		
	< >内は垂直使用の場合です。					

■ストロークと最高速度

①ストローク別価格表(標準価格)

・ハーローンが幅では、(水平)画で)					
①ストローク	標準	価格	①ストローク	標準	価格
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S
50	_	_	150	_	_
100			200		

③ケーブル長価格表 (標準価格)

⑤ノーブル民間旧教(除牛間旧)				
種類	ケーブル記号	標準価格		
但規	^里 類 ケーノル記号 「		RCP6S	
	P (1m)	_	_	
標準タイプ	S (3m)	_	_	
	M (5m)	_	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_	
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_	
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_	

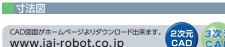
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

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	В	→ 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	_

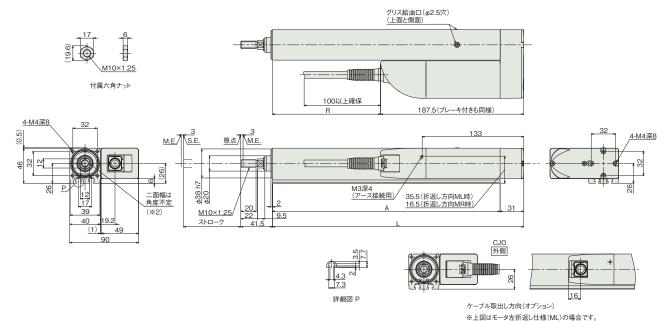
アクチュエータ仕様

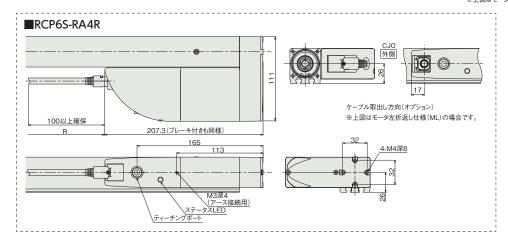
/ / / / - / / / / / / / 	
項目	内容
FG手4ナート	# ! + > \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)



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 www.iai-robot.co.jp

- 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。





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。

		Z 113	3 14	<u> </u>	=	
	ストロ-	-ク	50	100	150	200
	L		179	229	279	329
	Α		148	198	248	298
R	RC	CP6	-8.5	41.5	91.5	141.5
IX	RC	P6S	-28.3	21.7	71.7	121.7
	DCD6	ブレーキ無	1.5	1.7	1.9	2.1
質量	RCP6	ブレーキ有	1.6	1.8	2	2.2
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	1.6	1.8	2	2.2
	KCP03	ブレーキ有	1.7	1.9	2.1	2.3

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	ポジショナ	パルス列	制御方法	<u>去</u> ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG	mi	6		-	_	•	・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。	256	-	→6-29
WSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	ボットソーノの権利が共なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-19

■型式項目

P6(S)-RA6R



− **RA6R** − WA **42P** 適応コントロー I/Oタイプ -- エンコーダ種類 ---モータ種類 シリーズ — タイプ リード ストローク ケーブル長 オプション

3: 3mm

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

20 ·20mm 50:50mm 12:12mm 300:300mm 6:6mm

[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 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。



(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、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。

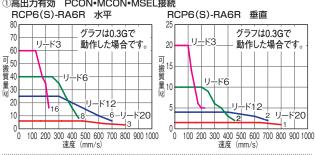
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

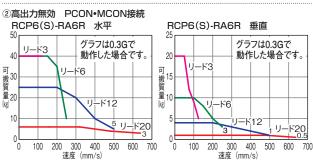
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ の制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

(50mm毎)

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続





■フトロークと最享速度

アクチュエータスペック

■リードと可換質量

■リードと可加貝里						
型式		接続		搬質量	最大押付力	ストローク
<u></u>	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP6 (S) -RA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	
RCP6(S)-RAOR-VVA-42P-2U-12-12-12-12		高出力無効	6	1	50	
RCP6 (S) -RA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
RCP0(3)-RAOR-VVA-42P-12-W-W-W-	12	高出力無効	25	4	93	50~300
RCP6 (S) -RA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	(50mm毎)
RCP6(S)-RA6R-VVA-42P-6-U-2-3-4		高出力無効	40	10	100	
RCP6 (S) -RA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
KCPO(3)-KAOK-VVA-42P-3-W-12-13-W	3	高出力無効	40	20	3/0	

(₩/±/+ mm/c)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④ナプション(無牧主 (無進無牧)

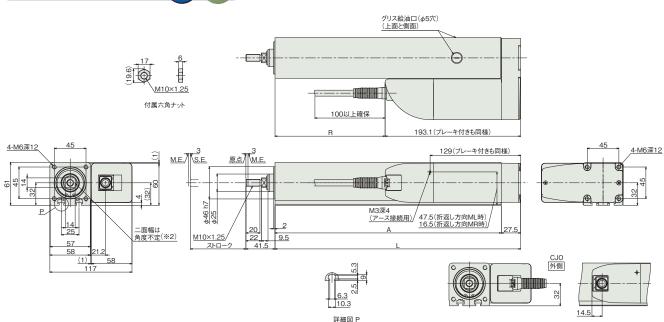
受力 ノフョン 画作教 (標準画作)									
名称	オプション記号	参照頁	標準価格						
ブレーキ	В	→ 2-615	-						
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	_						
フランジ金具	FL	→ 2-618	_						
フート金具	FT	→ 2-622	_						
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	_						
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	_						
モータ上折返し仕様	MT	→ 2-627	_						
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	_						
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_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

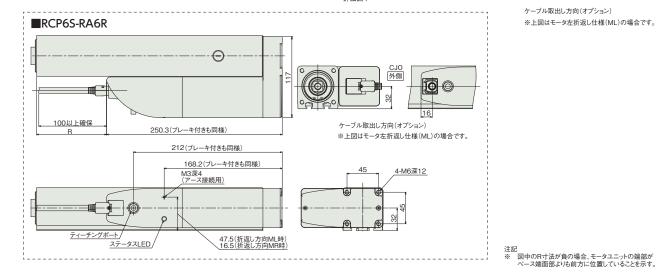
アクチュエータ仕様

/// / / / / / / / / / / / / / / / / /	
項目	内容
FG手4ナート	# # 1 1 2 % 0 1 O
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 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。

^	■人「ローノ加り広・貝里										
	ストロ-	-ク	50	100	150	200	250	300			
	L		200	250	300	350	400	450			
А			172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5			
R	RC	CP6	6.9	56.9	106.9	156.9	206.9	256.9			
Ι.	RC	P6S	-50.3	-0.3	49.7	99.7	149.7	199.7			
	RCP6	ブレーキ無	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8			
質量	KCP6	ブレーキ有	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9			
(kg)	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	ポジショナ	パルス列	制御方法 おおおり おいしょう はいしょう はいしょう はいしょう はいしょ かいしゅう かいしゅう はい		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB	H	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	日本の日本 EtherNet/IP をおります。	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	•	・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	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193
	高出力設定		100~230V		_ と と と と と た が 可能。 高	●	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。 最大接続可能軸数はC:4、LC:3です		-	→6-193

6(S)-RA7R

— **RA7R** —





本体幅 70 mm

24_v パルス

■型式項目

シリーズ — タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

-- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス

WA

モータ種類 56P:パルスモータ 56 □サイズ

特注対応 ▶ 1-357

56P

リード ストローク 24 ·24mm 50:50mm 16:16mm 300:300mm 8:8mm

4: 4mm

適応コントロー I/Oタイプ [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

ケーブル長

下記オプション 価格表参照 ※ モータ折返し方向は、 ML/MR/MT いずれ 入ください。

オプション

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。 (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。

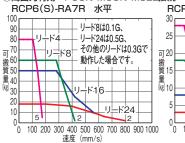
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

(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

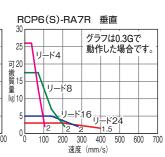
(50mm毎)







②高出力無効 PCON•MCON接続 RCP6(S)-RA7R 水平 グラフは0.3Gで 50 動作した場合です。 可 40 搬 質 30 リード16 kg 20 リード24 10 0 L 300 400 500 600 700 速度 (mm/s)



(単位は mm/s)

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		搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク	
		高出力有効	20	3			
RCP6 (S) -RA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力無効	18	3	182		
RCP6 (S)-RA7R-WA-56P-16-①-②-③-④		高出力有効	50	8	273	50~300	
		高出力無効	40	5	2/3		
RCP6 (S) -RA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	(50mm毎)	
RCP0(3)-RA7R-VVA-30P-0-U-W-W-W	0	高出力無効	50	17.5	547		
RCP6 (S) -RA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094		
RCP0(3)-RA7R-VVA-30P-4-W-W-W-W	4	高出力無効	55	26	1034		
記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/ I/O タイプ	プ ③ケ	ーブル長 4	オプショ	ン			

7		リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mm毎)				
		24	高出力有効	800<640>				
		24	高出力無効	600<400>				
		16	高出力有効	560				
,		16	高出力無効	420<280>				
		8	高出力有効	420<350>				
		0	高出力無効	210				
		4	高出力有効	175				
		4	高出力無効	105				
	< >内は垂直使用の場合です。							

■ストロークと最高速度

①ストローク別価格表(標準価格)

_					
①ストローク	標準価格		①ストローク	標準	価格
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S
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			
1至大只)) / N a 5	RCP6	RCP6S		
	P (1m)	_	_		
標準タイプ	S (3m)	_	_		
	M (5m)	_	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_		
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_		
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_		
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_		
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_		
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_		
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_		
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_		

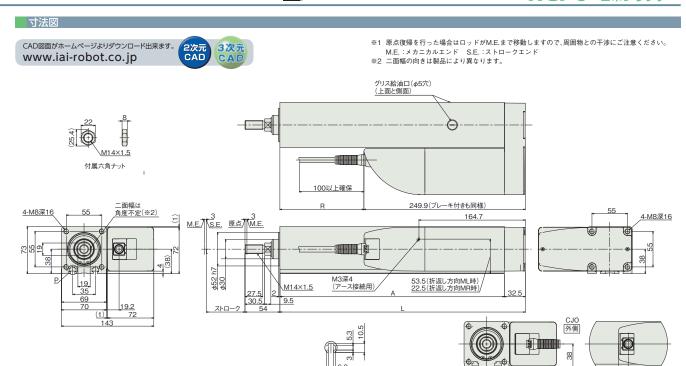
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

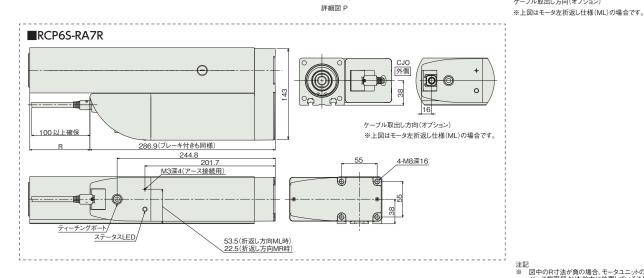
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 2-615	_
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	_
フランジ金具	FL	→ 2-618	_
フート金具	FT	→ 2-622	_
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	_
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	_
モータ上折返し仕様	MT	→ 2-627	_
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ 2-629	_
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_
Tスロットナットバー	NTB	→ 2-631	_

アクチュエータ什様

/ / / / - / / / / / / / 	
項目	内容
	±" " ± >" ± 10 · · · · ± ≥± C10
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)



10.3



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。

ケーブル取出し方向(オプション)

	ストロ-	-ク	50	100	150	200	250	300
	L		230	280	330	380	430	480
	А		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	RC	CP6	-19.9	30.1	80.1	130.1	180.1	230.1
IX.	RCP6S		-56.9	-6.9	43.1	93.1	143.1	193.1
	RCP6	ブレーキ無	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1
質量	KCFO	ブレーキ有	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6	8.2
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6	8.1
	KCF03	ブレーキ有	5.3	5.9	6.5	7.1	7.7	8.2

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	ポジショナ	パルス列	制御方法プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	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			CompoNet SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	- •		・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 カットロークの種類が思なります。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_			ネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-19

P6(S)-RA8R

- RA8R -





本体幅 85 mm



■型式項目

シリーズ ― タイプ ― エンコーダ種類 ― 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 60P:パルスモータ

WA -**60P** モータ種類

10:10mm

5:5mm

60 □サイズ

ストローク 20 ·20mm 50:50mm

300:300mm

(50mm毎)

適応コントロー I/Oタイプ [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

ケーブル長

型

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

入ください。

オプション

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。







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



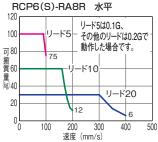
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

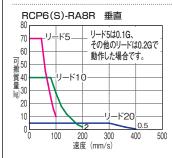
(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。

- (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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
RCP6 (S) -RA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	
RCP6 (S)-RA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	50~300 (50mm每)
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						
7		リード (mm)	50~300 (50mm每)				
		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	標準価格		①ストローク	標準	価格
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	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		
(里規)	ケークル記号	RCP6	RCP6S	
	P (1m)	_	_	
標準タイプ	S (3m)	_	_	
	M (5m)	_	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_	
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_	

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格害 (煙淮価格)

受力 ノフョン 画作 衣 (標準画作)						
名称	オプション記号	参照頁	標準価格			
ブレーキ	В	→ 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フロットナットバー	NTR	→ 2-631	_			

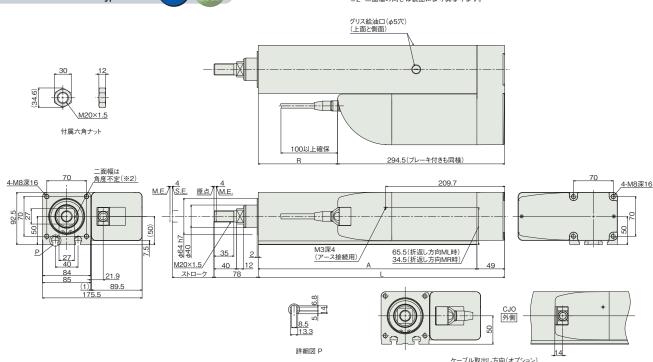
アクチュエータ仕様

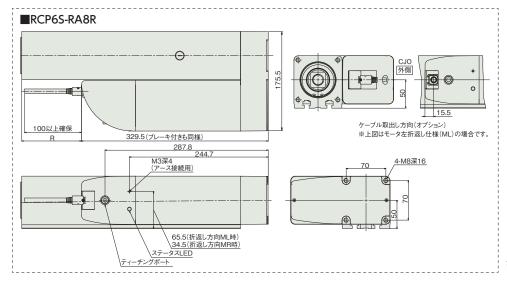
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

変位角(初期値目安)です。

www.iai-robot.co.jp

- 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。





□ 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

※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

三八・ローフが1分 兵主										
	ストロ-	-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	RC	CP6	-10	40	90	140	190	240		
Ι.	RC	P6S	-45	5	55	105	155	205		
	DCD(ブレーキ無	9.0	9.9	10.8	11.7	12.6	13.5		
質量	RCP6	ブレーキ有	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8	13.7		
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8	13.7		
_	KCF03	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	ポジショナ	パルス列	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-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51

RCP6S

(S)-RRA4C







24_v パルス モータ

■型式項目

RRA4C -シリーズ タイプ

RCP6:コントローラ別置

RCP6S:コントローラ内蔵

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

WA -- エンコーダ種類 ---

WA:バッテリレス

35P モータ種類 35P:パルスモータ 16:16mm

2.5:2.5mm

35 □サイズ

特注対応 ▶ 1-357

ストローク 10:10mm 5: 5mm

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] 60:60mm P3 : PCON MCON 410:410mm (50mm毎)

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ

ラジアル荷重対応 CE RoHS 水平 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

OIN

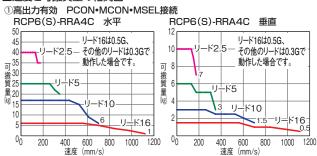
(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

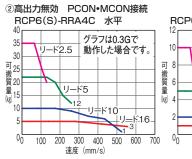
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-425ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。

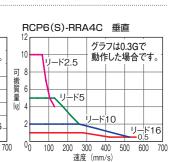
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-471ページのグラフをご参照ください。

(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







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	を外付けガ	イドで受	受けた場合の可	可搬質量です。		
型式		接続 コントローラ	最大可排水平(㎏)(注1)			ストローク (mm)		
DCDC (C) DDA AC VAVA DED 14 M M M	1.0	高出力有効	7	1.5				
RCP6 (S) -RRA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力無効	5	1	48	60~410		
RCP6 (S) -RRA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	18	3	77			
KCP6 (3) - KKA4C-VVA-33P-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-	10	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	(50mm毎)		
RCPO(S)-RRA4C-VVA-3SP-S-W-W-W-W-	5	高出力無効	22	5	155			
RCP6 (S) -RRA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310			
RCP6 (3) -RRA4C-VVA-33P-2.3-W	2.5	高出力無効	35	10	310			

0	■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)											
7		リード (mm)	接続 コントローラ	60~360 (50mm毎)	410 (mm)							
٦	16	高出力有効	1120	1080								
		10	高出力無効	560								
		10	高出力有効	700	685							
١		10	高出力無効	525								
		5	高出力有効	350	340							
		5	高出力無効	26	260							
		2.5	高出力有効	175	170							
		2.5	高出力無効	13	30							

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

※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	В	→ 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

,,,, <u>,</u> ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	
***	±-5
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)

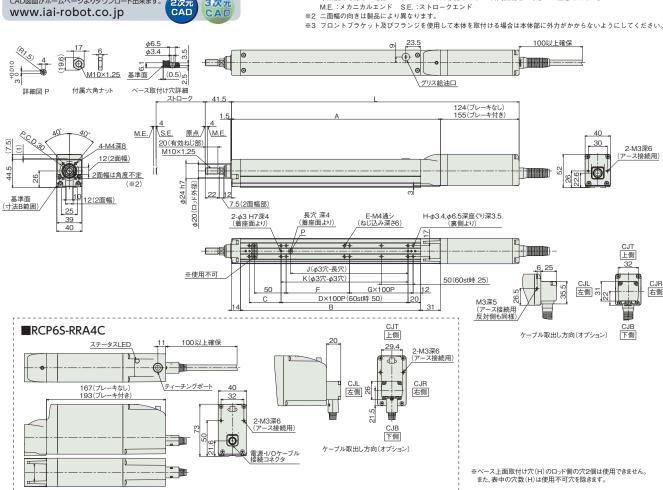
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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



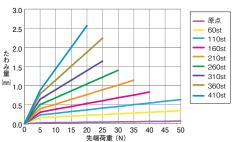
- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

■ハドローノがり広・貝里										
	ストロ	ーク	60	110	160	210	260	310	360	410
	RCP6	ブレーキ無	303	353	403	453	503	553	603	653
L	KCPO	ブレーキ有	334	384	434	484	534	584	634	684
L	RCP6S	ブレーキ無	346	396	446	496	546	596	646	696
	KCP65	ブレーキ有	372	422	472	522	572	622	672	722
	Α		179	229	279	329	379	429	479	529
	В		134	184	234	284	334	384	434	484
	С		50	50	100	50	100	50	100	50
	D		0	1	1	2	2	3	3	4
	Е		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
	Н		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
ロット	先端静的	許容荷重 (N)	63.4	50.7	42.1	36	31.3	27.6	24.6	22.2
	前的許容負荷	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
荷重(5000)km寿命) (N)	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	ドルク (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	ドトルク (N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
	RCP6	ブレーキ無	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
質量	KCFO	ブレーキ有	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
	KCP03	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	ポジショナ	パルス列	制御方法 制御方法 フログラム	去 ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB	H	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	Ether Net / IP	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 ※		注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG	111	6		-	_	•	ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193
MCON-LC/LCG MSEL-PC/PG		6 4	単相AC 100~230V	ネット! - -	フーク対応の - -	みです ●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256 30000	-	→6-29

6(S)-RRA6C





本体幅 58 mm

24_v パルス

■型式項目

シリーズ タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

RRA6C -WA 42P エンコーダ種類 ― モータ種類

42P:パルスモータ

42 □サイズ

WA:バッテリレス

アブソ

ストローク 20 ·20mm

12:12mm

6:6mm

3: 3mm

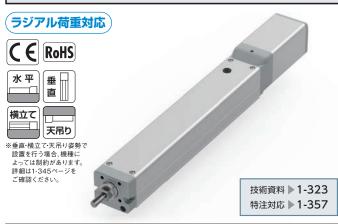
適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] 65:65mm P3 : PCON 415:415mm

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m MCON MSEL X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル [RCP6S]

SE:SIOタイプ

オプション 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。



(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。

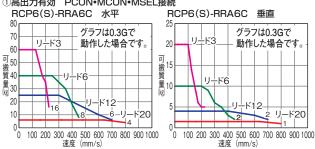
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

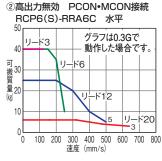
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ の制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

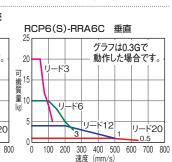
■速度と可搬質量の相関図

(50mm毎)









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		最大可捷		最大押付力	
	(mm)	コントローラ	水平(kg)(注1)	垂直(kg)	(N)	(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)
RCF0(3)-RRA0C-VVA-42F-20-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10	20	高出力無効	6	1	30	
RCP6 (S) -RRA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
RCP0(3)-RRA0C-VVA-42P-12-W-W-W-		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	
RCP6 (5) -RRA6C-VVA-42P-6-U-12-13-14	0	高出力無効	40	10	100	
RCP6 (S) -RRA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
RCP6 (5) -RRA6C-VVA-42P-3	3	高出力無効	40	20	370	
記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ/ I/O タイプ	プ ③ ケ	ーブル長 ④	オプション	·/		

0		■スト	(単位は mm/s)				
7		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			
		20	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			
		O	高出力無効	250			
		3	高出力有効	225	220		
		5	高出力無効	12	25		

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

※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	В	→ 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°C、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。

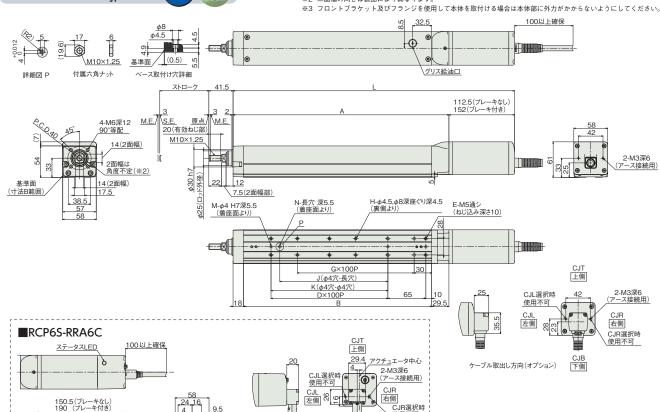
RCP6S

寸法図

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



- 原点復帰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。



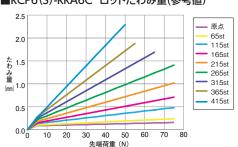
CJB 下側

■ストローク別寸法・質量

ケーブル取出し方向(オプション)

電源・I/Oケーブル 接続コネクタ

■RCP6(S)-RRA6C ロッドたわみ量(参考値)



	ストロ・	ーク	65	115	165	215	265	315	365	415
L RCF	DCD6	ブレーキ無	332	382	432	482	532	582	632	682
	KCFO	ブレーキ有	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	DCDCC	ブレーキ無	370	420	470	520	570	620	670	720
	RCP6S	ブレーキ有	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
	А		219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5
	В		172	222	272	322	372	422	472	522
	D		0	1	1	2	2	3	3	4
	Е		4	6	6	8	8	10	10	12
	G		1	1	2	2	3	3	4	4
	Н		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
ロット	、先端静的	忤容荷重 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端	動的許容負荷	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
荷重(5000	Okm寿命) (N)	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	ドトルク (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
	RCP6	ブレーキ無	2.1	2.3	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7
質量	RCPO	ブレーキ有	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
. 0	KCP65	ブレーキ有	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1

②適応コントローラ PROJECT グロフグチェエ カは下記のついより ラグ熱体が可能です ブ体用にたる用分に向けたカイブをブジセイがさい PORCOLL ブの中華つより ラビついては C 40か ジケブを照ください													
CP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	 電源電圧			制御方法	去	 最大位置決め点数	標準価格	参照			
1 170	ノド亜元	可能軸数		ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	取べは巨人の無数	7示				
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Ether Net / IP	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51			
PCON- CYB/PLB/POB	B	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_		EtherNet/IP	64	-	→6-67		
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 SSCNETIII/H	256	_	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・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。	256	_	→6-29			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193			

(S)-RRA7C モータ 本体幅 **24**_v レスアブン ユニット 70 mm モータ パルフ 型 **56P** RRA7C -■型式項目 WA 適応コントロー I/Oタイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ タイプ ストローク ケーブル長 オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション [RCP6] RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリレス 56P:パルスモータ 24 ·24mm 70:70mm P3 : PCON 価格表参照 アブソ RCP6S:コントローラ内蔵 56 □サイズ 16:16mm MCON

8:8mm

4: 4mm



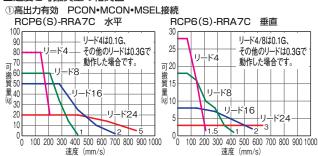
(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

- (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

520:520mm

(50mm毎)

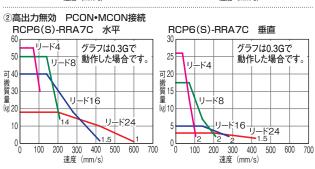


X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

MSEL

SE:SIOタイプ

[RCP6S]



アクチュエータスペック ■リードと可搬質量 ■ストロークと最高速度 (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。 最大可搬質量 最大押付力 ストローク リード 型式 コントロー (mm) コントロー · ラ 水平(kg)(注1) 垂直(kg) (mm) 高出力有効 高出力有効 20 3 RCP6 (S) -RRA7C-WA-56P-24-①-②-③-④ 24 高出力無効 18 3 高出力有効 50 8 RCP6 (S)-RRA7C-WA-56P-16-①-②-③-④ 16 高出力無効 40 5 高出力有効 18 60 RCP6 (S) -RRA7C-WA-56P-8-①-②-③-④ 高出力無効 50 17.5 高出力有効 80 28 RCP6 (S) -RRA7C-WA-56P-4-①-②-③-④ 4 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

182		22	24	高出力無効	600<420>
273	,	16		高出力有効	700<560>
70~520	10)	高出力無効	420<280>	
F 47	(50mm毎)	8		高出力有効	420
547		°	0	高出力無効	210
1094		4		高出力有効	210
1094		4		高出力無効	105
					< >内は垂直使用の場合です。

(単位は mm/s)

70~520

(50mm毎)

860<640>

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク	標準	価格	①ストローク	標準	価格
(mm)	RCP6	RCP6 RCP6S (mm)		RCP6	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
但規	ケーノル記号	RCP6	RCP6S
	P (1m)	_	_
標準タイプ	S (3m)	_	_
	M (5m)	_	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_
		_	_
ロボットケーブル	スプ S (3m)	_	
	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	В	→ 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	_

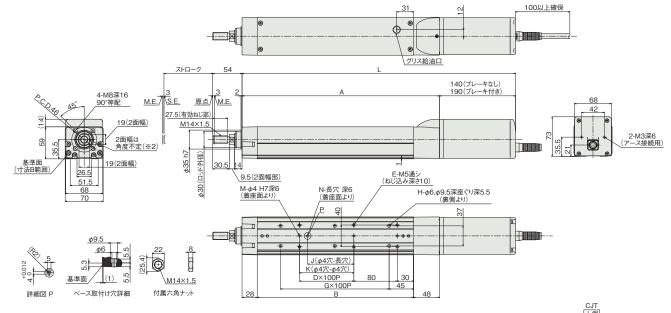
アクチュエータ仕様

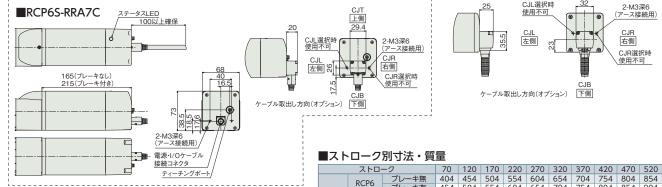
項目	内容					
	# # + >" + 10 · · · · = \# C10					
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10					
繰返し位置決め精度	±0.01mm					
ロストモーション	0.1mm以下					
ロストモーション	U.IIIII以下					
ロッド	Φ30mm アルミ					
ロッド不回転精度 ※	0度					
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照					
ロッド先端張出し距離	150mm					
使用周囲温度•湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)					

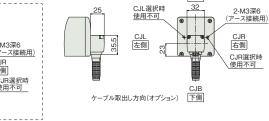
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。



- ※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。



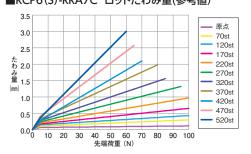




404 454 504 554 604 654 704 754 804 854

32

■RCP6(S)-RRA7C ロッドたわみ量(参考値)



1		ノレーキ有	454	504	554	604	654	/04	/54	804	854	904
L	DCDCC	ブレーキ無	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879
	RCP6S	ブレーキ有	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
	А		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
	В		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
	D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	Е		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
	Н		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	忤容荷重 (N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
	加的許容負荷	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
荷重(5000	km寿命) (N)	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
ロッドタ	- 端静的許容	ドトルク (N・m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッドタ	- 端動的許容	ドトルク (N・m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
	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
質量	KCFO	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
(kg)	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
	KCF03	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

②適応コントロー		ወ ግ`ሉロ_=	で動作が可能で	オープ体田にか	ス田冷 <i>に</i> 広げ	カイプをご返 切	ください。RCP6Sシリーズの内蔵コン	ΔΠ <u>−</u> ラについてけ 6.10∧	・ごたご会服/だ	***
名称	外観	最大接続可能軸数		マッと反用にな ポジショナ	パルス列	制御方 プログラム	去	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	日本の日本。 Ether Net/IP ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	64	-	→6-67
MCON-C/CG	1111	8	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		注 SSCNETIII/H	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	•	・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。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG	T	4	単相AC 100~230V	-	-	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193
※MCONは、オプションで「高	。 高出力設定	仕様」を指定	したものに限り、清	- 高出力有効の診	。 设定が可能。高	出力有効時の	- 最大接続可能軸数はC:4、LC:3です	· ·		

RCP6S

6(S)-RRA8C





ケーブル長



本体幅

85 mm

オプション

パルス

(出仕 mm/c)

24_v

■型式項目

RRA8C -シリーズ タイプ RCP6:コントローラ別置

RCP6S:コントローラ内蔵

WA -- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス

アブソ

60P モータ種類

5:5mm

60P:パルスモータ

60 □サイズ

ストローク 20 ·20mm 50:50mm 10:10mm

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] P4 : PCON-CFB/CGFB 700:700mm [RCP6S] (50mm毎)

N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル SE:SIOタイプ

ラジアル荷重対応

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。







※垂直・横立て・天吊り姿勢で 設置を行う場合、機種に 設置を11 7場合、機僅に 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

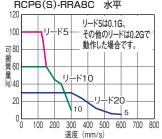
(1)加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。

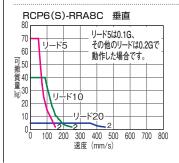
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-425ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-471ページのグラフをご参照ください。
- (4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- (6)垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。 詳細は、1-390ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-RRA8C 水平





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。 ■ストロークと最高速度

	-,				
型式	リード (mm)	最大可挑 水平(kg)(注1)		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	
RCP6 (S) -RRA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	50~700 (50mm毎)
RCP6 (S) -RRA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	
	<u></u>	*u =		-000.	

0	■ ハーノこ取同												
7	リード (mm)	50 (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
0	10	280 <250>			300 250>		260 <250>	220	180	160	140	120	110
	5			15	0		130	110	90	80	70	60	55
								<	: >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	標準	価格	①ストローク	標準価格			
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	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			
1至大只)) / N a 5	RCP6	RCP6S		
	P (1m)	_	_		
標準タイプ	S (3m)	_	_		
	M (5m)	_	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_		
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_		
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_		
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_		
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_		
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_		
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_		
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_		

※保守用のケーブルは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)

O 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	1 100 107		
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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

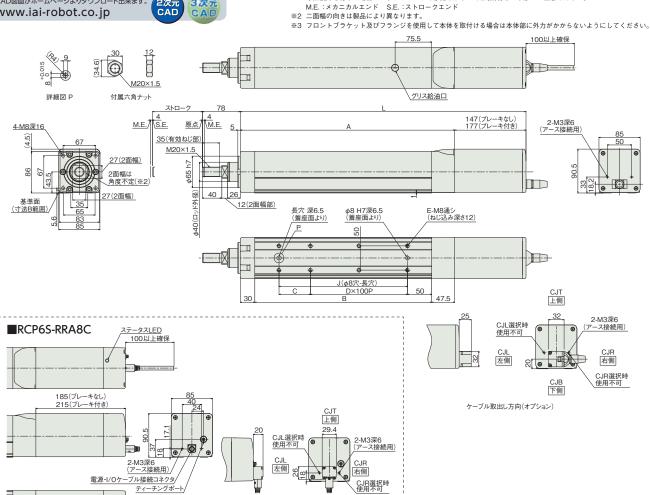
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6S



- ※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。



■RCP6(S)-RRA8C ロッドたわみ量(参考値)

3.0 原点 2.5 100st 200st 2.0 300st たわ わ み 量 400st 500st 600st (mm) 1.0 - 700st 0.5 0.0₀ 10 20 30 40 50 60 70 80 90 100110120130140150 先端荷重(N)

■ストローク別寸法・質量

ケーブル取出し方向(オプション)

	ストロ-	ーク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
	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
	KCFO	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
L	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
	KCF03	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
	Α		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
	В		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
	С		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
	Е		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	先端静的記	午容荷重 (N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
	先端動的 負荷荷重	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
	km寿命) N)	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
	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
質量	KCP6	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
(kg)	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
	KCP63	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	ポジショナ	パルス列	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-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51

(S)-RRA4R

タイプ



SE:SIOタイプ



本体幅 40

24_v パルス

■型式項目

シリーズ RCP6:コントローラ別置

RCP6S:コントローラ内蔵

RRA4R -WA -- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス

35P モータ種類 35P:パルスモータ

35 □サイズ

ストローク 16:16mm 60:60mm 10:10mm 5: 5mm

2.5:2.5mm

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] P3 : PCON MCON 410:410mm MSEL (50mm毎) [RCP6S]

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

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

オプション

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。



(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。 OIN

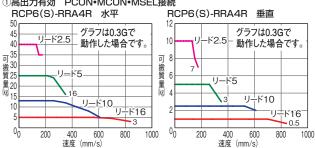
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-427ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。

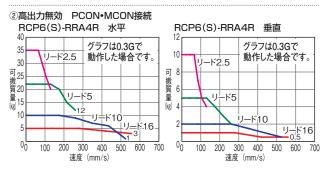
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-471ページのグラフをご参照ください。

(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







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。 ■ストロークと最高速度

型式	リード	接続	最大可捷		最大押付力	ストローク	
<u> </u>	(mm)	コントローラ	水平(kg)(注1)	垂直(kg)	(N)	(mm)	
RCP6 (S) -RRA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	5	1	48		
RCP0(3)-RRA4R-VVA-33P-10-W-W-W-	16	高出力無効	5	1	40		
RCP6 (S)-RRA4R-WA-35P-10-①-②-③-④		高出力有効	13	2.5	77		
RCP6(5)-RRA4R-VVA-35P-1U-W-W-W-W	10	高出力無効	10	2	//	60~410 (50mm毎)	
RCP6 (S) -RRA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155		
RCP6(5)-RRA4R-VVA-35P-5-W-W-W-	5	高出力無効	22	5	155		
RCP6 (S) -RRA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④		高出力有効	40	10	310		
KCP0(3)-KKA4K-VVA-35P-2.5-U	2.5	高出力無効	35	10	310		

7	リード (mm)	接続 コントローラ	60~360 (50mm毎)	410 (mm)		
	16	高出力有効	84	10		
	10	高出力無効	56	50		
	10	高出力有効	61	0		
	10	高出力無効	525			
	5	高出力有効	350	340		
	٥	高出力無効	26	50		
	2.5	高出力有効	175	170		
	2.5	高出力無効	13	30		

(単位は mm/s)

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

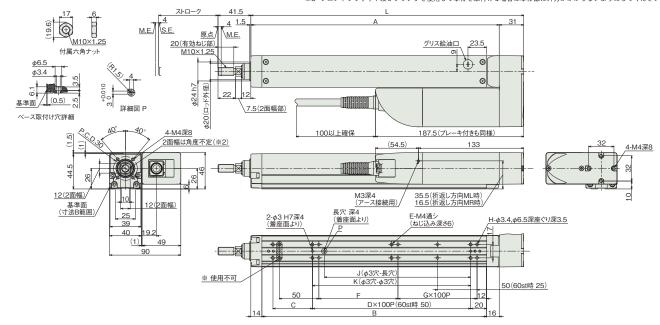
アクチュエータ仕様

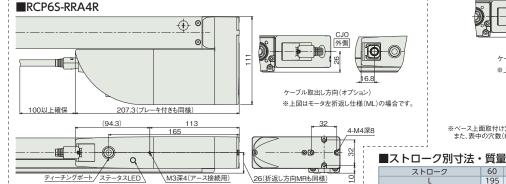
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

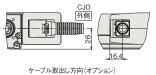
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図 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。 CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。 www.iai-robot.co.jp ※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。



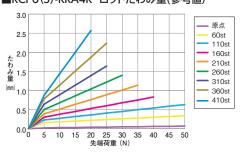




※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

※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。

■RCP6(S)-RRA4R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローン別寸法・貝里										
	ストロー	ーク	60	110	160	210	260	310	360	410
	L		195	245	295	345	395	445	495	545
	Α		164	214	264	314	364	414	464	514
	В		134	184	234	284	334	384	434	484
	С		50	50	100	50	100	50	100	50
	D		0	1	1	2	2	3	3	4
	Е		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
	Н		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	作容荷重 (N)	63.4	50.7	42.1	36	31.3	27.6	24.6	22.2
許容負	先端動的 負荷荷重	オフセット 0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	km寿命) N)	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	ドトルク (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	ドトルク (N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
	RCP6	ブレーキ無	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3
質量	KCFO	ブレーキ有	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
(kg)	RCP6S	ブレーキ無	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4
	KCP65	ブレーキ有	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4

②適応コントロ・	ーラ							_		
RCP6シリーズのアクチュエ	ータは下記	のコントローラ	で動作が可能で	す。ご使用にな	る用途に応じた	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	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK Ether CAT:	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		Componet SSCNETIII/H	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG	111	6		-	_	•	・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。	256	_	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193
※MCONは、オプションで「高	高出力設定	仕様」を指定	したものに限り、	高出力有効の診	。 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	0		

F

(S)-RRA6R





本体幅 58 mm

24_v パルフ

オプション

ください。

■型式項目

シリーズ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

RRA6R -WA エンコーダ種類 ― タイプ

WA:バッテリレス

アブソ

42P モータ種類 42P:パルスモータ

42 □サイズ

ストローク 20 ·20mm 65:65mm

12:12mm

6:6mm

3: 3mm

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S]

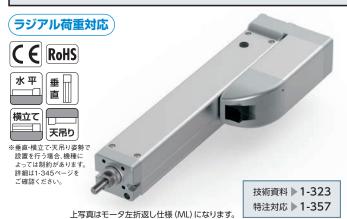
SE:SIOタイプ

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

ケーブル長

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

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、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。

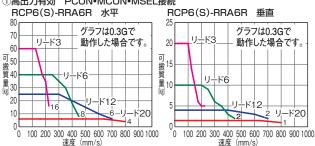
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ の制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

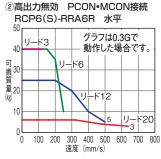
■速度と可搬質量の相関図

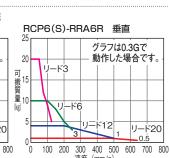
415:415mm

(50mm毎)









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 リード 接続 最大可搬質量 最大押付力 ストロー R R R

<u>至</u> 八	(mm)	コントローラ	水平(kg)(注1)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP6 (S) -RRA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	65~415
KCP6 (3) -KKAOK-VVA-42P-2U-W-W-W-		高出力無効	6	1	50	
RCP6 (S) -RRA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
RCP0 (5) -RRAOR-VVA-42P-12-W-W-W-		高出力無効	25	4	93	
		高出力有効	40	10	105	(50mm毎)
RCP6 (S) -RRA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力無効	40	10	185	_
RCP6 (S) -RRA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
RCPO(S)-RRAOR-VVA-42P-3-W-W-W-	3	高出力無効	40	20	3/0	

======	(A) ###=> = (1/0 = /=		□ + → · · · ·
記写說明	② 適応コントローラ/ I/O タイプ	国のアフル技	(4) オフション

す。	■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)							
2		リード (mm)	接続 コントローラ	65~365 (50mm毎)	415 (mm)			
		20	高出力有効	80	00			
		20	高出力無効	64	10			
	12	高出力有効	700					
5		高出力無効	50	00				
∄)		6	高出力有効	45	50			
	0		高出力無効	25	50			
	3		高出力有効	225	220			
	3	高出力無効	12	25				

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

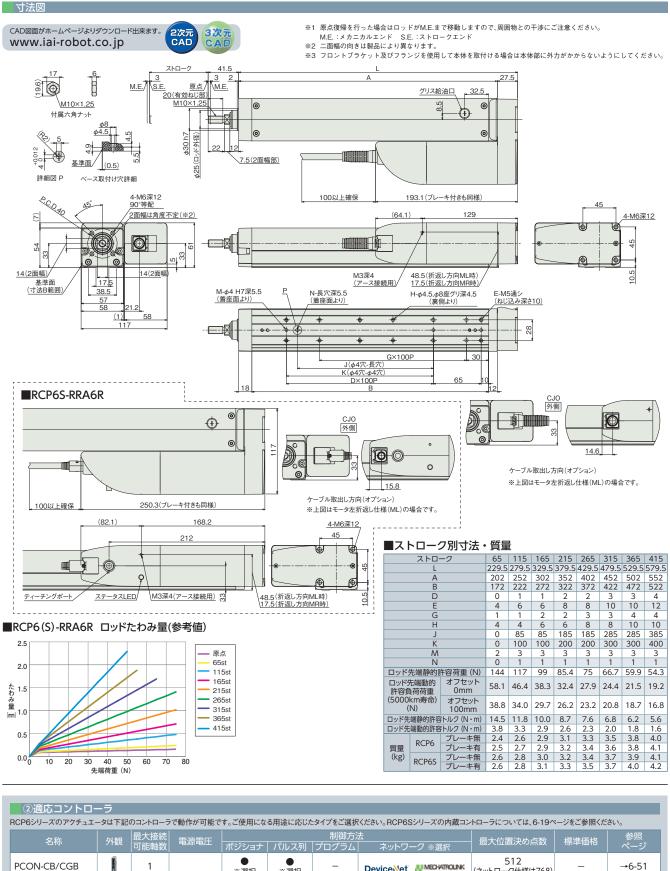
種類	ケーブル記号	標準価格		
1	ケーノル記号	RCP6	RCP6S	
	P (1m)	_	_	
標準タイプ	S (3m)	_	_	
	M (5m)	_	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_	
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_	
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	
	R16 (16m) ~ R20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

※保守用のケーブルは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	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。



(2)週がコントローラ										
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	取入世色次の宗教	1示牛1凹10	ページ
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Device Net MEDITION Ether CAT. Ether Net / IP	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	m	8		この機種は ネットワーク対応のみです		注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG	mi	6		_	-	•	-PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している - ネットワークの種類が異なります。 - 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→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。										

RCP6S

6(S)-RRA7R

RRA7R -



折返L

本体幅 70 mm

オプション

ください。

3

100 200 300 400 500 600 700 800 900 1000

24_v パルフ

■型式項目

シリーズ タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

WA エンコーダ種類 ― WA:バッテリレス アブソ

モータ種類 56P:パルスモータ 24 ·24mm 56 □サイズ

56P

ストローク 70:70mm 16:16mm 8:8mm

4: 4mm

10

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] P3 : PCON MCON 520:520mm MSEL (50mm毎) [RCP6S]

100 200 300 400 500 600 700 800 900 1000

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

ケーブル長

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

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

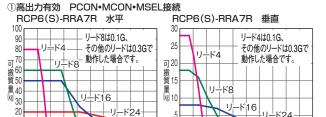
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-427ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。

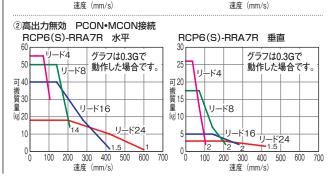
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-471ページのグラフをご参照ください。

(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





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

4

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

0		■スト	ロークと最高	速度 (単位は mm/s)
7		リード (mm)	接続 コントローラ	70~520 (50mm每)
٦		24	高出力有効	860<640>
		24	高出力無効	600<420>
	16	П	高出力有効	560
)		高出力無効	420<280>	
			高出力有効	420<350>
			高出	高出力無効
		4	高出力有効	175
	4		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)

RCP6 (S) -RRA7R-WA-56P-4-①-②-③-④

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

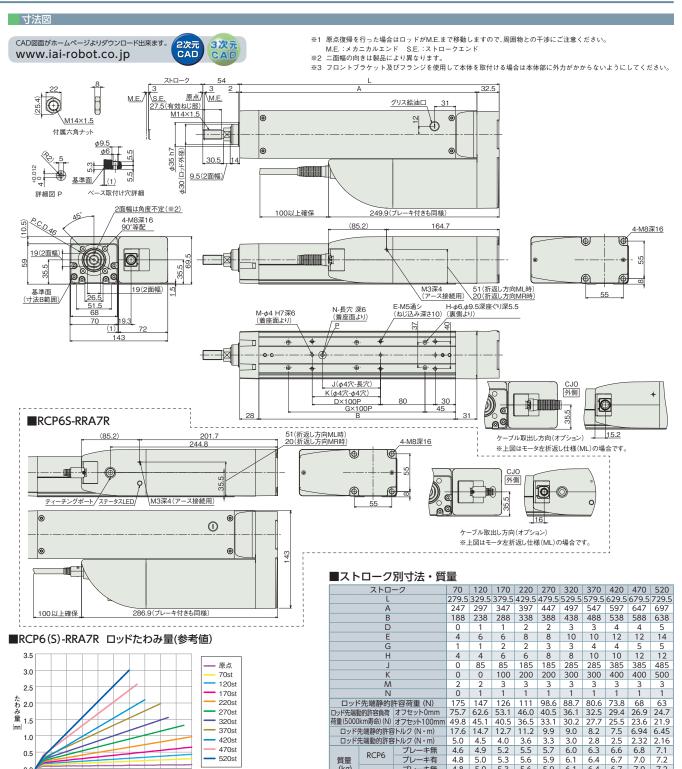
種類	ケーブル記号	標準価格		
1	ケーノル記号	RCP6	RCP6S	
	P (1m)	_	_	
標準タイプ	S (3m)	_	_	
	M (5m)	_	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_	
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_	
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	
	R16 (16m) ~ R20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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

/ Z ユー / IE IS	
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。



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	ポジショナ	パルス列	制御方法 プログラム	<u>表</u> 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	ĺ	1		● ※選択	● ※選択	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB	H	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	CC-Link Ether CAT. The page of the control of the c	64	-	→6-67
MCON-C/CG	m 1	8	DC24V	ネットワーク対応のみです注		CompoNet SSCNETIII/H 注 ・PCON-CYB/PLB/POBは	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG	111	6		-	- •		ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-			詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193

質量 (kg)

RCP6S

420st 470st

520st

70 80 90 100

1.0

0.5

0.0

10 20 30 40 50 60

. 先端荷重(N)

 5.0
 4.5
 4.0
 3.6
 3.3
 3.0
 2.8
 2.5
 2.32
 2.16

 4.6
 4.9
 5.2
 5.5
 5.7
 6.0
 6.3
 6.6
 6.8
 7.1

 4.8
 5.0
 5.3
 5.6
 5.9
 6.1
 6.4
 6.7
 7.0
 7.2

 4.9
 5.1
 5.4
 5.7
 6.0
 6.2
 6.5
 6.8
 7.1
 7.3

RCP6/

RCP6S

(S)-RRA8R

タイプ







本体幅 85 mm

24_v パルス

■型式項目

RRA8R -シリーズ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

-- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス アブソ

WA

60P モータ種類

20 ·20mm

10:10mm

5:5mm

60P:パルスモータ

60 □サイズ

ストローク 50:50mm

700:700mm

(50mm毎)

適応コントロー I/Oタイブ [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

ケーブル長

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

(単位は mm/s)

オプション

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







※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

(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。

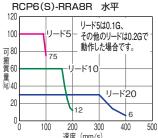
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-427ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-471ページのグラフをご参照ください。
- (4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (5)RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。

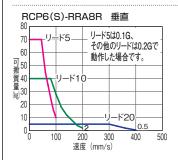
(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。 ■ストロークと最高速度

(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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

11 以 最大可搬質量 早十畑付力 フトロー R

30	5	500	
60	40	1000	50~700 (50mm毎)
100	70	2000	
	60	60 40	60 40 1000

2	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
0	10	200		180	160	140	120	110
	5	100		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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク	標準	価格	①ストローク	標準	価格
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S
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)

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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。

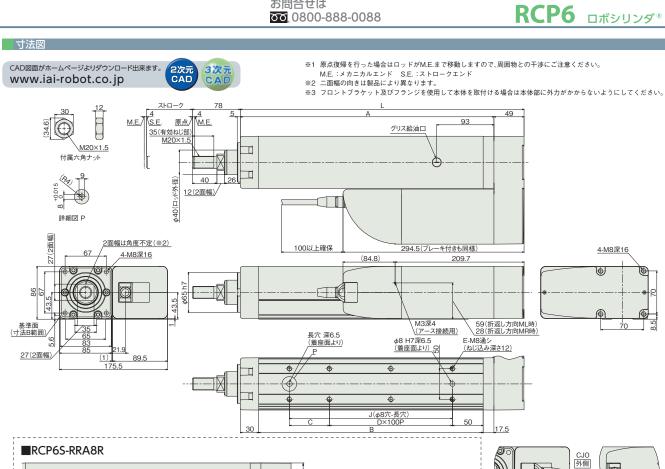
アクチュエータ仕様

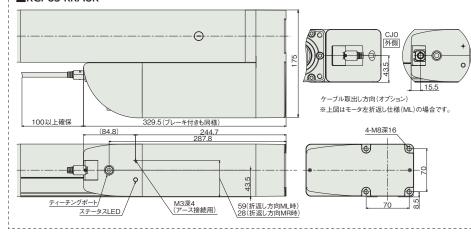
項目	内容		
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10		
繰返し位置決め精度	±0.01mm		
ロストモーション	0.1mm以下		
ロッド	Φ40mm アルミ		
ロッド不回転精度 ※	0度		
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-471ページ参照		
ロッド先端張出し距離	150mm		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

14.1

・ブル取出し方向(オプショ ※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。





原点100st

200st

300st

400st 500st 600st

700st

■RCP6(S)-RRA8R ロッドたわみ量(参考値)

10 20 30 40 50 60 70 80 90 100110120130140150 先端荷重(N)

3.0

2.5

2.0

た わ み 量 1.5

(mm) 1.0

0.5

■ストローク別寸法・質量

	■ストローンが引法・貝里																
		ストロー	-ク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
1		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
		Α		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
		В		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
		С		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
			F容荷重 (N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
			オフセット0mm	93.0		64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2		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
			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
		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
	質量	ICI O	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
	(kg)	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
		ICI 05	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



P6(S)-WRA10C





ケーブル長

本体幅 100 mm

24_v パルス モータ

■型式項目

シリーズ RCP6:コントローラ別置

RCP6S:コントローラ内蔵

− WRA10C − WA -- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス

モータ種類 35P:パルスモータ 16:16mm

10:10mm

5: 5mm

2.5:2.5mm

35 □サイズ

35P

ストローク 50:50mm

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] P3 : PCON MCON 500:500mm MSEL (50mm毎)

N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照

[RCP6S] SE:SIOタイプ

ラジアル荷重対応

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



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

OIN

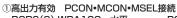
(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

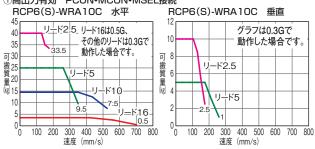
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-429ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。

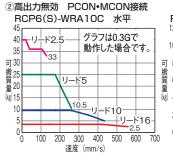
(3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-473ページのグラフをご参照ください。

(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









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	接続	最大可捷	般質量	最大押付力	ストローク	
型式 	(mm)	コントローラ	水平(kg)(注1)	垂直(kg)	(N)	(mm)	
DCD6 (C) M/DA10C M/A 2ED 16 (D) (D) (D)	16	高出力有効	4	_	48		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-16-①-②-③-④		高出力無効	3.5	_	40		
RCP6 (S)-WRA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	14.5	_	77	50~500	
KCPO(3)-VVKATUC-VVA-33P-TU-W-W-W-		高出力無効	9.5	_	//		
DCD6/S) M/DA10C M/A 2ED E (T) [D] [D] [M	5	高出力有効	28	5	155	(50mm毎)	
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-5-①-②-③-④		高出力無効	25	5	155		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④		高出力有効	40	10	310	1	
KCPO(3)-VVKA1UC-VVA-33P-2.3-W	2.5	高出力無効	40	10	310		

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

ŧ.	■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)								
2		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				
		10	高出力無効						
		10	高出力有効	25	490				
0		10	高出力無効						
頁)		5	高出力有効	350<260>	290<260>	240			
		5	高出力無効	260<	215>	240			
		2.5 高出力有効		175	145	120			
2.5 高出力無効 130				30	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 標準価格 (①ストローク	標準価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S
50	_	_	300	_	_
100	_	_	350	_	_
150	_	_	400	_	_
200	_	_	450	_	_
250	_	_	500	_	_

④オプション価格表 (煙淮価格)

受力 ノブコブ 画作 我(帰午画作)						
名称	オプション記号	参照頁	標準価格			
ブレーキ	В	→ 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。

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクナュエータ仕様	
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)

RCP6S

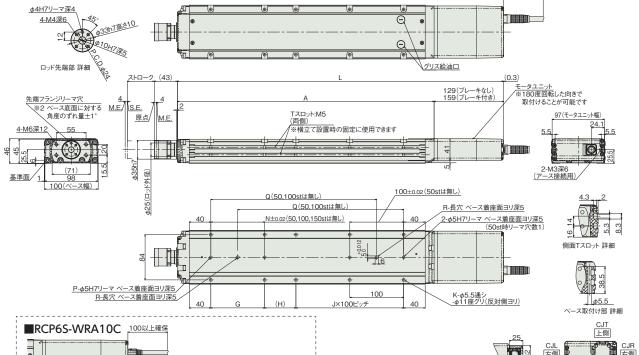
CJB 下側

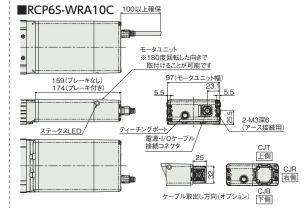
ケーブル取出し方向(オプション)



- ※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。

100以上確保

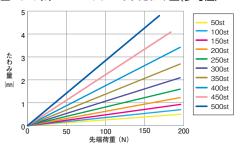




■ストローク別寸法・質量

		ストロ-	ーク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		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
	L	KCFO	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
	L	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
		KCF03	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
		Α		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
		Н		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
		Р		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	ド先端静的語	忤容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
[コッド	先端静的許容	ドトルク (N・m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
2	000		オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
	km	許容負荷質量(N)	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	KIII		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
_	000		オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
3	km	許容負荷質量(N)	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	KIII	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
Г		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
5	量	KCFO	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
	(kg)	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
		KCr03	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

■RCP6(S)-WRA10C 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。 電源電圧 標準価格 PCON-CB/CGB →6-51 DeviceNet WMECHATROUNK ※選択 ※選択 (ネットワーク仕様は768) Fther CAT CC-Link PCON-EtheriNet/IP 1 PROFU BUS 64 →6-67 CYB/PLB/POB ※選択 ※選択 PROFIT DC24V CompoNet この機種は SSCNETIII/H MCON-C/CG 8 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た 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。 MCON-LC/LCG 256 →6-29 111 単相AC 詳細は参照ページをご確認ください。 MSEL-PC/PG 4 30000 →6-193 100~230V ※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。

P6(S)-WRA12C





ケーブル長

本体幅 120 mm

パルフ

24_v

■型式項目

シリーズ タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

- WRA12C -WA **42P** エンコーダ種類 ― モータ種類

WA:バッテリレス

アブソ

42P:パルスモータ 20 ·20mm 12:12mm

6:6mm

3: 3mm

42 □サイズ

適応コントロー I/Oタイブ ストローク 50:50mm 500:500mm

[RCP6] P3 : PCON MCON MSEL [RCP6S]

下記オプション 価格表参照

オプション

N:無し P:1m S:3m M:5m SE:SIOタイプ

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、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。

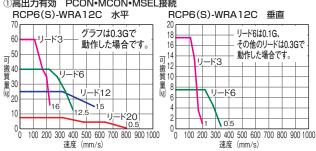
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

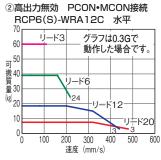
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ の制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

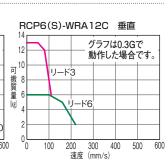
■速度と可搬質量の相関図

(50mm毎)









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

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s) 450 500 コントローラ (mm) (50mm毎) 高出力有効 800 20 高出力無効 480 高出力有効 560 高出力無効 440 400<340> 375<340> 高出力有効 高出力無効 220 高出力有効 225<200> 220<200> 185 高出力無効 < >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	標準	価格	①ストローク	標準価格		
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S	
50	_	_	300	_	_	
100	_	_	350	_	_	
150	_	_	400	_	_	
200	_	_	450	_	_	
250	_	_	500	_	_	

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

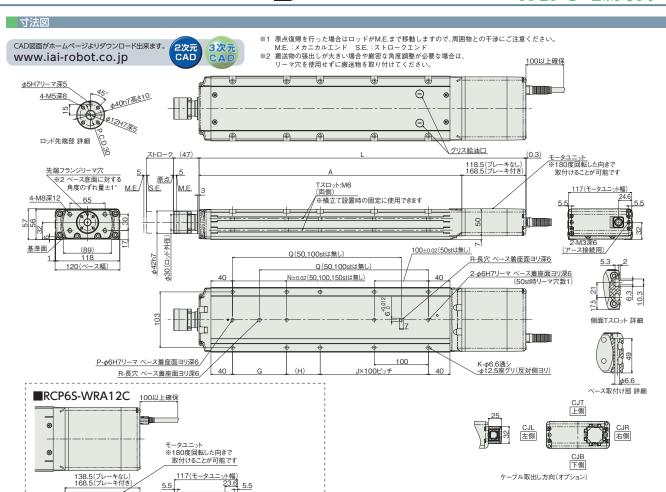
種類	ケーブル記号	標準価格			
1	ケーノル記号	RCP6	RCP6S		
	P (1m)	_	_		
標準タイプ	S (3m)	_	_		
	M (5m)	_	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_		
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_		
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_		
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_		
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_		
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_		
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_		
	R16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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

(小オプション)価格実 (煙淮価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格					
			12V-10010					
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)	NTRR	→ 2-631	_					

項目	内容
	4" 11 ± 2" ± 40 ± 7± C40
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
ロストモーション	0.111111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)



■RCP6(S)-WRA12C ロッドたわみ量(参考値) 3.0 50st 100st 150st 2.5 2.0 200st 250st 300st 1.5 350st ^(mm) 1.0 400st 450st 500st 0.5 0.0 100 150 之、 先端荷重 (N) 250 50 200

ティーチングポー

電源・I/Oケー接続コネクタ

ステータスLED.

O

ケーブル取出し方向(オプション) 下側

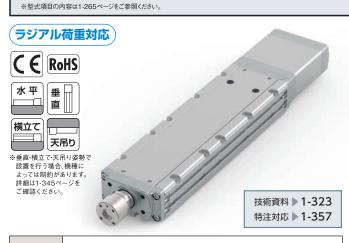
3/40 ・ス接続用)

CJT 上側



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	 ポジショナ	パルス列	制御方法	去 ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB	-	1		● ※選択	● ※選択	-	Device Vet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB	B	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	PROPED STATE STA	64	-	→6-67
MCON-C/CG	1111	8	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		注 SSCNETIII/H	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG	mí	6		_	-	•	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。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	-	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193

6(S)-WRA14C 本体幅 モータ **24**_v レスアブン ユニット 140 モータ パルフ モータ 型 - WRA14C -WA ■型式項目 **56P** 適応コントロー I/Oタイブ エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ ストローク ケーブル長 オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション [RCP6] RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリレス 56P:パルスモータ 24 ·24mm 50:50mm P3 : PCON 価格表参照 アブソ RCP6S:コントローラ内蔵 56 □サイズ 16:16mm MCON 600:600mm 8:8mm MSEL (50mm毎) 4: 4mm X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル



(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

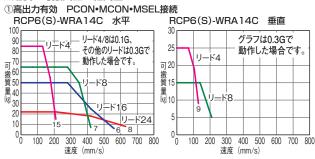
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-429ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。

(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。

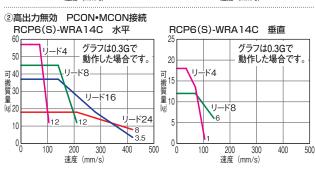
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュー ティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



[RCP6S]

SE:SIOタイプ



(単位は mm/s)

600

395<210>

195<130>

< >内は垂直使用の場合です。

630

420

560

420

210<140>

105

アクチュエータスペック ■リードと可搬質量 ■ストロークと最高速度 (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。 接続 最大可搬質量 最大押付力 ストローク 50~550 力式. コントローラ コントロー -ラ 水平(kg)(注1) 垂直(kg) (mm) 高出力有効 25 高出力有効 RCP6 (S)-WRA14C-WA-56P-24-①-②-③-④ 182 24 高出力無効 18 高出力無効 高出力有効 50 高出力有効 RCP6 (S)-WRA14C-WA-56P-16-①-②-③-④ 273 高出力無効 37 高出力無効 50~600 15 420<210> 高出力有効 65 高出力有効 RCP6 (S)-WRA14C-WA-56P-8-①-②-③-④ 547 高出力無効 45 12 高出力無効 85 高出力有効 25 高出力有効 210<130> RCP6 (S)-WRA14C-WA-56P-4-①-②-③-④ 4 1094 高出力無効 57 18 高出力無効 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	標準	価格	①ストローク	標準価格					
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	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
1	タークル記号	RCP6	RCP6S
	P (1m)	_	_
標準タイプ	S (3m)	_	_
	M (5m)	_	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_

※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 (煙進価格)

	+ IM I U /		
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
			101 1 100 10
フレーキ	В	→ 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(左)	NTRR	→ 2-631	_

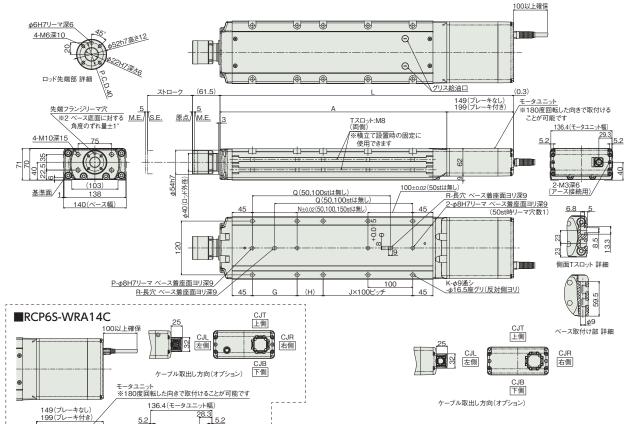
アクチュエータ仕样

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)							





- ※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。



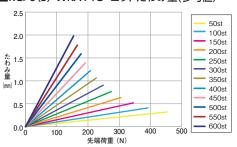
■ストローク別寸法・質量

■RCP6(S)-WRA14C ロッドたわみ量(参考値)

ステータスLED,

0

2-M3深6 (アース接続用)



	RCP6	ブレーキ無	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
L	KCFO	ブレーキ有	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005
L	RCP6S	ブレーキ無	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
	KCP63	ブレーキ有	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005
	А		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
	G		_	_	_	100	100	100	100	100	100	100	100	100
	Н		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
	Р		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	ド先端静的記	忤容荷重 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド		ドトルク (N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000	ロッド先端動的	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
km	許容負荷質量(N)	オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
MIII	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	ロッド先端動的	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
km	許容負荷質量(N)	オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
MIII	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
	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
質量	KCFO	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
(kg)	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
	KCP63	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

ストローク 50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600

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	ポジショナ	パルス列	制御方法 おおり おいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしょ はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしょう はい		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB	H	1	DC34V	● ※選択	● ※選択	-	Ether Net/IP CompoiNet *** *** *** *** ** ** ** **	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種はフーク対応の			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	•	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。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG	1	4	単相AC 100~230V	_	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193
※MCONは、オプションで「記	高出力設定	仕様」を指定	したものに限り、	高出力有効の診	と定が可能。高	出力有効時の	- 最大接続可能軸数はC:4、LC:3です	•		

P6(S)-WRA16C

WA:バッテリレス

アブソ







本体幅 160 mm

オプション

24_v パルスモータ

■型式項目

シリーズ ---RCP6:コントローラ別置

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RCP6S:コントローラ内蔵

- WRA16C -WA -- エンコーダ種類 --タイプ

- 60P モータ種類 60P:パルスモータ

60 □サイズ

20:20mm 10:10mm 5:5mm

適応コントロー I/Oタイブ 50:50mm 800:800mm (50mm毎)

ストローク

[RCP6] P4 : PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ

下記オプション 価格表参照

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

ケーブル長

ラジアル荷重対応







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



(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 リード5は0.1G、 70 その他のリードは0.2Gで 60 動作した場合です。 可搬货40 30 -F10 20 10 50 100 150 200 250 300 350 400 450 500

RCP6/

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	で受けた	場合の可护	般質量です。	Ī	■スト		クと	最高速	度					(単位	ilt mi	m/s)
型式		最大可拉 水平(kg)(注1)			ストローク (mm)		リード (mm)		100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)		750 (mm)	
RCP6 (S) -WRA16C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	_	500			20	280	405	450)	400	340	295	260	225	200	180
RCP6 (S) -WRA16C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	36.5	1000	50~800 (50mm毎)		10		24 <20		230 <200>	195	165	145	125	110	100	90
RCP6 (S) -WRA16C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000			5		130		115 <100>	95	80	70	60	55	50	45
記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ 〔	3 ケー	ブル長	4) オプ:	ション									<	>内(は垂直	使用の	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	標準	価格	①ストローク	標準価格				
(mm)	RCP6	RCP6S	(mm)	RCP6	RCP6S			
50	_	_	450	_	_			
100	_	_	500	_	_			
150	_	_	550	_	-			
200	_	_	600	_	_			
250	_	_	650	_	_			
300	_	_	700	_	-			
350	_	_	750	_	_			
400	_	_	800	_	_			

③ケーブル長価格表(標準価格)

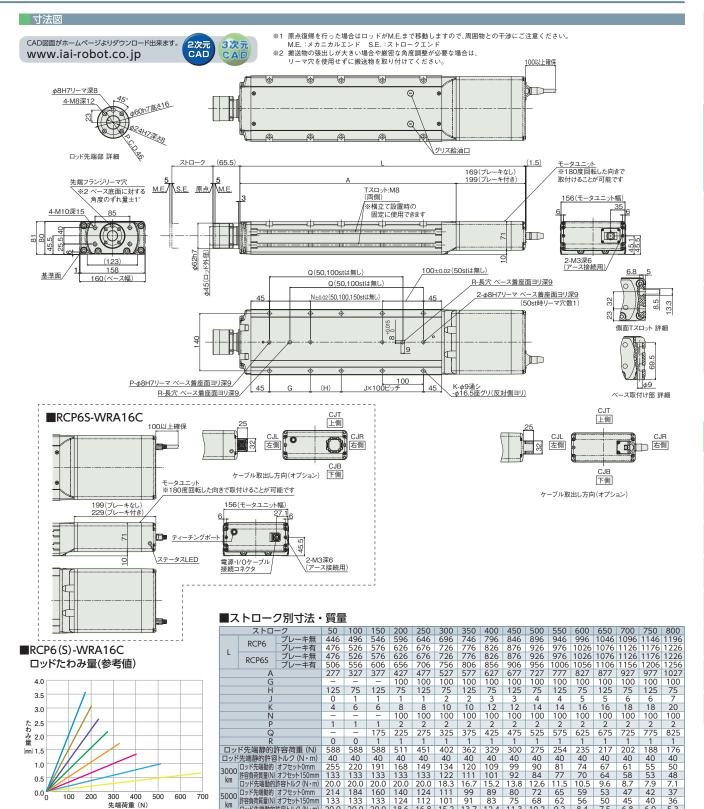
種類	ケーブル記号	標準価格					
(里規)	ケークル記号	RCP6	RCP6S				
	P (1m)	_	_				
標準タイプ	S (3m)	_	_				
	M (5m)	_	_				
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_				
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_				
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_				
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_				
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_				
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_				
	R11 (11m)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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格実 (煙淮価格)

	+- 10 <i> </i>		
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
			101 1 100 10
フレーキ	В	→ 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)	NTRR	→ 2-631	_

,,,, <u>,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,</u>	
項目	内容
FG手4ナーナ	# # 1 1 2 1 A 1 C
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)





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 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

RCP6S

km

質量

(kg)

0.5 0.0

100 200

100st

600 700

- 600st

700st

800st

400 500

先端荷重 (N)

- 300st

- 400st

- 500st

26.2 27.3 28.5 26.7 27.9 29.0

OIN

P6(S)-WRA10R



SE:SIOタイプ



本体幅 100 mm

24_v パルス

■型式項目

シリーズ タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

- WRA10R -WA 35P -- エンコーダ種類 ---モータ種類

WA:バッテリレス

アブソ

35P:パルスモータ 16:16mm 35 □サイズ 10:10mm

5: 5mm

2.5:2.5mm

50:50mm 500:500mm

ストローク

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] P3 : PCON MCON MSEL (50mm毎) [RCP6S]

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

ケーブル長

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

オプション

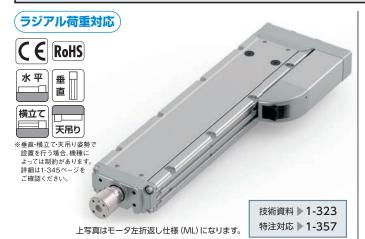
ください。

グラフは0.3Gで

動作した場合です。

(単位は mm/s)

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



(1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。

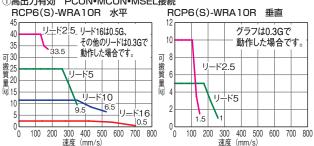
(2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や 速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-431ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。

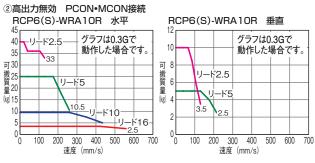
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-473ページのグラフをご参照ください。

(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







■ストロークと最高速度

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。 最大可搬質量 最大押付力 ストローク 接続 力式. コントロー ·ラ 水平(kg)(注1) 垂直(kg) 高出力有効 RCP6 (S)-WRA10R-WA-35P-16-①-②-③-④ 48 高出力無効 3.5 高出力有効 11.5 RCP6 (S)-WRA10R-WA-35P-10-10-20-30-40 77 高出力無効 9.5 5 28 高出力有効 RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-5-①-②-③-④ 155

50~500 高出力無効 25 5 10 高出力有効 40 RCP6 (S)-WRA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④ 2.5 310 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

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						
10	高出力無効		560						
10	高出力有効	52	525 490						
10	高出力無効	435							
5	高出力有効	350<260>	290<260>	240					
5	高出力無効	260<	240<215>						
2.5	高出力有効	175<150> 145		175<150> 145		120			
2.5	高出力無効	13	0	120					
くったけ垂直体中の担合です									

①ストローク別価格表(標準価格)

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

④オプション価格表 (標準価格)										
名称	オプション記号	参照頁	標準価格							
ブレーキ	В	→ 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	_							

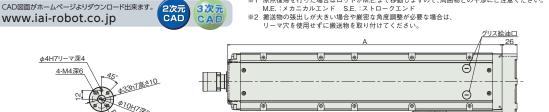
※Tスロットナットバー仕様は、モータ左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時は NTBLをお選びください。

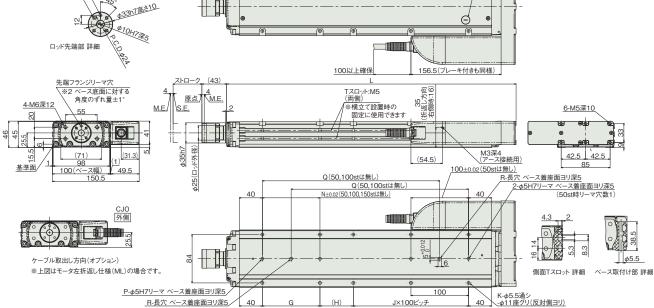
③ケーブル長価格表 (標準価格)

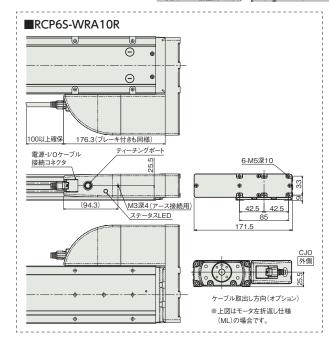
種類	ケーブル記号	標準価格			
1	タークル記号	RCP6	RCP6S		
	P (1m)	_	_		
標準タイプ	S (3m)	_	_		
	M (5m)	_	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_		
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_		
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_		
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_		
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_	_		
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_		
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_		
	R16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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

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°C、85%RH以下(結露なきこと)







■RCP6(S)-WRA10R ロッドたわみ量(参考値) 50st 100st 150st 200st 250st 300st 350st 400st 450st 500st

■ストローク別寸法・質量

	ストロー	ーク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
			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
	Н		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
	Р		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	ド先端静的記	许容荷重 (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	ロッド先端動的	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
km	許容負荷質量(N)	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
KIII	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		オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
km	許容負荷質量(N)	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
KIII	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
	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
質量	KCP6	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
(kg)	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
	KCF03	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。											
		電源電圧	 ポジショナ	パルス列		去 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		
	1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net Metarroux Ether CAT を Ether CAT を Ether CAT を Ether Net / IP は は は は は は は は は は は は は は は は は は	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51		
	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-		EtherNet/IP	្ទាច្ចក្រុ⊚ EtheriNet/IP	64	-	→6-67
	8	DC24V					256	-	→6-29		
mª	6		_	-	•		256	-	→6-29		
	4	単相AC 100~230V	-	-	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193		
2	外観	対観 最大接続 可能軸数 1 1 1 8 6	外観 最大接続 可能軸数 1 1 1 DC24V 8 6	外観 最大接続 電源電圧 ポジショナ *選択 *選択 * 3 * 3 * 3 * 3 * 3 * 3 * 3 * 3 * 3 *	分観 司託軸数 可能軸数 可能軸数 1 電源電圧 ポジショナ パルス列 ・ 選択 * 選択	最大接続 可能軸数	日本	日本	最大接続 可能軸数 電源電圧		

6(S)-WRA12R







本体幅

24_v パルス モータ

120 mm

■型式項目

シリーズ タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

42P -- エンコーダ種類 ---モータ種類

WA

WA:バッテリレス

アブソ

42P:パルスモータ 20 ·20mm 12:12mm

6:6mm

3: 3mm

42 □サイズ

ストローク 50:50mm 500:500mm (50mm毎)

適応コントロー I/Oタイブ [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

ケーブル長

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

オプション

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。



- WRA12R -

(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。

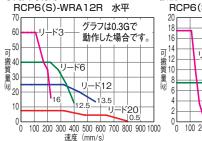
(3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量について は、1-473ページのグラフをご参照ください。

(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。

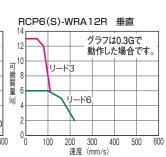
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続





②高出力無効 PCON•MCON接続 RCP6(S)-WRA12R 水平 グラフは0.3Gで 60 動作した場合です。 _可501 搬貨量30 リードら 24 ^(kg) 20 ¹ リード12 10 -ド20 0 L 100 200 300 400 500 600 速度 (mm/s)



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	で受けた	場合の可摘	般質量です。
型式	リード	接続	最大可捷			ストローク
土地	(mm)	コントローラ	水平(kg)(注1)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP6 (S)-WRA12R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	7.5	_	56	
RCPO(3)-VVRA12R-VVA-42P-2U-121-121-121-121-121	20	高出力無効	7.5	_	50	
RCP6 (S)-WRA12R-WA-42P-12-①-②-③-④		高出力有効	30	_	93	
RCPO(3)-VVRA12R-VVA-42P-12-12-12-12-12-12-12-12-12-12-12-12-12-	12	高出力無効	18.5	_	93	50~500
RCP6 (S) -WRA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	55	7.5	185	(50mm毎)
RCP6 (5)-VVRA 2R-VVA-42P-6-11-12-13-14	О	高出力無効	39	6	185	
RCP6 (S) -WRA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	70	17.5	370	
KCPO(3)-VVKA12K-VVA-42P-3-W	3	高出力無効	60	13	3/0	

0	■スト	(!	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)				
1	20	高出力有効		800					
ı	20	高出力無効		480					
ı	12	高出力有効							
	12	高出力無効							
1	6	高出力有効	400<	280>	375<280>				
ı	0	高出力無効		220					
ı	3	高出力有効	225<200>	220<200>	185				
	3	高出力無効		110					
_	く >内は垂直体田の場合です								

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

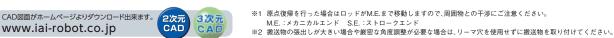
※保守田のケーブルは1-269ページをご参照ください。

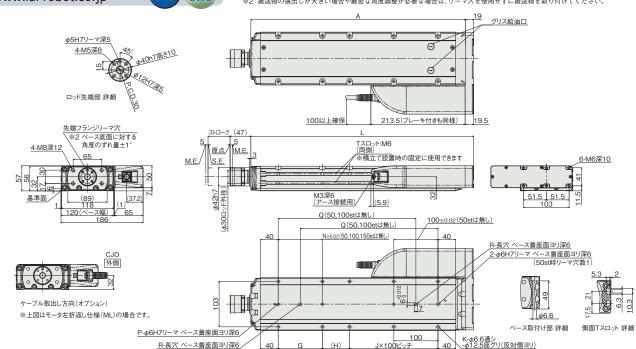
④オプション価格表 (標準価格)

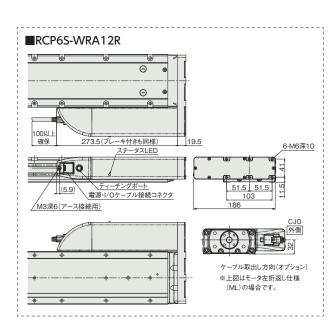
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 2-615	_
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ 2-616	_
フランジ金具	FL	→ 2-618	_
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	_
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	_
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ 2-631	_
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ 2-631	_

※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
估用国田涅度·湿度	∩~40°C 85%PHN下(結束なキこと)







R-長穴 ベース着座面ヨリ深6

寸法図

3.0 50st 100st 150st 200st 2.5 2.0 250st 1.5 300st 350st 1.0 400st 450st 0.5 500st

■RCP6(S)-WRA12R ロッドたわみ量(参考値)

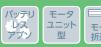
■ストローク別寸法・質量

	– .			_								
	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
	Α		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
	G		_	_	_	100	100	100	100	100	100	100
	Н		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
	Р		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	ド先端静的記	许容荷重 (N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロット	先端静的許容	ドトルク (N・m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000	ロッド先端動的	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
km	許容負荷質量(N)	オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
KIII	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	ロッド先端動的	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
km	許容負荷質量(N)	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	
DCDC		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
質量	RCP6	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
(kg)	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
	ICP03	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	ポジショナ	パルス列	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ		
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51		
PCON- CYB/PLB/POB	B	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Ether Net / IP	64	-	→6-67		
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	この機種はフーク対応の			256	-	→6-29		
MCON-LC/LCG	1111	6		-	-	•	・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193		

6(S)-WRA14R

WA



折返L

本体幅 140

オプション

ください。

24_v パルフ

■型式項目 シリーズ

タイプ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

エンコーダ種類 ― モータ種類 WA:バッテリレス 56P:パルスモータ アブソ 56 □サイズ

56P

24 ·24mm 16:16mm

8:8mm

4: 4mm

適応コントロー I/Oタイブ ストローク [RCP6] 50:50mm P3 : PCON MCON 600:600mm MSEL

[RCP6S]

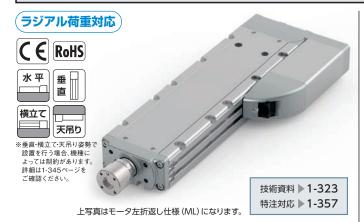
SE:SIOタイプ

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

ケーブル長

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

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



- WRA14R -

(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。

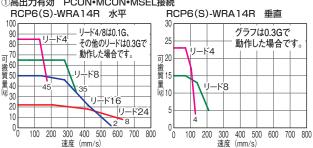
(4)押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

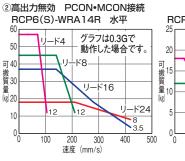
(5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュー ティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

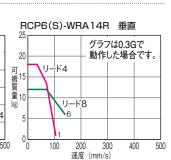
(50mm毎)







■ストロークと最高速度



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。 最大可搬質量 最大押付力 ストローク 接続 力式. コントロー ·ラ 水平(kg)(注1) 垂直(kg) 高出力有効 25 RCP6 (S)-WRA14R-WA-56P-24-①-②-③-④ 182 高出力無効 18 高出力有効 50 RCP6 (S)-WRA14R-WA-56P-16-①-②-③-④ 273 高出力無効 37 15 高出力有効 65 RCP6 (S)-WRA14R-WA-56P-8-①-②-③-④ 547 高出力無効 45 12 85 高出力有効 25

50~600 RCP6 (S)-WRA14R-WA-56P-4-①-②-③-④ 4 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

50~600 コントローラ (50mm毎 (mm) 高出力有効 630 24 高出力無効 420 高出力有効 560 高出力無効 420 350<210> 高出力有効 高出力無効 210<140> 高出力有効 175<130> 高出力無効 105

< >内は垂直使用の場合です。

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

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

4)オプシ	ョン価格表	(標進価格)	

4 =1									
名称	オプション記号	参照頁	標準価格						
ブレーキ	В	→ 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。

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ什様

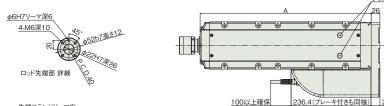
,,,, <u>,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,</u>	
項目	内容
FG手4ナーナ	# 11 ± 2% ± 1 2 ==== ± ==========================
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-473ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度•湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

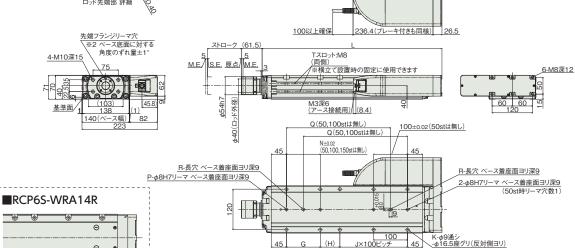
寸法図 ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

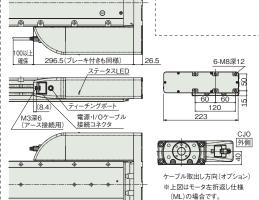
www.iai-robot.co.jp



- M.F.:メカニカルエンド S.F.:ストロークエン
- ※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。 グリス給油口







CJO 外側





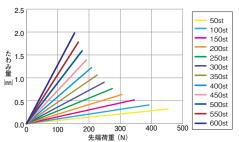
ケーブル取出し方向(オプション) ※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

側面Tスロット 詳細

■ストローク別寸法・質量

L 282 332 382 432 482 532 582 632 682 732 78: A 256 306 356 406 456 506 556 606 656 706 756 G 100 100 100 100 100 100 100 100 1	806 100 58
	100
6 100 100 100 100 100 100 100 100	58
G - - - 100 100 100 100 100 100 100 100	
H 108 58 108 58 108 58 108 58 108 58 108 58 108	
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	100
P 1 1 1 2 2 2 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 1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N) 454 392 345 307 276 251 229 210 193 179 160	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 30	30
3000 □ッド先端動的 オフセット0mm 199 170 148 131 117 104 94 85 77 70 64	58
許容負荷質量(N) オフセット150mm 100 100 100 100 95 87 79 72 66 60	55
ロッド先端動的許裕トルク (N・m) 15.0 15.0 15.0 15.0 14.3 13.0 11.8 10.8 9.9 9.0	8.2
5000 ロッド先端動的 オフセット0mm 167 143 124 109 97 87 78 70 63 57 51	46
許容負荷質量(N) オフセット150mm 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
RCP6 プレーキ無 8.7 9.6 10.5 11.4 12.2 13.1 14.0 14.9 15.7 16.6 17.	18.4
質量 RCPO 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.	18.5
(kg) 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.	18.5
RCPOS 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.	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。 電源電圧 標準価格 PCON-CB/CGB →6-51 DeviceNet WMECHATROUNK ※選択 ※選択 (ネットワーク仕様は768) CC-Link Fther CAT. PCON-EtheriNet/IP 1 PROFI BUS 64 →6-67 CYB/PLB/POB ※選択 ※選択 DC24V CompoNet この機種は MCON-C/CG 8 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た 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。 MCON-LC/LCG 256 →6-29 単相AC 詳細は参照ページをご確認ください MSEL-PC/PG 4 30000 →6-193 100~230V ※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。

P6(S)-WRA16R





折返L

ケーブル長

本体幅 160 mm

オプション

ください。

24_v パルフ モータ

■型式項目

シリーズ RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵

タイプ

- WRA16R -WA -- エンコーダ種類 ---WA:バッテリレス

アブソ

60P モータ種類

60P:パルスモータ

60 □サイズ

ストローク 20 ·20mm 10:10mm

5:5mm

適応コントロー I/Oタイブ [RCP6] 50:50mm 800:800mm (50mm毎)

P4 : PCON-CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ

N:無し P:1m S:3m M:5m 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 X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル 記号を必ずご記入

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応







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

(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 リード5は0.1G、 70 その他のリードは0.2Gで 60 動作した場合です。 可 搬 颁 質 40 量 ∞ 30 IJ. -F10 20 10 50 100 150 200 250 300 350 400 450 500

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 リード 最大可搬質量 最大押付力 ストロー 型式 水平(kg)(注1) 垂直(kg) RCP6 (S)-WRA16R-WA-60P-20-①-②-③-④ 20 30 500 50~80 RCP6 (S)-WRA16R-WA-60P-10-10-2-3-4 10 34.5 1000 60 (50mm年 RCP6 (S)-WRA16R-WA-60P-5-①-②-③-④ 5 100 63 2000

ţ,	■ストロークと最高速度 (単位は mm/s													
9		リード (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		0	400	340	295	260	225	200	180			
0		10		24 <18		230 <180>	195	165	145	125	110	100	90	
		5	120 <100>			115 <100>	95	80	70	60	55	50	45	
									\rtn(+垂志	(市田)	ク指令	ふさ	

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

④オプション価格表 (標準価格)

	T-18816/		
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
-1010	カフノコン配う		135-1
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	_

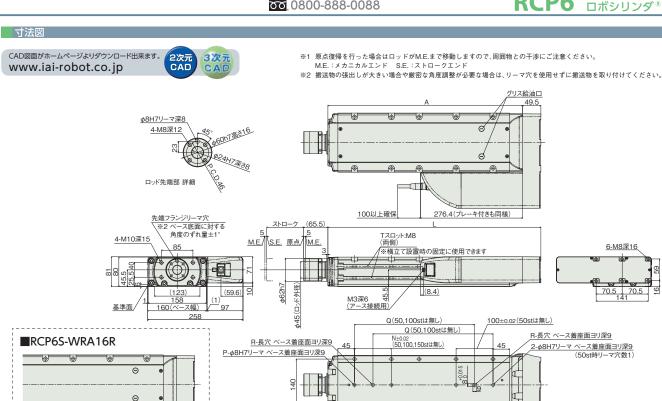
※Tスロットナットバー仕様は、モータ左折返し仕様の時はNTBR、右折返し仕様の時は NTBLをお選びください。

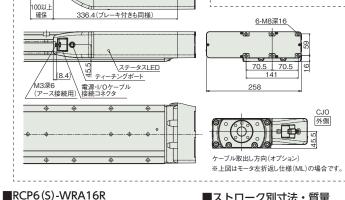
③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

/ Z ユー / IE IS	
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)





500

- 600st

- 800st

700st

400 先端荷重(N)

300st

- 400st - 500st 600 700

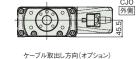
ロッドたわみ量(参考値)

100 200

100st

200st

3.5 3.0 た 2.5 わ み 2.0 量 (mm) 1.5 1.0 0.5 0.0



(H)

側面Tスロット 詳細

K-φ9通シ -φ16.5座グリ(反対側ヨリ)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

J×100ピ

100

■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
	Α		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
	Н		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
	Р		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	ドトルク (N·m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000	ロッド先端動的	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
8m	許容負荷質量(N)	オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
KIII	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	ロッド先端動的	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
km	許容負荷質量(N)	オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
KIII	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
	DCD6	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
質量	RCP6	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
(kg)	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
	KCP65	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

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	ポジショナ	制御方法 ジョナ 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	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet CompoNet EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51

RCP5

P5-RA4C

モータ 本体幅 **24**_v ユニット レスアブソ 40 モータ パルス 型

X □□: 長さ指定 R □□: ロボットケーブル

オプション

価格表参照

下記オプション

■型式項目 **P3** RCP5 - RA4C -WA -35P タイプ

35 □サイズ

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 N:無し P:1m S:3m M:5m WA: バッテリレス 35P:パルスモータ P3:PCON 16:16mm 60:60mm MCON

10:10mm

5:5mm

2.5 :2.5mm

※**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







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

(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。

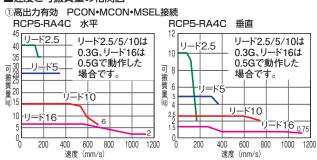
- (2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。 許容可能な負荷質量については、1-475ページ~のグラフを ご参照ください。

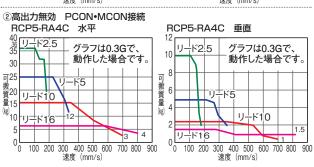
■速度と可搬質量の相関図

MSEL

410:410mm

(50mm 毎)





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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)
DODE DATO WAS SED TO SO SO SO	16	高出力有効	6	1.5	48	
RCP5-RA4C-WA-35P-16- ① -P3- ② - ③	10	高出力無効	0	1.5	40	60~410 (50mm毎)
DODE DAAC WA SED 10 DD DD DD	10	高出力有効	15	2.5	77	
RCP5-RA4C-WA-35P-10- ① -P3- ② - ③	10	高出力無効	15			
	5	高出力有効	28	5	155	
RCP5-RA4C-WA-35P-5- ① -P3- ② - ③	5	高出力無効	20	5	155	
DODE DAACWA SED SE GO DO GO GO	2 E	高出力有効	40	10	310	
RCP5-RA4C-WA-35P-2.5- ① -P3- ② - ③	2.5	高出力無効	36	10	310	

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。

■フトロークと是草連度

	一ノC取同还反	(単	1立は 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
10	高出力無効	84	0
10	高出力有効	700	685
	高出力無効	700	005
5	高出力有効	350	340
5	高出力無効	330	340
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	1/5	170

(₩/±/+ mm/c)

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	_

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	В	→ 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	_
原点逆什様	NM	→ 2-631	_

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

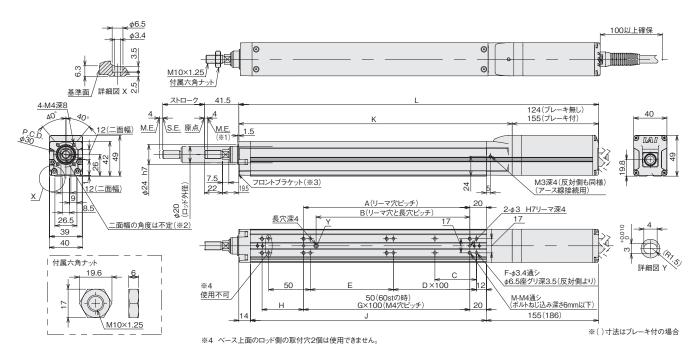
項日	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm アルミ
ロッド不回転精度(※1)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)無負荷時のロッド回転方向変位確度を表します。

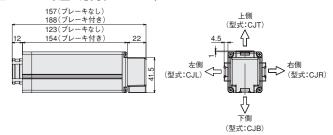
RCP5



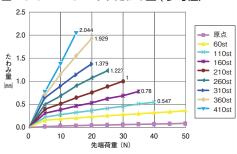
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



■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

	/// - //								
7	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
L	ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634	684
	A	50	100	100	200	200	300	300	400
	В	35	85	85	185	185	285	285	385
	С	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
	Н	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	荷重オフセット 0mm	25.4	19.5	15.5	12.8	10.8	9.2	7.9	6.9
許容荷重(N)	荷重オフセット 100mm	16.5	14.5	12.4	10.7	9.2	8.0	7.0	6.2
ロッド先端前	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		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	ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9
(kg)	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	ポジショナ	パルス列	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ		
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51		
PCON- CYB/PLB/POB	H	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	ខុត្តឲុក្ខា [®] EtherNet/IP	PROPE EtherNet/IP	PROPE EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		ットワーク対応のみです		注 SSCNETIII/	256	_	→6-29		
MCON-LC/LCG	111	6		_	_	•	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。	256	-	→6-29		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193		

P5-RA6C





本体幅 58 mm

24_v パルス

■型式項目

RCP5 - RA6C - WA - 42P

シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類

WA: バッテリレス 42P:パルスモータ 20:20mm

42 □サイズ

65:65mm

415 : 415mm

(50mm 毎)

リード

12:12mm

6:6mm

3: 3mm

P3 ストローク 適応コントローラ

P3:PCON

MCON

MSEL

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

※**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







※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

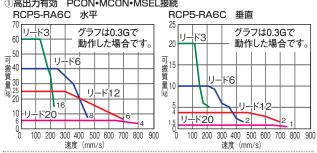


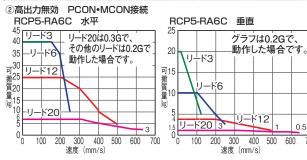
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、 加速度によって変化します。 詳細は、1-445ページ~の「速度・加速度別可搬質量表/ RCP5シリーズ」をご参照ください。

- (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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		接続		搬質量	最大押付力	ストローク
±24	(mm)	コントローラ	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
DODE DAGGLAMA AOD OO OO DO OO OO	20	高出力有効	6	1.5	56	
RCP5-RA6C-WA-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	高出力無効	0	1.5	50	
	12	高出力有効	25	4	93	65~415 (50mm毎)
RCP5-RA6C-WA-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	高出力無効	25			
DODE DAKCINIA 40D C O DO O	6	高出力有効	40	10	185	
RCP5-RA6C-WA-42P-6- ① -P3- ② - ③		高出力無効	40	10	105	
DODE DAKCINIA 40D 0 GI DO GI GO	3	高出力有効	60	20	370	
RCP5-RA6C-WA-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	高出力無効	40	20	3/0	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については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	/

0.5

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			
20	高出力無効	高出力無効 640			
12	高出力有効	700			
12	高出力無効	50	500		
6	高出力有効	450			
0	高出力無効 250				
3	高出力有効	225	220		
3	高出力無効	12	25		

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	_

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	В	→ 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	_

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

/// / / / / / / / / / / / / / / / / / /	`
項曰	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)

- |使用周囲温度・湿度 (※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

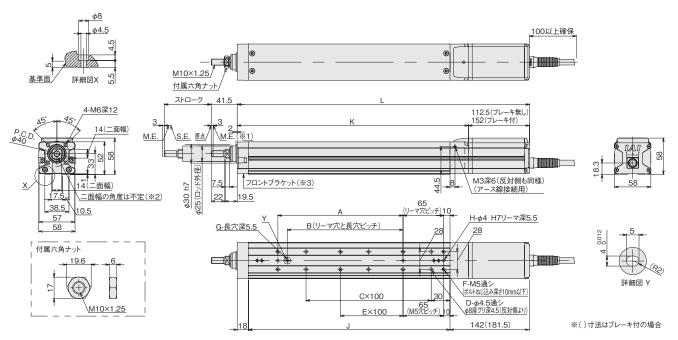
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



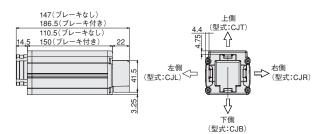
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

RCP5

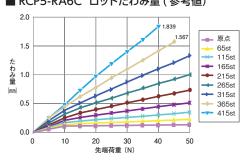
ロボシリンダ®



■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

7	ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
- 1	ブレーキ無し	332	382	432	482	532	582	632	682
L	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
	В	0	85	85	185	185	285	285	385
	С	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		1	1	1	1	1	1	1
	Н	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	荷重オフセット 0mm	45.7	36.3	29.8	25.1	21.6	18.8	16.6	14.7
許容荷重(N)	荷重オフセット 100mm	32.1	28.3	24.6	21.5	18.9	16.7	14.9	13.4
ロッド先端前	的許容トルク (N·m)	11.5	9.4	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5
ロッド先端重	h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	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3
(kg)	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5

j										
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。										
外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列		<u>き</u> 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	
	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51	
H	1	DC34V	● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP	PROPER EtherNet/IP	64	-	→6-67
	8	DC24V				注 SSCNETIII/H	256	_	→6-29	
111	6		_	_	•	ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	_	→6-29	
	4	単相AC 100~230V	_	_	•		30000	_	→6-193	
	外観	一夕は下記のコントローラ 外観 最大接続可能軸数 1 1 8 6	一夕は下記のコントローラで動作が可能で 外観 最大接続 可能軸数 1 1 B 1 B DC24V B 6 単相AC 単相AC	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になります。 外観 最大接続可能軸数 電源電圧 ポジショナ 1 1 DC24V ※選択 ネット・ 6 単相AC	- 今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じた	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム 1 *選択 *選択 - B *選択 *選択 - CO機種はネットワーク対応のみです 4 単相AC -	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 1 ※選択 ※選択 - Device Net 注 ther CATT Ether Net / IP DID ID	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 ま選択 ※選択 ※選択 □ DeviceNet Ether CAT: Ethe	- 今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 ※選択 * 最大位置決め点数 標準価格 1 ・選択 ※選択 * - 2 ・選択 ※選択 * - 3 ・選択 ※選択 * - 4 単相AC ・ 単相AC ・ 単相AC ・ 単相AC ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	

P5-RA7C





本体幅 73 mm

オプション

下記オプション

24_v パルス

■型式項目

RCP5 - RA7C - WA - 56Pエンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ

WA: バッテリレス 56P:パルスモータ 24 ·24mm 56 □サイズ

リード ストローク

16:16mm

8:8mm

4: 4mm

70:70mm 520:520mm (50mm 毎)

適応コントローラ P3:PCON MCON MSEL

P3

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

ケーブル長

価格表参照

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

ラジアル荷重対応







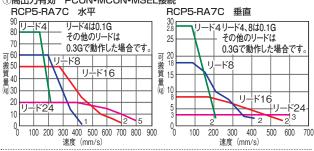
※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は1-345ページを ご確認ください。

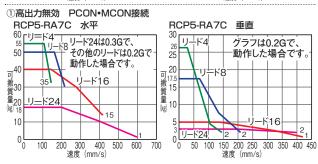


- (1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、 加速度によって変化します。 詳細は、1-445ページ~の「速度・加速度別可搬質量表/ RCP5シリーズ」をご参照ください。
- (2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。 許容可能な負荷質量については、1-475ページ~のグラフを ご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON•MCON•MSEL接続





■リードと可搬質量

型式	リード	接続	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク
至八	(mm)	コントローラ	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
DCDE DA7C WA FCD 24 @ D2 @ @	24	高出力有効	20	3	182	
RCP5-RA7C-WA-56P-24- ① -P3- ② - ③		高出力無効	18	3	102	70~520
RCP5-RA7C-WA-56P-16- ① -P3- ② - ③		高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
DODE DATO WAS ECD OF DO TO TO	8	高出力有効	60	18	547	(50mm毎)
RCP5-RA7C-WA-56P-8- ① -P3- ② - ③		高出力無効	50	17.5	54/	
DODE DATO WAS FOR A PORT OF THE	4	高出力有効	80	28	1094	
RCP5-RA7C-WA-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	高出力無効	55	26	1094	

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	の場合です。	(単位は mm/s)
リード	+立(主 -	¬>, Ь □_=	70	~ 520

リード (mm)	接続コントローラ	70~520 (50mm 每)
24	高出力有効	800 <600>
24	高出力無効	600 <400>
16	高出力有効	700 <560>
10	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
4	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	_					

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	В	→ 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	_

②ケーブル長価格表 (標準価格)

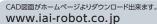
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

/ / / - / - / - /	`
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

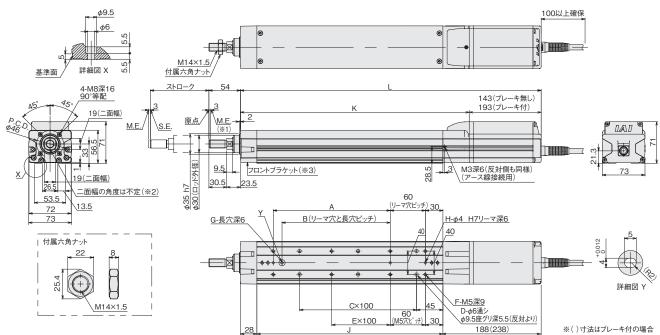




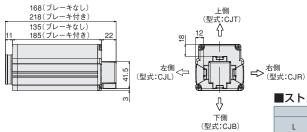
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

RCP5

ロボシリンダ®



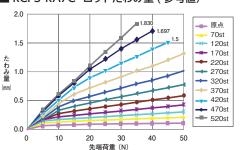
■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法・質量 ストローク 70 | 120 | 170 | 220 | 270 | 320 | 370 | 420 | 470 | 520 |

- 1		/	, ,		., .		_, 0	020	5, 0		., .	020
	1	ブレーキ無し	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
1	L	ブレーキ有り	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884
		Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
		В	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
		С	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
		Н	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	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
	許容荷重(N)	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	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
ı	(kg)	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

■ RCP5-RA7C ロッドたわみ量 (参考値)



ATE	6150	最大接続	******			制御方法	 		1年2年7年4年	参照		
名称	外観	可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	ペーシ		
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-5		
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP GEOGRA CompoNet SSCNETIVH	Ether Vet/IP	Ether Vet/IP	64	-	→6-6
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の			256	_	→6-2		
MCON-LC/LCG	mi	6		_	_	•	 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。 	256	-	→6-2		
WSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-19		

P5-RA8C







本体幅 88

オプション

価格表参照

下記オプション

24_v パルス

※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。

RCP5 - RA8C - WA - 60Pエンコーダ種類 ― タイプ モータ種類 ストローク

WA: バッテリレス 60P:パルスモータ 20:20mm 60 □サイズ 10:10mm 5:5mm

50:50mm 700:700mm (50mm 毎)

適応コントローラ P4:PCON-CFB /CGFB

P4

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

X 🗆 : 長さ指定 R 🗆 : ロボットケーブル

ラジアル荷重対応

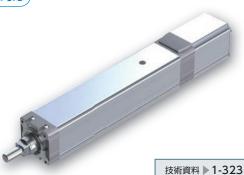


■型式項目





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



特注対応 ▶ 1-357

ROIN 選定上の 注意

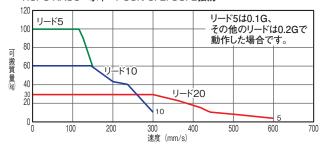
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、 加速度によって変化します。 詳細は、1-446ページ~の「速度・加速度別可搬質量表/

RCP5シリーズ」をご参照ください。

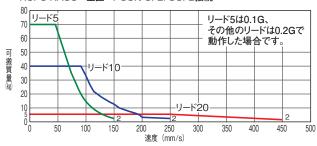
- (2) RA8Cはコントローラが専用 (高推力用PCON-CFB/CGFB) となりま すのでご注意ください。
- (3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
- (4) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。 許容可能な負荷質量については、1-475ページ~のグラフを ご参照ください。

■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		接続		搬質量	最大押付力	ストローク
至八	(mm)	コントローラ	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP5-RA8C-WA-60P-20- ① -P4- ② - ③	20	PCON- CFB/CGFB	30	5	500	
RCP5-RA8C-WA-60P-10- ① -P4- ② - ③	10	PCON- CFB/CGFB	60	40	1000	50~700 (50mm毎)
RCP5-RA8C-WA-60P-5- ① -P4- ② - ③	5	PCON- CFB/CGFB	100	70	2000	

■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。								(単化	単位は mm/s)			
リード	50	100	150	200	250~350	400	450	500	550	600	650	700
(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
20	280	405	505 <450>	585 <450>	600 <450>	520 <450>	440	360	320	280	240	220
10	280 <250>		300 <250> 150			260 <250>	220	180	160	140	120	110
5						130	110	90	80	70	60	55

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

③オプション価枚事 (煙淮価枚)

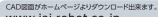
③カノフコノ間作政 (標準間位)										
名称	オプション記号	参照百	標準価格							
		2 7.11.7	13. 1 122.12							
ブレーキ	В	→ 2-615	_							
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616								
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616								
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	_							
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616								
フランジ金具	FL	→ 2-618	_							
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_							

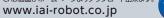
アクチュエータ仕様

項曰	内容
FEET 1-4	
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
ロストモーション	0.111111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
ロット元烯計合何里/計合トルン	ロハーン衣参照、I-4/3参照
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)

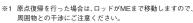
(※1)無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

寸法図

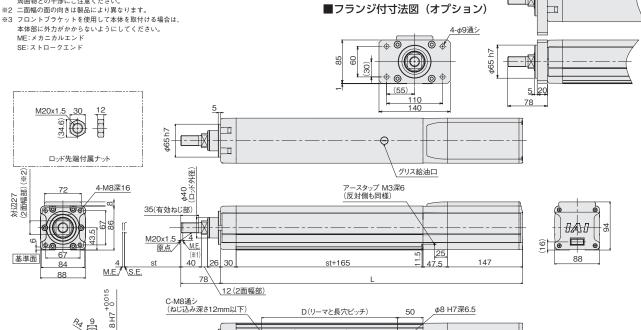








周囲物との干渉にご注意ください。 ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。



Ax100^P

50

■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)

20

上側 (型式:CJT) アースタップ M3深6 (反対側も同様) ₽ 88 左側 😓 ⇒右側 |8| (型式:CJL) (型式:CJR) (st+165) I47.5 48.5 147 Ъ (ブレーキ部) 18 (78) st+438 32 (型式:CJB)

基準面

50

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) 48.5kg 5000 4000 走行寿命 3000 (km) 200 1000 30 垂直搬送質量(kg)

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

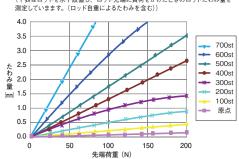
ご注意

命が大きく変わります。

■ 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 測定していまます。(ロッド自重によるたわみを含む))

詳細図S



■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
	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
L	ブレーキ有り	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
	Α	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	В	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
	С	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
ロッド先対	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	り 荷重オフセット Omm	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
許容荷重(N)	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	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
(kg)	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。 電源電圧ポジシ 最大位置決め点数 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PCON-CFB/CGFB . PROFU EtherCAT. 512 →6-51 1 DC24V ※選択 (ネットワーク仕様は768) ※選択 (60Pモータ対応タイプ) ・コントローラに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。

P5-RA10C



モータ ユニット 高推力 タイプ

モータ

24_v パルスモータ

■型式項目

RCP5 — RA10C — WA シリーズ — タイプ

86P エンコーダ種類 — モータ種類

WA: バッテリレス 86P:パルスモータ 10:10mm

リード

ストローク 50:50mm

適応コントローラ P4:PCON-CFB /CGFB

P4

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

型

オプション 下記オプション 価格表参照

本体幅

108 mm

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

86 □サイズ 5:5mm 2.5 :2.5mm

800:800mm

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。

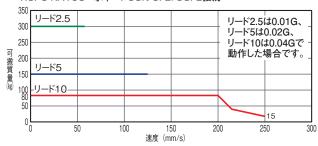


(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、 加速度によって変化します。 詳細は、1-446ページ~の「速度・加速度別可搬質量表/ RCP5シリーズ」をご参照ください。

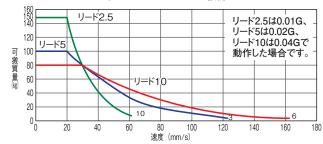
- (2) RA10Cはコントローラが専用 (高推力用PCON-CFB/CGFB) となり ますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
- (4) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。 許容可能な負荷質量については、1-475ページ~のグラフを ご参照ください。

■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

ROIN

選定上の 注意

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

-	■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)	200~400 450 500 (50mm毎) (mm) (mm)				650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	10	117	167	200 <167>	<1	250 <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

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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。

RCP5

■フランジ付寸法図(オプション)

(型式:CJB)

RCP5

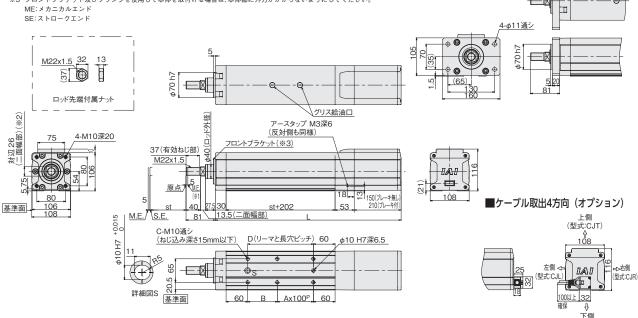
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

寸法図

www.iai-robot.co.jp

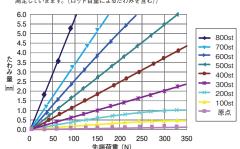
※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。 ※3 コロートブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド

※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。



■ 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))



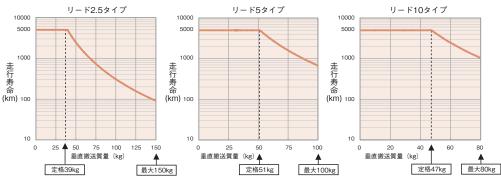
■ストローク別寸法・質量

7	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
1	ブレーキ無し	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235
L	ブレーキ有り	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295
	Α	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
	В	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
	С	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	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
許容荷重(N)	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
ロッド先端前	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
ロッド先端重	か的許容トルク (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	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
(kg)	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。 最大位置決め点数 電源電圧 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROUNK PCON-CFB/CGFB PROFU EtherCAT. 512 1 →6-51 DC24V 1 (ネットワーク仕様は768) ※選択 ※選択 (86Pモータ対応タイプ) ・コントローラによって対応しているネットワークの種 が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

P5-RA4R



X □□: 長さ指定 R □□: ロボットケーブル

※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。

(₩/±/+ mm/c)

P3 RCP5 - RA4R -WA - 35P

2.5 :2.5mm

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

N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション WA: バッテリレス 35P:パルスモータ P3:PCON 16:16mm 60:60mm 価格表参照 MCON 35 □サイズ 10:10mm 410:410mm MSEL 5:5mm

(50mm 毎)

※**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



■型尤項目





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。

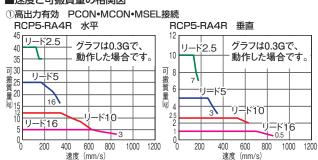


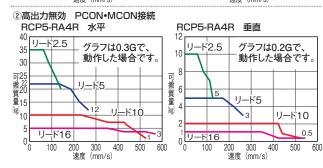
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(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





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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	最大押付力 (N)	ストローク
	(11117)		31 (Kg)	± □ (//6)	6.9	()
RCP5-RA4R-WA-35P-16- ① -P3- ② - ③	16	高出力有効	5	1	48	
RCP3-RA4R-VVA-33P-10- [[] -P3- [2] - [3]	10	高出力無効		'	40	
	高出力有		12	2.5		
RCP5-RA4R-WA-35P-10- ① -P3- ② - ③	10	高出力無効	10	2	77	60~410 (50mm毎)
		高出力有効	25	_		
RCP5-RA4R-WA-35P-5- ① -P3- ② - ③	5		22	5	155	
		高出力無効	22			
DODE DA 4D WA OFF OF OR OR OR	2.5	高出力有効	40	10	310	
RCP5-RA4R-WA-35P-2.5- ① -P3- ② - ③	2.5	高出力無効	35	10	310	

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。

■フトロークと是草連度

	一ノC取同还反	(早	1719 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	84	0				
16	高出力無効	560					
10	高出力有効	610					
10	高出力無効	525					
5	高出力有効	350	340				
3	高出力無効	260					
2.5	高出力有効	175	170				
2.5	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	_							

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	В	→ 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。

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

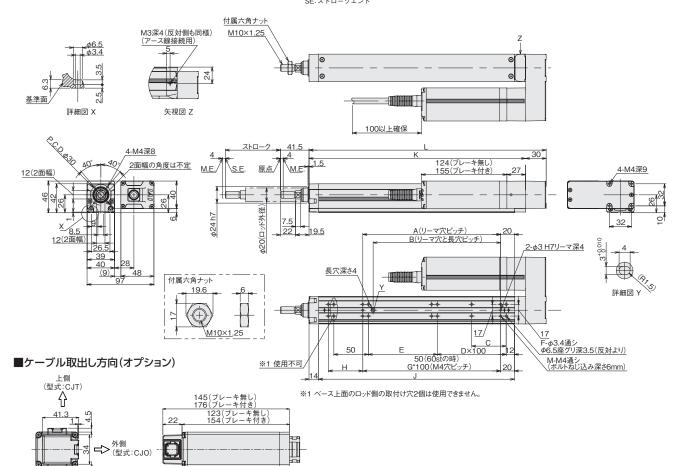
/ / / / - / / / / / / / 	·
項目	内容
TET 1-1	· · ·
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm アルミ
ロッド不回転精度(※1)	Ô度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使田周囲温度・温度	0~40℃ 85%RHN下(結慶無きこと)

(※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



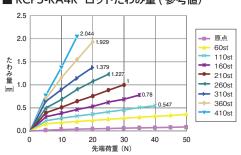
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



■ RCP5-RA4R ロッドたわみ量 (参考値)

Ŷ

(型式:CJB)



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

	~-							
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
В	35	85	85	185	185	285	285	385
С	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
Н	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 荷重オフセット 0mm	25.4	19.5	15.5	12.8	10.8	9.2	7.9	6.9
許容荷重(N) 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 ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1	2.2
(kg) ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4

■ストローク別寸法・質量

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	たタイプをご選択	ください。			
名称	外観	最大接続	電源電圧			制御方法		 最大位置決め点数	標準価格	参照
) FEA	可能軸数	~~~~	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	取べ位置がりが数	1x+1m10	ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB	H	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	Ether Vet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		CompoNet SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	_	•	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。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193
※MCONはオプションで「高	出力設定任	」 ±様」を指定し	たものに限り、高	 出力有効の設	定が可能。高い	_ 出力有効時の最	大接続可能軸数はC:4、LC:3です。			

P5-RA6R



P3 RCP5 – RA6R – WA - 42P エンコーダ種類 ― モータ種類 タイプ リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

WA: バッテリレス 42P:パルスモータ 20:20mm P3:PCON 65:65mm

42 □サイズ 12:12mm 6:6mm

415:415mm (50mm 毎) 3: 3mm

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

※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。

下記オプション

価格表参照

ラジアル荷重対応

※**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。



■型式項目



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

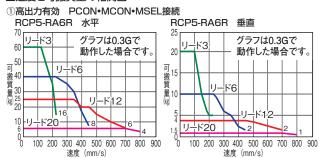


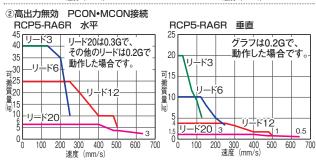
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

TILL!	リード	接続	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク
型式	(mm)	コントローラ		垂直 (kg)	(N)	(mm)
DCDE DACD WA 40D 00 @ D0 @ @	20	高出力有効	6	1.5	56	
RCP5-RA6R-WA-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	高出力無効	0	1.5	50	
DCDE DACD WA 40D 40 PO PO PO PO	12	高出力有効	25	4	93	
RCP5-RA6R-WA-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	高出力無効	25	4	93	65~415
DCDE DACDUM 40D C	6	高出力有効	40	10	185	(50mm毎)
RCP5-RA6R-WA-42P-6- ① -P3- ② - ③	0	高出力無効	40	10	105	
DCDE DACD WA 40D 2	3	高出力有効	60	20	370	
RCP5-RA6R-WA-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	高出力無効	40	20	3/0	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については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)	接続コントローラ	65 ~ 365 (50mm毎)	415 (mm)	
20	高出力有効	00		
20	高出力無効	64	10	
12	高出力有効	出力有効 700		
12	高出力無効	500		
6	高出力有効	450		
0	高出力無効	25	50	
3	高出力有効	225	220	
	高出力無効	12	25	

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	_

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	В	→ 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。

②ケーブル長価格表 (標準価格)

ケーブル記号	標準価格
P (1m)	_
S (3m)	_
M (5m)	_
	_
	_
	_
	_
	_
	-
	_
R16 (16m) ~ R20 (20m)	_
	P (1m) 5 (3m) M (5m) X06 (6m) ~ X10 (10m) X11 (11m) ~ X15 (15m) X16 (16m) ~ X20 (20m) R01 (1m) ~ R03 (3m) R04 (4m) ~ R05 (5m) R06 (6m) ~ R10 (10m) R11 (11m) ~ R15 (15m)

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

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)

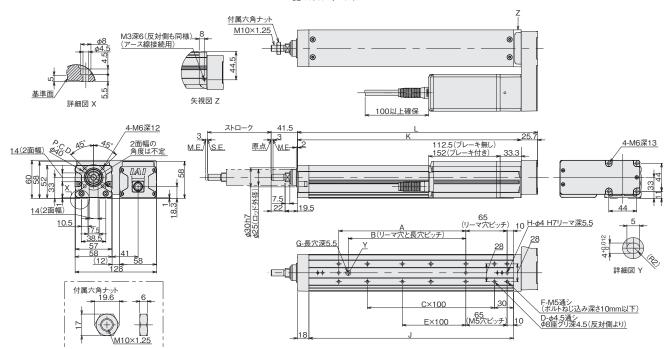
- (※1)[]内はリード20の場合です。
- (※2)無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。



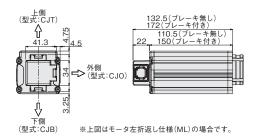
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

RCP5

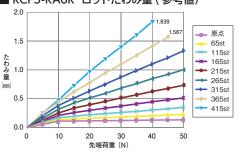
ロボシリンダ®



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ RCP5-RA6R ロッドたわみ量 (参考値)



■ストローク別寸法・質量

ス	ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
	L	228	278	328	378	428	478	528	578
	Α	0	100	100	200	200	300	300	400
	В	0	85	85	185	185	285	285	385
	С	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		1	1	1	1	1	1	1
	Н			3	3	3	3	3	3
	J		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	荷重オフセット 0mm	45.7	36.3	29.8	25.1	21.6	18.8	16.6	14.7
許容荷重(N)	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	ブレーキ無し	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7
(kg)	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9

ラ									
ータは下記	のコントローラ	で動作が可能で	す。ご使用にな	る用途に応じた	たタイプをご選択	ください。			
外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列		去 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
	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
	1	DC34V	● ※選択	● ※選択	_	PROPE Ether Net / IP	64	-	→6-67
	8	DC24V				注 SSCNETIII/H	256	_	→6-29
mi	6		_	_	•	ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29
	4	単相AC 100~230V	_	_	•		30000	_	→6-193
	外観	タは下記のコントローラ 外観 最大接続 可能軸数 1 1 8	- 一夕は下記のコントローラで動作が可能で	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になり 外観 最大接続可能軸数 電源電圧 ポジショナ 1 *選択 0 *選択 8 *選択 6 -	- 一 - タは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じた	- 今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 1 ※選択 ※選択 - Device Net 注 ther CATT Ether Net / IP ID	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 記録	- 今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 可能軸数 可能軸数 可能軸数 可能軸数 可能軸数 可能軸数 可能軸数

P5-RA7R



P3 RCP5 - RA7R -WA **56P** エンコーダ種類 — タイプ モータ種類 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

4: 4mm

WA: バッテリレス 56P:パルスモータ 24 ·24mm 56 □サイズ 16:16mm 8:8mm

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

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。

下記オプション

ラジアル荷重対応

※**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。



■型式項目





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

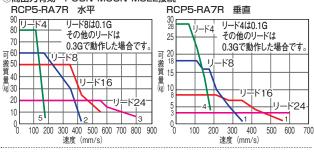


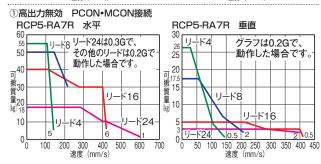
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

- (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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

	リード	接続	最大可	搬質量	早十畑付力	ストローク	
型式	(mm)			垂直 (kg)	取入計177	(mm)	
DCDE DAZD WA FCD 24 @ D2 @	24	高出力有効	20	3	182		
RCP5-RA7R-WA-56P-24- 1 -P3- 2 - 3	24	高出力無効	18	3	102	70~520	
	16	高出力有効	50	8	273		
RCP5-RA7R-WA-56P-16- 1 -P3- 2 - 3	10	高出力無効	40	5	2/3		
		高出力有効	60	18	E 47	(50mm毎)	
RCP5-RA7R-WA-56P-8- ① -P3- ② - ③	8	高出力無効	50	17.5	547		
DODE DATE WAS FOR A FOLD OF THE	4	高出力有効	80	28	1094		
RCP5-RA7R-WA-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	高出力無効	55	26	1094		

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每)					
24	高出力有効	800 <600>					
24	高出力無効	600 <400>					
16	高出力有効	560					
16	高出力無効	420					
8	高出力有効	420 <350>					

高出力無効

高出力有効

高出力無効

210 175

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	_

③オプション価格表 (標準価格)

	(12)(—— jus jus /		
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

②ケーブル長価格表 (標準価格)

4

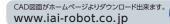
ケーブル記号	標準価格
P (1m)	_
S (3m)	_
	_
	_
	_
	_
	_
	_
	_
R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
R16 (16m) ~ R20 (20m)	_
	P (1m) S (3m) M (5m) X06 (6m) ~ X10 (10m) X11 (11m) ~ X15 (15m) X16 (16m) ~ X20 (20m) R01 (1m) ~ R03 (3m) R04 (4m) ~ R05 (5m) R06 (6m) ~ R10 (10m) R11 (11m) ~ R15 (15m)

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

/ / / / - / / / / / / / 	
項目	内容
町手ナー	· • —
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)	Ô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
使田周囲温度・温度	0~40℃ 85%RHN下 (結慶無きこと)

- (※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。



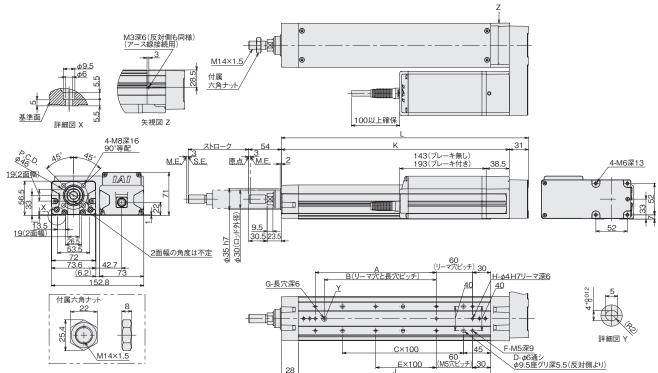




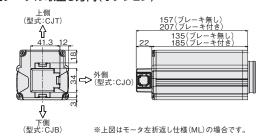
- ※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

RCP5

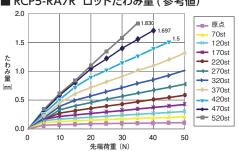
ロボシリンダ®



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ RCP5-RA7R ロッドたわみ量 (参考値)



■ストローク別寸法・質量

ス	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
	Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	В	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	С	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
	Н	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	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
許容荷重(N)	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	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
(kg)	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										
RCP5シリーズのアクチュエ	ータはト記	のコントローフ	アで動作が可能で	す。こ使用にな	る用途に応じた	こタイフをこ選択	ください。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法プログラム	<u>表</u> ネットワーク ※選択	- 最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Ether CAT. Ether Net / IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG	111	8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 SSCNETIII/H	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG	mi	6		_	-	•	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。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193

P5-RA8R





型



24_v パルス

本体幅

88

下記オプション

価格表参照

■型式項目 RCP5 - RA8R -**P4** WA - 60P エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

WA: バッテリレス 60P:パルスモータ 20:20mm 60 □サイズ 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

※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

※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。



ROIN 注意

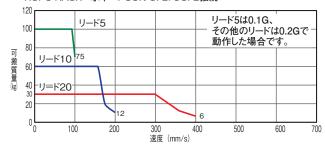
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、 加速度によって変化します。 詳細は、1-448ページ~の「速度・加速度別可搬質量表/

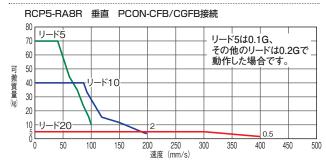
RCP5シリーズ」をご参照ください。

- (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





アクチュエータスペック

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

■スト	■ストロークと最高速度										
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	2	200	180	160	140	120	110				
5	1	100	90	80	70	60	55				

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	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
122700	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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			150 1 100 10						
ノレーキ	В	→ 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	_						

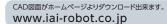
アクチュエータ仕様

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。

RCP5

寸法図

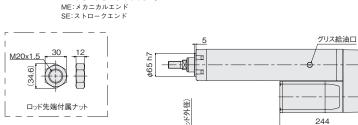


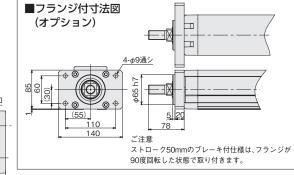


※1 原点復帰を行った場合は、ロッドがMEまで移動しますので、

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。



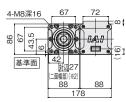


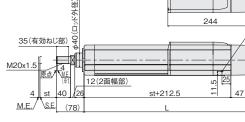
アースタップ M3深6

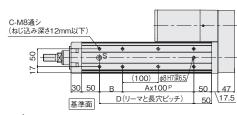
4-M8深16

67

RCP5







■ブレーキ付寸法図 (オプション)

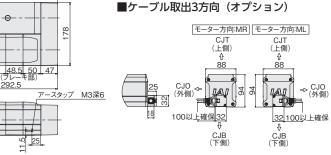
(78)

詳細図S

8H7

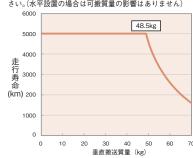
st+259.5

147



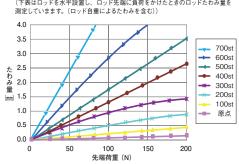
リード5を垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿 命が大きく変わります。

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 測定していまます。(ロッド自重によるたわみを含む))



フトローク別式法。質易

■ストローン別寸法・貝里															
7	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
	А	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	В	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
	С	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	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
許容荷重(N)	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	ロッド先端静的許容トルク(N·m)		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	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
(kg)	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。 最大位置決め点数 電源電圧ポジシ DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PCON-CFB/CGFB PROFU EtherCAT. 512 →6-51 DC24V 1 ※選択 (ネットワーク仕様は768) ※選択 (60Pモータ対応タイプ) ・コントローラに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。

P5-RA10R



高推力 ユニット タイプ



本体幅 108 mm

24_v パルス モータ

■型式項目

RCP5 — RA10R — WA シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類

86P リード WA: バッテリレス 86P:パルスモータ 10:10mm

5:5mm

2.5 :2.5mm

86 □サイズ

ストローク 50:50mm

800:800mm

適応コントローラ P4:PCON-CFB /CGFB

P4

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

モータ

型

下記オプション 価格表参照

オプション

※モータ折返し方向は X □□: 長さ指定 R □□: ロボットケーブル ML/MR 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

※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。



OIN, 選定上の 注意

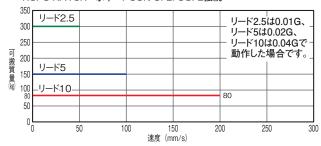
(1) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表記していますが、 加速度によって変化します。 詳細は、1-448ページ~の「速度・加速度別可搬質量表/

RCP5シリーズ」をご参照ください。

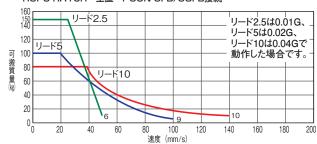
- (2) RA10Rはコントローラが専用 (高推力用PCON-CFB/CGFB) となり ますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。
- (4) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。 許容可能な負荷質量については、1-475ページ~のグラフを ご参照ください。

■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	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク
至 八	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP5-RA10R-WA-86P-10- ① -P4- ② - ③	10	80	80	1500	
RCP5-RA10R-WA-86P-5- ① -P4- ② - ③	5	150	100	3000	50~800 (50mm毎)
RCP5-RA10R-WA-86P-2.5- ① -P4- ② - ③	2.5	300	150	6000	

	■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											nm/s)	
ı	リード	-	100	150	200~400 (50mm 毎)	450	500 (mm)	550	600	650	700	750	800
	(mm)	1 1			(5Umm 毋)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)			
	10	117	167 <140>		200 <140>						160 <140>	140	120
	5	83		1	100 90 80 70				70	60	55	50	45
	2.5			50					45	40	35	30	

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	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)

ケーブル記号	標準価格
P (1m)	_
S (3m)	_
M (5m)	_
X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
R16 (16m) ~ R20 (20m)	_
	P (1m) S (3m) M (5m) X06 (6m) ~ X10 (10m) X11 (11m) ~ X15 (15m) X16 (16m) ~ X20 (20m) R01 (1m) ~ R03 (3m) R04 (4m) ~ R05 (5m) R06 (6m) ~ R10 (10m) R11 (11m) ~ R15 (15m)

※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						
		- 11117	150 1 100 10						
ブレーキ	В	→ 2-615	_						
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616							
/	0.10	0.646							
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	_						
	2124	0.604							
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)						

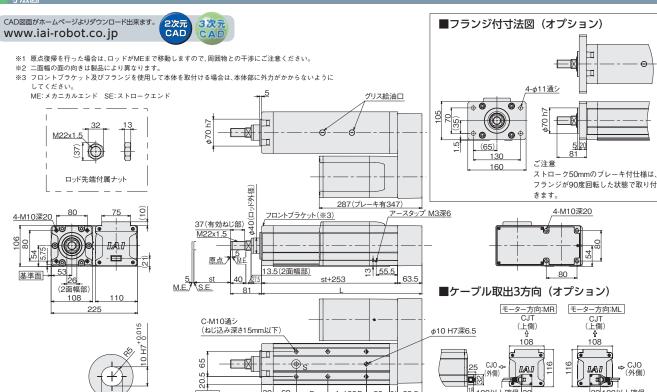
(※1)無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

RCP5

32 100以上確保

CJB (下側)





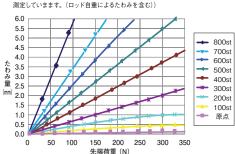
■ RCP5-RA10R ロッドたわみ量

(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 測定していまます。(ロッド自重によるたわみを含む))

. 11

20.5

基準面



■ストローク別寸法・質量

Ax100P

D(リーマと長穴ピッチ)

60 21 63.5

60

60

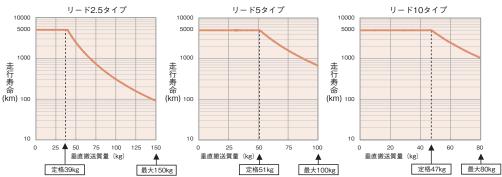
L 366.5 416.5 466.5 516.5 566.5 616.5 666.5 716.5 A 0 1 1 2 2 3 3 3 4	766.5 4	816.5 5		916.5	966.5	1016.5	1044 E	111CF
A 0 1 1 2 2 3 3 4	4	5	_			1010.5	1000.3	1116.5
			5	6	6	7	7	8
B 132 82 132 82 132 82 132 82 132 82	132	82	132	82	132	82	132	82
C 4 6 6 8 8 10 10 12	12	14	14	16	16	18	18	20
D 132 182 232 282 332 382 432 482	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 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
許容荷重(N) 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 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
(kg) 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

18 100以上確保 32

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 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	_	Device Net CompoNet EtherNet/IP CCLINK MECHAROLINK EHRCAT. EtherCAT. 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

P4-RA3C





24_v パルス

■型尤項目 RCP4 - RA3C -

エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ

モータ種類 1:インクリメンタル 28P:パルスモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 28 □サイズ

28P

「」」になります。

16 ·16mm 10:10mm 5:5mm 2.5 :2.5mm

リード

25:25mm 300:300mm (25mm 毎)

ストローク

P3:PCON MCON MSEL

P3

適応コントローラ

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

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

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

ラジアル荷重対応









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。

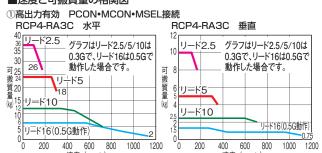


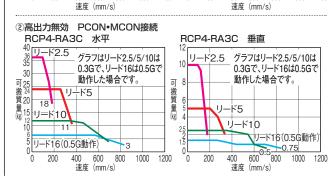
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357



- (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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
16	有効	1120
16	無効	840
10	有効	700
10	無効	700
5	有効	350
5	無効	330
2.5	有効	175
2.5	無効	175

■ストロークと最高速度 (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。

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

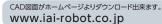
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

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	В	→ 2-615	_
原点確認センサ(上側)	HS	→ 2-625	_
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_

アンテュエーツ1工付	₹							
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。

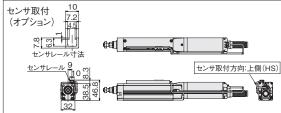


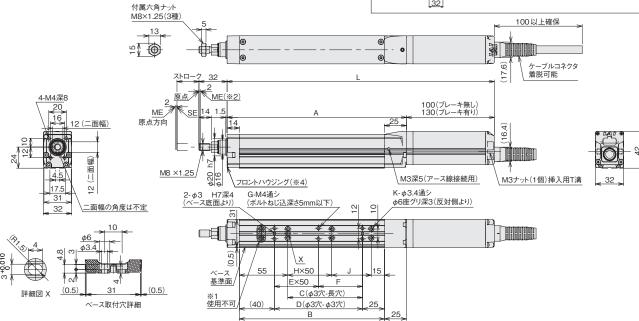


※1 ベース上面取付穴(K)のロッド側の穴2個は使用できません。※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。ME:メカニカルエンド

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)

5.0 原点 25st 4.0 50st 75st た 3.0 わみ 量 2.0 125st 150st 175st 200st 225st 250st 250st 275st 1.0 - 300st 0.0 0 40 50 先端荷重 (N)

■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
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
Α	129	154	179	204	229	254	279	304	329	354	379	404
В	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
С	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
Е	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
Н	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(Ⅰ	V) 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 荷重オフセット Omi	n 19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7.0	6.4	5.8	5.4
許容荷重(N) 荷重オフセット 100	mm 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 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
(kg) 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	・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ		
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MMECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51		
PCON- CYB/PLB/POB	8	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	Ether Vet/IP	Ether Net / IP Ether Net / IP	្រុក្សា Ether Net/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG	111	8	DC24V	ネットワーク対応のみです		注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG	mi	6		-	-	•	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。	256	-	→6-29		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	詳細は参照ページをご確認くださし	30000	-	→6-193		

P4-RA5C

タイプ

RCP4 - RA5C -

シリーズ ---



ケーブル長



オプション

価格表参照

下記オプション

24_v パルス

エンコーダ種類 — 1:インクリメンタル 簡易アプソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

42P:パルスモータ 20 ·20mm 42 □サイズ 12:12mm 42SP: 高推力 6:6mm パルスモータ 3: 3mm

42 □サイズ

モータ種類

P3:PCON 50:50mm 400:400mm (50mm 毎)

ストローク

N:無し P:1m S:3m M:5m MCON MSEL

P3

適応コントローラ

※高推力パルスモータを選択 した場合はB(プレーキ)が 標準装備されます。

ラジアル荷重対応

※**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。

■型式項目





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

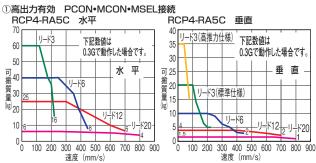


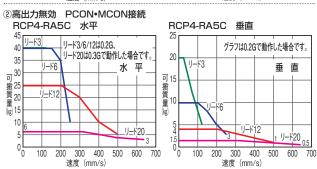
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

OIN 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。





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 コントローラ 水平 (kg) <u>垂直 (kg)</u> 高出力有効 6 1.5 RCP4-RA5C-I-42P-20-1-P3-2-3 20 56 高出力無効 1.5 (*) 高出力有効 25 4 RCP4-RA5C-I-42P-12-①-P3-②-③ 12 93 高出力無効 25 (※) 4 (*) 高出力有効 40 10 50~400 RCP4-RA5C-I-42P-6-①-P3-②-③ 185 高出力無効 40(※) 10(※) (50mm毎) 60 高出力有効 20 RCP4-RA5C-I-42P-3-①-P3-②-③ 370 高出力無効 40 (※) 20 (*) RCP4-RA5C-I-42SP-3-①-P3-②-③-B 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)	ストローク コントローラ	50~400 (50mm 毎)
20	高出力有効	800
20	高出力無効	640
12	高出力有効	700
12	高出力無効	500
6	高出力有効	450
O	高出力無効	250
3	高出力有効	225
(標準仕様)	高出力無効	125
3 (高推力仕様)	高出力有効	80
	リード (mm) 20 12 6 3 (標準仕様) 3	(mm) コントローラ 20 高出力有効 高出力有効 高出力有効 高出力有効 高出力無効 高出力有効 高出力有効 高出力無効 3 (標準仕様) 高出力有効 高出力無効 3 高出力有効 高出力無効 3 高出力有効 高出力無効

ケーブル記号

X06 (6m) ~ **X10** (10m) **X11** (11m) \sim **X15** (15m)

X16 (16m) ~ **X20** (20m) **R01** (1m) ~ **R03** (3m) **R04** (4m) \sim **R05** (5m)

R06 (6m) \sim **R10** (10m)

標準価格

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			
UXPU-9 (mm)	標準仕様	高推力仕様		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		
350	_	_		
400	_	_		

	ROO (OIII)
	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。

②ケーブル長価格表 (標準価格)

P (1m)

S (3m) M (5m)

種類

標準タイプ

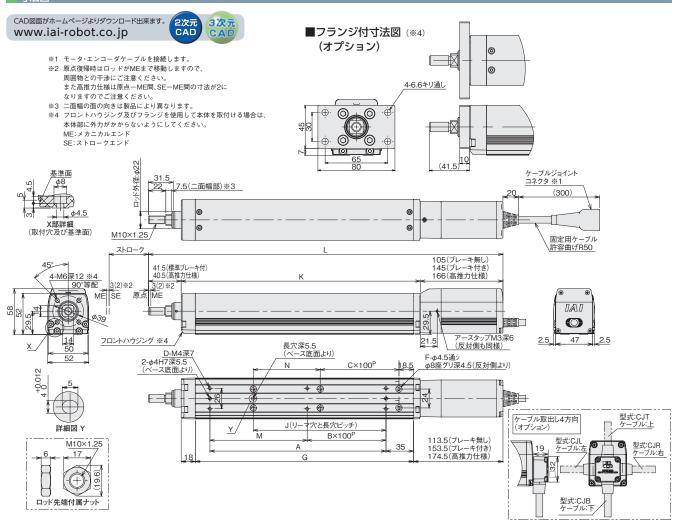
長さ指定

ロボットケーブル

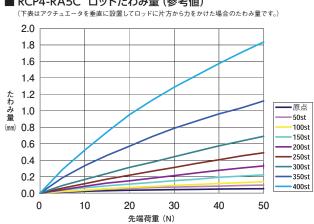
③オプション価格表(標準価格)								
名称	オプション記号	参照頁	標準価格					
ブレーキ	В	→ 2-615	-					
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	_					
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	_					
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	_					
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	_					
フランジ金具	FL	→ 2-618	_					
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-					
スクレーパ	SC	→ 2-633	_					

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。



■ RCP4-RA5C ロッドたわみ量 (参考値)



■フトローク別せは。質易

ストローク 50 100 150 200 250 300 350 プレーキ無し 300 350 400 450 500 550 600 プレーキ有り 340 390 440 490 540 590 640 高推力仕様 360 410 460 510 560 610 660 A 73.5 123.5 173.5 223.5 273.5 323.5 373.5	400 650 690 710 423.5
L ブレーキ有り 340 390 440 490 540 590 640 高推力仕様 360 410 460 510 560 610 660	690 710
高推力仕様 360 410 460 510 560 610 660	710
Δ 73.5 123.5 173.5 223.5 273.5 323.5 373.5	423.5
75.5 125.5 175.5 225.5 275.5 325.5 375.5	
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 荷重オフセット 0mm 32.4 23.6 18.1 14.4 11.6 9.5 7.7	6.2
許容荷重(N) 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 ブレーキ無し 1.9 2.1 2.4 2.7 2.9 3.2 3.4	3.7
(kg) 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 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	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Ether Net/IP	64	_	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	ネットラーン対応のみです 注	注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG	111	6		-	_	•	・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。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	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

P4-RA6C



ケーブル長



オプション

価格表参照

下記オプション

24_v パルス

■型式項目 RCP4 - RA6C -シリーズ — タイプ エンコーダ種類 —

> 1:インクリメンタル 簡易アプソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

П

56P:パルスモータ 24:24mm 56 □サイズ 16:16mm 56SP: 高推力 8:8mm パルスモータ 4: 4mm

モータ種類

56 □サイズ

50:50mm 500:500mm (50mm 毎)

ストローク

P3:PCON/MCON N:無し P:1m S:3m M:5m MSEL P4:PCON-CFB /CGFB ※PCON-CFBは 高推力仕様専用です。 X □□: 長さ指定 R □□: ロボットケーブル

適応コントローラ

※高推力パルスモータを選択 した場合はB(プレーキ)が 標準装備されます。

ラジアル荷重対応

※**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。



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。

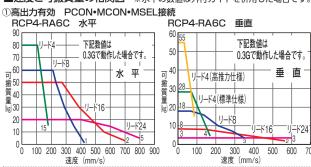


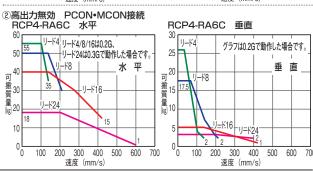
表) をご参照ください。 ROIN 選定上の 注意

(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

- (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。





アクチュエータスペック ■リードと可搬質量 ■ストロークと最高速度 < >内は垂直使用の場合です。(単位は mm/s) (※) 0.2Gの場合の値です。

型式		リード	接続		搬質量	最大押付力	ストローク
	<u>主</u> 以	(mm)	コントローラ	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
	RCP4-RA6C-I-56P-24-①-P3-②-③		高出力有効	20	3	182	
			高出力無効	18	3 (*)		
	RCP4-RA6C-I-56P-16-①-P3-②-③		高出力有効	50	8	273	
標準 仕様			高出力無効	40 (*)	5 (*)	2/3	
	RCP4-RA6C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	60	18	547	50~500
	RCP4-RAGC-1-36P-6-10-P3-120-130		高出力無効	50 (*)	17.5 (*)	547	(50mm毎)
	RCP4-RA6C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	80	28	1094	
	RCP4-RA0C-1-50P-4-10-P3-12-13	4	高出力無効	55 (*)	26 (*)	1094	
高推力	RCP4-RA6C-I-56SP-4-①-P4-②-③-B	4	高出力有効	_	55	1106	
仕様	RCP4-RAOC-I-303P-4-W-P4-W-D	4	-	_	_	1106	

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

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)

③オプション(価格事 (煙進価格)

①ストローク (mm)	標準価格			
UXPU-9 (mm)	標準仕様	高推力仕様		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		
350	_	_		
400	_	_		
450	_	_		
500	_	_		

③オノンコノ1曲桁衣 (標準1曲桁)						
名称	オプション記号	参照頁	標			
ブレーキ	В	→ 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				

名称	オプション記号	参照頁	標準価格			
ブレーキ	В	→ 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	_			

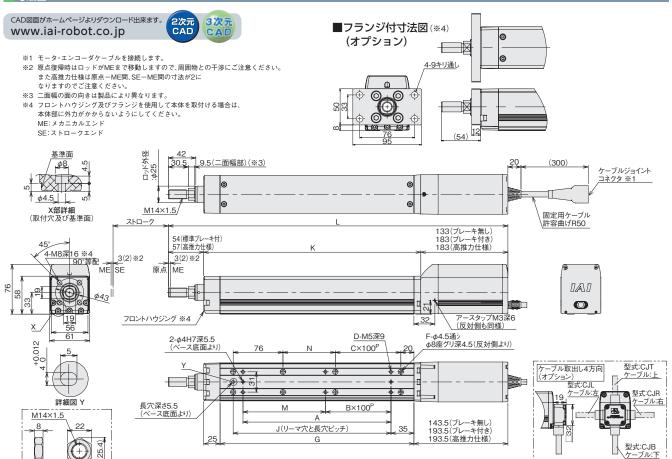
②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

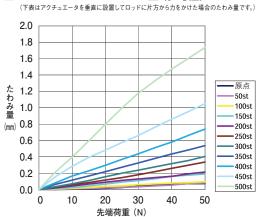
アクチュエータ仕様	· ·
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)【 】内はリード24の場合です。



■ RCP4-RA6C ロッドたわみ量 (参考値)

ロッド先端付属ナット



■フトローク別→注、毎早

■ストローク別寸法・買重												
	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
	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	
L	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	
	Α	76	126	176	226	276	326	376	426	476	526	
	В	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
	С	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	記端静的許容荷重 (N)	112.7	91.5	76.7	65.7	57.2	50.4	44.8	40.2	36.2	32.7	
ロッド先端重	動的 荷重オフセット Omm	49.0	37.4	29.9	24.5	20.4	17.1	14.5	12.3	10.3	8.6	
許容荷重(N) 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	
ロッド先対	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	
ロッド先対	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	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	
(kg)	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	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	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム	去 ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ			
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_		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	_	Device Net MECHATROLING CC-Link Ether CAT. Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51			
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Compoi\\et	64	_	→6-67			
MCON-C/CG	1111	8		ネットワ	この機種は フーク対応の		注 -PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	_	→6-29			
MCON-LC/LCG	mi	6		_	_	•	・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	_	→6-29			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•		30000	_	→6-193			

※MCONはオブションで「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。

P4-RA3R



P3 RCP4 - RA3R -I 28P エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ モータ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

> 1:インクリメンタル ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

28P:パルスモータ 16 ·16mm 28 □サイズ 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

※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

下記オプション

価格表参照

24_v

パルス

ラジアル荷重対応

※**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。



■型式項目







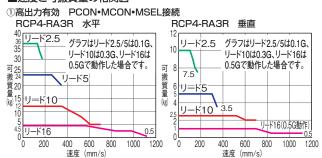
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

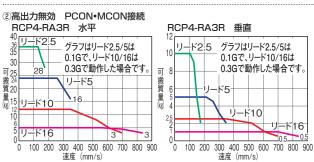
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357



- 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

■速度と可搬質量の相関図





アクチュエータスペック

■リードと可換質量

- プログリング アンス・アンス・アンス・アンス・アンス・アンス・アンス・アンス・アンス・アンス・									
型式	リード	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク				
工工	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)				
RCP4-RA3R-I-28P-16- ① -P3- ② - ③	16	5	1	36					
RCP4-RA3R-I-28P-10- ① -P3- ② - ③	10	12	2.5	57	25~300				
RCP4-RA3R-I-28P-5- ① -P3- ② - ③	5	24	5	114	(25mm毎)				
RCP4-RA3R-I-28P-2.5- ① -P3- ② - ③	2.5	36	10	229					

リード (mm)	高出力設定	25~300 (25mm毎)
16	有効	1120
16	無効	840
10	有効	700
10	無効	700
5	有効	350
5	無効	350
2.5	有効	175
2.5	無効	1/5

■ストロークと最高速度 (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。

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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	_

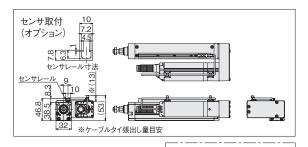
アクチュエータ仕様

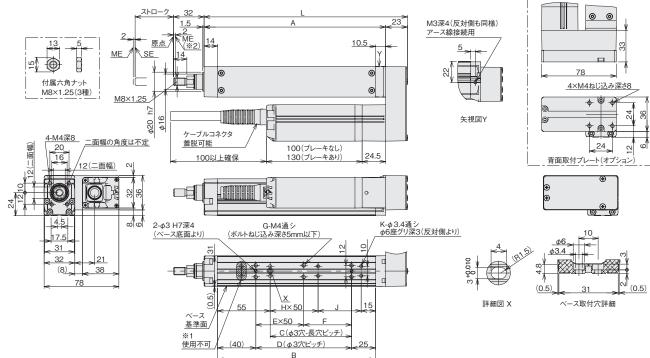
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm アルミ引抜管
ロッド不回転精度(※1)	±0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	右ページ表参照、1-475参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

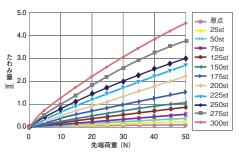
寸法図 CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

- ※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

■ストローンかり広・負重													
スト	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
	В	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
	С	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
	Н	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	争的許容荷重(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
	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
許容荷重(N)	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	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
(kg)	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。												
外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列		<u>き</u> 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			
	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51			
	1	DC34V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP BBBB 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	64	-	→6-67			
	8	DC24V					256	_	→6-29			
111	6		_	-	•		256	_	→6-29			
	4	単相AC 100~230V	_	_	•		30000	_	→6-193			
	外観	一夕は下記のコントローラ 外観 最大接続可能軸数 1 1 8 6	一夕は下記のコントローラで動作が可能で 外観 最大接続 可能軸数 1 1 B 1 B DC24V B 6 単相AC 単相AC	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になります。 外観 最大接続可能軸数 電源電圧 ポジショナ 1 1 DC24V ※選択 ネットワークで動作が可能です。ご使用になります。 ・選択 ・選択 ・選択 ・選択	- 今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じた 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ポジショナ パルス列 1 *選択 *選択 *選択 *選択 *選択 * 選択 * 3 を選択 * 3 を選択 * 3 を選択 * 3 を選択 * 3 を記す	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム 1 *選択 *選択 - B DC24V *選択 *選択 - 6 - 4 単相AC -	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 1 ※選択 ※選択 - Device Net 注 ther CATT Ether Net / IP DID ID	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 ま選択 ※選択 ※選択 CCtink Bladge Ether CAT: Et	一夕は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 思訳 *選択 * 選択			

4-RA5R

タイプ



本体幅 **52**

24_v パルフ

■型式項目

RCP4 - RA5R -

シリーズ ---

П エンコーダ種類 ―

42P モータ種類

ストローク

P3 適応コントローラ ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。 1:インクリメンタル 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

42P:パルスモータ 20 ·20mm 42 □サイズ 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

※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











技術資料 ▶ 1-323

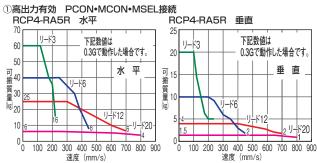
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

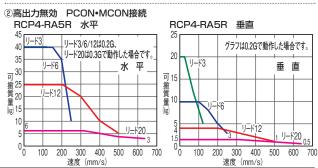
特注対応 ▶ 1-357

OIN 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
- (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。





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。 最大可搬質量 最大押付力 ストローク 型式 (mm コントローラ 水平 (kg) 垂直 (kg) 高出力有効 6 1.5 56 RCP4-RA5R-I-42P-20- ① -P3- ② - ③ 20 高出力無効 6 1.5 (*) 高出力有効 25 4 RCP4-RA5R-I-42P-12- ① -P3- ② - ③ 12 93 高出力無効 25 (*) 4 (*) 50~400 高出力有効 40 10 (50mm毎) 185 RCP4-RA5R-I-42P-6- 1 -P3- 2 - 3 6 高出力無効 40 (※) 10 (※) 高出力有効 60 20 370 RCP4-RA5R-I-42P-3- ① -P3- ② - ③ 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	ita 1-387/	ページをご	参照ください。

	■ストロークと	(単位は mm/s)	
7	リード (mm)	ストローク コントローラ	50~400 (50mm每)
	20	高出力有効	800
	20	高出力無効	640
	12	高出力有効	700
)	12	高出力無効	500
	6	高出力有効	450
	0	高出力無効	250
	3	高出力有効	225
	3	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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)

3			
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

(*/)50// [70770	4 13107 C	//-
2-39	9 R	CP4-RA5	5R

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) [] th(+)	

(※1)【]内はリード20の場合です。

M10×1.25

17

ロッド先端付属ナット

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

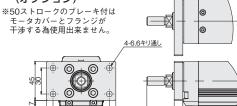
寸法図

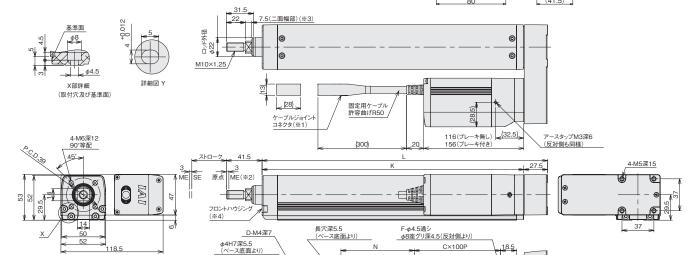


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

- ※1 モータ・エンコータケー ノルを接続します。
 ※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)



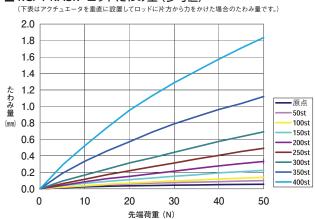


■ RCP4-RA5R ロッドたわみ量 (参考値)

224

ブル取出し3方向(オプション) な方向:MR モータ方向:ML

モータ方向:MR



■ストローク別寸法・質量

•

マ穴と長穴ピッチ)

B×100P

■ストローン別寸法・貝里									
7	トローク	50	100	150	200	250	300	350	400
	L		231	281	331	381	431	481	531
	A	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
	В	0	0	1	1	2	2	3	3
	С	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 K		68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
			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	荷重オフセット 0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2
許容荷重(N)	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	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.6	2.9	3.2	3.4	3.7	4.0
(kg)	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	ポジショナ	パルス列	制御方法プログラム		選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_		CATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Ether CAT. Street Car.	64	-	→6-67	
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応のみです 注		注 SSCNETII/H	256	_	→6-29	
MCON-LC/LCG	1111	6		_	-	•	・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。	256	-	→6-29	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	•	詳細は参照ページをご確		30000	-	→6-193

P4-RA6R



本体幅

オプション

下記オプション

24_v パルフ

■型式項目 RCP4 - RA6R -

エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ

56P モータ種類 リード

24 ·24mm

16:16mm

8:8mm

4: 4mm

(※) 0.2Gの場合の値です。

56P:パルスモータ

56 □サイズ

ストローク 50:50mm

500:500mm

(50mm 毎)

P3:PCON MCON MSEL

P3

適応コントローラ

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

ケーブル長

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

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※**コントローラ**は付属しません









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



П

1:インクリメンタル

簡易アプソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

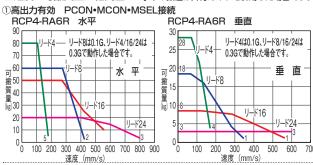
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

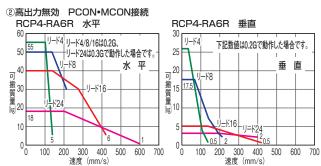
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

ROIN 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
- (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。





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

最大可搬質量 最大押付力 ストローク 型式 (mm コントローラ 水平(kg) 垂直(kg) 高出力有効 20 3 182 RCP4-RA6R-I-56P-24- ① -P3- ② - ③ 24 高出力無効 18 3 (*) 50 8 高出力有効 16 273

RCP4-RA6R-I-56P-16- ① -P3- ② - ③ 高出力無効 40 (※) 50~500 60 18 高出力有効 (50mm毎) 547 RCP4-RA6R-I-56P-8- ① -P3- ② - ③ 高出力無効 50 (※) 17.5 (※ 高出力有効 80 28 RCP4-RA6R-I-56P-4- ① -P3- ② - ③ 4 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。

		双同企反 へ / 内は亜直ば出	の場合で9。 (単位は		
	リード (mm)	ストローク コントローラ	50~500 (50mm每)		
	24	高出力有効	800<600>		
		高出力無効	600<400>		
	16	高出力有効	560		
	10	高出力無効	420		
	0	高出力有効	420<350>		

高出力無効

高出力有効

210

140

■フトロークと是三連度 / >肉は垂直は円の場合です (単位は n

高出力無効 ※リード8は加速度0.1Gの場合です。

8

4

①ストローク別価格表(標準価格)

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

③オプション価格表 (標準価格)

	,						
名称	オプション記号	参照頁	標準価格				
ブレーキ	В	→ 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。

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

※保守用のケーブルは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	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。

4-M6深14

48

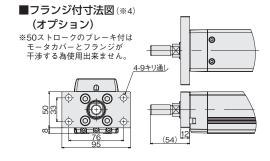
M14×1.5

ロッド先端付属ナット



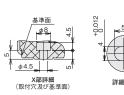
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

- ※1 モータ・エンコータケーノルを接続します。
 ※2 原点復帰時はロッドがMF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



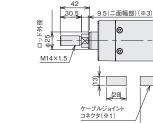
0

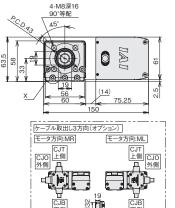
アースタップM3深6 (反対側も同様)

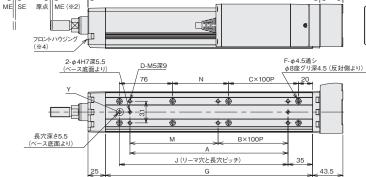


寸法図









固定用ケーブル 許容曲げR50



(1)	エアクチュエー	タを垂直に設	直し(ロット	・に片力からフ	りをかけた場合	合のたわみ童です。)	
2.0							
2.0							
1.8							
1.6							H
1.0							H
1.4							H
た 1.2						原点	H
わ '.Z						50st	Н
た 1.2 わ 1.0 量			_/_			100st	Н
里 (mm) 0.8						150st	H
(,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,						200st 250st	r
0.6						300st	Ī
0.4						350st	
						400st	i
0.2						450st	
0.0						500st	L
	0 1	0 20	3	0 4	0 5	0	
		先站	端荷重(I	۷)			

ス	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
	Α	76	126	176	226	276	326	376	426	476	526
	В	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
	С	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		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	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
許容荷重(N)	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	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		9.3	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8
ロッド先端動	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		3.1	2.5	2.1	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8
質量	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
(kg)	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											
BCP4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。												
名称	外観	最大接続 可能軸数	 電源電圧 	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム	去 ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ		
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51		
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC241/	● ※選択	● ※選択	_	CC-Link Ether (AT. The page of the color of	EtherNet/IP	EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	この機種は ネットワーク対応のみです 注			256	_	→6-29		
MCON-LC/LCG	mi	6		_	_	•	・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。	256	-	→6-29		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193		
※MCONはオプションで「高	出力設定(仕様」を指定し	したものに限り、高	出力有効の設	定が可能。高い	出力有効時の最	大接続可能軸数はC:4、LC:3です。	5				

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

■型尤項目

P3-RA2AC

本体幅 ボールネジ **24**_v ユニット すべりネジ 細小型 モータ パルスモータ 型 什様

RCP3 - RA2AC -シリーズ ---タイプ エンコーダ種類 —

1:インクリメンタル 簡易アプソで使用 される場合も型式は [1] になります。 **※コントローラ**は付属しません。

モータ種類 20P: パルスモータ 4:ボールネジ 4mm 20: バルスモータ 4: ホールネジ 4mm 20 □標準タイプ 2: ボールネジ 2mm 205P: バルスモータ 45: すべりネジ 4mm 20 □高推力タイプ 25: すべりネジ 2mm 15: すべりネジ 1mm

ストローク 適応コントローラ 25:25mm 100:100mm (25mm 毎)

P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL

N:無し P:1m S:3m M: 5m

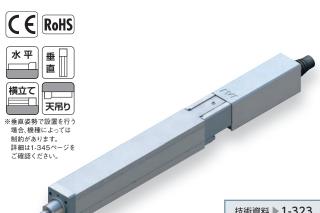
ケーブル長

- オプション

価格表参照

下記オプション

X□□:長さ指定

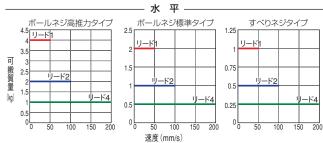


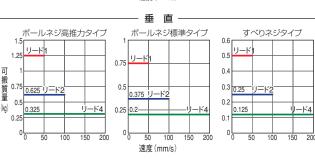
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357 (1) 可搬質量は加速度 0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

- (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。





■ストロークと最高速度

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式		送りネジ	リード	-1040 - 10		最大押付力	繰返し 位置決め精度	ストローク
	種類	25747	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)	(mm)
RCP3-RA2AC-I-20SP-4-①-②-③-④			4	1	0.325			
RCP3-RA2AC-I-20SP-2-①-②-③-④	高推力		2	2	0.625			
RCP3-RA2AC-I-20SP-1-①-②-③-④		ボール	1	4	1.25		±0.02	
RCP3-RA2AC-I-20P - 4 - 1 - 2 - 3 - 4		ネジ	4	0.5	0.2	1-397	±0.02	
RCP3-RA2AC-I-20P - 2 - 1 - 2 - 3 - 4	標準		2	1	0.375	ページを ご参照		25~100 (25mm 毎)
RCP3-RA2AC-I-20P - 1 - ① - ② - ③ - ④			1	2	0.75	ください		,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,
RCP3-RA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125			
RCP3-RA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④	標準	すべり ネジ	2	0.5	0.25		±0.05	
RCP3-RA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1,2	1	1	0.5			

7	ח–	ストロークド	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)	
	ボ	4	180	200	
	ールネジ		2	10	00
	ジ	1	5	0	
į)	क्र	4	180	200	
	すべりネジ	2	10	00	
	ジ	1	5	0	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については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			価格 ネジ						
(mm)	ボール高推力タイプ	レネジ 標準タイプ	すべりネジ						
25	_	_	_						
50	_	_	-						
75			-						
100	_	_	_						

O L	_»		/ Jan 244 / Tr J.47 \
③ケ-	- ///	付けると	(標準価格)
	- / / L L X	111111111111111111111111111111111111111	

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

※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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)

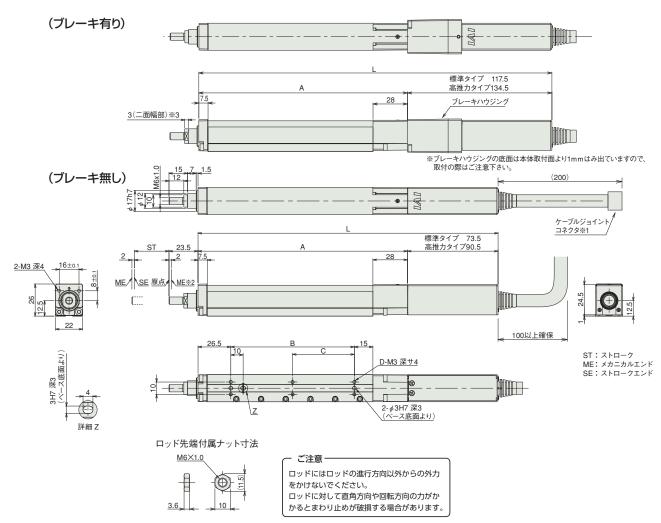
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 2-615	_
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_

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						
ベース	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)				
走17天中	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復				



- ※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。



■ストローグ別寸法・質量									
	ストロ	コーク	25	50	75	100			
	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243			
1	タイプ	ブレーキ有り	212	237	262	287			
_	高推力	ブレーキ無し	185	210	235	260			
	タイプ	ブレーキ有り	229	254	279	304			
	F	1	94.5	119.5	144.5	169.5			
	Е	3	25	50	75	100			
	С			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					最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
PCON-CB/CGB	-	1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MMECHATROLING	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG	1111	8	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		CompoNet SSCNETIII/H	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG	mi	6		-	_	•	・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	_	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-193
その他接続可能機種		PSEL(→6-161)								

P3-RA2BC

本体幅 ユニット 細小型 28 モータ 型

RCP3 - RA2BC -シリーズ ---タイプ エンコーダ種類 — モータ種類

> 1:インクリメンタル 簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」」になります。

20P: パルスモータ 6 ボールネジ 6mm 20 □標準タイプ 4 ボールネジ 2mm 20SP: パルスモータ 1 ボールネジ 1mm 20 □高推力タイプ 65: ずペリネジ 6mm 45: ずペリネジ 2mm 25: すペリネジ 2mm 20SP: パルスモータ

25:25mm 150:150mm (25mm 毎)

ストローク

P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

下記オプション 価格表参照

- オプション

24_V

パルスモータ

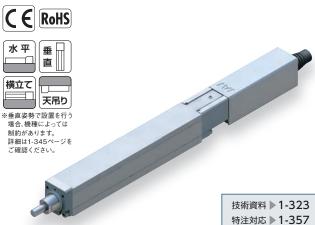
ボールネジ

すべりネジ

什様

※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。

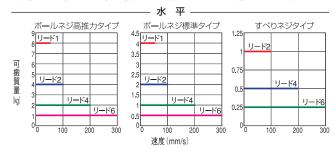
■型尤項目



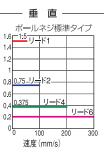
- (1) 可搬質量は加速度 0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。 ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合 がありますのでご注意ください。
- (3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

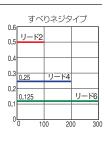
■速度と可搬質量の相関図

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。



ボールネジ高推力タイプ 2.5 リード1 1.4 1.2 司 '搬質量 0.6 0.625 (kg) 0.5 0:325 0.2 200 100





アクチュエータスペック

■リードと可掬質量

■リートと可服買重								
型式	モータ 種類	送りネジ	リード (mm)	最大可 水平(kg)	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			6	1	0.325			
RCP3-RA2BC-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力		4	2	0.625			
RCP3-RA2BC-I-20SP-2-①-②-③-④	同推刀		2	4	1.25			
RCP3-RA2BC-I-20SP-1-①-②-③-④		ボール ネジ	1	8	2.5		±0.02	25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BC-I-20P - 6 - 1 - 2 - 3 - 4			6	0.5	0.2	1-397		
RCP3-RA2BC-I-20P - 4 - ① - ② - ③ - ④	標準		4	1	0.375	ページを ご参照		
RCP3-RA2BC-I-20P - 2 - 1 - 2 - 3 - 4	惊华		2	2	0.75	ください		
RCP3-RA2BC-I-20P - 1 - ① - ② - ③ - ④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125			
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべり ネジ	4	0.5	0.25		±0.05	
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		11.2	2	1	0.5			

■ストロークと最高速度 ストローク 25 50 75~150

リー	ř ř	25 (mm)	(mm)	/5~150 (mm)			
	6	180	280	300			
ボー	4	180	00				
ールネジ	2	100					
	1	50					
व	6	180	280	300			
すべりネジ	4	180 200					
ジ	2		100				

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については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		価格 ネジ						
(mm)	ボーノ		すべりネジ					
	高推力タイプ	標準タイプ	9、70本ラ					
25	_	_	_					
50	_	_	_					
75	_	_	_					
100	_	_	_					
125	_	_	_					
150	_	_	_					

④オプション価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

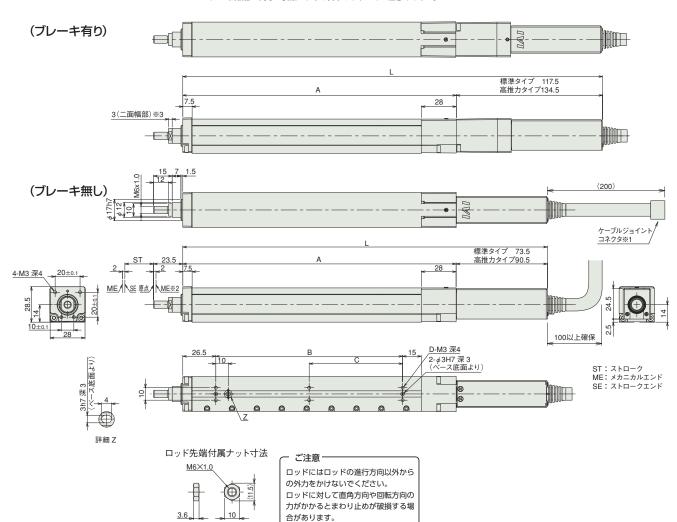
※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ什様

	/ /						
	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)					
土仁主会	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)					
走行寿命	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復					

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

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドが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。



	■ストローグ別寸法・質重								
	ストローク			50	75	100	125	150	
	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293	
1	タイプ	ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337	
L	高推力	ブレーキ無し	185	210	235	260	285	310	
	タイプ	ブレーキ有り	229	254	279	304	329	354	
	F	4	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5	
	Е	3	25	50	75	100	125	150	
	С			0	0	50	62.5	75	
	D		4	4	4	6	6	6	
	質量 (kg)			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。

ICP3シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法		 一ク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB	ĺ	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK CC-Link EtherNet/IP	Devider	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 フーク対応の		Compoi\et	Set SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	_	•	•PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	不可	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	•	コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。		30000	_	→6-193

P3-RA2AR

モータ 本体幅 ボールネジ **24**_V ユニット すべりネジ 細小型 パルスモータ 型 折返し 什様

シリーズ ---タイプ エンコーダ種類 —

RCP3 - RA2AR -

1:インクリメンタル 簡易アプソで使用 される場合も型式は [1] になります。

モータ種類 20P: パルスモータ 4:ボールネジ 4mm 20 □標準タイプ 2:ボールネジ 2mm 20SP: パルスモータ 1:ボールネジ 1mm 20 □標平ケ1 205P:パルスモータ 4S:すべりネジ 4mm 20 □高推力タイプ 25:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

ストローク 適応コントローラ P1:PSEL 25:25mm P3:PCON 100:100mm

MCON MSEL

N:無し P:1m S:3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

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

オプション



※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。

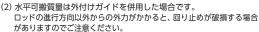
■型式項目



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は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。

(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。



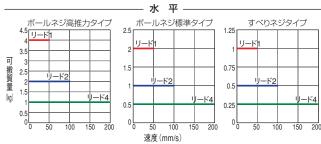
(3) 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

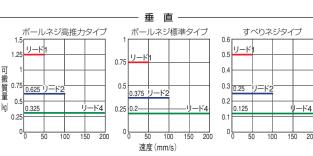
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

■速度と可搬質量の相関図

(25mm 毎)

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。





■ストロークと最高速度

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 水平(kg)	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)	Ŋ-	ド
RCP3-RA2AR-I-20SP-4-①-②-③-④			4	1	0.325					T
RCP3-RA2AR-I-20SP-2-①-②-③-④	高推力		2	2	0.625				ボー	
RCP3-RA2AR-I-20SP-1-①-②-③-④		ボール	1	4	1.25		±0.02		ルネジ	<u>'</u>
RCP3-RA2AR-I-20P - 4 - ① - ② - ③ - ④		ネジ	4	0.5	0.2	1-397	±0.02		1 5	,
RCP3-RA2AR-I-20P - 2 - ① - ② - ③ - ④	標準		2	1	0.375	ページを ご参照		25~100 (25mm 毎)	\vdash	
RCP3-RA2AR-I-20P - 1 - ① - ② - ③ - ④			1	2	0.75	ください			ਰ	
RCP3-RA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④		<u> </u>	4	0.25	0.125				しかり	
RCP3-RA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④	標準	すべり ネジ	2	0.5	0.25		±0.05		りネジ	;
RCP3-RA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④		1,7	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	ノ ※押付	け動作に	ついては1	-387ペ ー :	ジをご参照く	ださい	را _°

技術資料 ▶ 1-323

特注対応 ▶ 1-357

7	リー	ストロークド	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)				
	ボ	4	180	200				
	ールネジ	2	10	00				
		1	5	0				
į)		4	180	200				
	すべりネジ	2	10	00				
	ジ	1	50					

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標進価格)

①ストローク		100.0	価格 ネジ						
①ストローク (mm)	ボール高推力タイプ	レネジ 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	P (1m)	_			
(ロボットケーブル)					
(ロホットケーノル)	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_			

※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	В	→ 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)				
た1] 芳叩	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復				



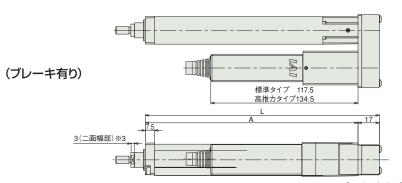
SE 原点/ ME※2

詳細Z

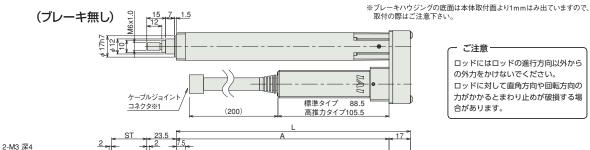
<u>D-M3 深5</u>

·ø3H7 深 3 ベース底面より

※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。



(100以上確保)

10

26.5

1

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



16 ±0.1

■ストローク別寸法・質量

,,,	- 133		~-	
ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
Α	94.5	119.5	144.5	169.5
В	25	50	75	100
С	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。



P3-RA2BR

RCP3 - RA2BR -

本体幅 **24**_V ユニット 細小型 28 パルスモータ 型 折返し

シリーズ ---タイプ エンコーダ種類 ― 1:インクリメンタル

20P: パルスモータ 20 □標準タイプ 20SP: パルスモータ 20 □隔推力タイプ 55: ਭペリネジ 6mm 45: ਭペリネジ 6mm 45: ਭペリネジ 2mm 25: すペリネジ 2mm 簡易アプソで使用 される場合も型式は 20SP: パルスモータ [1] になります。

モータ種類

25:25mm 150:150mm (25mm 毎)

ストローク

P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL

適応コントローラ

N:無し P:1m S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

ケーブル長

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

オプション

下記オプション

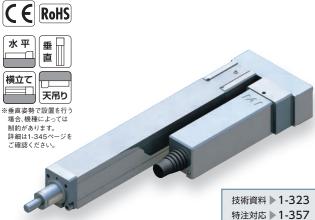
ボールネジ

すべりネジ

什様

※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。

■型尤項目



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

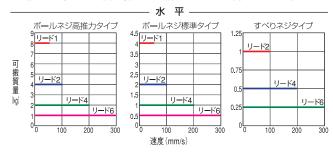
(1) 可搬質量は加速度 0.3G(垂直使用、すべりネジ仕様は 0.2G)で 動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。 (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。 ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合 がありますのでご注意ください。

(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。



垂直 ボールネジ高推力タイプ ボールネジ標準タイプ 1.6 1.5 U 1 F1 2.5 リード1 1.4 1.2 '搬質量 1.25 U-F2 0.8 0.75 - リード2-0.6 0.625 (kg) 0.5 0:325 リード6 0.2 200 100 200 速度(mm/s)

司

すべりネジタイプ 0.60 0.5 リード2 0.4 0.3 リード4 0.2 リード6 0.125 0.1

アクチュエータスペック

■リードと可換質量

■ソードと引放貝里															
型式	モータ 種類	送りネジ	リード (mm)		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			6	1	0.325										
RCP3-RA2BR-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力		4	2	0.625										
RCP3-RA2BR-I-20SP-2-①-②-③-④	同班八		2	4	1.25										
RCP3-RA2BR-I-20SP-1-①-②-③-④		ボール ネジ	1	8	2.5										
RCP3-RA2BR-I-20P - 6 - ① - ② - ③ - ④	一標準		6	0.5	0.2	1-397									
RCP3-RA2BR-I-20P - 4 - ① - ② - ③ - ④		標準	+西>件	抽油	抽准	+西>件	+m:/#	抽碎	+m>#	4	1	0.375	ページを ご参照		25~150 (25mm 毎)
RCP3-RA2BR-I-20P - 2 - ① - ② - ③ - ④			1示午	2	2	0.75	ください		(2311111 -9)						
RCP3-RA2BR-I-20P - 1 - ① - ② - ③ - ④			1	4	1.5										
RCP3-RA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125										
RCP3-RA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④	標準	すべり ネジ	4	0.5	0.25		±0.05								
RCP3-RA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		-1.2	2	1	0.5										

7		ストローク	25	50	75~150		
	リー	۴	(mm)	(mm)	(mm)		
		6	180	280	300		
	ボー	4	180 200		00		
	ー 4 ルネジ 2		100				
) į)		1		50			
	ਰ	6	180	280	300		
	すべりネジ	4	180	20	00		
	ジ	2		100			

■ストロークと最高速度

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

\odot /\ \Box \rangle								
0=1===		標準価格 送りネジ						
①ストローク		送り	ネジ					
(mm)		レネジ	すべりネジ					
	高推力タイプ	標準タイプ	9 へりネク					
25	_	_	_					
50	_	_	_					
75	_	_	_					
100	_	_	_					
125	_							
150	_	_	_					

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

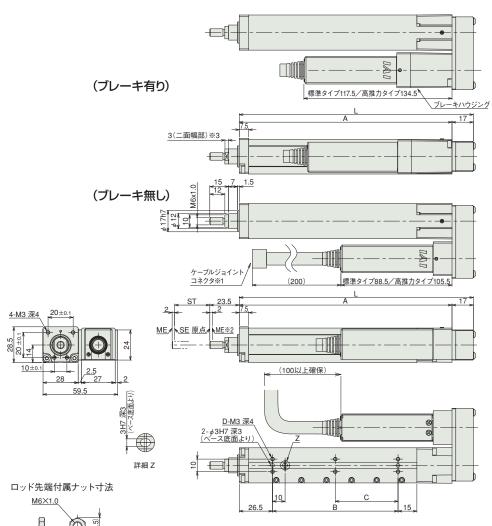
※RCP3のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

1 1 1				
	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)		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)		
た1] 大叩	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復		

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

※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※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。

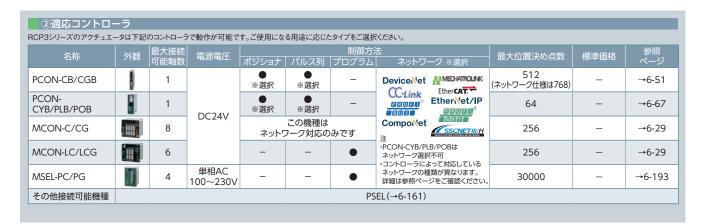


ST: ストローク ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

	- 133	3 /4	\sim $=$			
ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
Α	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
В	25	50	75	100	125	150
С	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。



P2-RA2C





24_v パルスモータ

RCP2 - RA2C -■型式項目

シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類 ― I:インクリメンタル 20P:パルスモータ

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

– 20P – 1 リード

20 □サイズ

1: 1mm

ストローク

25:25mm

100:100mm

(25mm ピッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PSEL P3:PCON MCON

MSEL

0.5

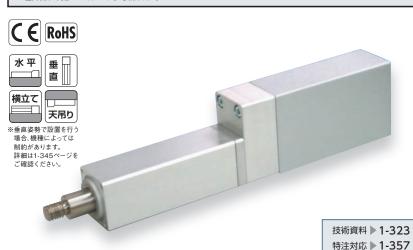
5

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

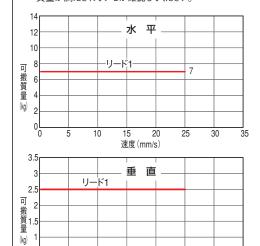
オプション 下記オプション 価格表参照

※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。



■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。



選定上の

- (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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式.	リード	最大可搬質量		最大押付力	ストローク
	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-②-③-④	1	7	2.5	100	25~100 (25mm每)

■7トロークと最享速度

10

ストローク リード	25 ~ 100 (25mm 每)
1	25

20

速度 (mm/s)

25

30

35

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
25	_
50	_
75	_
100	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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。

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



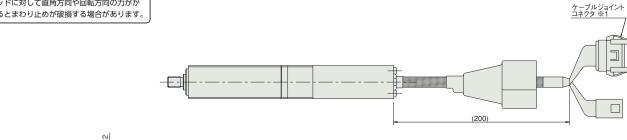
※RA2C は構造上原点逆仕様は出来ませんので

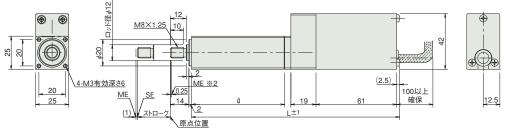
- ※1.モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
 ME: メカニカルエンド
 SE: ストロークエンド

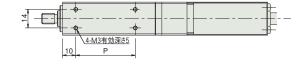
ご注意

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

25	50	75	100
70	95	120	145
157.5	182.5	207.5	232.5
45	70	95	120
0.4	0.5	0.6	0.7
	70 157.5 45	70 95 157.5 182.5 45 70	70 95 120 157.5 182.5 207.5 45 70 95

(CP2ンリースのアクチュエ・	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	ポジショナ	パルス列	制御方法	去 ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROLING	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Ether Vet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		CompoNet 注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	•		256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	_	→6-19
その他接続可能機種	PSEL(→6-161)									

P2-RA3C



ケーブル長

N:無し P:1m S:3m M:5m



24_v パルス モータ

RCP2 - RA3C -■型式項目

シリーズ — タイプ

28P エンコーダ種類 ― モータ種類 リード

[1] になります。

0

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 5: 5mm ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は 28 □サイズ 2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)

P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL

適応コントローラ

下記オプション

価格表参照 X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

オプション

※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。





※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。

選定上の 注意

技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

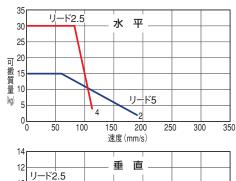
(1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。 「2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になるとの確認をしてください。

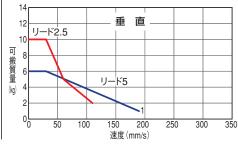
(2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。

(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。

■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

■リートと可撤員重	(注 1)	迷度か上かると	最大可搬は低	トしますのでこ	注意くたさい。
	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク
<u> </u>	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N) (注 2)	(mm)
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	15	6	73.5	50 ~ 200
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	30	10	156.8	(50mm 毎)

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 200 (50mm 每)
5	187
2.5	114

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。

(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	-

(4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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	_

アクチュエータ什様

/// / / / / / / / / / / / / / / / / /	
項目	内容
ED#1	±" + 1 ± 2" + 0 · · · · ± − ± − 0 + 0 + 0 + 0 + 0 + 0 + 0 + 0 + 0 + 0
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
估用国田涅度·湿度	0~ 40℃ 85% PH 以下 (結束無キこと)

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



※1.モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。

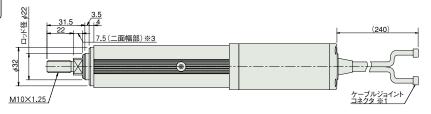
※2. 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。 ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

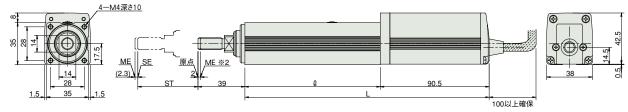
※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。

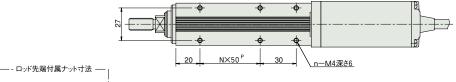
ご注意

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。









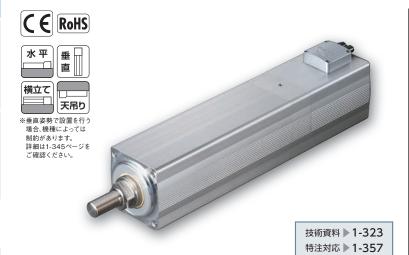
■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
Q	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	ポジショナ	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB	Î	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROLING Ether CATT	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	Ether Vet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	1一ク対応のみです		CompoNet SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG	m	6		_	_	•	・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG	: 1	4	単相AC 100~230V	_	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください	30000	_	→6-193
その他接続可能機種						PS	EL(→6-161)			

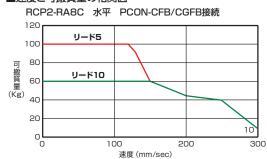
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

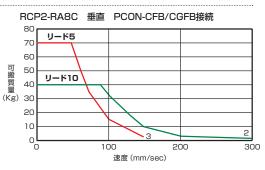
P2-RA8C モータ ユニット 本体幅 **24**_v 高推力 タイプ 85 mm モータ パルスモータ 型 ■型式項目 RCP2 - RA8C -I - 60P **P4** シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --ストローク - 適応コントローラ ケーブル長 オプション P4:PCON-CFB N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション I:インクリメンタル 60P:パルスモータ 10:10mm 50:50mm 価格表参照 60 □サイズ 5:5mm /CGFB 300 : 300mm (50mm 毎) ※**コントローラ**は付属しません。 X 🗆 : 長さ指定 R 🗆 : ロボットケーブル



- (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





アクチュエータスペック ■リードと可納質量

型式.	リード	接続	最大可	搬質量	最大押付力	ストローク	
至八	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCP2-RA8C-I-60P-10- ① -P4- ② - ③	10	PCON-CFB/ CGFB	60	40	1000	50~300	
RCP2-RA8C-I-60P-5- ① -P4- ② - ③	5	PCON-CFB/ CGFB	100	70	2000	(50mm毎)	
	· Jm /-Li ist	4/51551.55144.5	207-0 2"	± -**4>071 /	4 "		

■ストロークと取局	迷皮 (単位は mm/s)
ストローク	50~300 (50mm每)
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。

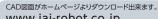
①ストローク別価格表(標準価格)						
①ストローク (mm)	標準価格					
50	_					
100	_					
150	_					
200	_					
250	_					
300	_					

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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	_					

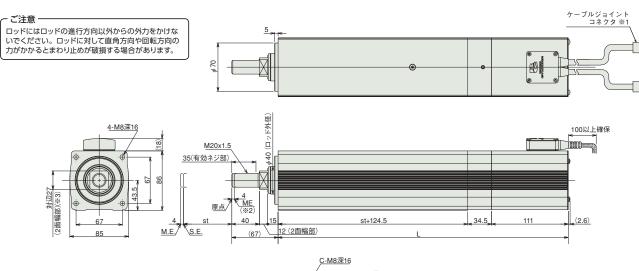
アクチュエータ仕様	± v
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)



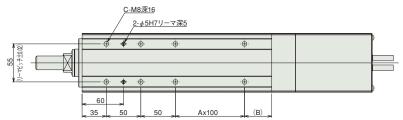
www.iai-robot.co.jp

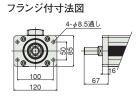


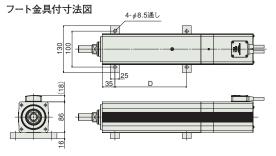
- モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。 ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- **4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

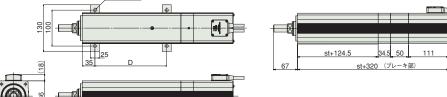




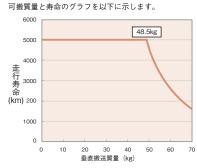








ご注意 リード5は、可搬質量によって寿命が大きく変わります。



■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
	А	0	0	1	1	2	2
	В	39.5	89.5	39.5	89.5	39.5	89.5
	С	6	6	8	8	10	10
	D	100	100	200	200	300	300
質量	ブレーキ無	6.5	7.4	8.2	9.1	9.9	10.7
(kg)	ブレーキ付	7.5	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7

ブレーキ付寸法図

CP2シリースのアクチュエータ	は下記の)コントローラ	で動作が可能	乍です。ご使	用になる用	途に応じた	タイプをご選択ください。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	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-CFB/CGFB (60Pモータ対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Device\\et Compo\\et Ether\\et/ P C-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51

P2-RA8R



RCP2 - RA8R -I - 60P **P4** シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

5:5mm

60 □サイズ

ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション P4:PCON-CFB 下記オプション I:インクリメンタル 60P:パルスモータ 10:10mm 50:50mm

※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。 300 : 300mm (50mm 毎)

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

価格表参照 ※モータ折返し方向は 必ずいずれかの記号を ご記入ください。

C E RoHS

■型式項目

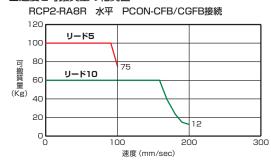


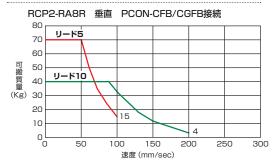
※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は1-345ページを ご確認ください。



- (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





アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード	接続	最大可搬質量			ストローク
至 八	(mm)	コントローラ	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP2-RA8R-I-60P-10- ① -P4- ② - ③	10	PCON-CFB/ CGFB	60	40	1000	50~300
RCP2-RA8R-I-60P-5- ① -P4- ② - ③	5	PCON-CFB/ CGFB	100	70	2000	(50mm毎)

■ストロークと最高	速度 (単位は mm/s)
ストローク	50~300 (50mm每)
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
	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
50	_
100	_
150	_
200	_
250	_
300	_

②ケーブル長価格表 (標準価格)

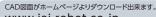
種類	ケーブル記号	標準価格
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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	В	→ 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	_

アンナュエータ仕様 アンファン・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・		
	1.5	
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)	



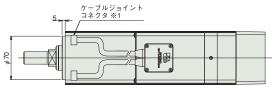
www.iai-robot.co.jp

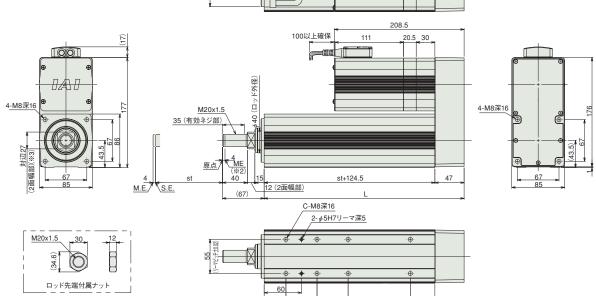


- タ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。 ME:メカニカルエンド SF:ストロークエンド

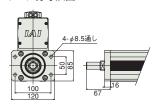
で注意

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。

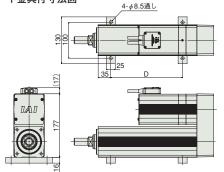




フランジ付寸法図







■7 トローク別寸注。 質量 (mm)

■ストローノかり広・真里(IIIII)							
ス	トローク	50	100	150	200	250	300
	L	221.5	271.5	321.5	371.5	421.5	471.5
	А	0	0	1	1	2	2
	В	39.5	89.5	39.5	89.5	39.5	89.5
	С	6	6	8	8	10	10
	D	100	100	200	200	300	300
質量	ブレーキ無	7.7	8.6	9.4	10.3	11.1	12
(kg)	ブレーキ付	8.6	9.5	10.3	11.2	12.0	12.9

最大位置決め点数

512

(ネットワーク仕様は768)

ブレーキ付寸法図

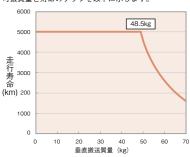
247 111

st+171.5

20.5 68.5

47

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。



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。 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATROLINK PCON-CFB/CGFB PROFII BÚS

※選択

※選択

DC24V

※簡易アブソユニットは使用できません。

(60Pモータ対応タイプ)

・コントローラに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。

→6-51

P2-RA10C





本体幅 100 mm

24_v パルス モータ

■型尤項目

RCP2 – **RA10C** – シリーズ — タイプ

86P エンコーダ種類 ― モータ種類

I:インクリメンタル 86P:パルスモータ 10:10mm

86 □サイズ

リード

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm

> 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)

P4 適応コントローラ P4:PCON-CFB /CGFB

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

型

オプション 下記オプション 価格表参照

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





※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては

天吊り 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

ROIN

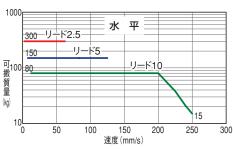
(1) リード毎に最低速度が設定されています。(リード 10:10mm/s、リード 5:5mm/s、リード 2.5:

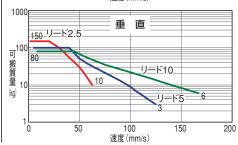
「mm/s)
最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意ください。
(2) RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。
右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
(3) 可搬質量は、リード 10:0.04G、リード 5:0.02G、リード 2.5:0.01G で動作させた時の値です。
加速度は上記値が上限となります。
又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(4) 押付け無時については 1:387 ペーミンをである

(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

■リードと可換質量

(注 1) 速度が上がると最大可機は低下しますのでで注意ください。

り「こり」放兵里	(/ <u>+</u> 1)	密及い.エリの C	対人にいる形	1.0000000	圧燃くたとい。
型式	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力 ストローク	
全 式	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N) (注 2)	(mm)
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P4-②-③	10	80	80	1500	
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P4-②-③	5	150	100	3000	50~300 (50mm毎)
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	300	150	6000	
	(:+ 2)	+m/	OLV 71+1 20	7-0 >"+"	公口 ノナルナル

■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

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

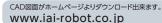
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標進価格)

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	В	→ 2-615	_	
フランジ	FL	→ 2-618	_	
フート金具	FT	→ 2-622	_	

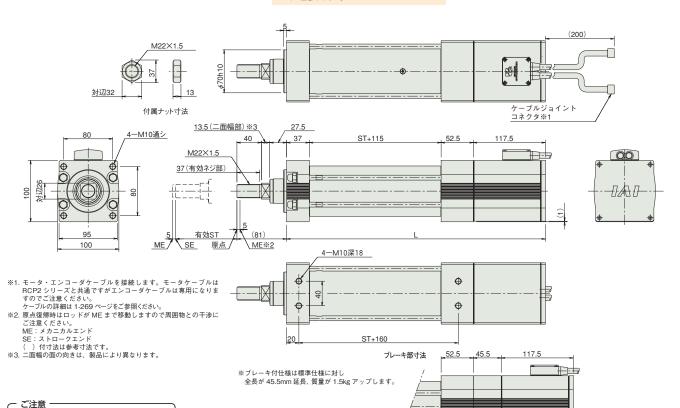
アクチュエータ什様

項日	内容
FEE1 A	1" 11 + >" 100 +=" 010
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
	±0.0211111
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ40mm
다기 또	Ф топпп
ロッド不回転精度	±1.0 度
体田国田涅度, 湿度	0 ~ 40℃ 85% PH 以下 (結束無キこと)





※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。



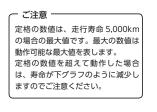
垂直搬送質量と走行寿命の相関図

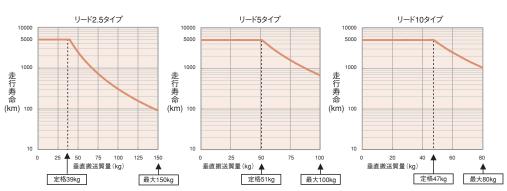
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力

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。

をかけないでください。

● 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。





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。										45.077
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	_	Device\\et Compo\\et Ether\\et/IP CC-Link GROUPU Ether CAT・ 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

■ストローク別寸法・質量

9

質量 (kg)

ストローク 50 100 150 200 250 300

9.5 10

372 422 472 522 572 622

10.5 11

11.5

P2-SRA4R



RCP2 - SRA4R -35P ı エンコーダ種類 ― タイプ モータ種類 リード

[1] になります。

1: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

35P:パルスモータ 5: 5mm 35 □サイズ 2.5:2.5mm

ストローク 適応コントローラ 20:20mm 200:200mm (10mm ピッチ毎設定)

※100mm 以上は 50mm 毎設定

P1:PSEL P3:PCON MCON

ケーブル長 オプション 下記オプション N:無し 価格表参照 P:1m

S : 3m MSEL M: 5m X□□:長さ指定





天吊り

■型式項目

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

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

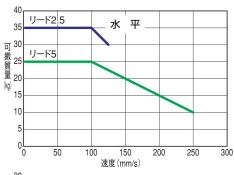


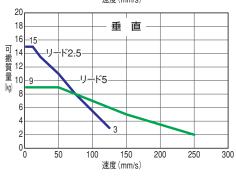
技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

- (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。 ■ストロークと最高速度

型式	リード	最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク	
空 八	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCP2-SRA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	25	9	112	20~200 (10mm 毎)	
RCP2-SRA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	(注 2)	

ストローク リード	20 ~ 200 (10mm每) 250				
5					
2.5	125				
	())((+1)				

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)

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

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

※保守用のケーブルは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)

	(12K—10010)				
名称	オプション記号	参照頁	標準価格		
ブレーキ	В	→ 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	_		

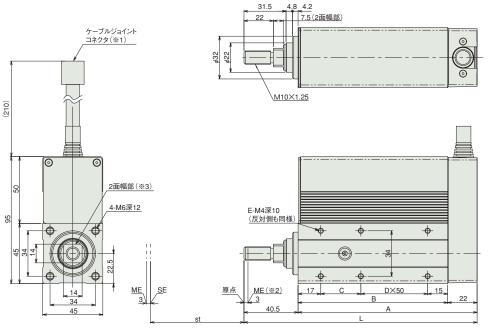
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

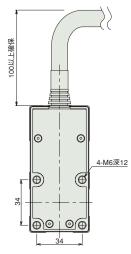
マクチュエ タ仕様

アファユエータ山塚	
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)

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





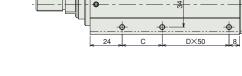


※ブレーキ付仕様も外形寸法は変更ありません。 但しブレーキ付仕様の最小 st は 70st からとなります。 (60st 以下の対応はできません)

- 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。



φ

E-M4深10



17

M10×1.25

- (※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)

ф

■ヘロロ ノが	J V	只里	() [1 131	G 1 0.21	' 6'					
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
Α	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
В	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
С	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
Е	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。 標準価格 電源電圧 512 DeviceNet MMECHATROUNK PCON-CB/CGB →6-51 ※選択 ※選択 (ネットワーク仕様は768) EtherCAT. CC-Link PCON-EtherNet/IP 1 64 →6-67 PROFI, CYB/PLB/POB ※選択 ※選択 DC24\/ この機種は CompoNet* MCON-C/CG 8 256 →6-29 SSCNETIII/H ネットワーク対応のみです 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。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 単相AC MSFI-PC/PG 4 30000 →6-193 100~230V 詳細は参照ページをご確認ください その他接続可能機種 PSEL(→6-161)

P2-SRGS4R



■型式項目 RCP2 - SRGS4R -

35P タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類

1:インクリメンタル

※ 簡易アプソで使用 される場合も型式は

「1」になります。

リード

5: 5mm

2.5:2.5mm

35P:パルスモータ

35 □サイズ

ストローク 20:20mm

200:200mm

適応コントローラ P1:PSEL

P3:PCON MCON

N:無し P:1m S:3m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

(10mm ピッチ毎設定) MSEL M : 5m ※100mm 以上は 50mm 毎設定 X□□:長さ指定

C E RoHS

※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。



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

> アクチュエータ仕様 項目

駆動方式 繰返し位置決め精度

ロッド径

ロストモーション

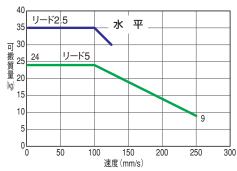
ロッド不回転精度

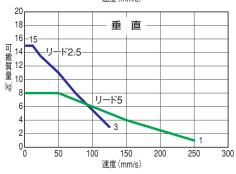
使用周囲温度・湿度

- (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		最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク	
坐 式	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCP2-SRGS4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	24	8	112	20~200 (10mm 毎)	
RCP2-SRGS4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	(注 2)	

	C取问述及
ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

■ストロークと最高速度

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

内容

※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。

ボールネジ φ8mm 転造 C10

0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

±0.02mm

0.1mm 以下

 ϕ 22 mm

±0.05度

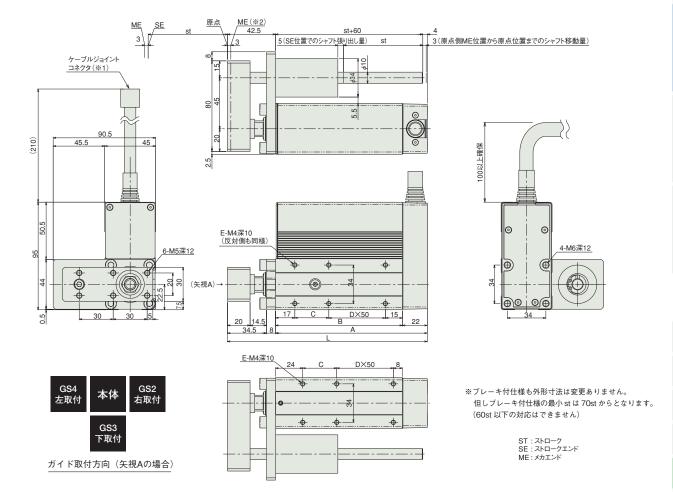
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。)







- (※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
А	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
В	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
С	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	ポジショナ	パルス列	制御方注 おかり おいしゅう おいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしゅう はいしょう はい		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		Compoi\et SSCNETIII/H	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG	m	6		-	_	•	・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG	: 1	4	単相AC 100~230V	_	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください	30000	_	→6-193
その他接続可能機種						PS	EL(→6-161)			

P2-SRGD4R



RCP2 - SRGD4R -35P エンコーダ種類 ― タイプ モータ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

1: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

35P:パルスモータ 5: 5mm 35 □サイズ 2.5:2.5mm

20:20mm 200:200mm (10mm ピッチ毎設定)

P1:PSEL P3:PCON MCON

N:無し P:1m S : 3m 下記オプション 価格表参照

「1」になります。 MSEL M: 5m **※コントローラ**は付属しません。 ※100mm 以上は ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。 X□□:長さ指定 50mm 毎設定



■型尤項目

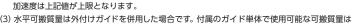


※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は1-345ページを ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(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。

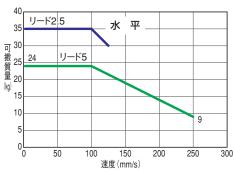


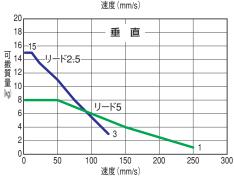
技術資料(1-466ページ) をご参照ください。

(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		最大可搬質量(注1)		最大押付力	ストローク	
坐 式	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCP2-SRGD4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	24	8	112	20~200	
RCP2-SRGD4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	35	15	224	(10mm每) (注2)	

		■人「□ ̄ノC取同还反				
	ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 毎)				
	5	250				
	2.5	125				

■フトロークと是宣演度

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、 標準でロボットケーブル仕様となります。 ※保守用のケーブルは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	В	→ 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	_				

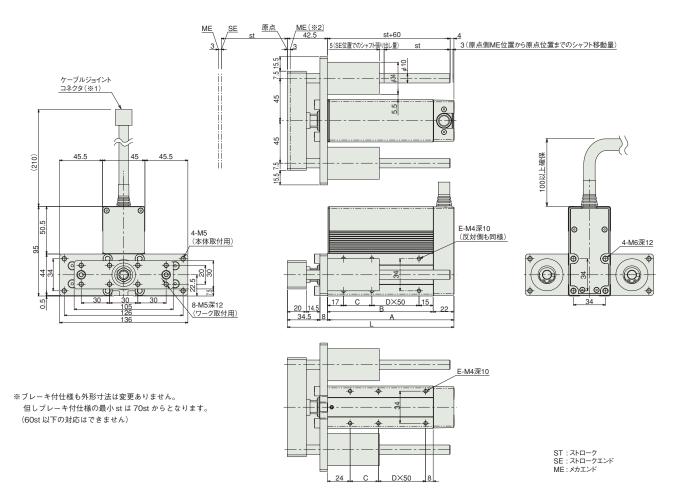
※ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

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)

[※]フート金具は80ストローク以上で使用可能です。







- (※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。

■ストローク別寸法・質量 (ブレーキ付は+ 0.2kg)

	J /14	\sim				0,					
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
Α	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
В	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
С	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
Е	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	CP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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		ポジショナ	パルス列	制御方法 おおり おいしょう おいしょう はいしょう はいしょう はいしょ かいしゅう はいしゅう はいしょう はいしょ はいしょう はいまり はいしょう はい		ーク ※選択	 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	Device Net	MECHATROLING Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON- CYB/PLB/POB	H	1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	Ether CAT. The Ether Net / IP		64	-	→6-67
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		Compoi\et ✓ SSCNETIII/	SSCNET III/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	•	・PCON-CYB/PI ネットワーク選択	不可	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。		30000	-	→6-193
その他接続可能機種		PSEL(→6-161)									

D-RA1DA





24_v

■型式項目

RCD - RA1DA -

I 3 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

リード 1:インクリメンタル 3: DC ブラシレス 2: 2mm

モータ 3W

2

ストローク

(10mm 毎)

D5 適応コントローラ D5:DCON

10:10mm MCON 30:30mm

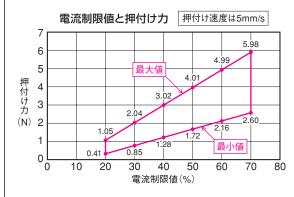
N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

ケーブル長

※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。



■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。

(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。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

OIN,

型式	モータ出力	送りネジ	リード	最大可搬質量		定格推力	ストローク	
	(W)	込り不ジ	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(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)	

■ストローグと最高速度(単位は mm/s)								
リード (mm)	10~30 (10mm毎)							
(11111)	(TOITIIII III)							
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							
	P (1m)	_							
標準タイプ	S (3m)	_							
	M (5m)	_							
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_							
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_							
ロボットケーブル	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。

アクチュエータ什様

/ / / / / / / / / / / / / / / / / / /	
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)

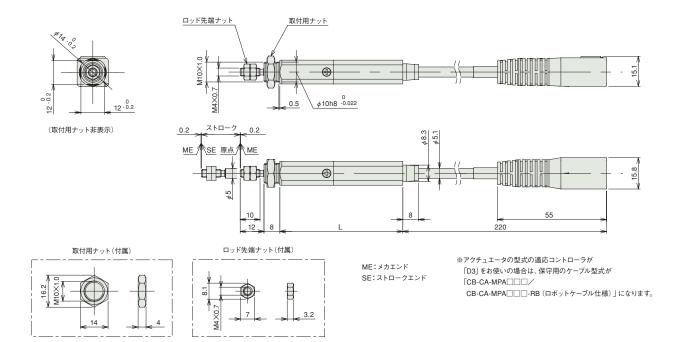
RCD



寸法図







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	電源電圧			制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照
10170	ノア組元	可能軸数	电冰电压	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	取入位直次の宗奴	1赤牛 凹10	
DCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MMECHATROLINK	512	_	→6-77
DCON- CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	Ether CAT. The Cat. T	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	この機種は ネットワーク対応のみです		Compoi\et 注 DCON-CYB/PLB/POBlat	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG	ma	6		_	_	•	ネットワーク選択不可	256	-	→6-29

※コントローラは付属しません。

垂 直

横立て

RCA2-RN3NA



■型式項目 RCA2 - RN3NA -

シリーズ — タイプ

モータ種類 エンコーダ種類 —

簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

10

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

30:30mm 50:50mm 2S:すべりネジ 2mm

ストローク

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

適応コントローラ

N:無し P:1m

オプション 下記オプション 価格表参照

S:3m X□□:長さ指定

ケーブル長

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323

特注対応 ▶ 1-357



(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 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RN3NA-I-10-4-11-22-33-4			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-RN3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-RN3NA-I-10-1-10-1-20-13-4			1	3	1	170.9		
RCA2-RN3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-RN3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-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	ては1-387ペ	ージをご参照	深ください。

■ストロークと最高速度

ע–ע	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)				
ボ	4	20	00				
ールネジ	2	10	00				
ジ	1	5	0				
す	4	20	00				
すべりネジ	2	10	00				
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					
	送りねじ					
(111111)	ボールネジ	すべりネジ				
30	_	_				
50	_	_				

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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	В	→ 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	К3	→ 2-626	_
省電力対応	LA	→ 2-627	_

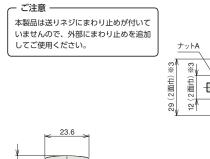
	項目	内容					
駆動方式		ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造C10					
ロストモー	ション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)					
フレーム		材質:アルミ 白色アルマイト処理					
使用周囲温	度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)					
走行寿命	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復					
走打 寿叩	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復					

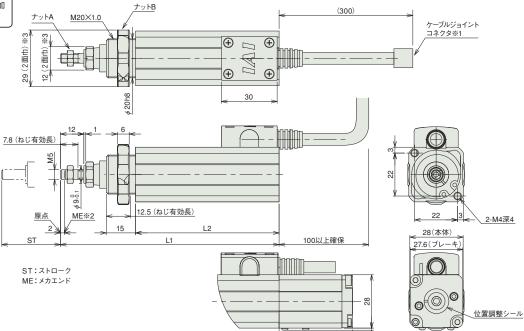
28



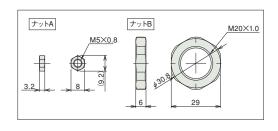


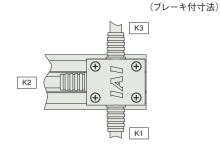
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。





38.5





ケーブル取出し方向オプション

■ストローク別寸法・質量

- /	11 2 177	只主
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。

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方〉 プログラム		 −ク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	-	Device\\et	MECHATROUNK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	CC-Link	EtherNet/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		注	SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG	mi	6		_	_	•	・ACON-CYB/PL ネットワーク選択 ・コントローラによ ネットワークの種	不可 って対応している	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•		類が異なります。 ジをご確認ください。	1500	_	→6-17

RCA2-RN4NA







什様

横立て

※コントローラは付属しません。

■型式項目 RCA2 - RN4NA -

シリーズ — タイプ

> ※簡易アブソで使用 される場合も型式は 「」しになります。

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

20

エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

ストローク 適応コントローラ 30:30mm 50:50mm

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

ケーブル長 オプション 下記オプション N:無し 価格表参照 P:1m

S:3m M: 5m X□□:長さ指定

省電力対応



特注対応 ▶ 1-357 (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

技術資料 ▶ 1-323

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		搬質量	定格推力 (N)	11/00/11/00 相段	ストローク (mm)		1 10	ストローク	30 (mm)				
	(۷۷)		(mm)	水平 (kg)	亜 但 (Kg)	(IV)	(mm)	(111111)	د	ノード		(11111)				
RCA2-RN4NA-I-20-6-①-②-③-④	20		6	2	0.5	33.8			7	ボ	6	270 〈22				
RCA2-RN4NA-I-20-4-①-②-③-④		20 ボールネシ	20 ボールネジ	20 ボールネジ	20 ボールネジ) ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50	إ	ールネジ	4	
RCA2-RN4NA-I-20-2-①-②-③-④				2	6	1.5	101.5				ジ	2				
RCA2-RN4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20 호ベリ		6	0.25	0.125	19.9				ਰ	6	220				
RCA2-RN4NA-I-20-4S-①-②-③-④		すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50	6	ベリネ	4					
RCA2-RN4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7			3	ネジ	2					
記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション※押付け動作については1-387ページをご参照ください。 ※〈 〉内は垂直使用の場合																

■ストロークと最高速度

ח–	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)
ボ	6	270 (220)	300
ールネジ	4	20	00
ジ	2	10	00
क्	6	220	300
すべりネジ	4	20	00
ジ	2	10	00

(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	すべりネジ				
30	_	_				
50	_	_				

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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)

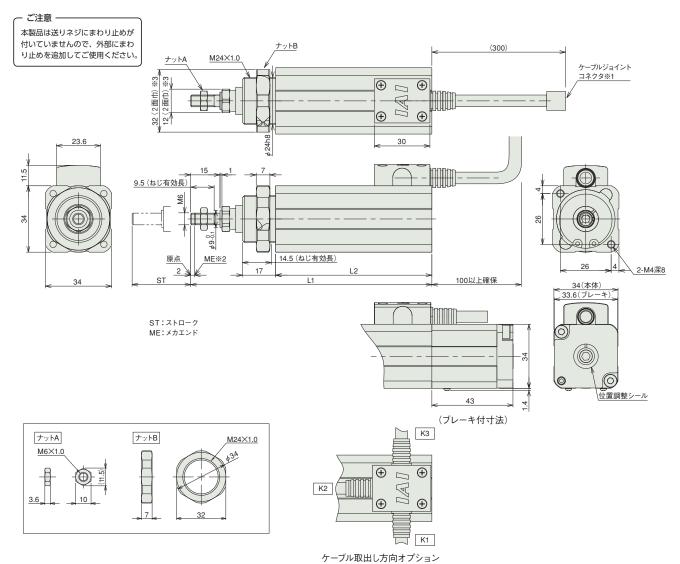
名称	オプション記号	参照頁	標準価格		
	9 10 3		101 1 100 10		
ブレーキ	В	→ 2-615	_		
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_		
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	_		
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	_		
コネクタケーブル右側取出	К3	→ 2-626	_		
省電力対応	LA	→ 2-627	_		

	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					
正 仃安丽	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復					





- ※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。



■ストローク別寸法・質量

	13 3 124	\sim \pm
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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法		- ク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	_		MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77	
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	CC-Link	EtherNet/IP	64	-	→6-89	
MCON-C/CG	1111	8	DC24V		この機種は ネットワーク対応のみです		Compoi\et sscnetili/H		256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG	mi	6		-			・ACON-CYB/PL ネットワーク選択 ・コントローラによ	不可 って対応している	256	-	→6-29	
ASEL-CS		2		•	-	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。		1500	-	→6-17	

※コントローラは付属しません。

横立て

RCA2-RP3NA



■型式項目 RCA2 - RP3NA -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

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

ı

モータ種類 10VV

10

4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 45:すべりネジ 4mm 30:30mm A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB 50:50mm MCON A5:ACON-CB/CGB

適応コントローラ

ストローク

N:無し P:1m

オプション 下記オプション 価格表参照

S:3m X□□:長さ指定

ケーブル長

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323

特注対応 ▶ 1-357



(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 水平(kg)	搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-RP3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-RP3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-RP3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-RP3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-RP3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

ストローク リード					
ボ	4	20	00		
ールネジ	2	10	00		
ジ	1	5	0		
ब	4	20	00		
すべりネジ	2	10	00		
ジ	1	5	0		

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については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					
(111111)	ボールネジ	すべりネジ				
30	_	_				
50	_	_				

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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)

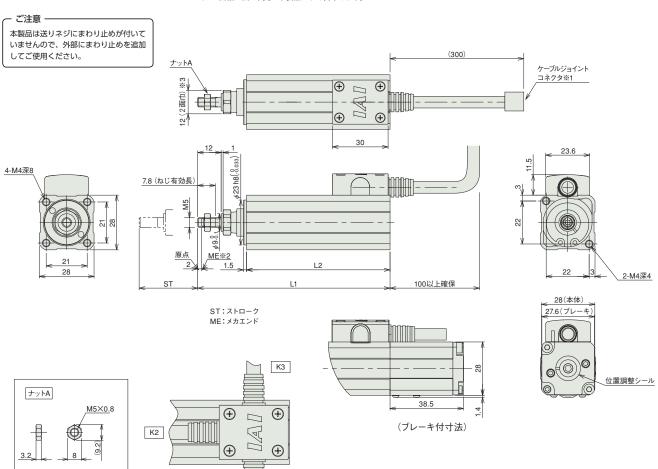
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
	_		101 1 100 10
ブレーキ	В	→ 2-615	_
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	_
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	_
省電力対応	LA	→ 2-627	_

	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)					
七行五台	すべりネジ仕様	水平仕様1000万往復 垂直仕様500万往復					
	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復					

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドが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。



ケーブル取出し方向オプション

K1

■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。

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。												
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法 おおおり おいしゅう おいしゅう はんしゅう はんしゅう はんしゅう かいしゅう かいしゅう はんしゅう はい		ーク ※選択	 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ	
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_		MECHATROLINK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-7	
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	CC-Link PROFT®	EtherNet/IP	64	-	→6-8	
MCON-C/CG	1111	8	DC24V		この機種は ネットワーク対応のみです ● .		注	SSCNETIII/H 主 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	256	-	→6-2	
MCON-LC/LCG	m 1	6		-			ネットワーク選択 ・コントローラによ		256	-	→6-2	
ASEL-CS		2		•	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。		1500	_	→6-17	

※コントローラは付属しません。

横立て

シリーズ —

RCA2-RP4NA



ケーブル長

■型式項目 RCA2 - RP4NA ı

※簡易アブソで使用 される場合も型式は

タイプ

I: インクリメンタル 20:サーボモータ 6:ボールネジ 6mm 20W

20

エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

[1] になります。

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

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

適応コントローラ

ストローク

N:無し P:1m A5:ACON-CB/CGB

オプション 下記オプション 価格表参照

S:3m M: 5m X□□:長さ指定

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323

特注対応 ▶ 1-357



(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 水平(kg)		定格推力 (N)	位置決め精度	ストローク (mm)	
	(00)		(111111)	小十 (Kg)	里 但 (Kg)	(IV)	(mm)	(111111)	
RCA2-RP4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8			
RCA2-RP4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50	
RCA2-RP4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5			
RCA2-RP4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9			
RCA2-RP4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50	
RCA2-RP4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7			
		- D-	_0	ver Am (-b) 1 dis	//	+4 207.0	>"+ -"4>DZ	/ 4 1 4 1 4 1 4 1	

■ストロークと最高速度

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

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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	В	→ 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	К3	→ 2-626	_
省雷力対応	LA	→ 2-627	_

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
た1」 若叩	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復

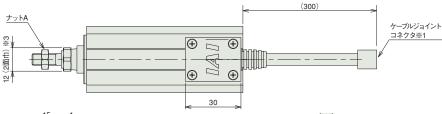
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

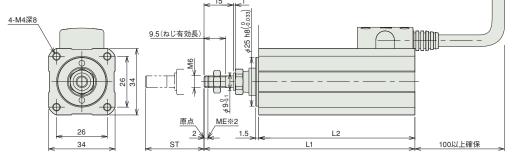


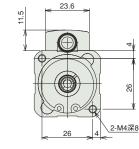
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
- ※3 2面幅の面の向きは、製品により異なります。

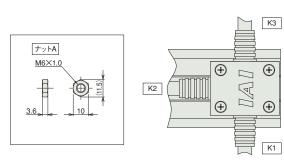
- ご注意 本製品は送りネジにまわり止めが付いて

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。

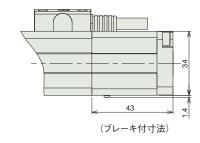








ST:ストローク ME:メカエンド





ケーブル取出し方向オプション

■7 トローク別寸注。質量

■ヘトローノかり広・貝里				
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。 電源電圧 ● ※選択 ACON-CB/CGB 1 ● ※選択 →6-77 DeviceNet MMECHATROUNK (ネットワーク仕様は768) EtherCAT. CC-Link ACON-EtherNet/IP 1 64 →6-89 PROFII* ※選択 ※選択 CYB/PLB/POB egopo Netr CompoNet この機種は SSCNETIII/H MCON-C/CG 8 DC24V 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 詳細は参照ページをご確認ください。 ASEL-CS 2 1500 →6-171

RCA2-GS3NA

タイプ







28 mm



什様

■型式項目 RCA2 - GS3NA -

シリーズ ---

エンコーダ種類 ― l: インクリメンタル 10:サーボモータ ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

10VV

10

モータ種類

4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 45:すべりネジ 4mm

2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm

ストローク 30:30mm 50:50mm

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M: 5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

省電力対応

C E RoHS

※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。



※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

(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 水平(kg)			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			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-GS3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GS3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-GS3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-GS3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

ע–ע	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)		
ボ	4	200			
ールネジ	2	100			
ジ	1	5	0		
₫	4	20	00		
す · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		100			
ジ	1	5	0		

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

@71 D Z	標準価格	
①ストローク (mm)	送りねじ	
(111111)	ボールネジ	すべりネジ
30	_	_
50	_	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

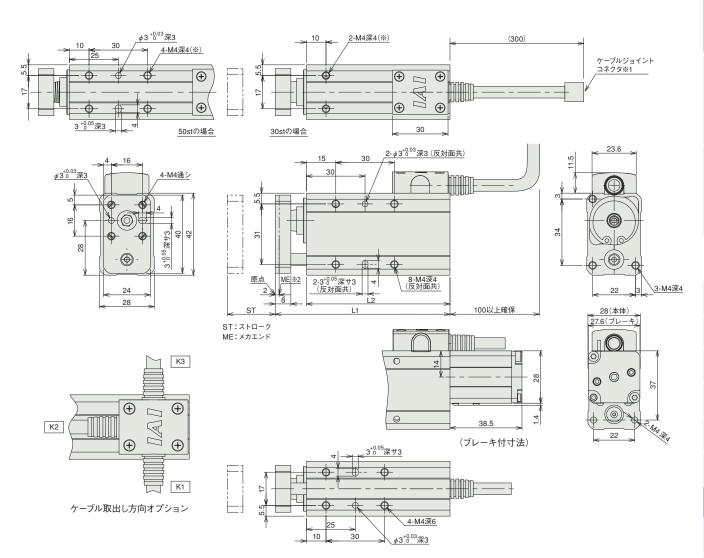
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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	К3	→ 2-626	_
省電力対応	LA	→ 2-627	_

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		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		
た1] 大叩	ボールネジ什様	5000km もしくは 5000万往復		



- ※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

	אור נינו	尺垂
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。

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。															
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法プログラム							最大位置決め点数	標準価格	参照ペーシ
ACON-CB/CGB	1	1		ボンジョブ●※選択	・	-		DeviceNet MMCHATROLING CCLink Ether(AT. +	eviceNet MECHATROLING C-Link EtherCAT. T	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-7			
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	Ether Net/IP			Ether Net/IP	64	_	→6-8		
MCON-C/CG		8	DC24V	えットワーク対応のみです 注		注 SSCNETIII/H	256	_	→6-2						
MCON-LC/LCG	m	6		-	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。		256	-	→6-2				
ASEL-CS	I	2		•	_	•			1500	_	→6-1				

RCA2-GS4NA









24_v

什様

※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。

■型式項目 RCA2 - GS4NA -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

I: インクリメンタル 20:サーボモータ 6:ボールネジ 6mm ※簡易アブソで使用 される場合も型式は 20W 「」しになります。

20

ı

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

リード

ストローク 適応コントローラ A1:ASEL 30:30mm 50:50mm

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

ケーブル長 オプション 下記オプション N:無し 価格表参照 P:1m

S:3m M: 5m X□□:長さ指定

C E RoHS



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

(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

710 0
ストローク (mm)
30 50
30 50
2

■ストロークと最高速度

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

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格				
	送りねじ				
(11111)	ボールネジ	すべりネジ			
30	_	_			
50	_	_			

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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)

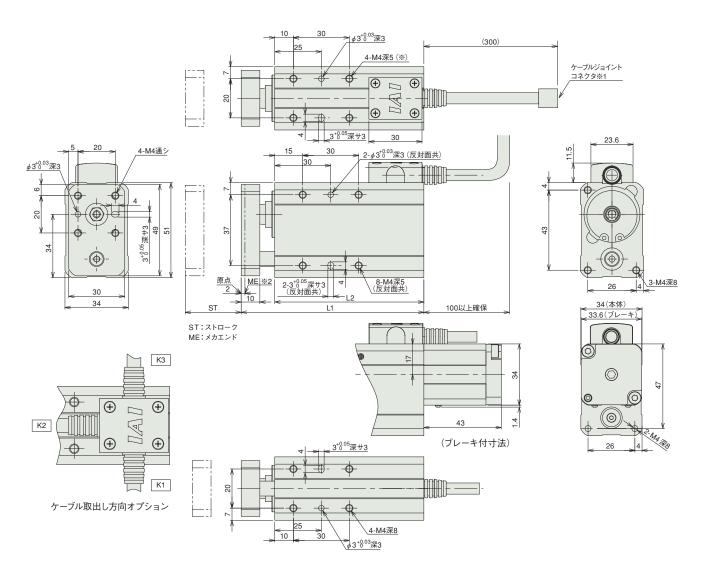
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 2-615	_
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	_
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	_
省電力対応	LA	→ 2-627	_

アンエ	ユエータは惊				
	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			
た1] 大叩	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復			





- ※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

	■人「ローノかり広・貝里					
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。

RCA2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。														
名称	外観	最大接続	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方〉 プログラム			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROUNK	DeviceNet MMECHATROUNK		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77		
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	CCLink Ether(ATT) Ether(Net/IP) Ether(Net/IP)		EtherNet/IP	ខុត្តឲ្កក្∾ EtherNet∕IP • ខិបិន	ខុត្តឲ្កក្∾ EtherNet∕IP • ខិបិន	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V		ネットワーク対応のみです :		注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している	256	-	→6-29				
MCON-LC/LCG	mi	6		_				256	-	→6-29				
ASEL-CS		2		•	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。		1500	_	→6-17			

RCA2-GD3NA



ストローク





適応コントローラ

28 mm



■型式項目 RCA2 - GD3NA -

シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― モータ種類 ― ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」しになります。

ı

I: インクリメンタル 10:サーボモータ 4:ボールネジ4mm 10W

10

2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm 1S:すべりネジ 1mm 30:30mm A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB 50:50mm MCON A5:ACON-CB/CGB

N:無し P:1m S:3m M: 5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

省電力対応

X□□:長さ指定

C € RoHS

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は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

(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 水平(kg)		定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD3NA-I-10-4-①-②-③-④			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-GD3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	ボールネジ	2	1.5	0.5	85.5	± 0.02	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-1-①-②-③-④			1	3	1	170.9		
RCA2-GD3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-GD3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	すべりネジ	2	0.5	0.25	50.3	± 0.05	30 50
RCA2-GD3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

■ストロークと最高速度

ע–ע	ストロークド	30 (mm)	50 (mm)			
ボ	4	20	00			
ールネジ	2	100				
ジ	1	5	0			
₫	4	20	00			
すべりネジ	2	100				
ジ	1	5	0			

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については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				
(111111)	ボールネジ	すべりネジ			
30	_	_			
50	_	_			

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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)

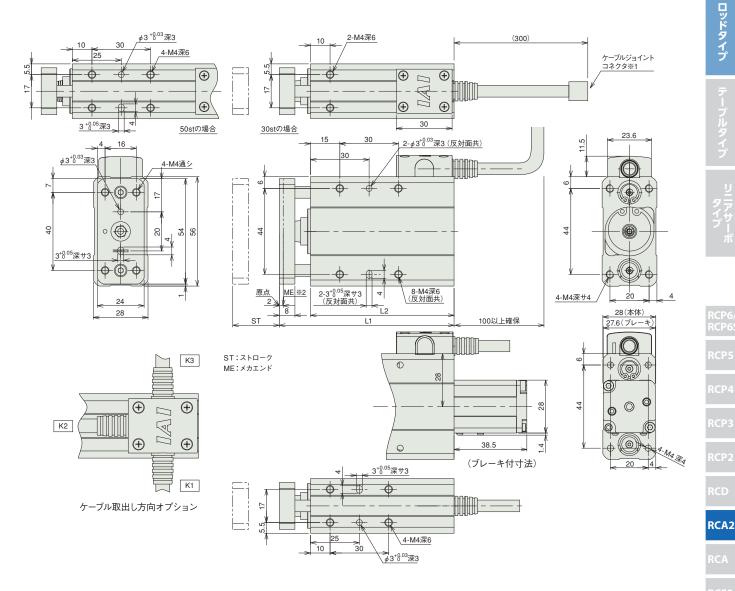
名称	オプション記号	参照頁	標準価格	
	_		101 1 100 10	
ブレーキ	В	→ 2-615	_	
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_	
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	_	
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	_	
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	_	
省電力対応	LA	→ 2-627	_	

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
佐11大山	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復



※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

■ヘトローノかり広・貝里					
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	ポジショナ	パルス列	制御方法		- ク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	_		MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	CC-Link	EtherNet/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG	1111	8	DC24V		この機種は フーク対応の		CompoiNet 注	SSCNETIII/H	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG	mi	6		-	-	•	・ACON-CYB/PL ネットワーク選択 ・コントローラによ ネットワークの種	不可 って対応している	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	-	•		類が異なります。 ジをご確認ください。	1500	-	→6-17

RCA2-GD4NA



ストローク





34

什様

■型式項目 RCA2 - GD4NA -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

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

ı

20:サーボモータ 6:ボールネジ 6mm 20W

20

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

リード

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M: 5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

省電力対応

X□□:長さ指定



※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は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

(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 ガイドを設置しない場合の値です。 ガイドを設置しない場合は先端荷重と走行寿命相関図 $(\rightarrow 1\text{-465}\,\text{ページ})$ 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 水平(kg)	搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
RCA2-GD4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-GD4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75	50.7	± 0.02	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-GD4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-GD4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25	29.8	± 0.05	30 50
RCA2-GD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		
記号部明	フニショ							

■ストロークと最高速度

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

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

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

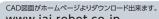
種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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)

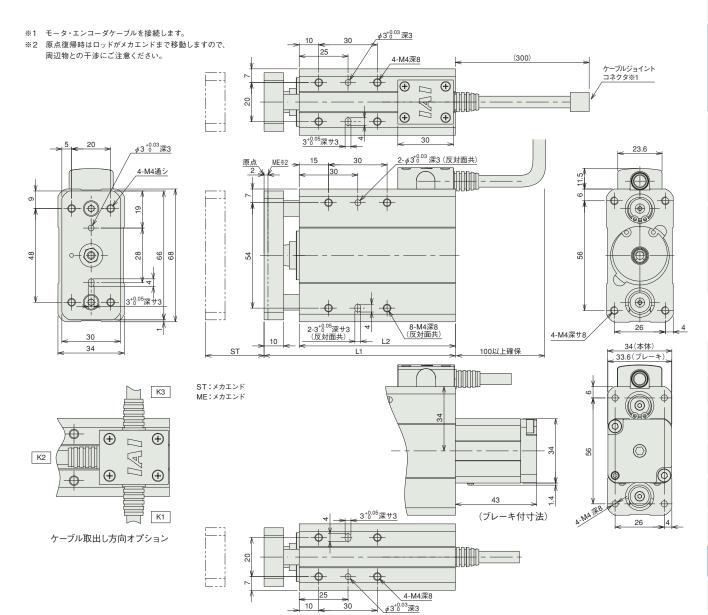
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 2-615	_
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	_
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	_
コネクタケーブル右側取出	К3	→ 2-626	_
省雷力対応	LA	→ 2-627	_

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		
走打 牙叩	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復		



www.iai-robot.co.jp





■ストローク別寸法・質量

	אור נינו	尺垂
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。

CA2シリーズのアクチュエ	ータは下記のコ	コントローラで重	か作が可能です。	ご使用になる用]途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。				
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		-ク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ペーシ
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-7
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	Ether CAT. Ether Net / IP		64	-	→6-8
MCON-C/CG		8	DC24V		ネットワーク対応のみです		注 SSCNETIII/H	256	-	→6-2	
MCON-LC/LCG	mi	6		-	_	•	・ACON-CYB/PLB ネットワーク選択7 ・コントローラによっ ネットワークの種类	下可 って対応している	256	-	→6-2
ASEL-CS		2		•	-	•		でで確認ください。	1500	_	→6-17

RCA2-SD3NA









什様

※**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。

■型式項目 RCA2 - SD3NA -

シリーズ ---

エンコーダ種類 ― l: インクリメンタル 10:サーボモータ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

10VV

10

モータ種類

4:ボールネジ4mm 2:ボールネジ 2mm 1:ボールネジ 1mm 45:すべりネジ 4mm 25:すべりネジ 2mm

15:すべりネジ 1mm

25:25mm 50:50mm

ストローク

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

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M : 5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

C E RoHS



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

(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 ガイドを供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。

■ストロークと最高速度

ストローク

2

1

4

2

1

(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

最大可搬質量 定格推力 機製 ストローク (mm) モータ出力 送りネジ (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) 0.25 RCA2-SD3NA-I-10-4-10-2-3-4 0.75 42.7 0.5 (*1) RCA2-SD3NA-I-10-2-10-2-3-4 10 2 1.5 85.5 ± 0.0 ボールネジ RCA2-SD3NA-I-10-1-10-2-3-4 3 170.9 1 · (*1) 0.125 RCA2-SD3NA-I-10-4S-①-②-③-④ 4 0.25 25.1

10

	(mm)	リー
2	25 50	ボールネジ
5	25 50	すべりネジ

(※1) 本体側固定の場合

50

(単位は mm/s)

50

200

100

50

200

100

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

すべりネジ

2

0.5

(1)ス	$\vdash \sqcap -$	ク別研	協夫	(煙準価格

RCA2-SD3NA-I-10-2S-①-②-③-④

RCA2-SD3NA-I-10-1S-①-②-③-④

0710 0	標準価格				
①ストローク (mm)	送りねじ				
(111111)	ボールネジ	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	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは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	К3	→ 2-626	_
省電力対応	LA	→ 2-627	_

アクチュエータ仕様

 50.3 ± 0.0

100.5

0.25

0.5

	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				
Æ11 以 即	ボールネジ仕様	5000km もしくは 5000万往復				

矢視A

30

2-ø3^{+0.03}深3(反対面共)

2×-M4深6 (反対面共)

寸法図

矢視A

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2-M4深6

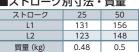
www.iai-robot.co.jp

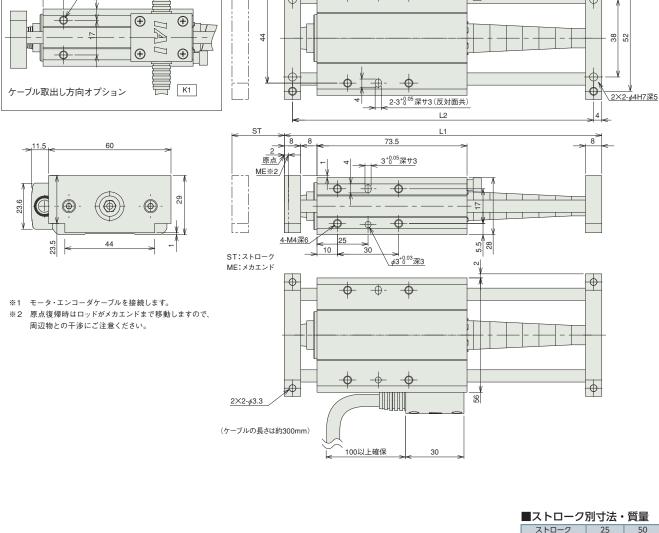
2次元 CAD

K3

ケーブルジョイント コネクタ※1

2×2-M4深8





②適応コントローラ											
RCA2シリーズのアクチュエ-	-タは下記のコ	ントローラで重	か作が可能です。	ご使用になる用	途に応じたタイ	イプをご選択くた	さい。				
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	Device Net MECHATROUNK Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-77	
ACON- CYB/PLB/POB	B	1		● ※選択	● ※選択	_	CC_Link Ether(Net/IP)	64	-	→6-89	
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		-	_	•	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください	1500	-	→6-171	

RCA2-SD4NA



ストローク





適応コントローラ

什様

※コントローラは付属しません。

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。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

■型式項目 RCA2 シリーズ ---

SD4NA -

タイプ

※ 簡易アプソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

20 エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

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

25:25mm A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB 50:50mm 75:75mm MCON A5:ACON-CB/CGB

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定

省電力対応 C E RoHS

20W



技術資料 ▶ 1-323

特注対応 ▶ 1-357

(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

リード 最大可搬質量 定格推力 機返し (N) に (mm) ストローク (mm) モータ出力 送りネジ 0.5 RCA2-SD4NA-I-20-6-1 - 2 - 3 - 4 33.8 (*1) R R

RCA2-SD4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	ボールネジ	4	3	0.75 (*1)	50.7	± 0.02	50 75
RCA2-SD4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5 (*1)	101.5		75
RCA2-SD4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		25
RCA2-SD4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	すべりネジ	4	0.5	0.25 (*1)	29.8	± 0.05	50
RCA2-SD4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5 (*1)	59.7		75

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

■ストロークと最高速度 (※1) 本体側固定の場合

Ŋ-	ストロークド	25 (mm)	50 ~ 75 (mm)		
ボ	6	240 (200)	300		
ールネジ	4	20	00		
ジ	2	100			
d	6	200	300		
すべりネジ	4	200			
ジ	2	100			

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

シストローン が幅に致 (係手値に)					
①ストローク	標準価格				
(mm)	送りねじ				
(111111)	ボールネジ	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	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

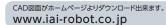
※RCA2のケーブルは標準がロボットケーブルになります。 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表(標準価格)

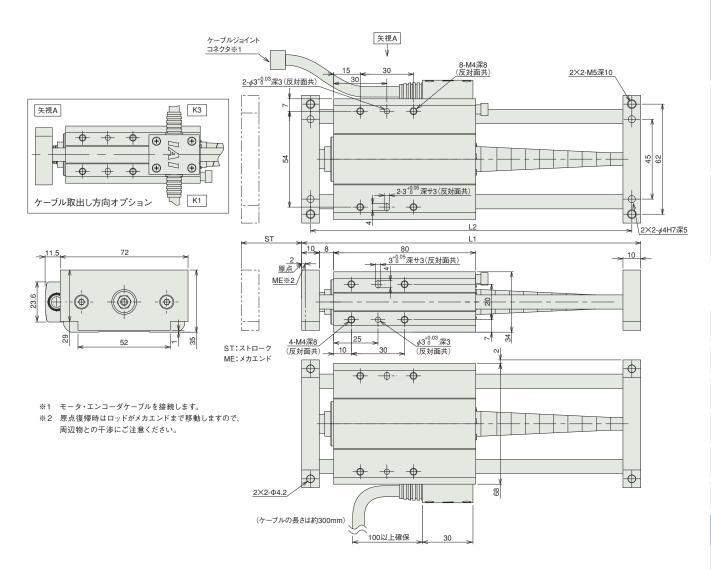
名称	オプション記号	参照頁	標準価格						
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	_						
コネクタケーブル右側取出	К3	→ 2-626	_						
省電力対応	LA	→ 2-627	_						

	項曰	内容
	X-2	
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









■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	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		 - 最大位置決め点数 	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB	B	1		● ※選択	● ※選択	_	Ether CAT. Ether Net / IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG	mi	8	DC24V	この機種は ネットワーク対応のみです 注	注 SSCNETIII/H	256	-	→6-29		
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	1500	_	→6-171

RCA-RA3C







■型式項目

RCA - RA3C -

シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「II になります。

20

5: 5mm

2.5:2.5mm

20W

ストローク I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm 50:50mm

200:200mm

(50mmピッチ毎設定)

一 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 ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション 価格表参照

C E RoHS

※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。



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 (リード 2.5 は除く)

省電力対応

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

(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

— (— ш		モータ出力 リード		最大可搬質量		ストローク
型式 型	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RA3C-I-20-10-①-②-③-④		10	4.0	1.5	36.2	
RCA-RA3C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9.0	3.0	72.4	50~200 (50mm毎)
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

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
50	_
100	-
150	-
200	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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)

AT The		4 m =	1悪2件/TT16
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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	_

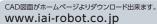
- (※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。
- (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

2-**449** RCA-RA3C

アクチュエータ什様

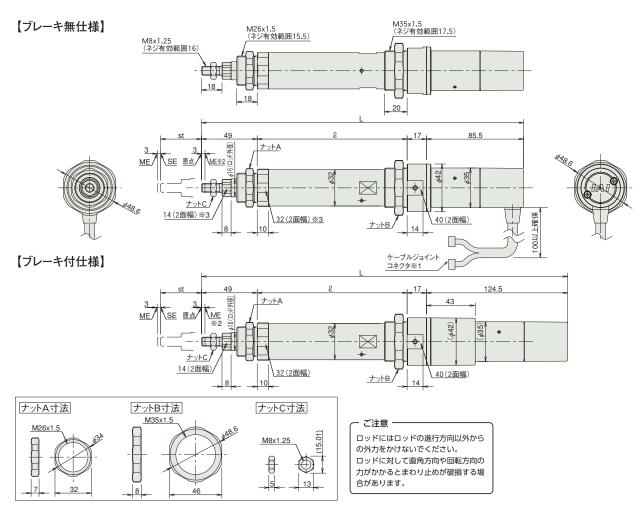
項日	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
	사태 그비즈 수수그비교 /1 阿四
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)







- ※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。



■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			
Q	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	50 100		200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
Q	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。こ	(使用になる用)	金に応じたタイ?	プをご選択くださ	^{(ال ا} ه			
名称	外観	最大接続	電源電圧	105%	I —	制御方法		 最大位置決め点数	標準価格	参照
		可能軸数		ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		CompoiNet 注 ·ACON-CYB/PIB/POBIは	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	1500	_	→6-171

RCA-RA4C









■型尤項目

C E RoHS

※垂直姿勢で設置を行う

場合、機種によっては 制約があります。 詳細は1-345ページを

ご確認ください。

横立て 天吊り

垂 直

※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。

RCA - RA4C -シリーズ — タイプ

A: アブソリュート

エンコーダ種類 —

I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm 20W

モータ種類

6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W ※アプソリュート仕様は ACON-CB/CGB、ASEL のみ使用可能です。 簡易アプソで使用する場合はインクリメンタル仕様となります。

選定上の 注意

50:50mm A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB 300:300mm MCON

適応コントローラ

ストローク

(50mmピッチ毎設定)

A5:ACON-CB/CGB

ー オプション 下記オプション 価格表参照

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

高加減速対応 省電力対応

(% 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

(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	リード	最大可		定格推力	ストローク
至八	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	1.0	18.9	
RCA-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCA-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)
RCA-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	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

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 每)
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フトローク別価校主(挿進価校)

リエノコーグ性親/②人トローノが呻俗衣(信牟神俗)					
		標準	価格		
@7 L D_0		①エンコ	ーダ種類		
②ストローク (mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート	
(11111)	モータ W 数		モータ W 数		
	20W	30W	20W	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			
	P (1m)	_			
標準タイプ	S (3m)	_			
	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_			
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_			
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_			
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_			
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_			
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_			

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

ボールネジ φ10mm 転造C10

材質 アルミ 白色アルマイト処理

0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

±0.02mm

0.1mm以下

φ20mm

±1.0度

アクチュエータ仕様

駆動方式 繰返し位置決め精度

ベース

ロッド径

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

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	В	→ 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。

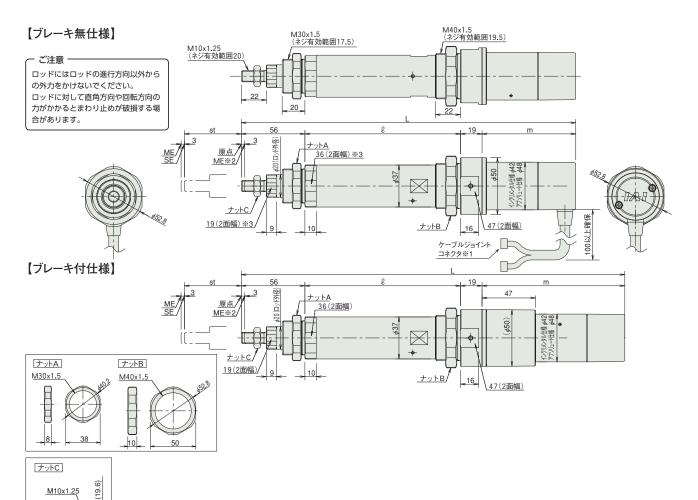
RCA ロボシリンダ®

M10x1.25

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 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。



■ストローク別寸法・質量 RCA-RA4C (ブレーキなし)

KE/1014C (7 D 1 1 0 0)								
	ストロ		50	100	150	200	250	300
	20147	インクリ アブソ	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
١,	2000	アブソ	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
_	20///	インクリ	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
	3000	アブソ	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
	Q		137 187 237 2			287	337	387
	20147	インクリ アブソ			67	'.5		
	2000	アブソ			80).5		
m	20147	インクリ アブソ	82.5					
	3000	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)

,	KET TO THE () D THE)							
	ストロ		50	100	150	200	250	300
	20147	インクリ	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5
		アノン	333.3	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
L	2011/	インクリ	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5
	3000	アブソ	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
	Q		137	187	237	287	337	387
	2014/	インクリ アブソ			11	0.5		
	2000	アブソ			12	3.5		
m	2011/	インクリ アブソ	125.5					
	3000	アブソ			13	8.5		
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。 ● ※選択 ACON-CB/CGB 1 ● ※選択 →6-77 DeviceNet MMECHATROUNK (ネットワーク什様は768) EtherCAT. CC-Link ACON-EtherNet/IP 1 PROFIT 64 →6-89 ※選択 CYB/PLB/POB ※選択 enoro' Nen CompoNet この機種は SSCNETIII/H MCON-C/CG 8 DC24V 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 詳細は参照ページをご確認ください。 ASEL-CS 2 1500 →6-171

RCA-RA3D







■型式項目

RCA - RA3D -

20 シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 —

I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

20W

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「II になります。

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク

50:50mm

200:200mm

(50mm ピッチ毎設定)

- 適応コントローラ A1:ASEL

A5:ACON-CB/CGB

MCON

N:無し P:1m S:3m M:5m A3:ACON-CYB/PLB/POB

ケーブル長

ー オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※**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。



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

(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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RA3D-I-20-10-①-②-③-④		10	4.0	1.5	36.2	
RCA-RA3D-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9.0	3.0	72.4	50~200 (50mm毎)
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 每)
10	500
5	250
2.5	125

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

(単位は mm/s)

フトローク団体投票 (無維体投)

(リストローグ別価格表 (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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

(4) オプション(無投主 (無進無投)

(4) オフンヨン 11 11 12 12 13 13 13 13	(标华))		
- 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	_

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)

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。



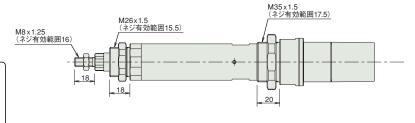
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

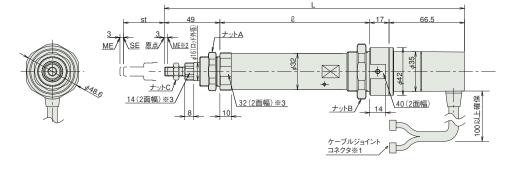
【ブレーキ無仕様】

- ご注意

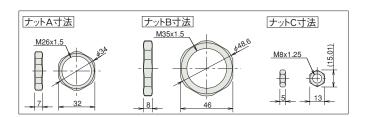
ロッドにはロッドの進行方向以外から の外力をかけないでください。

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

KCA-KASD ()	ノレーキ	<i>(</i> 40)		
ストローク	50	100	150	200
L	264.5	314.5	364.5	414.5
Q	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	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	電源電圧	105 %5		制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照
		可能軸数		ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワー:	グ ※選択			ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_		Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_		therNet/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG	mi	8	DC24V		この機種は フーク対応の		CompoiNet SSCNETII/H	256	_	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・ACON-CYB/PLB/ ネットワーク選択不 ・コントローラによっ ネットワークの種類	可 て対応している	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページを		1500	_	→6-171

RCA-RA4D







■型式項目

RCA - RA4D -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 —

A: アブソリュート

エンコーダ種類 ― モータ種類 ― リード | 1:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm

注意

20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

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

- 適応コントローラ

ストローク

ケーブル長 - オプション N:無し 下記オプション P:1m 価格表参照 S:3m M:5m

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。

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

(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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
至八	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	1.0	18.9	
RCA-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCA-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)
RCA-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	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

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 每)
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)

サエノコー ラ	/ 惶殺/ 少人 トロー	ノ川画伯衣(惊牛)	山作台)		
		標準	価格		
@710_0		①エンコ	ーダ種類		
	インクリ	モータ W 数 モー	ノリュート		
(111111)	インクリメンタル モータ W 数 20W 30V 50 1100 1150 200 250	' W 数	モータ W 数		
		30W	20W	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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)

シカノノコノ 画作教	(1示牛 111111)		
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	_

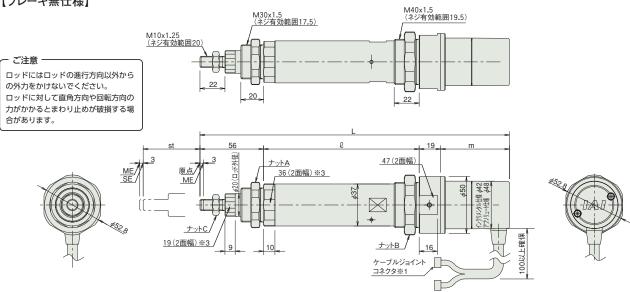
※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

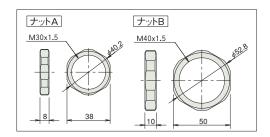
アクチュエータ仕様 内容 ボールネジ φ10mm 転造C10 駆動方式 ±0.02mm 繰返し位置決め精度 ロストモーション 0.1mm以下 ベース 材質 アルミ 白色アルマイト処理 ロッド径 φ20mm ロッド不回転精度 ±1.0度 使用周囲温度・湿度 0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

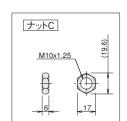


- **1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 **3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】







■ストローク別寸法・質量

RC/	A-RA4	D (ブレ-	-キなし)					
	ストローク		50	100	150	200	250	300	
	2014/	インクリ	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	
L	2000	アブソ	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	
L	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	
	Q		137	187	237	287	337	387	
	2014/	インクリ アブソ	45.5						
m	2000	アブソ		58.5					
111	2014/	インクリ			60).5			
	30W インクリ アブソ				73	3.5			
	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	電源電圧	105%	I —	制御方法		 最大位置決め点数	標準価格	参照	
		可能軸数		ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			ページ	
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-77	
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	Ether CAT. T	64	-	→6-89	
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		Compoi\et SSCNETIII/H 注 ・ACON-CYB/PLB/POBは	256	_	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29	
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	1500	_	→6-171	

RCA-RA3R









■型式項目

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RCA - RA3R -

20 シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 —

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

「II になります。

I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

20W

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 適応コントローラ 50:50mm

A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON 200:200mm (50mm ピッチ毎設定) A5:ACON-CB/CGB

ケーブル長 ー オプション 下記オプション 価格表参照

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

省電力対応

C E RoHS





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

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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RA3R-I-20-10-①-②-③-④		10	4.0	1.5	36.2	
RCA-RA3R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9.0	3.0	72.4	50~200 (50mm毎)
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 每)					
10	500					
5	250					
2.5	125					

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については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
50	_
100	-
150	-
200	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

ボールネジ φ8mm 転造C10

材質 アルミ 白色アルマイト処理

0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

±0.02mm

0.1mm以下

φ16mm

±1.0度

アクチュエータ仕様

繰返し位置決め精度 ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

駆動方式

ベース

ロッド径

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

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

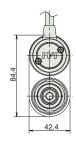


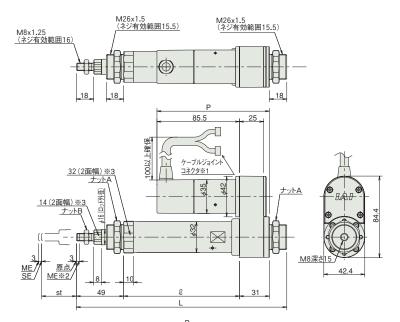
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269 ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

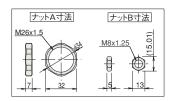
ご注意

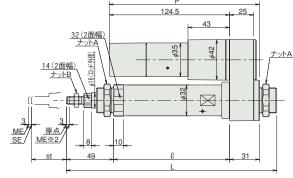
ロッドにはロッドの進行方向以外から の外力をかけないでください。 ロッドに対して直角方向や回転方向の 力がかかるとまわり止めが破損する場 合があります。





【ブレーキ付仕様】





■ストローク別寸法・質量

質量 (kg)

RCA-RA3R (ブレーキなし)									
ストローク									
L	L 218 268 318								
Q	l 120 170 22								
Р	116.5								
質量 (kg)	0.9	1.0	1.1						
RCA-RA3R (ブレーキ付き)									

50 100 150 200 218 268 318 368 120 170 220 270

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	ポジショナ	パルス列	制御方法		- 最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	EtherCAT. EtherNet/IP	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	DC24V	ネットワーク対応のみです		CompoiNet 注	256	_	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
ASEL-CS	I	2		•	-	•		1500	-	→6-171

RCA-RA4R





φ37



■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

A: アブソリュート

30: サーボモータ

30W

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

6: 6mm

3: 3mm

ストローク I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm

A1:ASEL 50:50mm A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON 300:300mm (50mmピッチ毎設定) A5:ACON-CB/CGB

一 適応コントローラ

ケーブル長 ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※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。



※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

特注対応 ▶ 1-357 (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

技術資料 ▶ 1-323

- 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		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク	
<u> </u>	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCA-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	1.0	18.9		
RCA-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	2.0	37.7		
RCA-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	50~300	
RCA-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.5	28.3	(50mm毎)	
RCA-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	3.0	56.6		
RCA-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1		
	_ 🖂			0-			

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 每)
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)

シェノコーノ (主然/ ⑤ハーローノが)間に及 (18年1回10)								
	標準価格							
@7LD //		①エンコ	ーダ種類					
②ストローク (mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート				
(111111)	モータ	' W 数	モータ	⁷ W 数				
	20W	30W	20W	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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)

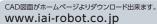
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 2-615	_
フート金具	FT	→ 2-622	_
フランジ金具 (前)	FL	→ 2-618	_
フランジ金具(後)	FLR	→ 2-621	_
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_
原点確認センサ	HS	→ 2-625	_
省電力対応	LA	→ 2-627	-
ナックルジョイント	NJ	→ 2-630	_
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_
クレビス金具	QR	→ 2-632	_
背面取付用プレート	RP	→ 2-633	_
トラニオン金具(前)	TRF	→ 2-636	_

※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
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)

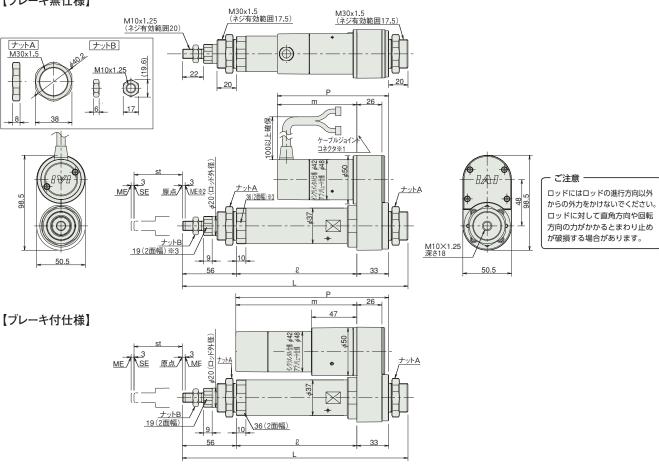
寸法図





- **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】



■ストローク別寸法・質量 RCA-RA4R (ブレーキなし)

RCA-RA4R (フレーキなし)								
	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300
	20W	インクリ アブソ	234	284	334	384	434	484
L	2000	アブソ	234	284	334	384	434	484
_	30W	インクリ アブソ	234	284	334	384	434	484
	3000	アブソ	234	284	334	384	434	484
	Q		125	175	225	275	325	375
	20W	インクリ アブソ			67	7.5		
m	2000	アブソ			80).5		
1111	30W	インクリ アブソ			82	2.5		
	3000	アブソ			95	5.5		
	20W	インクリ アブソ			10	0.5		
Р	2000	アブソ			11.	3.5		
P	30W	インクリ アブソ			11.	5.5		
	3000	アブソ			12	8.5		
	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			
	2014/	インクリ アブソ	234	284	334	384	434	484			
L	2000	アブソ	234	284	334	384	434	484			
L	30//	インクリ アブソ	234	284	334	384	434	484			
	3000	アブソ	234	284	334	384	434	484			
	Q		125	175	225	275	325	375			
	2014/	インクリ アブソ			110	0.5					
	2000	アブソ	123.5								
m	2014/	インクリ アブソ	125.5								
	3000	アブソ		138.5							
	2014/	インクリ アブソ			14	3.5					
Р	2000	アブソ			15	6.5					
۲	2014/	インクリ アブソ			15	8.5					
	3000	アブソ			17	1.5					
	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。

■ 2称 以組 取入技統 東海東下 □ 和力力	4	プログラム	パルス列	ポジショナ	-5//3(-8/11	可能軸数	7120	213	
The state of the s	法	制御方			雷源雷圧	最大接続		夕 称	

名称	外観	最大接続	最大接続 電源電圧		制御方法制御方法			 最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
1070	ノト住元	可能軸数	电源电压	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	取入位直次の宗教	尓午Ⅲ和	ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	PROFIT ® Ether Net / IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種は フーク対応の		CompoNet SSCNETIII/H 注・ACON-CYB/PLB/POBは	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		_	-	•	*ACON-C 1B/PLB/POBIA ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	1500	_	→6-171

RCA-SRA4R

タイプ







■型式項目

RCA - SRA4R -

I エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

ストローク 一 適応コントローラ

A1:ASEL

ケーブル長

オプション 下記オプション

※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。 1: インクリメンタル 20:サーボモータ 5: 5mm ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は 20W 2.5:2.5mm 「1」になります。

20

200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※ 100mm 以上は 50mm 毎設定

20:20mm

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

P:1m S : 3m M: 5m X□□:長さ指定

N:無し

価格表参照

省電力対応



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



- (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
- (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

■リードと可換哲量

アクチュエータ仕様

繰返し位置決め精度

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

ロッド径

■ストロークと最高速度

■ク 「こり」放兵主			(注	i) Tuumm 15	(TIA 20mm	母となります。		
	モータ出力 (W)	モータ出力 リード		最大可搬質量		定格推力	ストローク	
型工		(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)		
RCA-SRA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	3	41	20~200		
RCA-SRA4R-I-20-2.5-①-②-③-④	20	2.5	18 (注1)	6.5	81	(10mm每) (注1)		
	_ [5]							

ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 毎)
5	250
2.5	125

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

※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、 標準でロボットケーブル仕様となります。 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

ボールネジ φ8mm 転造 C10

0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

±0.02mm

0.1mm 以下

 ϕ 22 mm

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

RCA ロボシリンダ®

ST: ストローク SE: ストロークエンド ME: メカエンド

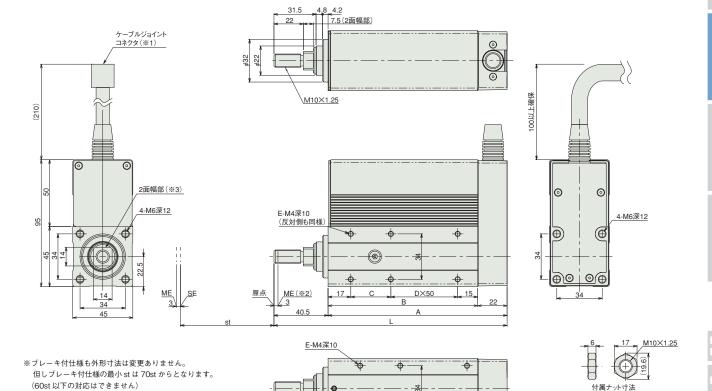
寸法図

- ご注意 -

をかけないでください。

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





φ.

D×50

ψ.

.8

- (※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。

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力

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。

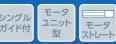
(※3) 2面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

■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
Α	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
В	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
С	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

RCAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。										
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム		最大位置決め点数	標準価格	参照 ペー:
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MMECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-7
ACON- CYB/PLB/POB	B	1		● ※選択	● ※選択	-	EtherNet/IP	64	-	→6-8
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種はフーク対応の		Compoi\et	256	-	→6-2
MCON-LC/LCG	111	6		-	-	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-2
ASEL-CS		2		•	_	•	ボットソープの権利が共なります。 詳細は参照ページをご確認ください	1500	_	→6-1

RCA-RGS3C



オプション

■型式項目

RCA - RGS3C -

20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

5: 5mm 2.5:2.5mm

ストローク I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm 50:50mm

A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB 200:200mm MCON (50mm ピッチ毎設定) A5:ACON-CB/CGB

一 適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m 下記オプション P:1m S:3m M:5m 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※コントローラは付属しません。

高加減速対応

省電力対応

(リード 2.5 は除く)



20W

技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(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		リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
<u>至</u> 其	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RGS3C-I-20-10-①-②-③-④		10	4.0	1.2	36.2	
RCA-RGS3C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9.0	2.7	72.4	50~200 (50mm毎)
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 每)
10	500
5	250
2.5	125

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

0	
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

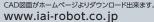
④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
-=	В	→ 2-615	_
卜金具	FT	→ 2-622	_
グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_
減速対応 (※1)	HA	→ 2-625	_
確認センサ (※2)	HS	→ 2-625	_
力対応 (※3)	LA	→ 2-627	_
逆仕様	NM	→ 2-631	_
ニオン金具(後)	TRR	→ 2-636	_
ト金具 グリス塗布仕様 減速対応 (※1) 確認センサ (※2) 力対応 (※3) 逆仕様	FT G1/G3/G4 HA HS LA NM	→ 2-622 → 2-625 → 2-625 → 2-625 → 2-627 → 2-631	- - - - -

- (※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。

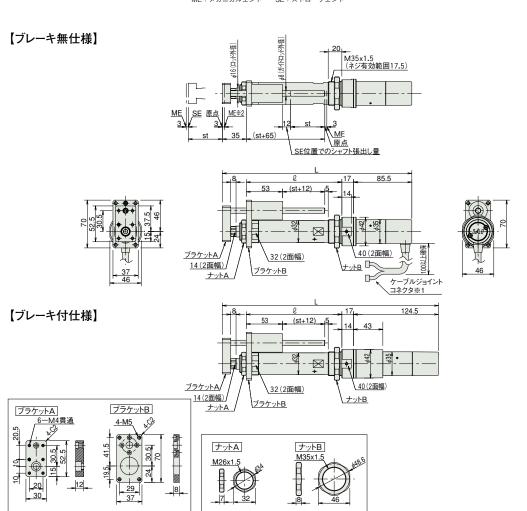
アクチュエータ仕様	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCA ロボシリンダ®





※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



■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				
Q	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				
Q	140	190	240	290				
哲量 (kg)	1.1	1.3	1.4	1.5				

②適応コントローラ										
CAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。										
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム	去 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	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V		この機種はフーク対応の		Compoilet 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 ネットワーの種類が異なります。	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG	111	6		_	_	•		256	_	→6-29
ASEL-CS		2		•	-	•	詳細は参照ページをご確認ください	1500	-	→6-17

RCA-RGS4C



一 適応コントローラ





■型尤項目

C E RoHS

横立て

垂

直

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。

RCA - RGS4C -シリーズ — タイプ

A: アブソリュート

エンコーダ種類 —

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 30W

3: 3mm

50:50mm A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB 300:300mm MCON (50mm ピッチ毎設定) A5:ACON-CB/CGB

ストローク

N:無し P:1m S:3m M:5m

下記オプション 価格表参照

オプション

※**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。

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

モータ種類

高加減速対応

<u>省電力</u>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

(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		リード		搬質量	定格推力	ストローク
土以	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCA-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCA-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	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tt mm/s)						

(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)

	①エンコ	標準価格 ①エンコーダ種類						
②ストローク インクリメ	ンタル	アブソリュート						
(IIIII) E-9 V	V 数	モータ W 数						
20W	30W	20W	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			
	P (1m)	_			
標準タイプ	S (3m)	_			
	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_			
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_			
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_			
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_			
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_			
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_			

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

ボールネジ φ10mm 転造C10

0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

 $\pm 0.02 \text{mm}$

0.1mm以下

φ20mm

±0.05度

アクチュエータ仕様

駆動方式 繰返し位置決め精度

ロッド径

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

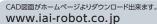
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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) は原点逆性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。

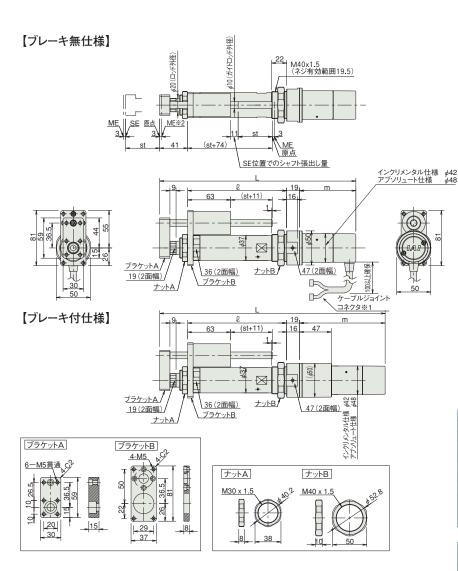
RCA ロボシリンダ®







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。



■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
	20W	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
	2000	アブソ	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
L	30W	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
	3000	アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
Q		145	195	245	295	345	395	
	2014/	インクリ アブソ	67.5					
m					80).5		
30/4		インクリ			82.5			
	3000	アブソ			95	5.5		
	質量	(kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C (ブレーキ付き)

	REA-ROSTE (70 TISE)								
ストローク			50	100	150	200	250	300	
	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	
L		アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	
L	20141	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	
	3000	アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	
Q			145	195	245	295	345	395	
	20W	インクリ アブソ	110.5						
m	2000	アブソ	123.5						
1111	20141	インクリ アブソ			12	5.5			
	3000	アブソ			13	8.5			
	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。 ACON-CB/CGB 1 →6-77 DeviceNet MMECHATROUNK ※選択 ※選択 (ネットワーク什様は768) EtherCAT. CC-Link ACON-EtherNet/IP 1 PROFIT 64 →6-89 CYB/PLB/POB ※選択 ※選択 enoro' Nen CompoNet* この機種は MCON-C/CG 8 DC24V 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 詳細は参照ページをご確認ください。 ASEL-CS 2 1500 →6-171

RCA-RGS3D









■型式項目

RCA -RGS3D-

20 シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

20W

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 適応コントローラ 50:50mm

200:200mm

(50mm ピッチ毎設定)

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

ケーブル長 ー オプション 下記オプション 価格表参照

N:無し P:1m S:3m M:5m

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※**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。

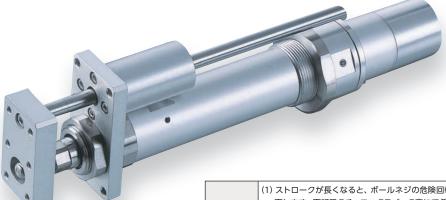


※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は1-345ページを ご確認ください。

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(単位は mm/s)



(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

■ ノ 「こつ」放兵主								
型式	モータ出力	リード				ストローク		
	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)		リード
RCA-RGS3D-I-20-10-①-②-③-④		10	4.0	1.2	36.2			
RCA-RGS3D-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9.0	2.7	72.4	50~200 (50mm毎)		
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8			2
記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長	④ オプ:	ション ※	押付け動作	については	1-387ペー	ジをご参照く	くだ	さい。

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 200 (50mm 每)		
10	500		
5	250		
2.5	125		

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	_
100	_
150	_
200	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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

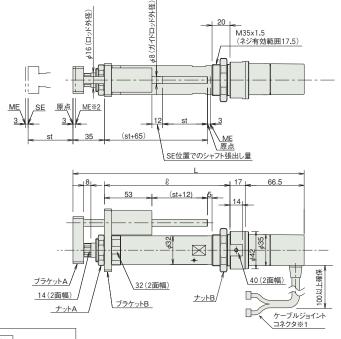
項日	内容
	11 11 12 12
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使田周囲温度・温度 ・温度	0~40°C 85%PHIV下 (結露無きこと)

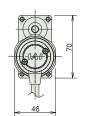
寸法図

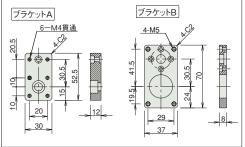


**1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269 ページをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



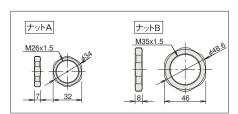






37

46



■ストローク別寸法・質量

KCA-KG33D (70-400)				
ストローク	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
Q	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。 ● ※選択 ACON-CB/CGB 1 →6-77 DeviceNet MMECHATROUNK ※選択 (ネットワーク什様は768) EtherCAT. CC-Link ACON-EtherNet/IP 1 PROFIT 64 →6-89 ※選択 CYB/PLB/POB ※選択 enoro' Nen CompoNet この機種は SSCNETIII/H MCON-C/CG 8 DC24V 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 詳細は参照ページをご確認ください。 ASEL-CS 2 1500 →6-171

RCA-RGS4D









■型式項目

RCA - RGS4D -シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ― A: アブソリュート

I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm

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

6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

300:300mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

50:50mm

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

適応コントローラ

ケーブル長 ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 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。



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

省電力対応

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	型式 モータ出力 リード 最大可搬質量 (W) (mm) 水平 (kg) 垂直 (定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク リード		
RCA-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9		12	
RCA-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7		6	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300	3	
RCA-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)		
RCA-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6			
RCA-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		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 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。								

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 每)
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)

<u> </u>	127007 0711 —		- I - I - I - I - I - I - I - I - I - I			
		標準価格				
②ストローク		①エンコ	ーダ種類			
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
(111111)	モータ	モータ W 数		' W 数		
	20W	30W	20W	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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。

アクチュエータ什様

駅網 口口口

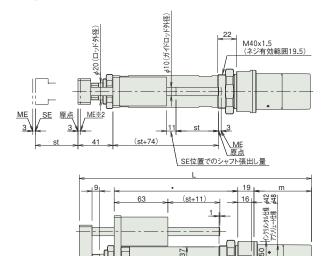
, , , , , , , , , , , , , , , , , , , 	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
コストモーション	0.1mm以下
コッド径	φ20mm
コッド不回転精度	±0.05度
古田国田坦度。 湿度	N~40°C 85%RHIV下 (結露無きこと)

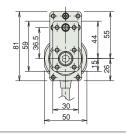
寸法図

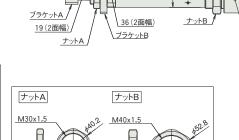


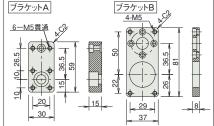
- **1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269 ページをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

【ブレーキ無仕様】









■ストローク別寸法・質量

100以上確保

ーブルジョイント コネクタ※1

47(2面幅)

F

RC/	RCA-RGS4D (ブレーキなし)							
	ストロ		50					300
	2014/	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
L	2000	アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
L	30W	インクリ アブソ	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	3000	アブソ	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
	Q		145 195 245 295 345 395					395
	20W	インクリ アブソ		45.5				
m	2000	アブソ			58	3.5		
111	30W	インクリ	60.5					
	3000	アブソ	73.5					
	質量	(kg)	1.3	1.3 1.5 1.7 1.9 2.1 2.3				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。 ● ※選択 ● ※選択 ACON-CB/CGB 1 →6-77 DeviceNet MMECHATROUNK (ネットワーク什様は768) EtherCAT. CC-Link ACON-EtherNet/IP 1 PROFIT 64 →6-89 ※選択 ※選択 CYB/PLB/POB CompoNet この機種は MCON-C/CG 8 DC24V 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 詳細は参照ページをご確認ください。 2 ASEL-CS 1500 →6-171

RCA-SRGS4R

タイプ









■型式項目

RCA - SRGS4R -

I エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

ストローク 適応コントローラ

A1:ASEL

ケーブル長 N:無し P:1m

オプション 下記オプション

※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。 1: インクリメンタル 20:サーボモータ ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は 「1」になります。

5: 5mm 20W 2.5:2.5mm

20

200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※100mm 以上は 50mm 毎設定

20:20mm

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

S : 3m M : 5m X□□:長さ指定 価格表参照

C E RoHS





ご確認ください。





技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357



- (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

			(/	,	<u> </u>	-9 10. 3 0. 3 0
型式		リード	リード 最大可搬質量 定格		定格推力	ストローク
工工	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SRGS4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9 (注1)	2	41	20~200 (10mm毎)
RCA-SRGS4R-I-20-2.5-①-②-③-④	20	2.5	18 (注1)	5.5	81	(注1)

(注1) 100mm 以上は 50mm 毎となります。 **■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
	(1)((1),

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
20~50	_
60~100	-
150	_
200	-

④オプション価格表 (標準価格)

受力 ノフヨン 画行教 (標準画行)							
名称	オプション記号	参照頁	標準価格				
ブレーキ	В	→ 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	_				

- ※プレーキは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。)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

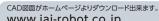
※ケーブルはモータ・エンコーダー体型ケーブルで、 標準でロボットケーブル仕様となります。 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項日	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
ロストレーフョン	0.11111111X ·
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)

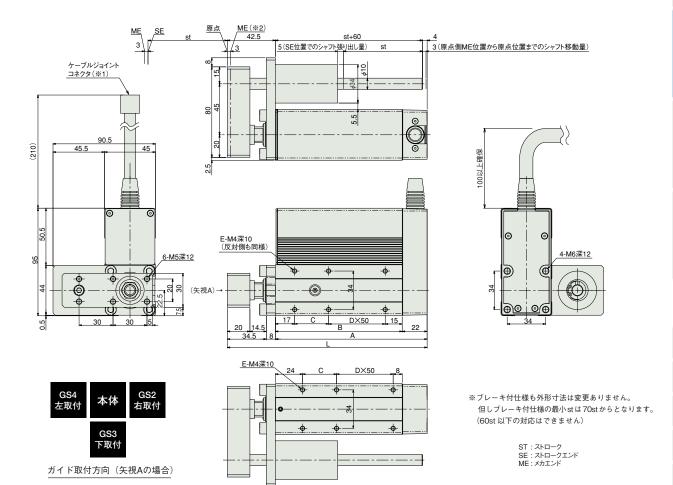
RCA ロボシリンダ®

寸法図



www.iai-robot.co.jp





- (※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
А	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
В	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
С	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
Е	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	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム	去 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		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON- CYB/PLB/POB	P	1		● ※選択	● ※選択	_	EtherNet/IP	EtherNet/IP	日本の日本。 EtherNet/IP	PROPII® EtherNet/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V		たットワーク対応のみです 注		Compoivet SSCNETII/H Dみです 注	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG	111	6		-	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29			
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください	1500	_	→6-17			

RCA-RGD3C









■型式項目

RCA -RGD3C-

20 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― モータ種類 ―

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

20W

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm

200:200mm

(50mm ピッチ毎設定)

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

適応コントローラ

ケーブル長 ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション 価格表参照

C E RoHS



※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。



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 (リード 2.5 は除く)

省電力対応

特注対応 ▶ 1-357

技術資料 ▶ 1-323

(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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3C-I-20-10-①-②-③-④		10	4	1.2	36.2	
RCA-RGD3C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9	2.7	72.4	50~200 (50mm毎)
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 每)
10	500
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
50	_
100	-
150	-
200	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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	_

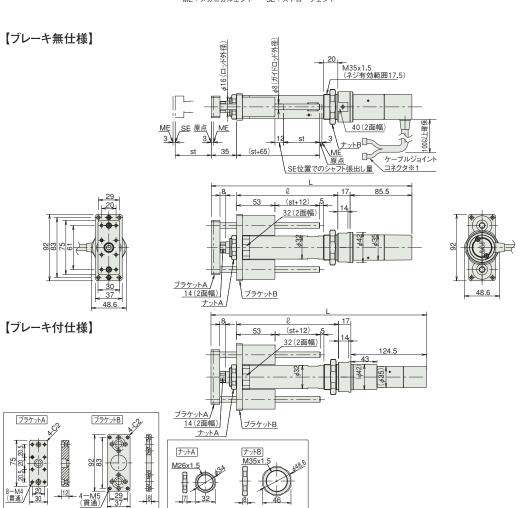
- (※1) リード 2.5 は高加減速対応で使用出来ません。
- (※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。 (※3) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。

2-**473** RCA-RGD3C

アクチュエータ仕様 ボールネジ φ8mm 転造C10 駆動方式 繰返し位置決め精度 $\pm 0.02 \text{mm}$ 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 0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと) 使用周囲温度・湿度



※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



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3C (ブレーキなし)

RCA-RGD3C (7D-+&U)							
ストローク	50	100	150	200			
L	277.5	327.5	377.5	427.5			
Q	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			
Q	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	作が可能です。こ	で使用になる用え	金に応じたタイプ	プをご選択くださ	ίι \ ₀				
名称	外観	最大接続	電源電圧	105 %5		制御方法			 最大位置決め点数	標準価格	参照
21,7	7120	可能軸数	J.,,,, U.L.	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワー	・ク ※選択		150 1 105 105	ページ
ACON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_		Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	BUS	ther Vet/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG	mi	8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 SSCNETII/H		256	_	→6-29
MCON-LC/LCG		6		_			・ACON-CYB/PLB ネットワーク選択オ ・コントローラによっ ネットワークの種業	下可 って対応している	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•		でで確認ください。	1500	_	→6-171

RCA-RGD4C







RCA -RGD4C-■型尤項目

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

シリーズ — タイプ

A: アブソリュート

エンコーダ種類 —

1:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm 30W

モータ種類

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

50:50mm 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

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

適応コントローラ

ケーブル長 オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション 価格表参照

C E RoHS

垂 直 横立て

※**コントローラ**は付属しません

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

(※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

(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	リード	最大可		定格推力	ストローク
土以	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300
RCA-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)
RCA-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	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 每)
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)

		価格					
	①エンコーダ種類						
②ストローク インクリメ	ンタル	リュート					
(IIIII) E-9 V	V 数	モータ	W 数				
20W	30W	20W	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

ボールネジ φ10mm 転造C10

0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

 $\pm 0.02 \text{mm}$

0.1mm以下

φ20mm

±0.05度

アクチュエータ仕様

駆動方式 繰返し位置決め精度

ロッド径

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

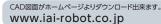
⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

2-**475** RCA-RGD4C

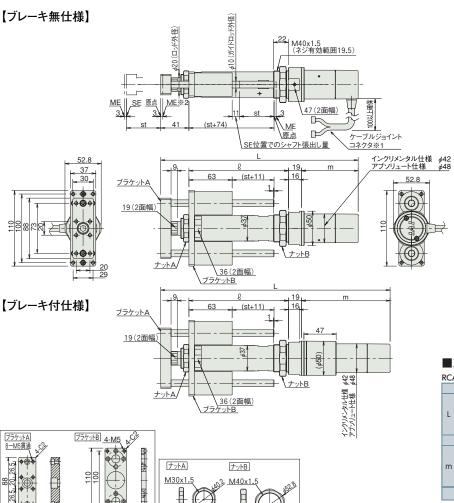
寸法図



15



※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



38

■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD4C (ブレーキなし)

I.C.	(CA-RGD4C (70-400)										
	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300			
	2014/	インクリ	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5			
L								535.5			
L	20141	インクリ	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5			
	30VV	アブソ	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5			
	Q		145	195	245	295	345	395			
	2014/	インクリ アブソ	67.5								
m				80.5							
m	20141	インクリ アブソ			82	2.5					
	3000	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)

	KEY KED TE () D TIJE)									
	ストロ	ーク	50	100	150	200	250	300		
	20W	インクリ	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5		
L	2000	アブソ	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5		
L	30W	インクリ	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5		
	3000	アブソ	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5		
	Q		145	195	245	295	345	395		
	20W	インクリ アブソ		110.5						
	2000	アブソ		123.5						
m	20141	インクリ			12	5.5				
	3000	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-	- 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	作が可能です。こ	で使用になる用詞	金に応じたタイプ	プをご選択くださ	(\ \ ₀			
名称	外観	最大接続	電源電圧			制御方法		 最大位置決め点数	標準価格	参照
213	7120	可能軸数	-6///6/11	ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	427(1212)/(-27)/(32	120-100-10	ページ
ACON-CB/CGB	8	1		● ※選択	● ※選択	_	DeviceNet MECHATROUNK Ether CATT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	CC-Link Ether Net/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG	mi	8	DC24V		この機種は フーク対応の		注 ·ACON-CYB/PLB/POBI ACON-CYB/PLB/POBI ACON-CYB/PLB/POBI ACON-CYB/PLB/POBI ACON-CYB/PLB/POBI ACON-CYB/PLB/POBI ACON-CYB/PLB/POBI ACON-CYB/PLB/POBI	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	1500	_	→6-171

RCA-RGD3D









■型式項目

RCA -RGD3D-

20 シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --

※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

20W

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 適応コントローラ 50:50mm

200:200mm

(50mm ピッチ毎設定)

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

ケーブル長 ー オプション 下記オプション 価格表参照

N:無し P:1m S:3m M:5m

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※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。



※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 (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



- (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。

の確認をしてください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク	
<u></u>	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	リード
RCA-RGD3D-I-20-10-①-②-③-④		10	4	1.2	36.2		
RCA-RGD3D-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9	2.7	72.4	50~200 (50mm毎)	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8		
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 ※	・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 ~ 200 (50mm 毎)
10	500
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
50	_
100	_
150	_
200	_

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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	_					
トラニオン全目(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。

アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・温度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

RCA ロボシリンダ®

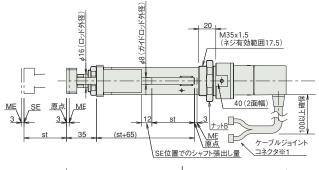
寸法図

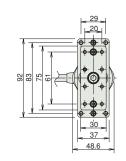
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

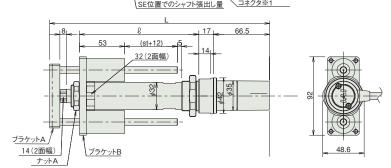


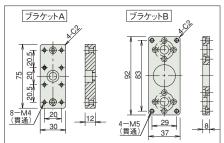
**1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269 ページをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

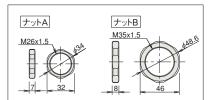
【ブレーキ無仕様】











■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3D (ブレーキなし)

RCA-RODSD (7 D - 1 16 O)									
ストローク	50	100	150	200					
L	258.5	308.5	358.5	408.5					
Q	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。 ● ※選択 ● ※選択 ACON-CB/CGB 1 →6-77 DeviceNet MMECHATROUNK (ネットワーク什様は768) EtherCAT. CC-Link ACON-EtherNet/IP 1 PROFIT 64 →6-89 ※選択 CYB/PLB/POB ※選択 enoro' Nen CompoNet この機種は SSCNETIII/H MCON-C/CG 8 DC24V 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 詳細は参照ページをご確認ください。 ASEL-CS 2 1500 →6-171

RCA-RGD4D





ケーブル長





■型式項目

RCA -RGD4D-

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― I:インクリメンタル 20:サーボモータ 12:12mm

A: アブソリュート

30: サーボモータ

30W

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

ストローク 50:50mm 6: 6mm 3: 3mm 300:300mm

(50mm ピッチ毎設定)

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

適応コントローラ

ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※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。



※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。

天吊り

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

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。

(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

- (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		リード	最大可 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク リード	
RCA-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9		12	
RCA-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7		6	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50~300	3	
RCA-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)		
RCA-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6			
RCA-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		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 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。								

■ストロークと最高速度

ストローク	50 ~ 300 (50mm 每)
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)

		標準	価格						
@710-0		①エンコ	ーダ種類						
②ストローク (mm)	インクリ		アブソ!						
(111111)	モータ	' W 数	モータ	' W 数					
	20W	30W	20W	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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
使田周囲温度・湿度	0~40°C、85%RHIJ下 (結霰無きこと)

RCA ロボシリンダ®

寸法図



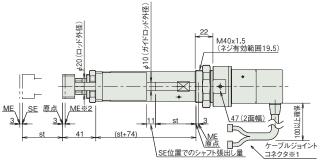
**1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269 ページをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

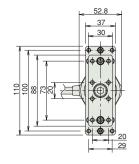
【ブレーキ無仕様】

ブラケットA 8-M5貫通

88

15

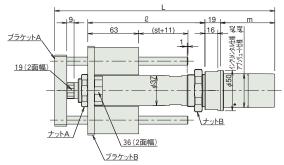


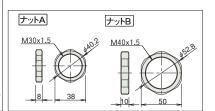


ブラケットB 4-M5

|8|

= 29 37





■ストローク別寸法・質量

- 1	RCA-RGD4D (プレーキなし)								
	ストローク 50		100	150	200	250	300		
	200V アブソ	2014/	インクリ	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
- 1		2000	アブソ	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
-		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	
	Q 1			145	195	245	295	345	395
	20W インクリ			עי 45.5					
-	m	2000	アブソ			58	3.5		
1	Ш	2014/	インクリ			60).5		
	30W インクリ アブソ					73	3.5		
		質量 ((kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

52.8

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。 電源電圧 ● ※選択 ● ※選択 ACON-CB/CGB 1 →6-77 DeviceNet MMECHATROUNK (ネットワーク什様は768) EtherCAT. CC-Link ACON-EtherNet/IP 1 PROFIT 64 →6-89 ※選択 CYB/PLB/POB ※選択 enoro' Nen CompoNet この機種は SSCNETIII/H MCON-C/CG 8 DC24V 256 →6-29 ネットワーク対応のみです た ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 MCON-LC/LCG 6 256 →6-29 詳細は参照ページをご確認ください。 ASEL-CS 2 1500 →6-171

RCA-RGD3R







■型式項目

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RCA - **RGD3R** - シリーズ - タイプ -

> ※ 簡易アブソで使用 される場合も型式は

[1] になります。

I: インクリメンタル 20: サーボモータ 10:10mm

20W

_ U_K

5: 5mm

2.5:2.5mm

- Zho-2 -

50:50mm A1:ASEL 5 A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON (50mmピッチ毎駅記 A5:ACON-CB/CGB

適応コントローラ

ケーブル長 - オプション N:無し 下記オプション P:1m 価格表参照 S:3m M:5m

M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

CE RoHS





※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は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

(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 水平(kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3R-I-20-10-①-②-③-④		10	4.0	1.2	36.2	
RCA-RGD3R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9.0	2.7	72.4	50~200 (50mm每)
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 每)			
10	500			
5	250			
2.5	125			

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押付け動作については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					
50	_					
100	_					
150	-					
200	_					

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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。

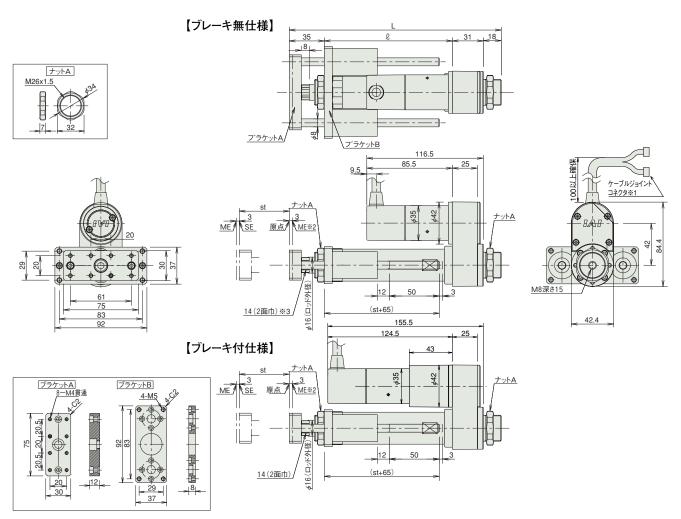
アンテュエーツ江塚	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

フクチェエーク小塔



寸法図

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 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。



■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		
Q	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
Q	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。								45077		
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方注 プログラム	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		● ※選択	● ※選択	_		512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-77
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	Ether Net/IP	64	-	→6-89
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワ	この機種は フーク対応の		CompoNet 注 ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	_	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	•		256	-	→6-29
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください	° 1500	_	→6-171

RCA-RGD4R





ケーブル長





■型式項目

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RCA - RGD4R -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

A: アブソリュート

モータ種類

20W

30W

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

ストローク l:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 50:50mm 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm

選定上の

300:300mm (50mmピッチ毎設定) A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB

適応コントローラ

ー オプション N:無し P:1m S:3m M:5m 下記オプション 価格表参照

省電力対応

技術資料 ▶ 1-323

特注対応 ▶ 1-357

C E RoHS 垂 直 横立て 天吊り

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

の確認をしてください。

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

- (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 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	リード	最大可	搬質量	定格推力	ストローク
宝 八	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	3.0	0.5	18.9	
RCA-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	50 ~ 300
RCA-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3	(50mm 毎)
RCA-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	
	_ 🖂		(A)	0-		

■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/c)

(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)

リエノコーノ 性規/ ど入 Fローノ が 画作								
		標準価格						
②ストローク		①エンコ	ーダ種類					
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート					
(111111)	モータ	' W 数	モータ W 数					
	20W	30W	20W	30W				
50	_	_	-	_				
100	_	_	_	_				
150	_	_	_	_				
200	_	_	_	_				
250	_	_	_	_				
300	_	_	_	_				

④ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは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)

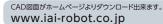
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 2-615	_
フート金具	FT	→ 2-622	_
フランジ金具(後)	FLR	→ 2-621	_
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_
原点確認センサ	HS	→ 2-625	_
省電力対応	LA	→ 2-627	_
原点逆仕様	NM	→ 2-631	_
クレビス金具	QR	→ 2-632	_
背面取付用プレート	RP	→ 2-633	_

※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)

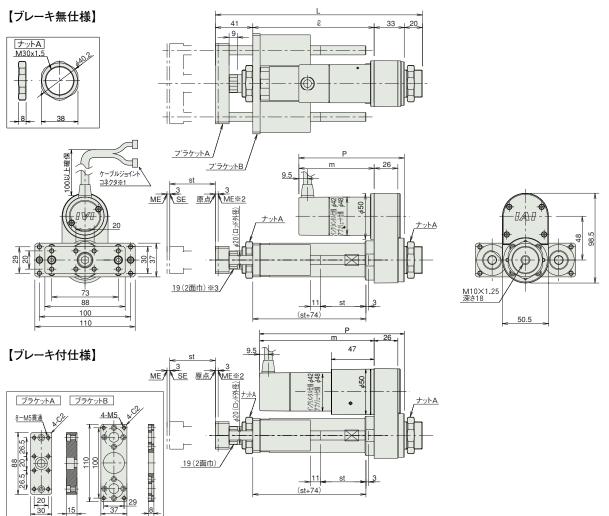
RCA ロボシリンダ®







- ※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。



■ストローク別寸法・質量 RCA-RGD4R (ブレーキなし)

RCA-RGD4R (7D 4 & 0)												
	ストロ	1ーク	50	100	150	200	250	300				
	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477				
L	2000	アブソ	227	277	327	377	427	477				
L	30W	インクリ	227	277	327	377	427	477				
	3000	アブソ	227	277	327	377	427	477				
	l		133 183 233 283 333 383									
	20W	インクリ	67.5									
	2000	アブソ	80.5									
m	30W	インクリ		82.5								
	3000	アブソ			95	5.5						
	20W	インクリ			10	0.5						
Р	2000	アブソ			11.	3.5						
r	30W	インクリ			11.	5.5						
	3000	アブソ			12	8.5						
	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	1ーク	50	100	150	200	250	300		
	20W	インクリ	227	277	327	377	427	477		
L	2000	アブソ	227	277	327	377	427	477		
L	30W	インクリ アブソ	227	277	327	377	427	477		
	3000	アブソ	227	277	327	377	427	477		
	Q		133 183 233 283 333 383							
	20W	インクリ アブソ	110.5							
m	2000	アブソ	123.5							
1111	30W	インクリ アブソ	インクリ 125.5							
	3000	アブソ			13	8.5				
	20///	インクリ アブソ			14	3.5				
Р	20W	アブソ			15	6.5				
F	30W	インクリ			15	8.5				
	3000	アブソ			17	1.5				
	質量	(kg)	2.1	2.4	2.5	2.8	2.9	3.2		

③適応コントロ-	③適応コントローラ												
RCAシリーズのアクチュエー	RCAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。												
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方	 最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
ACON-CB/CGB	1	1		● ※選択	● ※選択	-	Devicei√et MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_	PROFI ® EtherNet/IP ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	64	-	→6-89			
MCON-C/CG	mi	8	DC24V	ネットワーク対応のみです		注 SSCNETII/H	256	_	→6-29				
MCON-LC/LCG		6		_	_	•	・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。	256	_	→6-29			
ASEL-CS		2		•	_	•	詳細は参照ページをご確認ください。	1500	_	→6-171			

RCA-SRGD4R







■型式項目

RCA -SRGD4R-

タイプ

20 エンコーダ種類 ― モータ種類

1: インクリメンタル 20:サーボモータ

5: 5mm

ストローク

適応コントローラ

A1:ASEL

ケーブル長 N:無し A3:ACON-CYB/PLB/POB P:1m

オプション 下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は 20W 2.5:2.5mm 「1」になります。

200:200mm (10mm ピッチ毎設定) ※100mm 以上は 50mm 毎設定

20:20mm

MCON A5:ACON-CB/CGB

S : 3m M : 5m X□□:長さ指定

省電力対応







ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357



- (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。 最大可搬質量 定格推力 ストローク モータ出力 型式 水平 (kg) 垂直 (kg) RCA-SRGD4R-I-20-5-①-②-③-④ 5 9 (注1) 41 20~200 20 (10mm毎) RCA-SRGD4R-I-20-2.5-①-②-③-④ 2.5 18 (注1) 5.5 81 (注1)

0	■ストローク	■ストロークと最高速度									
7	ストローク リード	20 ~ 200 (10mm 每)									
	5	250									
	2.5	125									

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

0	731111111111111111111111111111111111111
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	P (1m)	_
(ロボットケーブル)	S (3m)	_
(ロホットケーノル)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

φ8mm 転造 C10

0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

※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。

ボールネジ

±0.02mm

0.1mm 以下

φ22 mm

±0.05 度

アクチュエータ什様

駆動方式

ロッド径

繰返し位置決め精度

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

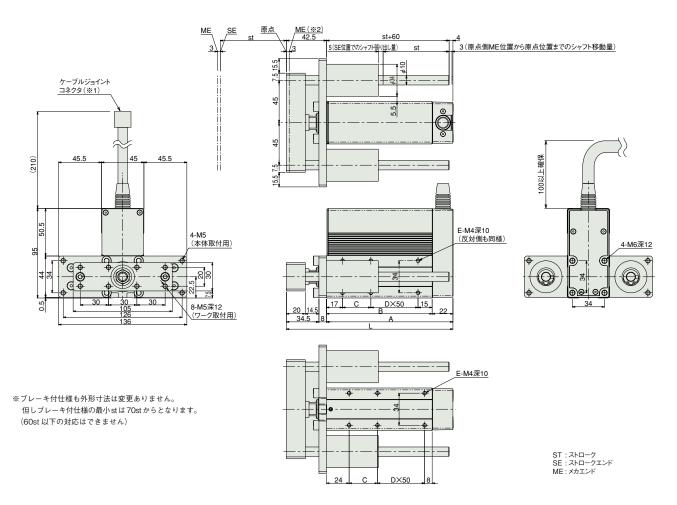
RCA

RCA ロボシリンダ®

寸法図

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





- (※1) モータ・エンコーダを接続します。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
А	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
В	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
С	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
Е	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

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	電源電圧	ポジショナ	パルス列	制御方法		ク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ペーシ	
ACON-CB/CGB	8	1		● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-7	
ACON- CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	_		ther Net/IP	64	-	→6-8	
MCON-C/CG		8	DC24V	ネットワーク対応のみです		注 SSCNETIII/H	256	_	→6-2			
MCON-LC/LCG	mi	6		_	_	•	・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	下可 って対応している	256	-	→6-2	
ASEL-CS		2		•	_	•	ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。		1500	_	→6-17	

RCS2-RN5N

200v 細小型 46 ネジ 仕様 ACサーホ モータ

ケーブル長

■型式項目 RCS2 - RN5N -60 モータ種類 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― リード ストローク

A: アブソリュート

l: インクリメンタル 60: サーボモータ 10:10mm 60W

5: 5mm 2.5:2.5mm

T2:SCON 50:50mm 75:75mm

T2

適応コントローラ

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

オプション 下記オプション 価格表参照

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



※CF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

(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)		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			10	5	1.5	89		
RCS2-RN5N-①-60-5-②-T2-③-④	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
RCS2-RN5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

■ストロークと最高速度

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

(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。 ※〈 〉内は垂直使用の場合

①エンコーダ種類 / ②フトローク別価格書 (煙進価格)

	1生規/ タストローノ 加温	1042(1示平111111)		
②ストローク (mm)	標準価格			
	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル	アブソリュート		
50	_	_		
75	_	_		

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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) オプション記号 参照頁 標準価格 ブレーキ → 2-615 CE対応仕様 **→** 2-616 CE コネクタケーブル左側取出 コネクタケーブル前側取出 K1 → 2-626 **K2** → 2-626 コネクタケーブル右側取出 К3 → 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

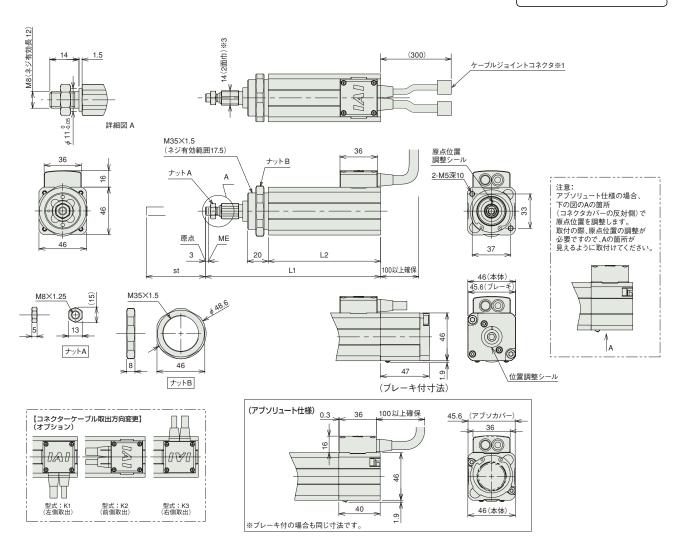




- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

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

	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	\sim
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	5									
RCS2シリーズのアクチュエ-	-タは下記のコ			使用になる用			ださい。 			
名称	外観	最大接続 可能軸数		ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	CC LITTE	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-101
SCON-LC/LCG		1		_	_	•	原原の原頂 ® 感収放 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-137
MSCON-C		6			この機種は フーク対応の		EtherNet/IP	256	-	→6-151
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA	ema.	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

RCS2-RP5N



■型式項目 RCS2 - RP5N -60

エンコーダ種類 ― モータ種類 シリーズ — タイプ リード

l: インクリメンタル 60: サーボモータ A: アブソリュート 60W

ストローク 50:50mm 10:10mm 5: 5mm 75:75mm 2.5:2.5mm

T2:SCON

T2

適応コントローラ

MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

技術資料 ▶ 1-323



※コントローラは付属しません。

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。

> 特注対応 ▶ 1-357 (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)		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			10	5	1.5	89		
RCS2-RP5N-①-60-5-②-T2-③-④	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
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

7	ストローク リード	50 (mm)	75 (mm)
	10	280 (230)	380 (330)
	5	250 (230)	250
	2.5	12	25
	※〈 〉内は垂直	使用の場合	(単位は mm/s)

エンコーが活物(のフトローク別体投手(挿進体投)

(サインコーダ性類/ タストローグが)側桁衣 (標準)間桁)					
②ストローク (mm)	標準価格				
	①エンコーダ種類				
	インクリメンタル	アブソリュート			
50	_	_			
75	_	_			

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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	В	→ 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	К3	→ 2-626	_

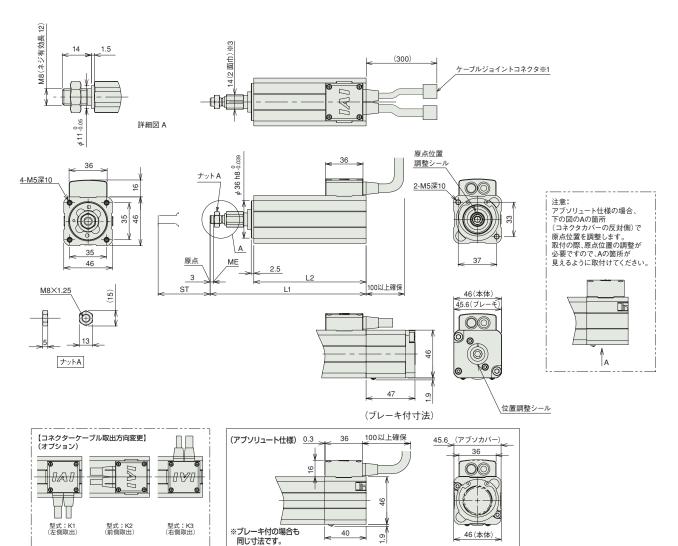
アンナュエータ仕様	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

寸法図





- ※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。



■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。

j									
-タは下記のコ	ントローラで重	動作が可能です。ご	使用になる用	金に応じたタイ	プをご選択く	ださい。			
外観	最大接続 可能軸数	 電源電圧 	ポジショナ			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
	1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
i	1		_	_	•		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
	1	単相AC 100V/200V	•	_	_	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
	6					EtherNet/IP	256	-	→6-151
	2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-181
Pilled	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	詳細は参照ページを	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205
	外観	- タは下記のコントローラで 外観 最大接続 可能軸数 1 1 1 1 6 2	今は下記のコントローラで動作が可能です。ご 外観 最大接続 可能軸数 1 1 1 1 1 1 6 2	今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ 1 1 1 1 4 1 5 4 6 ネットワ 0 0 2 0	今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプ	今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択く外観 報酬方法 外観 司能軸数 電源電圧 ポジショナ パルス列 プログラム 1 ー ー 1 単相AC 100V/200V ー ー 2 ー ー ー	今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ポジショナ パルス列 ー ー かしフラム プログラム ネットワーク ※選択 1 1 - ー Device Net CC-Link 原原原理 CompoNet MECHTRUIN Ether CATT 2 - ー - ー MECHTRUIN Ether CATT Ether Net / IP コントローラによって プロ振動なしているネットワーク プロ振動なしているネットワーク プロ振動なしているネットワーク プロ振動なしているネットワーク	- タは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。	今は下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。 外観 最大接続 可能軸数 電源電圧 ボジショナ パルス列 プログラム ネットワーク ※選択 最大位置決め点数 標準価格 1 1 - - Device Net CC-Link 環際回廊 CompoNet MECHTROMK Ether CAT: ** 512 (ネットワーク仕様は768) - 1 1 - - - ** 2 ** - - ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** **

CS2-GS5N











ボール ネジ 仕様

■型式項目 RCS2 - GS5N -

エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ

A: アブソリュート

l: インクリメンタル 60: サーボモータ

60W

60 モータ種類 リード

10:10mm

5: 5mm

2.5:2.5mm

ストローク 50:50mm

75:75mm

T2 適応コントローラ T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q

XSEL-RA/SA

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

※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はオプションになります。







ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(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。



走行寿命

- (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)		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)	ストローク リード	50 (mm)
	RCS2-GS5N-①-60-10-②-T2-③-④		ボールネジ	10	5	1.5	89			10	280 (23
	RCS2-GS5N-①-60-5-②-T2-③-④	60		5	10	3	178	± 0.02	50 75	5	250 (23
	RCS2-GS5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356			2.5	
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。 ※〈 〉内は垂直						使用の場合					

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 (mm)	75 (mm)					
10	280 (230)	380 (330)					
5	250 (230)	250					
2.5	12	25					
※〈 〉内は垂直	使用の場合	(単位は mm/s)					

①エンコーダ種類 / ②フトローク別価格書 (煙進価格)

リエノコーノ性級/ダストローノが画行及 (伝华画行)								
@71 F G	標準価格							
②ストローク (mm)	①エンコーダ種類							
(mm)	インクリメンタル	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					
	P (1m)	_					
標準タイプ	S (3m)	_					
	M (5m)	_					
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_					
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_					
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_					
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_					
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_					
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_					
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_					
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_					

※保守用のケーブルは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) オプション記号 参照頁 標準価格 名称 ブレーキ → 2-615 В CE対応仕様 **→** 2-616 CE コネクタケーブル左側取出 コネクタケーブル前側取出 K1 → 2-626 **K2** → 2-626

→ 2-626

К3

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 0.1mm 以下 ロストモーション 材質 アルミ 白色アルマイト処理 0~40℃、85% RH以下(結露無きこと) フレーム 使用周囲温度・湿度

5000km もしくは 5000 万往復

コネクタケーブル右側取出



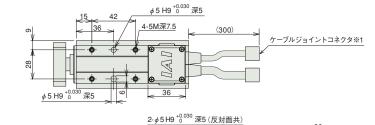


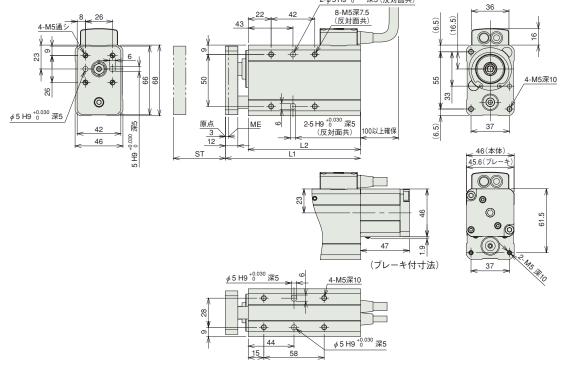


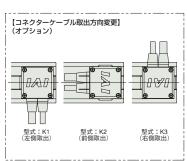
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は1-271ページをご参照ください。

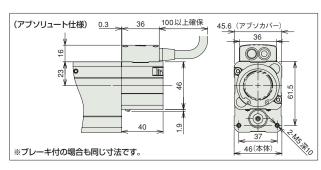
原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、 周囲物との干渉にご注意ください。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド









7 トローク別寸法・質量

	יאיהוע .	貝里
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。

RCS2シリーズのアクチュエ・	一タは下記の二		助作が可能です。こ	史用になる用』			たるい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG	I	1		_	_	•	「原理の原理 [®] 「通道協士 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-13
MSCON-C	Billi	6		この機種は ネットワーク対応のみです		EtherNet/IP	256	_	→6-15	
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	11171	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-GD5N







46

200v ACサーホ モータ

オプション

下記オプション



■型式項目 RCS2 - GD5N -60 モータ種類 シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ― リード ストローク

> l: インクリメンタル 60: サーボモータ A: アブソリュート

60W

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

T2:SCON

MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

T2

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

価格表参照 X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C E RoHS

※コントローラは付属しません。

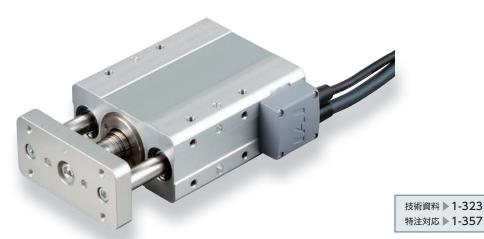
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※CFはオプションになります。





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



(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 モータ出力 送りネジ 最大可搬質量 定格推力 繰返し ストローク (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) RCS2-GD5N-10-60-10-20-T2-30-40 10 5 1.5 89 50 RCS2-GD5N-①-60-5-②-T2-③-④ 60 ボールネジ 10 3 178 ± 0.02 5 75 RCS2-GD5N-① -60-2.5-② -T2-③ -④ 2.5 20 6 356

■ストロークと最高速度 ストローク 50 (mm) 10 280 (230)

380 (330) 5 250 (230) 250 2.5 125 (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。	*	(>	内は垂直使用の場合
----	---	---	---	-----------

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク	標準価格						
(mm)	①エンコーダ種類						
(111111)	インクリメンタル	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					
	P (1m)	_					
標準タイプ	S (3m)	_					
	M (5m)	_					
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_					
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_					
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_					
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_					
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_					
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_					
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_					
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_					

※保守用のケーブルは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) オプション記号 参照頁 標準価格 ブレーキ → 2-615 CE対応仕様 CE → 2-616 コネクタケーブル左側取出 コネクタケーブル前側取出 K1 $\rightarrow 2-626$ **K2** → 2-626

→ 2-626

К3

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					

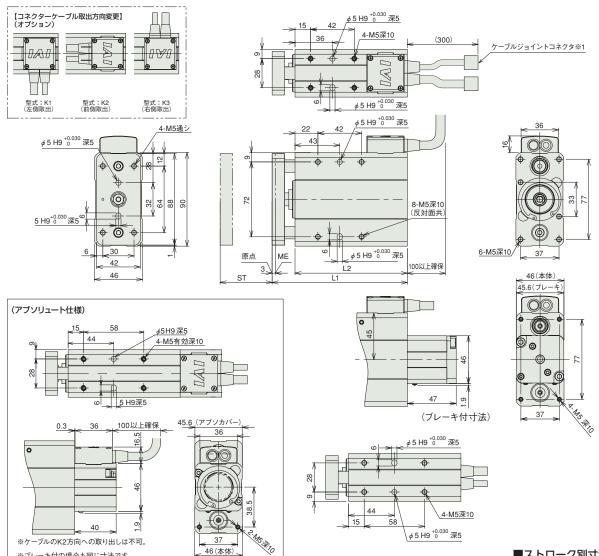
コネクタケーブル右側取出

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

※ブレーキ付の場合も同じ寸法です。



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は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



 L П.	ーク別	-+ :±	. 5	近三
 1211.	_ / / / / / /	N 275	• =	╡ᄪ

■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。

CS2シリーズのアクチュエ-	ータは下記の二		切作が可能です。こ	史用になる用す	速に心じたダ1	「ノをご選択く	たさい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 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	参照ペーシ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	•	•	_	Compoi\et	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-10
SCON-LC/LCG		1		_	_	•		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1		•	_	_		512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-13
MSCON-C	E BBB	6		この機種は ネットワーク対応のみです		EtherNet/IP	256	_	→6-15	
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	1117:	8	単相AC200V 三相AC200V		_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-SD5N











200v

ネジ 仕様

■型式項目 RCS2 - SD5N -

ı シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類

60

5: 5mm

2.5:2.5mm

I: インクリメンタル 60: サーボモータ 10:10mm

60W

ストローク 50:50mm

75:75mm

T2 適応コントローラ ---T2:SCON

XSEL-P/Q

SSEL

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照

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

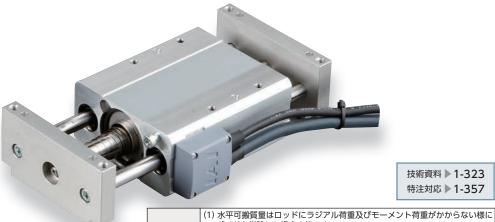


※CEはオプションになります。





※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は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

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)		搬質量 垂直 (kg)		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			10	5	1.5	89		
RCS2-SD5N-I-60-5-①-T2-②-③	60	ボールネジ	5	10	3	178	± 0.02	50 75
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	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

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ストローク別価格表(標準価格)

シストローンが同時な (18年1年10)				
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			
	P (1m)	_			
標準タイプ	S (3m)	_			
	M (5m)	_			
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_			
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_			
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_			
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_			
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_			
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_			
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_			
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_			

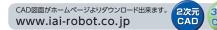
※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

③オプション価格表 (標準価格)

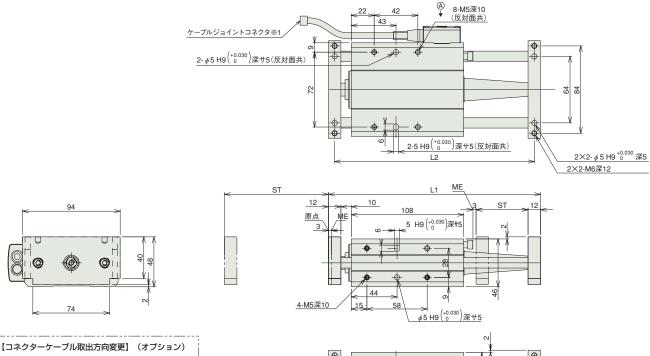
名称	オプション記号	参照頁	標準価格		
CE対応仕様	CE	→ 2-616	_		
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	_		
コネクタケーブル右側取出	К3	→ 2-626	_		

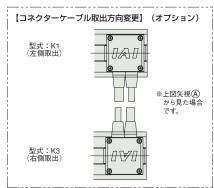
アクチュエータ仕様

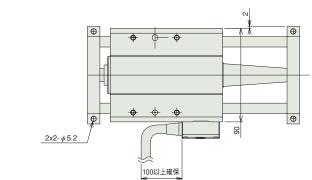
項目	内容
	1,12
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
ロストモーション	0.1mm 以下
フレーム	材質 アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復



- ※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

	או ה נוו	只里
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) D = 73	EL/K V = 1 # - 2 +	(+ m / - + 7 m \	مرات الشاع الم	∕°+ -*\>3.4⊓ /.	٠٠٠. ,			
RCS2シリーズのアクチュエ		最大接続		史用に なる用:		制御方法	7.26 V ₀			参照
名称	外観	可能軸数	電源電圧	ポジショナ			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link PROFT BUS	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG		1	単相AC 100V/200V	_	-	•	Compoi\et	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SSEL-CS		2		•	_	•	EtheriNet/IP	20000	-	→6-18
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	_	-	•	コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	_	→6-20

RCS2-RA4C









■型式項目 RCS2 - RA4C -

エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ

A: アブソリュート

1:インクリメンタル 20: サーボモータ

20W

30W

30: サーボモータ

モータ種類

12:12mm

6: 6mm

3: 3mm

ストローク

T2:SCON 50:50mm MSCON SSEL XSEL-P/Q 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)

T2

適応コントローラ

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

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

高加減速対応

(※1) 20W 全機種と

30W リード3

(*1)

※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。





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。

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

選定上の

- (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 水平 (kg)	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		12	3.0	1.0	18.9	
RCS2-RA4C-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	50~300
RCS2-RA4C-①-30-12-②-T2-③-④		12	4.0	1.5	28.3	(50mm 毎)
RCS2-RA4C-①-30-6-②-T2-③-④	30	6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-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 每)
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 (煙進価格)

サインコーク性級/どうドローノが画作文(信牛画作)						
		標準価格				
@7LD //		①エンコ	ーダ種類			
②ストローク (mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート		
(111111)	モータ	' W 数	モータ	' W 数		
	20W	30W	20W	30W		
50	_	_	_	_		
100	_	_	_	_		
150	_	-	-	_		
200	_	_	_	_		
250	_	_	_	_		
300	_	_	_	_		

③ケーブル長価格表 (標進価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

ボールネジ φ10mm 転造 C10

材質 アルミ 白色アルマイト処理

0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

 $\pm 0.02 mm$

0.1mm 以下

φ20mm

±1.0 度

アクチュエータ仕様

駆動方式 繰返し位置決め精度

ベース ロッド径

ロストモーション

ロッド不回転精度

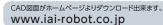
使用周囲温度・湿度

④オプション価格表(標準価格)

	(1水十一)四7日/		
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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	_

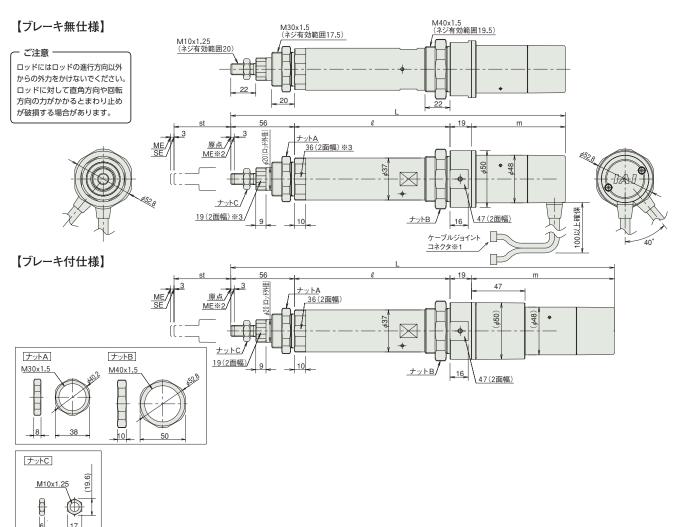
- (※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。
- (※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

2-**497** RCS2-RA4C





- ※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。



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4C (ブレーキなし)

RC32-RA4C (7 D - + & 0)								
スト	ローク	50	100	150	200	250	300	
, 20W		292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	
L	1 30W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	
	Q 137 187			237	287	337	487	
	20W			80.5				
m	30W			95	5.5			
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
	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
	Q	137	187	237	287	337	487
	20W			12	3.5		
m	30W			13	8.5		
質量	₫ (kg)	1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

適応コントロー:		r.k.n. =7#	もたが可能です ブ	休田にたる田	今に	/ ポポップ・マンマン・ロー/	<i>た</i> キロ			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧			制御方法	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB	I	1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG	I	1		-	_	•	原原の原巾 ® 感の診 Compoi\et	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-13
MSCON-C	BBB	6			この機種は アーク対応の		EtherNet/IP	256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilita	8	単相AC200V 三相AC200V	-	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-RA5C









■型式項目 RCS2 - RA5C - WA - シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 -

- モータ種類 - リード ス 60:サーボモータ 16:16mm

> 60W 8: 8mm 100: サーボモータ 4: 4mm 100W

50:50mm { 300:300mm (50mmピッチ毎設定)

ストローク

T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

T2

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

- **オプション** 下記オプション 価格表参照

55 mm

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

RoHS **CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。





※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。 詳細は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

g O I N > 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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA5C-WA-60-16-①-T2-②-③		16	12.0	2.0	63.8	
RCS2-RA5C-WA-60-8-①-T2-②-③	60	8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-WA-60-4-①-T2-②-③		4	50.0	11.5	255.1	50~300
RCS2-RA5C-WA-100-16-①-T2-②-③		16	15.0	3.5	105.8	(50mm 毎)
RCS2-RA5C-WA-100-8-①-T2-②-③	100	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1-3	387ページ	をご参照くた	ごさい。	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 250 (50mm 每)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188
		(1)((1)()

(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							
(mm)	モータ W 数							
(11111)	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

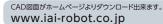
③オプション価格表 (標準価格)

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	В	→ 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。

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)

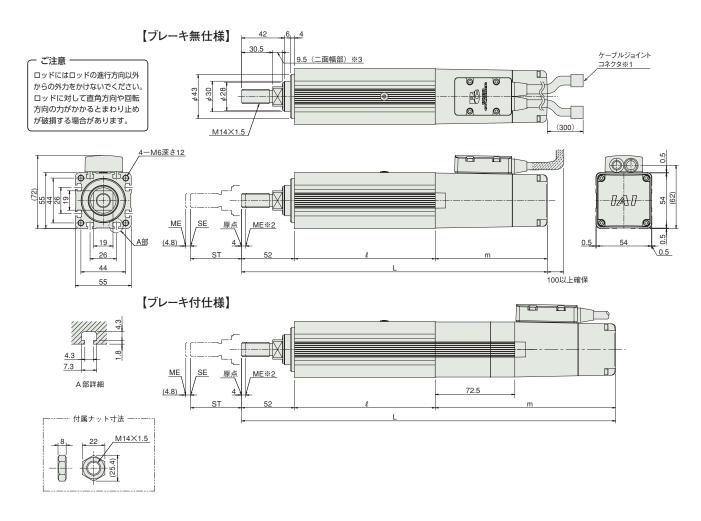
アクチュエータ仕様





※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。



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA5C (ブレーキなし)

	11002 10 100 (7 2 1 10.0)							
スト	・ローク	50	100	150	200	250	300	
1	60W	282	332	382	432	482	532	
L	100W	300	350	400	450	500	550	
	Q	138 188 238 288 338 388					388	
m	60W			9	2			
m	100W			11	10			
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			150	200	250	300
	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
L	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
	Q		188	238	288	338	388
	60W			16	4.5		
m	100W			18	2.5		
質	量 (kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

適応コントロー	ラ									
ICS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。										
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-10
SCON-LC/LCG		1		-	_	•	原理の原理 [®] 通道的結晶 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-13
MSCON-C	FERR	6			この機種は リーク対応の		EtherNet/IP	256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	-	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilita	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-RA4D







■型式項目 RCS2 - RA4D -シリーズ — タイプ



A: アブソリュート



I: インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm

20W

30W

30: サーボモータ



50:50mm

300:300mm

(50mm ピッチ毎設定)

T2 適応コントローラ

XSEL-RA/SA

ケーブル長 T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q

ー オプション 下記オプション 価格表参照

N:無し P:1m S:3m M:5m

C E RoHS

※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はオプションになります。





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

選定上の

6: 6mm

3: 3mm

技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ע–ע
RCS2-RA4D-①-20-12-②-T2-③-④		12	3.0	1.0	18.9		
RCS2-RA4D-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	2.0	37.7		
RCS2-RA4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	50 ~ 300	
RCS2-RA4D-①-30-12-②-T2-③-④		12	4.0	1.5	28.3	(50mm 毎)	
RCS2-RA4D-①-30-6-②-T2-③-④	30	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。							

■フトロークと最享速度

■ハーローノに取向企及						
ストローク リード	50 ~ 300 (50mm每)					
12	600					
6	300					
3	150					

(単位は mm/s)

シェンコー が無数 /のフトロー ク別体投手 (横進体投)

(リエノコーダ種類/②ストローン別価恰表 (標準価恰)								
		標準価格						
@7 L D_A		①エンコ	ーダ種類					
②ストローク (mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート					
(111111)	モータ	′ W 数	モータ W 数					
	20W	30W	20W	30W				
50	_	_	_	_				
100	_	_	_	_				
150	_	_	_	_				
200	_	_	_	_				
250	_	_	_	_				
300	_	_	_	_				

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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)

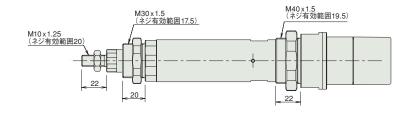


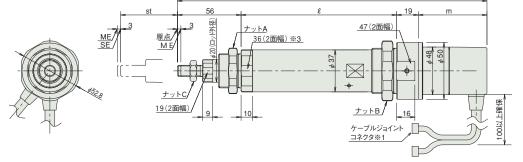
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。

【ブレーキ無仕様】

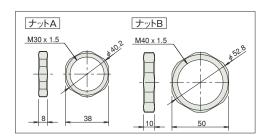
- ご注意

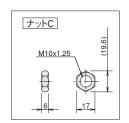
ロッドにはロッドの進行方向以外 からの外力をかけないでください。 ロッドに対して直角方向や回転 方向の力がかかるとまわり止め が破損する場合があります。











■ストローク別寸法・質量

RCS2-RA4D (ブレーキなし)

RESERVED () D (1.0.0)									
スト	・ローク	50 100		150	200	250	300		
	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5		
L	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5		
	Q	137	187	237	287	337	487		
	20W		58.5						
m	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	j									
RCS2シリーズのアクチュエー	RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。									
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-101
SCON-LC/LCG		1		_	_	•	では ・ 「は ・ CompoNet ・ CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	Ether CAT.	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-137
MSCON-C	FIRE	6			この機種は フーク対応の		EtherNet/IP	256	_	→6-151
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilled	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	_	→6-205

※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。

RCS2-SRA7BD







200_v

■型式項目 RCS2 - SRA7BD -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 —

モータ種類 60:サーボモータ l: インクリメンタル 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)

ストローク

T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

T2

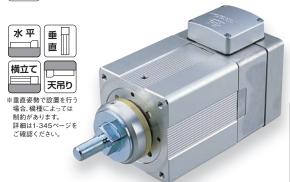
適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

RoHS



技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

- (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	リード	定格 加速度	定格加速時	の可搬質量	最大 加速度	最大加速時	の可搬質量	定格 推力	ストローク	リード
土地	(W)	(mm)	加速反 (G)	水平(kg)	垂直(kg)	加速反 (G)	水平(kg)	垂直(kg)	fEノJ (N)	(mm)	リート
RCS2-SRA7BD-I-60-16-①-T2-②-③		16	0.25	5	2	0.35	2.5	1	63		1
RCS2-SRA7BD-I-60-8-①-T2-②-③	60	8	0.15	10	5	0.25	5	2.5	127		3
RCS2-SRA7BD-I-60-4-①-T2-②-③		4	0.05	20	10	0.15	10	5	254		4
RCS2-SRA7BD-I-100-16-①-T2-②-③		16	0.3	10	3.5	0.4	5	1.5	103		
RCS2-SRA7BD-I-100-8-①-T2-②-③	100	8	0.2	22	9	0.3	10	4.5	207	50~300 (50mm毎)	
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		16	0.3	15	6.5	0.4	7.5	3	157		
RCS2-SRA7BD-I-150-8-①-T2-②-③	150	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	こついては	1-387ペ	ージをご参照	深ください。

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~300 (50mm每)
16	800
8	400
4	200
	(1)((1)()

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

シストローンが幅で致 (除牛庫で)							
①ストローク	標準価格						
(mm)		モータ W 数					
(11111)	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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	В	→ 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)

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

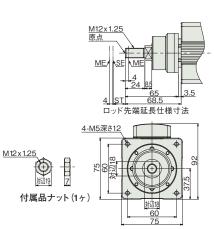
> ※SRA7BD タイプは構造上原点逆仕様は出来ませんの でご注意ください。

- ※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。

SE:ストロークエンド ME:メカエンド

nx50ピッチ

※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。

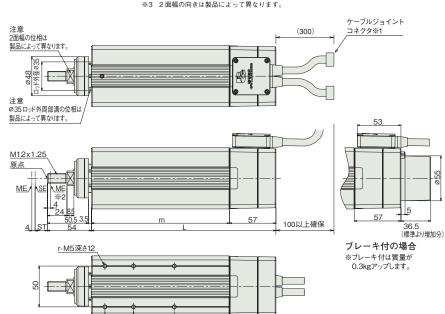
ご注意

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

		Z 113	374	7.			
スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
	60W	126	176	226	276	326	376
L	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
	60W	69	119	169	219	269	319
m	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
	n	25	35	35	35	35	35
	р	0	0	1	2	3	4
	r	4	4	6	8	10	12
質量	60W	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
(kg)	100W	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
(Kg)	150W	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6



適応コントロー	j									
RCS2シリーズのアクチュエ	ータは下記の=	コントローラです	動作が可能です。ご	使用になる用え	金に応じたター	イプをご選択く	ださい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数		ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link PROFT BUS	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1	単相AC 100V/200V	-	-	•	Compoi\et	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2		•	-	•	EtheriNet/IP	20000	_	→6-181
XSEL-P/Q	Pilled	6	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→6-205
※XSEL-P/Qの5、6軸目は	接続できません	L _o								

RCS2-RA4R









■型式項目 RCS2 - RA4R -

エンコーダ種類 ― シリーズ — タイプ

A: アブソリュート

モータ種類

6: 6mm

ROIN

選定上の

20W

30W

ストローク I: インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 50:50mm

T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q

T2

適応コントローラ —

N:無し P:1m S:3m M:5m

下記オプション 価格表参照

ー オプション

30: サーボモータ 3: 3mm 300:300mm (50mm ピッチ毎設定) XSEL-RA/SA

ケーブル長

C E RoHS ※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。





場合、機種によっては 制約があります。 詳細は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

- (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	リード	最大可		定格推力	ストローク
至八	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-RA4R-①-20-12-②-T2-③-④		12	3.0	1.0	18.9	
RCS2-RA4R-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	4.0	75.4	50 ~ 300
RCS2-RA4R-①-30-12-②-T2-③-④		12	4.0	1.5	28.3	(50mm 每)
RCS2-RA4R-①-30-6-②-T2-③-④	30	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 每)
12	600
6	300
3	150

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)

		ノからないがた。	шта/				
	標準価格						
@710 0		①エンコ	ーダ種類				
②ストローク (mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート			
(111111)	モータ	' W 数	モータ W 数				
	20W	30W	20W	30W			
50	_	-	_	_			
100	_	_	_	_			
150	_	_	_	_			
200	_	_	_	_			
250	_	_	_	_			
300	_	_	_	_			

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

リード	(50mm 毎)
12	600
6	300
3	150
	(単位は mm/s)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

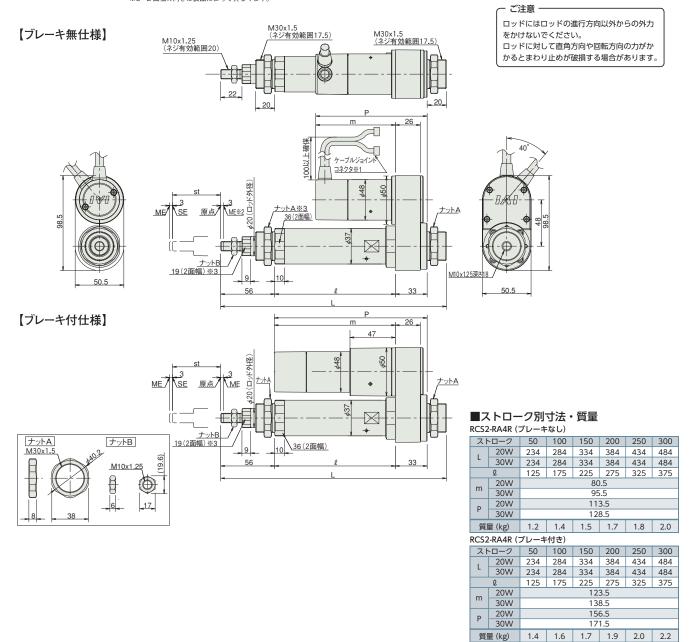
※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

アクチュエータ什様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
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

- **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。



CS2シリーズのアクチュエ-	ータは下記のコ	ントローラで重	動作が可能です。ご	使用になる用え	金に応じたタイ	イプをご選択く	ださい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-10
SCON-LC/LCG	I	1		-	-	•	MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-13
MSCON-C	FIRE	6			この機種は リーク対応の			256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
(SEL-P/Q/RA/SA	Pilita.	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

ロッドタイプ テーブルタイプ リニアサーボ

RCS2

RCS2-RA5R









■型式項目 RCS2 - RA5R - WA **T2** 60 シリーズ -- タイプ -- エンコーダ種類 -- モータ種類 --適応コントローラ — リード ストローク

WA: バッテリレス 60: サーボモータ 16:16mm アブソ 60W

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

ケーブル長

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

オプション

CE RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



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

(単位は mm/s)

(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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS2-RA5R-WA-60-16-①-T2-②-③		16	12.0	2.0	63.8	
RCS2-RA5R-WA-60-8-①-T2-②-③	60	8	25.0	5.0	127.5	50~300 (50mm每)
RCS2-RA5R-WA-60-4-①-T2-②-③		4	50.0	11.5	255.1	

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

ストローク リード	50 ~ 250 (50mm每)	300 (mm)		
16	800	755		
8	400	377		
4	200	188		

エンコーダ種類/①ストローク別価格表(標準価格)

	2007 O 7 1 - 7 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2
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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

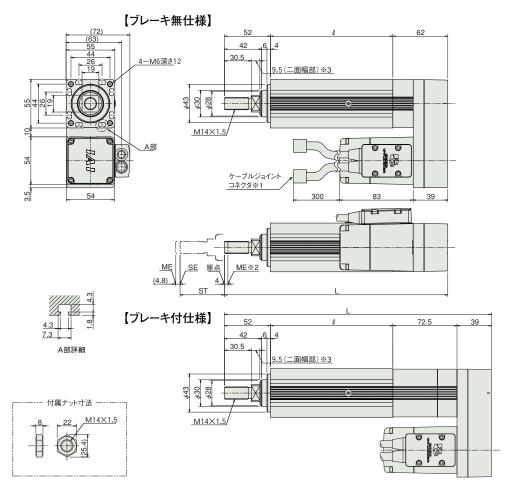
③オプション価格表(標準価格)							
名称	オプション記号	参照頁	標準価格				
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→ 2-615	_				
ブレーキ	В	→ 2-615	_				
CE対応仕様	CE	→ 2-616	_				
フランジ	FL	→ 2-618	_				
フート金具	FT	→ 2-622	_				
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_				
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	_				
于一夕左折迈L.仕样	MP	→ 2-627	_				

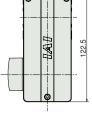
アクチュエータ仕様	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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

※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。





- 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
Q	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
Q	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		N.I.D. 5-23	シルベコルマナ ブ	/±	A	√~°+ =\\33.4□ /	د ملاء. د ملاء			
RCS2シリーズのアクチュエ・ 名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧			制御方法	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB	I	1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG		1		-	_	•	厚原の厚巾 [®] ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-13
MSCON-C	FERE	6			この機種は ネットワーク対応のみです		EtherNet/IP	256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilita	8	単相AC200V 三相AC200V	-	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

CS2-RA13R







オプション



■型式項目

RCS2 - RA13R-シリーズ — タイプ

750 エンコーダ種類 ― モータ種類

750W

A: アブソリュート

リード ストローク 1: インクリメンタル 750: サーボモータ 2.5: 2.5mm

1.25:1.25mm

適応コントローラ 50:50mm 200:200mm

(50mm 毎設定)

T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

T2

N:無し P:1m S:3m M:5m

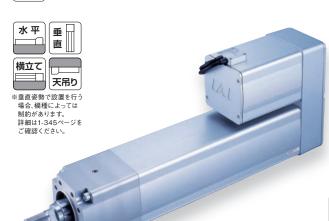
ケーブル長

型

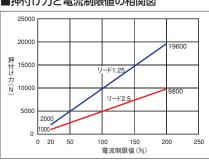
下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向、 ケーブル取出位置は、 をご記入ください。

C E RoHS

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



■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

- (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 でいます。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)プレーキ付(オプション)の場合は、本体とコントローラ以外にプレーキボックス(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)		最大可 水平(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
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④	750	1.25	0.01	500	300	10211	19600	(50mm毎)
記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。								

■フトロークレ早市油度

	HXIO	لحراعتهم	٤	
ストローク (mm)	50	100	150	200
2.5	85	120	13	25
1.25		6	2	

(単位は mm/s)

①エンコーダ番類/②フトローク別価均主(煙進価均)

リエノコーノ性規/ど入下ローノが間で及(標準側位)								
		標準	価格					
②ストローク	①エンコーダ種類							
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート					
(11111)	1t タイプ (リード 2.5)	2t タイプ (リード 1.25)	1t タイプ (リード 2.5)	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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)	В	→ 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。

アクチュエータ仕样

※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

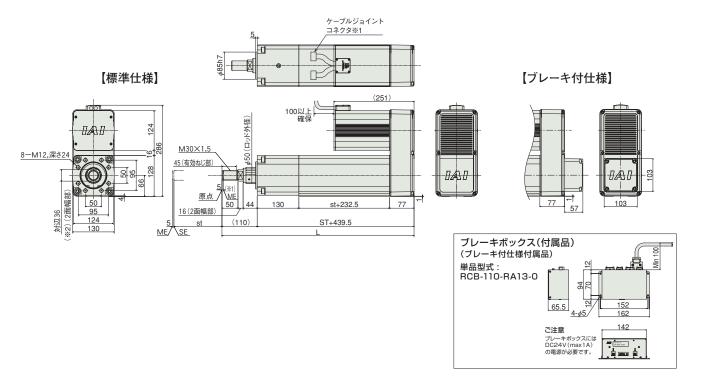
項日	内容				
	132				
駆動方式	ボールネジ φ32mm 転造 C10				
繰返し位置決め精度	±0.01mm				
バックラッシ	0.2mm 以下				
ロッド径	φ50mm (ボールスプライン)				
ロッド許容負荷モーメント	120N·m				
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)				

(※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。





- ※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。
 ※5. 2 面幅の向きは製品によって異なります。



- 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

※フレーギ付は、全長が5/mm、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					
Α	40	65	40	65					
В	2	2	3	3					
С	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	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB	To make the control of the control o	1		•	•	_	PROFI	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-11!
SCON-LC/LCG	Concession of the last of the	1	単相 AC200V	-	_	•	Compoi\et	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SSEL-CS		2		•	_	•	EtheriNet/IP	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Fiiin	8	三相 AC200V	-	-	•	コントローラによって 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。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-RGS4C









■型式項目 RCS2 - RGS4C -

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 1: インクリメンタル 20: サーボモータ

A: アブソリュート

モータ種類

12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ

3: 3mm 300:300mm 30W (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

50:50mm

T2 適応コントローラ

T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

C € RoHS

※CFはオプションになります。

※コントローラは付属しません。





※垂直姿勢で設置を行う 場合、機種によっては 制約があります。 詳細は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



(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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	Ŋ-	
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-T2-③-④		12	3.0	0.5	18.9			
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7			
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50 ~ 300		
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-T2-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm 毎)		
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-T2-③-④	30	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。								

■フトロークと最高速度

	こ取同企反
ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 每)
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)

	リエノコーダ 性類/ グストローン が 画格衣 (標準)								
		標準価格							
	②ストローク		①エンコ	ーダ種類					
	(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート				
	(111111)	モータ	' W 数	モータ W 数					
		20W	30W	20W	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

内容

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

±0.02mm

0.1mm 以下

φ20mm

±0.05度

ボールネジ φ10mm 転造 C10

0~40°C、85% RH以下(結露無きこと)

アクチュエータ仕様

繰返し位置決め精度

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

駆動方式

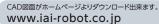
ロッド径

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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。

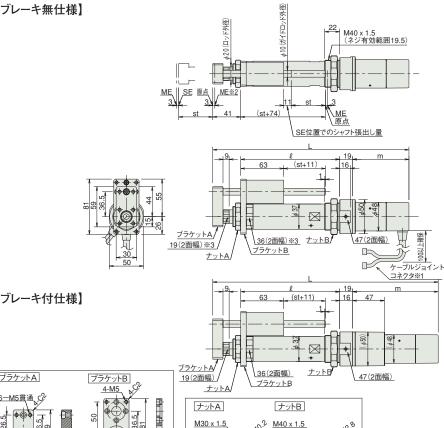
2-**511** RCS2-RGS4C

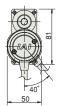




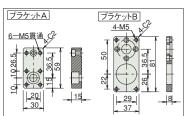
- **1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 **3 2面幅の向きは製品によって異なります。

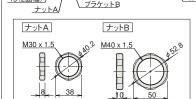






【ブレーキ付仕様】





■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4C (ブレーキなし)

RESERGE (SD 1.00)										
スト	ーク	50	100	150	200	250	300			
1	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5			
L	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5			
Q		145	195	245	295	345	395			
m	20W		80.5							
111	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			
, 20W		328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5			
L	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5			
Q		145	195	245	295	345	395			
	20W		123.5							
m	30W			13	8.5					
質量	質量 (kg) 1.7		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6			

■ 適応コントロー・ RCS2シリーズのアクチュエ・		いよロニラで話	計作が可能です ブ	休田にかる田)	全に広じたねる	イプたず2型切り	ださい			
名称	外観	最大接続可能軸数	赤海赤丘			制御方法	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB	I	1		•	•	_	CCLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG	I	1		-	_	•	「原原の原理 [®] 「自由は CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-13
MSCON-C	THE	6			この機種は リーク対応の		EtherNet/IP	256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Piller	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-RGS5C





ケーブル長





200_v

■型式項目 RCS2 - RGS5C -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

モータ種類 WA: バッテリレス アブソ 60: サーボモータ

WA

16:16mm 60W 8: 8mm 100:サーボモータ 4: 4mm

100W

50:50mm 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)

ストローク

適応コントローラ T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q

T2

N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル XSEL-RA/SA



※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。



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

(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)		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	(00)	16	12.0	1.3	63.8	(IIIII)
RCS2-RGS5C-WA-60-8-①-T2-②-③	60	8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-WA-60-4-①-T2-②-③	_	4	50.0	10.8	255.1	50 ~ 300
RCS2-RGS5C-WA-100-16-①-T2-②-③		16	15.0	2.8	105.8	(50mm 毎)
RCS2-RGS5C-WA-100-8-①-T2-②-③	100	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1-3	387ページ	をご参照くた	ごさい。	

■フトロークと最高速度

	こ取同企及	
ストローク リード	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)

@7LD //	標準価格						
①ストローク (mm)	モータ W 数						
(11111)	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

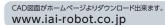
※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

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	В	→ 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。

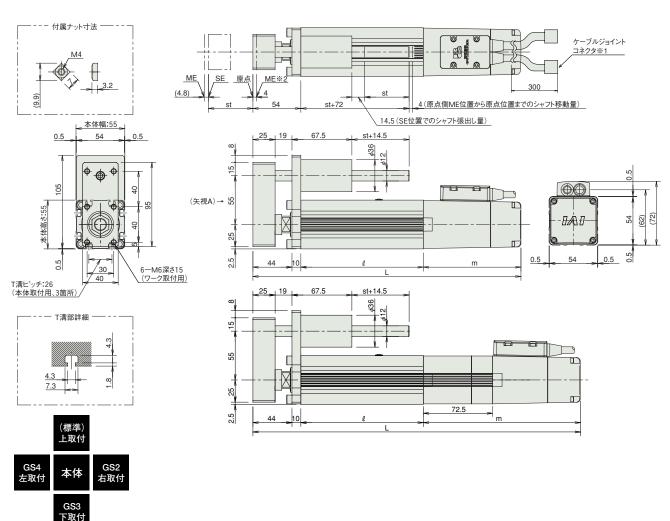
アンテュエータは惊	
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.1 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)





※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



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)

		(1 .0.0						
ス	トローク	50	100	150	200	250	300		
-	60W	284	334	384	434	484	534		
L	100W	302	352	402	452	502	552		
	Q	138	188	238	288	338	388		
m	60W		92						
m	100W			11	10				
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	ストローク 50		100	150	200	250	300			
, 60W		356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5			
L	L 100W 374.5 424.5		424.5	474.5	524.5	574.5	624.5			
	Q		138 188 238 288 338							
	60W		164.5							
m	m 100W			18	2.5					
質	質量 (kg)		3.1	3.5	3.9	4.2	4.6			

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。											
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	CCLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-10	
SCON-LC/LCG		1		-	_	•	厚原の厚巾 [®] ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12	
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK		512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-13
MSCON-C	FIRE	6			この機種は フーク対応の		EtherNet/IP	256	-	→6-15	
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18	
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilita.	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20	

RCS2-RGS4D







200_v

■型式項目 RCS2 - RGS4D -シリーズ — タイプ

エンコーダ種類 ―

A: アブソリュート

モータ種類

I:インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm

20W

30W

30: サーボモータ

ストローク

50:50mm

300:300mm

(50mm ピッチ毎設定)

適応コントローラ T2:SCON

MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

T2

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

C E RoHS

※CEはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。





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

6: 6mm

3: 3mm

技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

(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 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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ע–ע				
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-T2-③-④		12	3.0	0.5	18.9						
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7						
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50 ~ 300					
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-T2-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm 毎)					
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-T2-③-④	30	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	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
	(1)((1), (1), (1)

(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)

	標準価格									
②ストローク		①エンコーダ種類								
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート							
(111111)	モータ	' W 数	モータ W 数							
	20W	30W	20W	30W						
50	_	_	_	_						
100	00 – –		_	_						
150	_	_	_	-						
200	_	_	_	_						
250	_	_	_	_						
300	_	_	_	_						

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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。

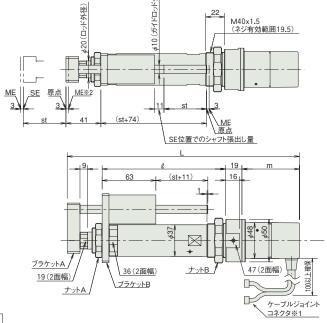
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

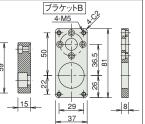
アクチュエータ什様

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

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271 ベージをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





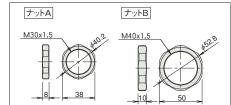


ブラケットA

6-M5貫通

20

30



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGS4D (ブレーキなし)

RESE RESTE (FF 1.6.6)										
スト	ーローク	50	100	150	200	250	300			
- 1	20W		313.5	363.5	413.5	463.5	513.5			
L	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5			
Q		145	195	245	295	345	395			
	20W	58.5								
m 30W				73	3.5					
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。										
ACS2シリースのアクチュエー 名称	ータは下記の二	最大接続 可能軸数	電源電圧			制御方法	えットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB	I	1		•	•	_	CCLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG		1		-	_	•	厚原の厚巾 [®] ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-13
MSCON-C	FREE	6			この機種は リーク対応の		EtherNet/IP	256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilles	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-SRGS7BD









※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。

■型式項目 RCS2 - SRGS7BD -

シリーズ ― タイプ — エンコーダ種類 l: インクリメンタル

モータ種類 60:サーボモータ 16:16mm 60W 100:サーボモータ 100W

150:サーボモータ

150W

8: 8mm 4: 4mm 300:300mm

ストローク 50:50mm XSEL-P/Q

(50mm ピッチ毎設定)

適応コントローラ T2:SCON SSEL

T2

ケーブル長 N:無し P:1m S:3m M:5m

オプション 下記オプション 価格表参照

RoHS







技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

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

■リードと可燃質量

■ソートと可服員里										
型式	モータ 出力	リード	加速度		の可搬質量	加速度	最大加速時		定格 推力	ストローク
	(W)	(mm)	(G)	水平(kg)	垂直(kg)	(G)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-SRGS7BD-I-60-16-①-T2-②-③		16	0.25	5	1.5	0.35	2.5	0.5	63	
RCS2-SRGS7BD-I-60-8-①-T2-②-③	60	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		16	0.3	10	3	0.4	5	1	103	
RCS2-SRGS7BD-I-100-8-①-T2-②-③	100	8	0.2	22	8.5	0.3	10	4	207	50~300 (50mm毎)
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		16	0.3	15	6	0.4	7.5	2.5	157	
RCS2-SRGS7BD-I-150-8-①-T2-②-③	150	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	

■ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

記号説明 ① 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 モータ W 数						
(mm)	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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
コナロロケーブル 取りさかます	44 40	2.615	
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→ 2-615	_
ブレーキ	В	→ 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
使田周囲温度・温度	0~40°C 85% RHリ下 (結該無きこと)

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

> ※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

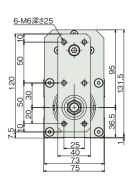
前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面 にスリットが設けられています。

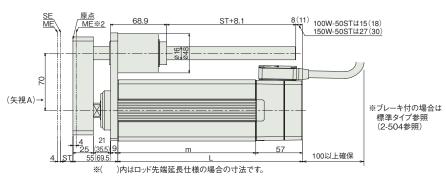
そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますの

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。

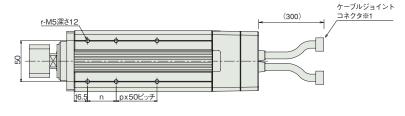
ST:ストローク SE: ストロークエンド ME: メカエンド







ガイド取付方向(矢視Aの場合)



■ストローク別寸法・質量

	–	- 133	3 /24	一二	-							
スト	-ローク	50	100	150	200	250	300					
	60W	126	176	226	276	326	376					
L	100W	133	176	226	276	326	376					
	150W	145	176	226	276	326	376					
	60W	69	119	169	219	269	319					
m	100W	76	119	169	219	269	319					
	150W	88	119	169	219	269	319					
	n	25	35	35	35	35	35					
	р	0	0	1	2	3	4					
	r	4	4	6	8	10	12					
質量	60W	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7					
(kg)	100W	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9					
(Kg)	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=	ントローラで動	動作が可能です。ご	使用になる用え	金に応じたタイ	イプをご選択く	ださい。			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG		1	単相AC 100V/200V	_	-	•	Compoi\et	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SSEL-CS		2		•	_	•	Etheri\et/IP	20000	-	→6-18
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	_	-	•	コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	_	→6-20

RCS2-RGD4C









■型式項目 RCS2 - RGD4C -**T2** エンコーダ種類 シリーズ — タイプ モータ種類 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

A: アブソリュート

1: インクリメンタル 20: サーボモータ 12:12mm 20W 6: 6mm 30: サーボモータ 3: 3mm

30W

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

下記オプション 価格表参照

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル





※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。



※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

選定上の 注意

アクチュエータ仕様

繰返し位置決め精度

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

駆動方式

ロッド径

(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	リード			定格推力	ストローク				
主以	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)		リー		
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-T2-③-④		12	3.0	0.5	18.9					
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7	_ 50 ~ 300 (50mm 毎)				
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		12	4.0	1.0	28.3					
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-T2-③-④	30	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 每)
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)

		標準	価格							
@7.50_0	①エンコーダ種類									
②ストローク (mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート							
(111111)	モータ	' W 数	モータ W 数							
	20W	30W	20W	30W						
50	_	_	_	_						
100	_	_	_	_						
150	_	_	_	-						
200	_	_	_	_						
250	_	_	_	_						
300	_	_	_	_						

③ケーブル長価格表 (標進価格)

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

内容

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

±0.02mm

0.1mm 以下

φ20mm

±0.05度

ボールネジ φ10mm 転造 C10

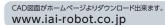
0~40°C、85% RH以下(結露無きこと)

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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	_

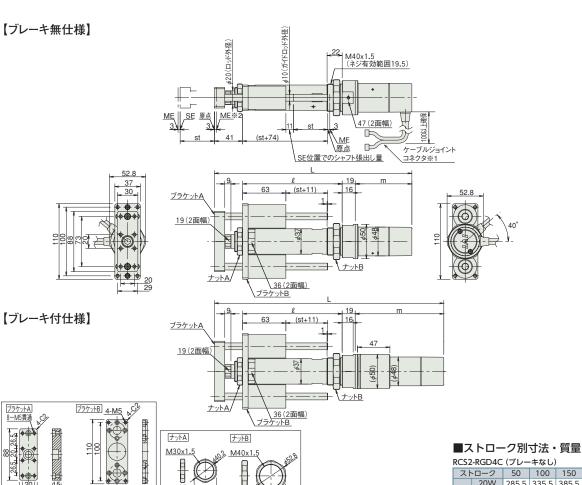
- (※1) 20W 全機種と 30W リード 3 は高加減速対応で使用出来ません。 (※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

2-**519** RCS2-RGD4C





※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 ベージをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



_ 38

RCS2	RCS2-RGD4C (ブレーキなし)									
スト	ストローク		100	150	200	250	300			
	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5			
L	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5			
	Q	145	195	245	295	345	395			
m	20W	80.5								
111	30W			95	5.5					
質	質量 (kg)		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8			

RCS2-RGD4C (ブレーキ付き)

ľ	KC32	.C32-RGD4C (フレーキ内さ)										
	スト	ローク	50	50 100		200	250	300				
	- 1	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5				
	L	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5				
		Q	145	195	245	295	345	395				
	m	20W		123.5								
	m	30W		138.5								
質量		量 (kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0				

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。										/\ nm
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ペーシ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-10
SCON-LC/LCG		1		_	_	•	©©©©©© ©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©©	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-13
MSCON-C	FIRE	6			この機種は ネットワーク対応のみです		EtherNet/IP	256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	-	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilles	8	単相AC200V 三相AC200V	-	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	_	→6-20

RCS2-RGD5C









200v

■型式項目 RCS2 - RGD5C -

WA シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

モータ種類 WA: バッテリレス アブソ

60: サーボモータ 16:16mm 60W 8: 8mm

100:サーボモータ 4: 4mm 300:300mm 100W (50mm ピッチ毎設定)

T2 適応コントローラ

ストローク

50:50mm

T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

C € RoHS

※CFはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



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

(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		最大可搬質量 水平 (kg) 垂直 (kg)			ストローク				
	(VV)	(mm)	水半 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)		リー		
RCS2-RGD5C-WA-60-16-①-T2-②-③		16	12.0	1.3	63.8					
RCS2-RGD5C-WA-60-8-①-T2-②-③	60	8	25.0	4.3	127.5	_ 50 ~ 300 (50mm 每)				
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		16	15.0	2.8	105.8					
RCS2-RGD5C-WA-100-8-①-T2-②-③	100	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

■人下□ ̄ノC取同还反					
ストローク リード	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			
(mm)	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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	В	→ 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。

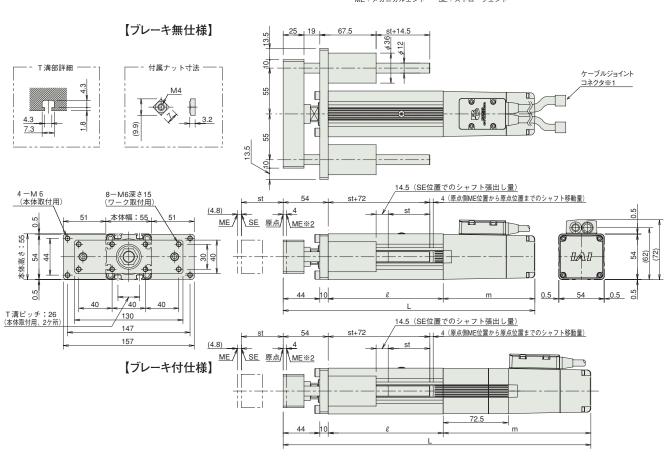
アクチュエータ什様

/ / / / - / - / / / / / 	
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
使田周田温度·温度	0~40° 85% RH 以下 (結露無きこと)



※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



■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD5C (ブレーキなし)

RC32-RGD3C (70-4-60)							
スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
-	60W	284	334	384	434	484	524
L	100W	302	352	402	452	502	552
	Q	138	188	238	288	338	388
	60W			9	2		
m	100W	110					
質量	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
1	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
L	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
Q		138	188	238	288	338	388
m	60W			16	4.5		
m	100W		182.				
質	量 (kg)	3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

RCS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。										
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	CCLITIK	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-10
SCON-LC/LCG		1		-	_	•	原原の原頂 ® 直接収算 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-12
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_	MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-13
MSCON-C	FIRE	6			この機種は リーク対応の		EtherNet/IP	256	-	→6-15
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	_	→6-18
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilita	8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-20

RCS2-RGD4D









■型式項目 RCS2 - RGD4D -

シリーズ — タイプ エンコーダ種類 ―

インクリメンタル

アブソリュート

モータ種類

6: 6mm

3: 3mm

20: サーボモータ

30: サーボモータ

20W

30W

ストローク 12:12mm 50:50mm

300:300mm

(50mm ピッチ毎設定)

適応コントローラ T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q

XSEL-RA/SA

T2

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

※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。





※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

(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 水平 (kg)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	Ŋ-
RCS2-RGD4D-①-20-12-②-T2-③-④		12	3.0	0.5	18.9		
RCS2-RGD4D-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7		
RCS2-RGD4D-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50 ~ 300	
RCS2-RGD4D-①-30-12-②-T2-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm 毎)	
RCS2-RGD4D-①-30-6-②-T2-③-④	30	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	ぎさい。

■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)							
	標準価格						
②ストローク		①エンコ	ーダ種類				
(mm)	インクリ	メンタル	アブソ!	ノュート			
(111111)	モータ	' W 数	モータ W 数				
	20W	30W	20W	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは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	_

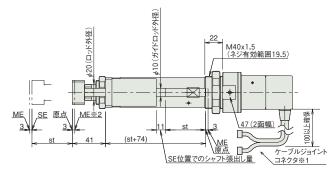
[※]原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

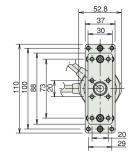
アクチュエータ仕様

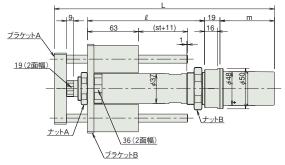
項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.05 度
使田周囲温度・湿度	0~40°C 85% RH 以下 (結霰無きこと)

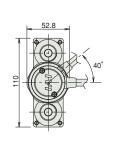
**1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-271 ページをご参照ください。
 **2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

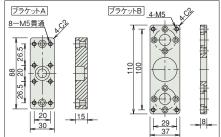
【ブレーキ無仕様】

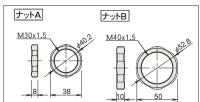












■ストローク別寸法・質量

RCS2-RGD4D (ブレーキなし)

	RC32-RGD4D (7D-+&U)								
ı	スト	ーク	50	100	150	200	250	300	
	- 1	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	
	L	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	
	Q		145	195	245	295	345	395	
ı	20W		58.5						
	m 30W				73	3.5			
	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。 標準価格 電源電圧 512 (ネットワーク仕様は768) DeviceNet SCON-CB/CGB 1 →6-101 CC-Link PROFII BUS 512 SCON-LC/LCG →6-127 1 • (ネットワーク仕様は768) Compoi\et 単相AC MECHATROLINK 512 SCON-CAL/CGAL 1 →6-137 (ネットワーク仕様は768) 100V/200V EtherCAT. この機種は ネットワーク対応のみです EtheriNet/IP MSCON-C 6 256 →6-151 SSEL-CS 2 20000 →6-181 対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。 単相AC200V 55000 XSEL-P/Q/RA/SA 8 Pille: →6-205 三相AC200V (タイプにより異なります)

RCS2-SRGD7BD

l: インクリメンタル









■型式項目 RCS2 - SRGD7BD -

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

※**コントローラ**は付属しません。

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 —

モータ種類

60W 100:サーボモータ 100W

150:サーボモータ

150W

8: 8mm

4: 4mm

ストローク 50:50mm 60:サーボモータ 16:16mm

300:300mm

(50mm ピッチ毎設定)

T2:SCON SSEL XSEL-P/Q

T2

適応コントローラ

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

オプション 下記オプション 価格表参照

RoHS







技術資料 ▶ 1-323 特注対応 ▶ 1-357

OIN,

- (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

力力	モータ出力	リード	定格 加速度	定格加速時	の可搬質量	最大 加速度	最大加速時	の可搬質量	定格 推力	ストローク
至八	(M) 四기	(mm)	加速度 (G)	水平(kg)	垂直(kg)	加速度 (G)	水平(kg)	垂直(kg)	推刀 (N)	(mm)
RCS2-SRGD7BD-I-60-16-①-T2-②-③		16	0.25	5	1	0.35	2.5	(不可)	63	
RCS2-SRGD7BD-I-60-8-①-T2-②-③	60	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		16	0.3	10	2.5	0.4	5	0.5	103	
RCS2-SRGD7BD-I-100-8-①-T2-②-③	100	8	0.2	22	8	0.3	10	3.5	207	50~300 (50mm毎)
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		16	0.3	15	5.5	0.4	7.5	2	157	
RCS2-SRGD7BD-I-150-8-①-T2-②-③	150	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

スト リード	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	標準価格					
		モータ W 数				
(mm)	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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

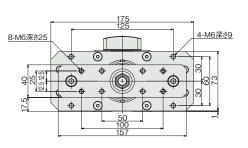
③オプション価格表 (標準価格)

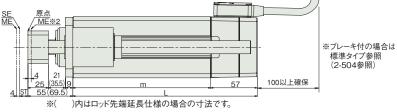
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→ 2-615	_
ブレーキ	В	→ 2-615	_
フート金具	FT	→ 2-622	_
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	→ 2-625	_
ロッド先端延長仕様	RE	→ 2-633	_

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)

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

> ※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

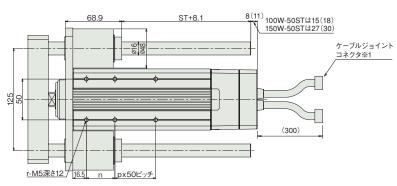
前進・後退作業による息継ぎ防止の為、本体側面 にスリットが設けられています。

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

		Z 113	3 144	7.			
スト	・ローク	50	100	150	200	250	300
	60W	126	176	226	276	326	376
L	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
	60W	69	119	169	219	269	319
m	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
	n	25	35	35	35	35	35
	р	0	0	1	2	3	4
	r	4	4	6	8	10	12
質量	60W	4.3	5	5.7	6.4	7.2	7.9
(kg)	100W	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8
(Kg)	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。 電源電圧 標準価格 DeviceNet* 512 SCON-CB/CGB CC-Link →6-101 1 (ネットワーク仕様は768) PROFU[®] CompoNet 単相AC 512 SCON-LC/LCG 1 →6-127 100V/200V MECHATROLINK (ネットワーク仕様は768) EtherCAT. EtherNet/IP SSEL-CS 2 20000 →6-181 PROFIT 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。 単相AC200V XSEL-P/Q 6 20000 →6-205 =相AC200V ※XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2-RGD4R









■型式項目 RCS2 - RGD4R -シリーズ ― タイプ

— エンコーダ種類 —

A: アブソリュート

1: インクリメンタル 20: サーボモータ

20W

30W

30: サーボモータ

6: 6mm

3: 3mm

選定上の 注意

ストローク 12:12mm 50:50mm

300:300mm

(50mm ピッチ毎設定)

適応コントローラ T2:SCON

T2

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

オプション 下記オプション 価格表参照

ケーブル長

C E RoHS

※CFはオプションになります。

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

水平 垂



※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

- (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	リード			定格推力	ストローク	
	土以	(VV)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	リー
	RCS2-RGD4R-① -20-12-② -T2-③ -④		12	3.0	0.5	18.9		
	RCS2-RGD4R-①-20-6-②-T2-③-④	20	6	6.0	1.5	37.7		
	RCS2-RGD4R-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	50~300	
	RCS2-RGD4R-①-30-12-②-T2-③-④		12	4.0	1.0	28.3	(50mm毎)	
	RCS2-RGD4R-①-30-6-②-T2-③-④	30	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 每)
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(煙準価格)

・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	/ 惶想/ 少人 トロー	ノ川画竹衣(惊牛)	山 作台 <i>)</i>					
	標準価格							
②ストローク	①エンコーダ種類							
(mm)	インクリ	メンタル	アブソリュート					
(111111)	モータ	' W 数	モータ W 数					
	20W	30W	20W	30W				
50	_	_	_	_				
100	_	_	_	_				
150	_	-	_	-				
200	_	_	_	_				
250	_	_	_	_				
300	_	_	_	_				

③ケーブル長価格表(標準価格)

37ーノル長価俗衣 (標準価格)								
種類	ケーブル記号	標準価格						
	P (1m)	_						
標準タイプ	S (3m)	_						
	M (5m)	_						
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_						
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_						
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_						
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_						
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_						
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_						
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_						
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_						

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

ボールネジ φ10mm 転造C10

材質 アルミ 白色アルマイト処理

0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

±0.02mm

0.1mm以下

φ20mm

±0.05度

アクチュエータ仕様

駆動方式 繰返し位置決め精度

ベース

ロッド径

ロストモーション

ロッド不回転精度

使用周囲温度・湿度

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	→ 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	_

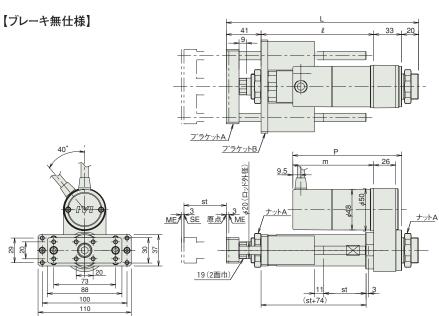
※原点確認センサ (HS) は原点逆仕様では使用出来ません。

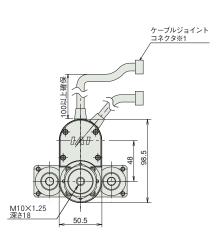
2-**527** RCS2-RGD4R

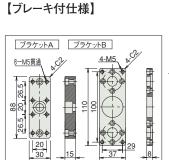
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

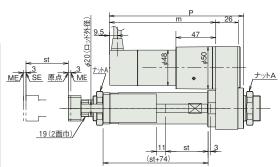


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1・271 ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰時はロッドが ME まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
 ※3 2面幅の向きは製品によって異なります。









■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	
	20W	227	277	327	377	427	477	
L	30W	227	277	327	377	427	477	
	Q	133	183	233	283	333	383	
m	20W	80.5						
m	30W	95.5						
P 20W		113.5						
Р	30W			12	8.5			
質量	量 (kg)	1.9	2.2	2.3	2.6	2.7	3.0	
RCS2-RGD4R (ブレーキ付き)								

RC32-RGD4R (フレーキ的さ)									
ストローク		50	100	150	200	250	300		
	20W	227	277	327	377	427	477		
L	30W	227	277	327	377	427	477		
Q		133	183	233	283	333	383		
m	20W	123.5							
m	30W	138.5							
P 20W 30W		156.5							
		171.5							
質	質量 (kg)		2.4	2.5	2.8	2.9	3.2		

適応コントロー	j										
RCS2シリーズのアクチュエ-	ICS2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。										
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	ポジショナ		制御方法 プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
SCON-CB/CGB		1		•	•	_	DeviceNet CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	_	→6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	_	•	Componet MECHATROUNK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127	
SCON-CAL/CGAL		1	単相AC 100V/200V	•	_	_		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137	
MSCON-C	FREE	6			この機種は ベットワーク対応のみです		EtherNet/IP	256	-	→6-151	
SSEL-CS		2		•	_	•	注 コントローラによって 対応しているネットワー	20000	-	→6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA	Pilled	8	単相AC200V 三相AC200V	_	_	•	クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	_	→6-205	