

テーブルタイプ

RCP6

RCA2

RCS3

RCP6S

RCS2

RCP3



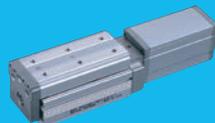
RCP6/RCP6S
-TA6C



RCP6/RCP6S
-TA6R



RCP3-TA3C



RCP3/RCA2
-TA5C



RCP3/RCA2
-TA4R



RCP3/RCA2
-TA5R



RCA2-TCA3NA



RCA2-TWA3NA



RCA2-TFA3NA



RCS3-CTZ5C



RCS2-TCA5N



RCS2-TWA5N



RCS2-TFA5N

性能(スペック)確認			2-531
RCP6 RCP6S パルスモータ	テーブルタイプ	RCP6(S)-TA4C	2-535・2-537
		RCP6(S)-TA6C	2-539・2-541
		RCP6(S)-TA7C	2-543・2-545
		RCP6(S)-TA4R	2-547・2-549
		RCP6(S)-TA6R	2-551・2-553
		RCP6(S)-TA7R	2-555・2-557
RCP3 パルスモータ	細小型テーブルタイプ	RCP3-TA3C	2-559
		RCP3-TA4C	2-561
	テーブルタイプ	RCP3-TA5C	2-563
		RCP3-TA6C	2-565
		RCP3-TA7C	2-567
	細小型テーブルタイプ	RCP3-TA3R	2-569
		RCP3-TA4R	2-571
	テーブルタイプ	RCP3-TA5R	2-573
		RCP3-TA6R	2-575
RCP3-TA7R		2-577	
RCA2 サーボモータ24V	細小型テーブルタイプ	RCA2-TCA3NA	2-579
		RCA2-TCA4NA	2-581
		RCA2-TWA3NA	2-583
		RCA2-TWA4NA	2-585
		RCA2-TFA3NA	2-587
		RCA2-TFA4NA	2-589
	テーブルタイプ	RCA2-TA4C	2-591
		RCA2-TA5C	2-593
		RCA2-TA6C	2-595
	細小型テーブルタイプ	RCA2-TA7C	2-597
		RCA2-TA4R	2-599
		RCA2-TA5R	2-601
		RCA2-TA6R	2-603
テーブルタイプ	RCA2-TA7R	2-605	
RCS3 サーボモータ200V	テーブルタイプ	RCS3-CTZ5C	2-607
RCS2 サーボモータ200V	細小型テーブルタイプ	RCS2-TCA5N	2-609
		RCS2-TWA5N	2-611
		RCS2-TFA5N	2-613
オプション			2-615

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

性能(スペック)確認

テーブルタイプ



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

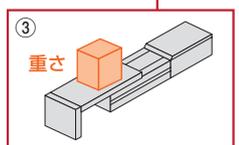
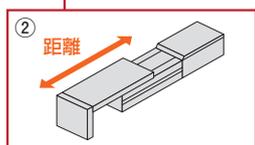
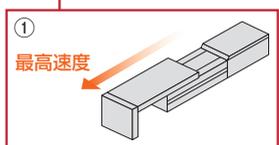
【位置決め動作選定条件】

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

【例】

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

選定条件



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

テーブルタイプ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格 ※□にはCがRが入ります。	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、()は垂直使用の場合													水平	垂直					
		25mm	30	50	75	100	150	200	250	300	350										
RCP6(S)		980 (700)										16	—	48	3	1			RCP6(S)-TA4□ (シングルブロック)	—	2-535 2-547
		785 (700)										10	—	77	4	2.5					
		390										5	—	155	5	5					
		195										2.5	—	310	5	10					
		785 (700) 680										10	—	77	8	2.5			RCP6(S)-TA4C (ダブルブロック)	—	2-537
		390 340										5	—	155	10	5					
		195 170										2.5	—	310	10	10					
		700 (525) 680 (525)										10	—	77	8	2.5			RCP6(S)-TA4R (ダブルブロック)	—	2-549
		390 340										5	—	155	10	5					
		195 170										2.5	—	310	10	10					
		1120 (800)										20	—	56	5	1			RCP6(S)-TA6C (シングルブロック)	—	2-539
		800										12	—	93	8	3					
		400										6	—	185	10	6					
		200										3	—	370	10	12					
		1120 (800)										20	—	56	5	1			RCP6(S)-TA6R (シングルブロック)	—	2-551
		800 (680)										12	—	93	8	3	WA	⊕24V ⊖100V ⊖230V			
		400										6	—	185	10	6					
		200										3	—	370	10	12					
		800 (680) 735 (680) 575										12	—	93	15	3			RCP6(S)-TA6□ (ダブルブロック)	—	2-541 2-553
		400 365 285										6	—	185	20	6					
200 185 140										3	—	370	20	12							
1080 (860)										24	—	112	10	3			RCP6(S)-TA7□ (シングルブロック)	—	2-543 2-555		
700 (560)										16	—	168	12	7							
420 (350)										8	—	336	15	16							
210										4	—	673	15	20							
700 (560) 600 (560)										16	—	168	25	7			RCP6(S)-TA7□ (ダブルブロック)	—	2-545 2-557		
420 (350) 365 (350) 300										8	—	336	30	16							
210 180 150										4	—	673	30	24							
RCP3		300 (200)										6	—	15	~0.7	~0.3			RCP3-TA3□	—	2-559 2-569
		200 (133)										4	—	22	~1.4	~0.6					
		100 (67)										2	—	45	~2	~1					
		300										6	—	25	~1	~0.5			RCP3-TA4□	—	2-561 2-571
		200										4	—	37	~2	~1					
		100										2	—	75	~3	~1.5					
		465 (400)										10	—	34	~2	~1			RCP3-TA5□	—	2-563 2-573
		250										5	—	68	~4	~1.5	I	⊕24V ⊖100V ⊖230V			
		125										2.5	—	136	~6	~3					
		560 (500)										12	—	60	~4	~1			RCP3-TA6□	—	2-565 2-575
		300										6	—	110	~6	~2					
		150										3	—	189	~8	~4					
		600 (580)										12	—	60	~6	~1			RCP3-TA7□	—	2-567 2-577
		300										6	—	110	~8	~2					
		150										3	—	189	~10	~4					

※ () 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル WA = バッテリレスアプソ

⊕ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

性能(スペック)確認

テーブルタイプ

シリーズ	外 観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)								リード (mm)	定格 推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種類	コントローラ 入力電源	型式・標準価格		掲 載 ページ
		※種別の長さ=ストローク ※帯の中の数値=ストローク別の最高速度()は垂直使用の場合											水平	垂直			※□にはCが入ります。		
		25mm	30	50	75	100	150	200	250								300	□	
RCA2		200								4	42.7	—	0.75	0.25	I	⊖24V	RCA2-TCA3NA (ボールネジ)	—	2-579
		100								2	85.5	—	1.5	0.5			RCA2-TCA3NA (すべりネジ)	—	
		50								1	170.9	—	3	1					
		200								4	25.1	—	0.25	0.125					
		100								2	50.3	—	0.5	0.25					
		50								1	100.5	—	1	0.5					
		270 (220)	300							6	33.8	—	2	0.5					
		200								4	50.7	—	3	0.75					
		100								2	101.5	—	6	1.5					
		220	300							6	19.9	—	0.25	0.125					
		200								4	29.8	—	0.5	0.25					
		100								2	59.7	—	1	0.5					
		200								4	42.7	—	0.75	0.25					
		100								2	85.5	—	1.5	0.5					
		50								1	170.9	—	3	1					
		200								4	25.1	—	0.25	0.125					
		100								2	50.3	—	0.5	0.25					
		50								1	100.5	—	1	0.5					
		270 (220)	300							6	33.8	—	2	0.5					
		200								4	50.7	—	3	0.75					
		100								2	101.5	—	6	1.5					
		220	300							6	19.9	—	0.25	0.125					
		200								4	29.8	—	0.5	0.25					
		100								2	59.7	—	1	0.5					
		200								4	42.7	—	0.75	0.25					
		100								2	85.5	—	1.5	0.5					
		50								1	170.9	—	3	1					
		200								4	25.1	—	0.25	0.125					
		100								2	50.3	—	0.5	0.25					
		50								1	100.5	—	1	0.5					
		270 (220)	300							6	33.8	—	2	0.5					
		200								4	50.7	—	3	0.75					
		100								2	101.5	—	6	1.5					
		220	300							6	19.9	—	0.25	0.125					
		200								4	29.8	—	0.5	0.25					
		100								2	59.7	—	1	0.5					
		200								4	42.7	—	0.75	0.25					
		100								2	85.5	—	1.5	0.5					
		50								1	170.9	—	3	1					
		200								4	25.1	—	0.25	0.125					
100								2	50.3	—	0.5	0.25							
50								1	100.5	—	1	0.5							
270 (220)	300							6	33.8	—	2	0.5							
200								4	50.7	—	3	0.75							
100								2	101.5	—	6	1.5							
220	300							6	19.9	—	0.25	0.125							
200								4	29.8	—	0.5	0.25							
100								2	59.7	—	1	0.5							
300								6	28	—	1	0.5							
200								4	43	—	2	1							
100								2	85	—	3	1.5							
465 (400)								10	34	—	2	1							
250								5	68	—	3.5	2							
125								2.5	137	—	5	3							
560 (500)								12	17	—	2	0.5							
300								6	34	—	4	1.5							
150								3	68	—	6	3							
600 (580)								12	26	—	4	1							
300								6	53	—	6	2.5							
150								3	105	—	8	4							
RCS3		833							10	85	—	1.5	1	I A	⊖200V	RCS3-CTZ5C	—	2-607	
RCS2		280 (230)	380 (330)						10	89	—	5	1.5	I A	⊖100V ⊖200V	RCS2-T□A5N	—	2-609 2-611 2-613	
		250 (230)	250						5	178	—	10	3						
		125							2.5	356	—	20	6						

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

MEMO

Horizontal dotted lines for writing.

スライドタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6(S)-TA4C <シングルブロック仕様>

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモータ	35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ? 150:150mm (25mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り

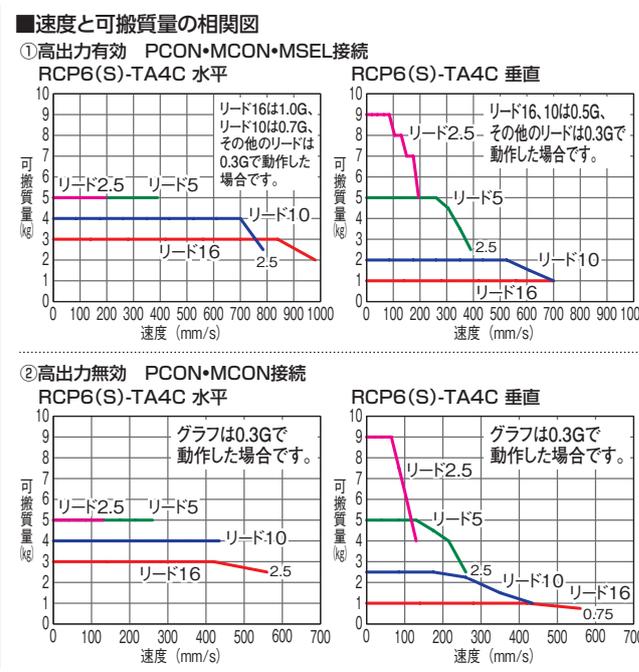
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-437ページの選定の目安(RCP6・速度加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
			水平(kg)	垂直(kg)			リード (mm)	接続コントローラ	25~150 (mm)
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	3	1	48	25~150 (25mm毎)	16	高出力有効	980<700>
		高出力無効						高出力無効	840<560>
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	4	2.5	77		10	高出力有効	785<700>
		高出力無効						高出力無効	525<435>
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	5	5	155	5	高出力有効	390	
		高出力無効					高出力無効	260	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	5	10	310	2.5	高出力有効	195	
		高出力無効		9			高出力無効	130	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:13N・m Mb方向:18.6N・m Mc方向:25.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:4.98N・m Mb方向:7.11N・m Mc方向:9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

RCP6(S)-TA4C (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモーターアプソ	35P:パルスモーター 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	40:40mm ? 240:240mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ 型式表記は、「DB」を含め アルファベット順にご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※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。

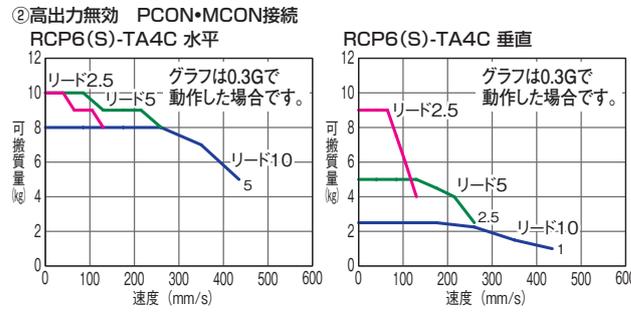
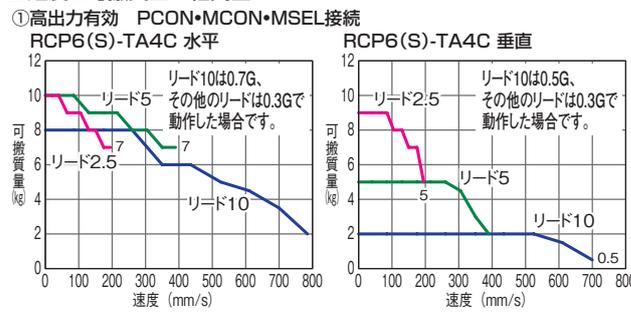


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- (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、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-438ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、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 (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-10-①-②-③-DB-④	10	高出力有効	8	2.5	77	40~240
			高出力無効			
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-5-①-②-③-DB-④	5	高出力有効	10	5	155	40~240
			高出力無効			
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-DB-④	2.5	高出力有効	10	10	310	40~240
			高出力無効	9		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	標準価格	
		40~190 (mm)	240 (mm)
10	高出力有効	785<700>	680
	高出力無効	525<435>	
5	高出力有効	390	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	195	170
	高出力無効	130	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	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	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	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:76.8N・m Mb方向:110N・m Mc方向:50.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:23.9N・m Mb方向:34.1N・m Mc方向:15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

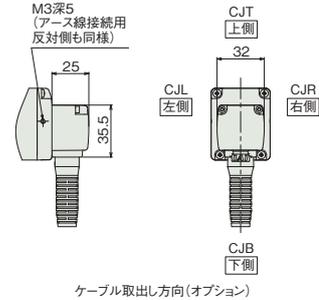
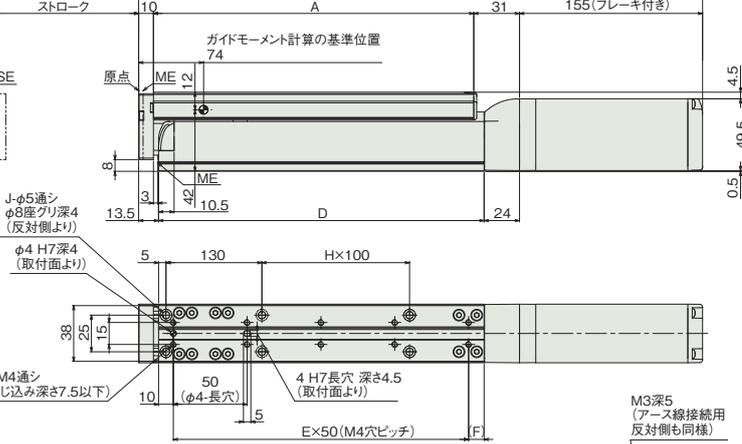
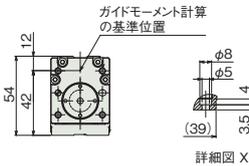
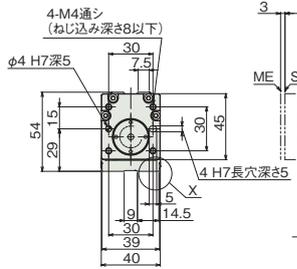
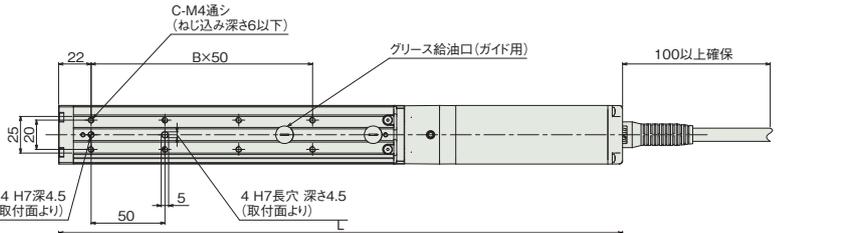
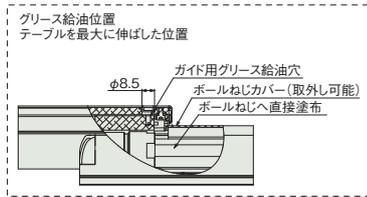
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

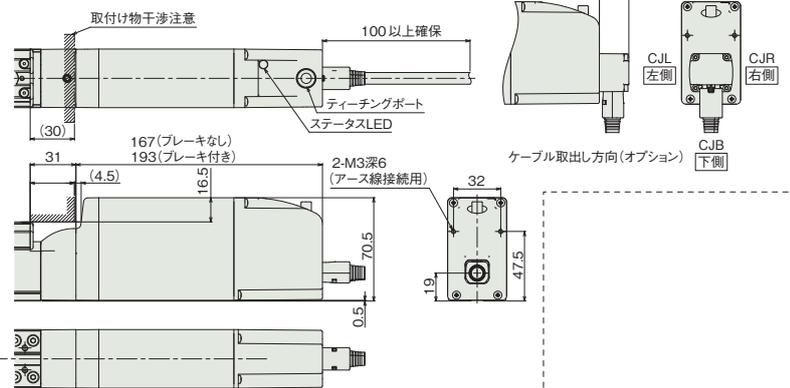
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-TA4C



■ストローク別寸法・質量

ストローク		40	65	90	140	190	240	
L	RCP6	ブレーキ無	332	357	382	432	482	532
		ブレーキ有	363	388	413	463	513	563
	RCP6S	ブレーキ無	375	400	425	475	525	575
		ブレーキ有	401	426	451	501	551	601
A		167	192	217	267	317	367	
B		2	3	3	4	5	6	
C		6	8	8	10	12	14	
D		170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
E		3	3	4	5	6	7	
F		10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
G		8	8	10	12	14	16	
H		0	0	0	1	1	2	
J		4	4	4	6	6	8	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1	2.2
		ブレーキ有	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4
	RCP6S	ブレーキ無	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4
		ブレーキ有	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、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
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	同上	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	同上	30000	-	→6-193

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

RCP6(S)-TA6C (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モーターユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	25:25mm ? 200:200mm (25mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※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。

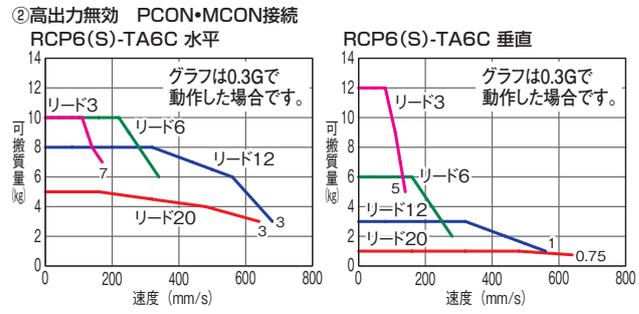
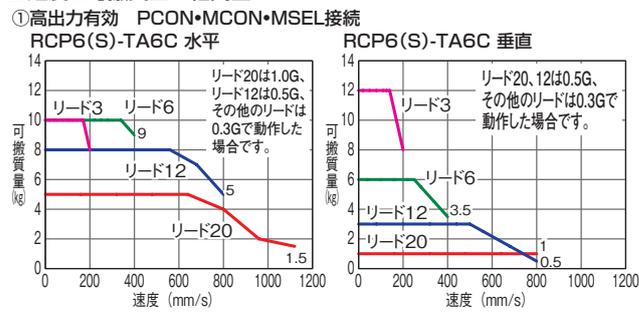


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-437ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、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

型式	リード(mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力(N)	ストローク(mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効 高出力無効	5	1	56	25~200 (25mm毎)
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効 高出力無効	8	3	93	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効 高出力無効	10	6	185	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効 高出力無効	10	12	370	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続 コントローラ	25~200 (mm)
20	高出力有効	1120<800>
	高出力無効	800<640>
12	高出力有効	800
	高出力無効	680<560>
6	高出力有効	400
	高出力無効	340<280>
3	高出力有効	200
	高出力無効	170<140>

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
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
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:32.3N・m Mb方向:46.2N・m Mc方向:68.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:11.6N・m Mb方向:16.6N・m Mc方向:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

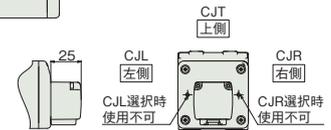
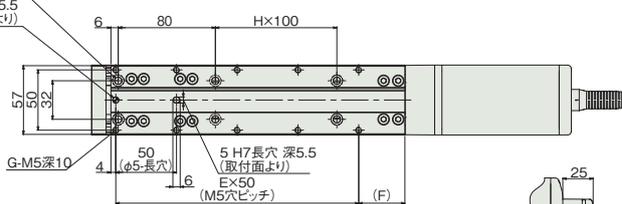
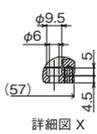
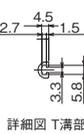
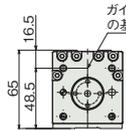
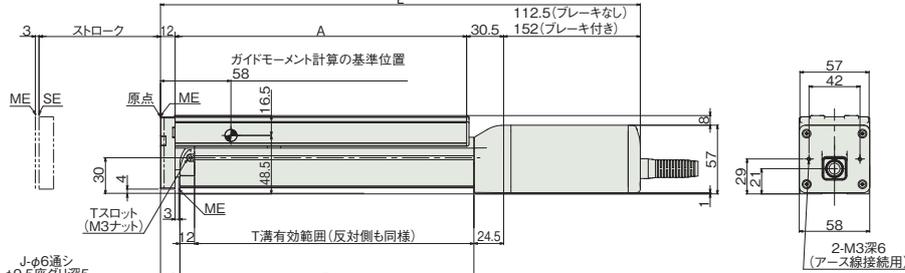
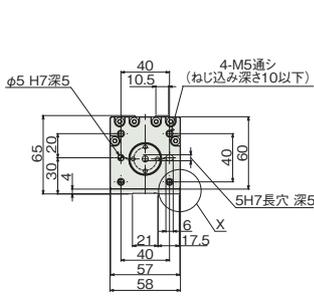
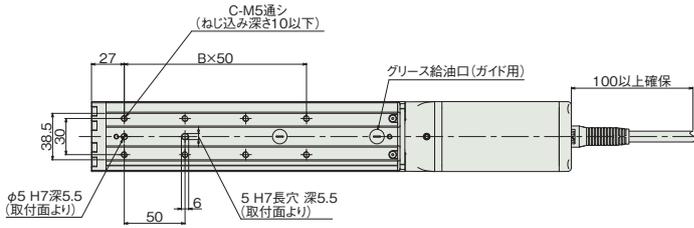
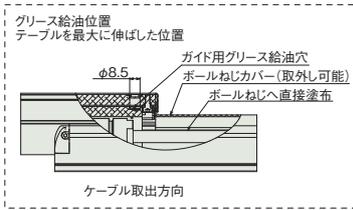
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

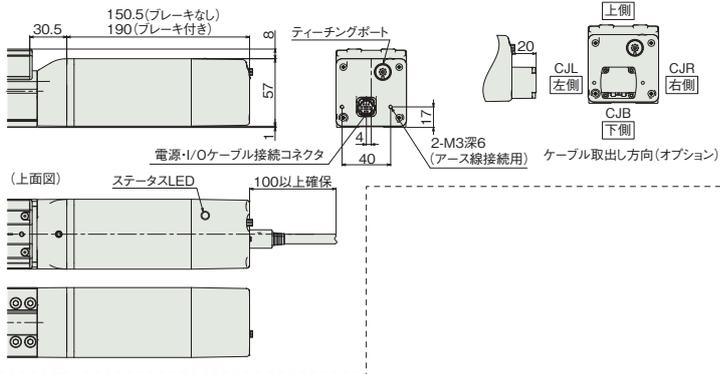
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-TA6C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200		
L	RCP6	プレーキ無	270	295	320	345	370	395	420	445
		プレーキ有	309.5	334.5	359.5	384.5	409.5	434.5	459.5	484.5
	RCP6S	プレーキ無	308	333	358	383	408	433	458	483
		プレーキ有	347.5	372.5	397.5	422.5	447.5	472.5	497.5	522.5
A	115	140	165	190	215	240	265	290		
B	1	1	2	2	3	3	4	4		
C	4	4	6	6	8	8	10	10		
D	117	142	167	192	217	242	267	292		
E	2	2	3	3	4	4	5	5		
F	13	38	13	38	13	38	13	38		
G	6	6	8	8	10	10	12	12		
H	0	0	0	0	1	1	1	1		
J	4	4	4	4	6	6	6	6		
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2
		プレーキ有	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4
	RCP6S	プレーキ無	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3
		プレーキ有	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CC-Link CANopen CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193	

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

RCP6(S)-TA6C (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータ アプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	45:45mm ? 320:320mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※型式表記は、「DB」を含め アルファベット順に 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。



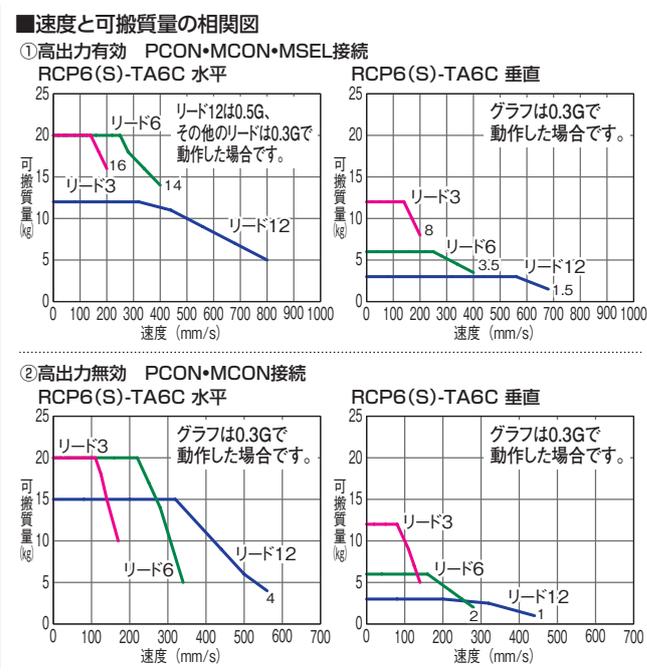
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-438ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-12-①-②-③-DB-④	12	高出力有効	15	3	93	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-6-①-②-③-DB-④	6	高出力有効	20	6	185	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-3-①-②-③-DB-④	3	高出力有効	20	12	370	45~320
		高出力無効				

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度		
		45~220 (mm)	270 (mm)	320 (mm)
12	高出力有効	800<680>	735<680>	575
	高出力無効	560<440>		
6	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>		
3	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
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
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:169N・m Mb方向:242N・m Mc方向:137N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:49.5N・m Mb方向:70.7N・m Mc方向:40N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

RCP6(S)-TA7C (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

■型式項目	シリース	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	TA7C	WA:バッテリーレスアプ 56P:パルスモータ56□サイズ	56P:パルスモータ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	25:25mm 300:300mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



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

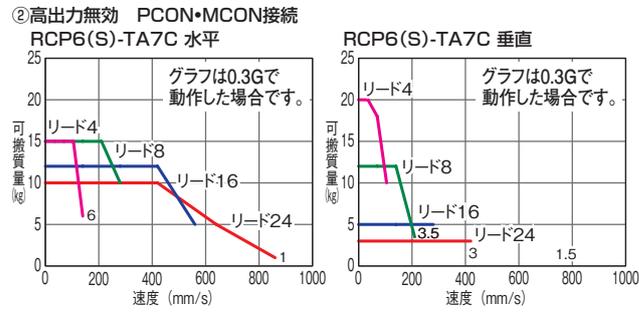
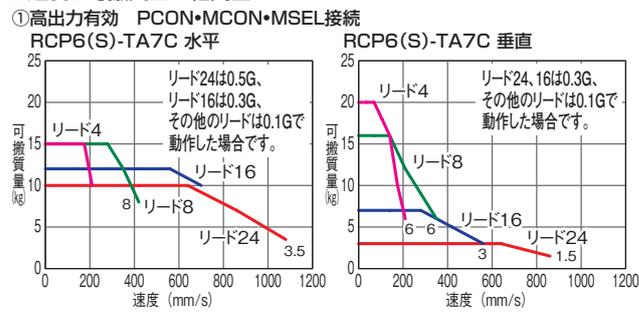


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-437ページの選定の目安(RCP6・速度加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、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

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)	
			水平(kg)	垂直(kg)			リード (mm)	25~300 (mm)
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効 高出力無効	10	3	112	25~300	24	高出力有効: 1080<860> 高出力無効: 860<420>
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効 高出力無効	12	7 5	168		16	高出力有効: 700<560> 高出力無効: 560<280>
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効 高出力無効	15	16 12	336		8	高出力有効: 420<350> 高出力無効: 280<210>
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効 高出力無効	15	20	673		4	高出力有効: 210 高出力無効: 140<105>

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ 2-616	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ 2-616	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:115N・m Mb方向:115N・m Mc方向:229N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:44.7N・m Mb方向:44.7N・m Mc方向:89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

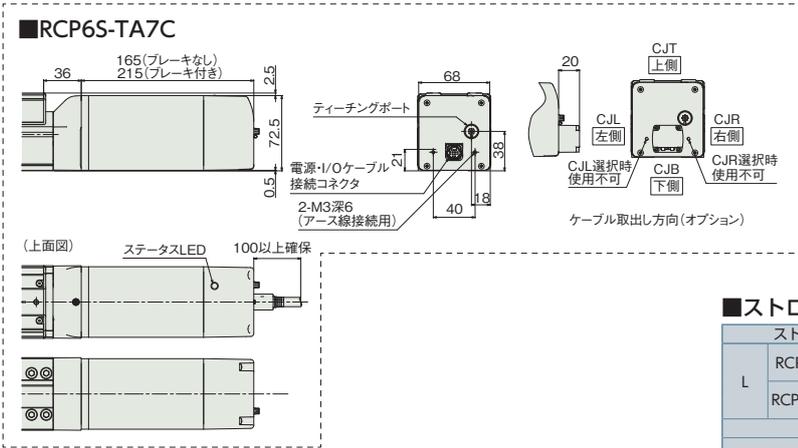
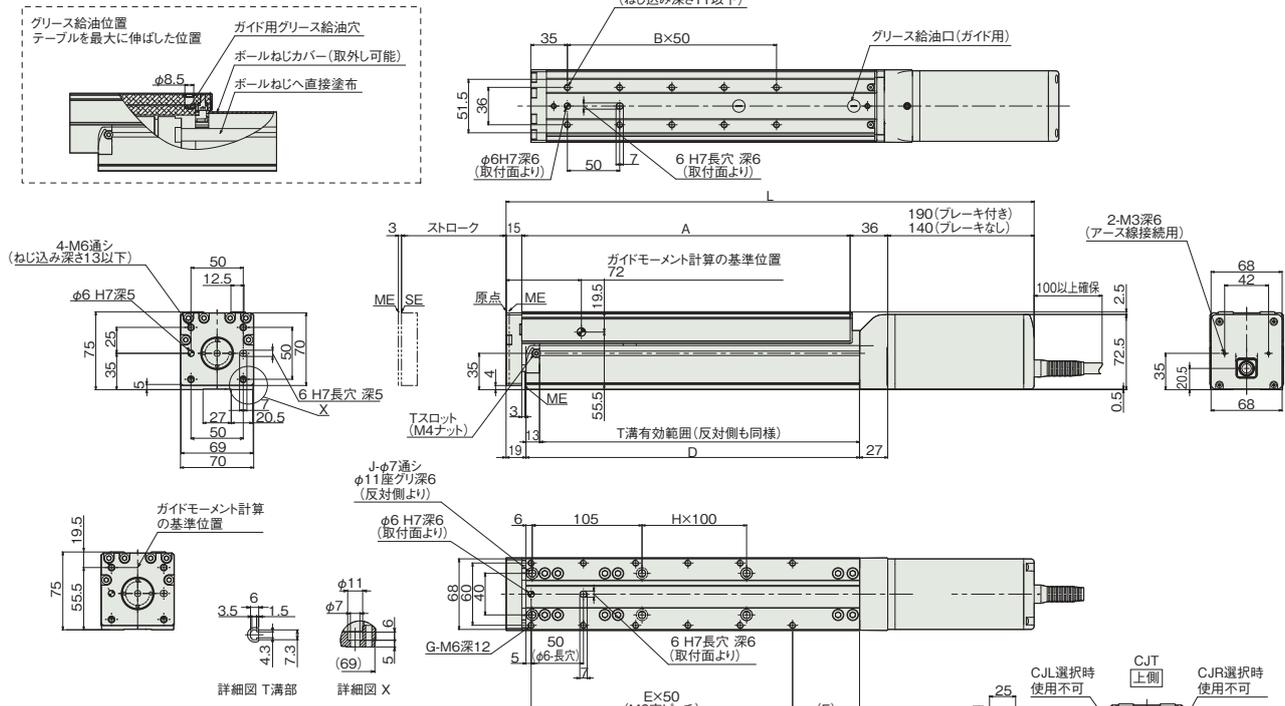
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	RCP6	プレーキ無	330	355	380	405	430	455	480	505	555
		プレーキ有	380	405	430	455	480	505	530	555	605
	RCP6S	プレーキ無	355	380	405	430	455	480	505	530	580
		プレーキ有	405	430	455	480	505	530	555	580	630
A	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	
B	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
C	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
D	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
E	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
F	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
G	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
H	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
J	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.8
		プレーキ有	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.3
	RCP6S	プレーキ無	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	6.0
		プレーキ有	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.9

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, EtherNet/IP, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	同上	64	—	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	同上	30000	—	→6-193

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

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボ

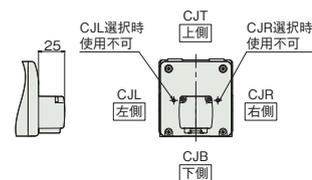
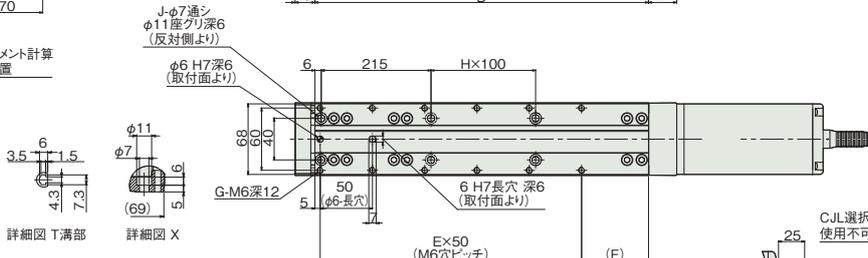
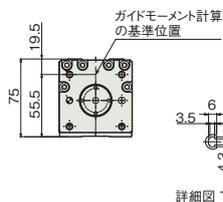
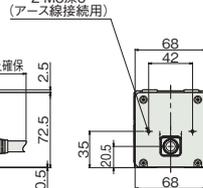
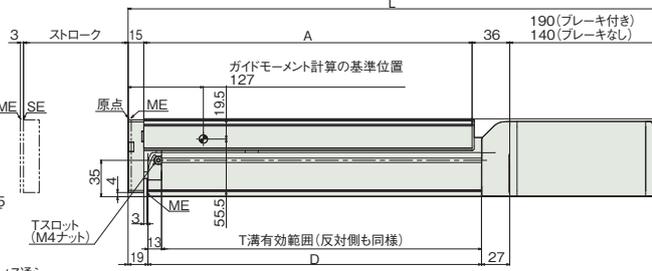
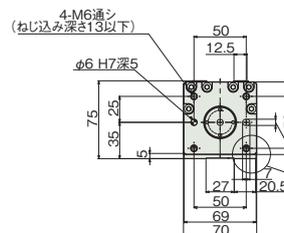
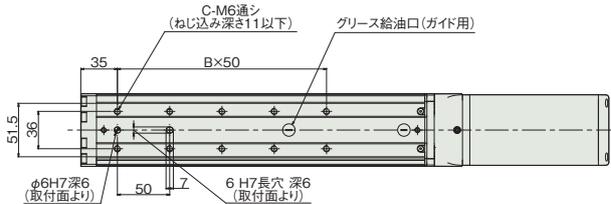
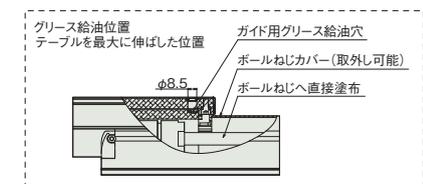
RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

寸法図

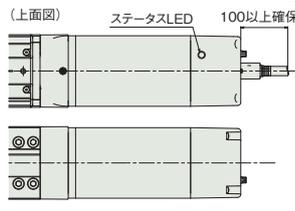
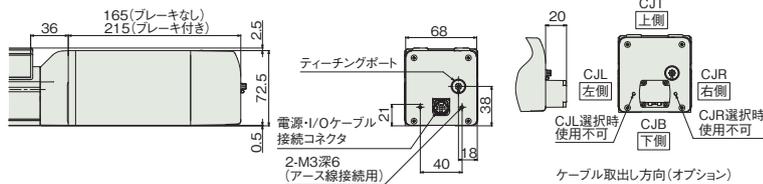
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-TA7C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390		
L	RCP6	ブレーキ無	455	480	505	555	605	655	705	755	805
		ブレーキ有	505	530	555	605	655	705	755	805	855
	RCP6S	ブレーキ無	480	505	530	580	630	680	730	780	830
		ブレーキ有	530	555	580	630	680	730	780	830	880
A	264	289	314	364	414	464	514	564	614		
B	3	4	4	5	6	7	8	9	10		
C	8	10	10	12	14	16	18	20	22		
D	269	294	319	369	419	469	519	569	619		
E	4	5	5	6	7	8	9	10	11		
F	64	39	64	64	64	64	64	64	64		
G	10	12	12	14	16	18	20	22	24		
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3		
J	4	4	4	6	6	8	8	10	10		
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	5.3	5.6	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
		ブレーキ有	5.8	6.0	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8
	RCP6S	ブレーキ無	5.5	5.7	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6
		ブレーキ有	5.9	6.2	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6	9.0

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link 現場总线 CompoNet Mechatrolink EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 SSCNET/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→6-67	
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→6-29	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193		

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

RCP6(S)-TA4R <シングルブロック仕様>

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

■型式項目	□	— TA4R —	WA	— 35P —	□	□	□	□	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
	RCP6:コントローラ別置	WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモータ	16:16mm	25:25mm	[RCP6]	N:無し	下記オプション価格表参照	
	RCP6S:コントローラ内蔵		35P:パルスモータ	10:10mm	?	P3: PCON	P: 1m	※ モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。	
			35P:パルスモータ	5: 5mm	150:150mm (25mm毎)	MCON	S: 3m		
				2.5:2.5mm		MSEL	M: 5m		
						[RCP6S]	X□□: 長さ指定		
						SE: SIOタイプ	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。



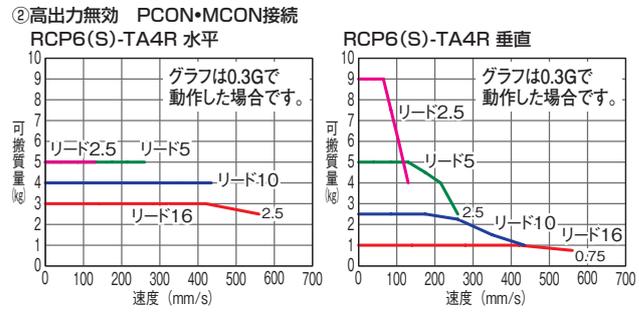
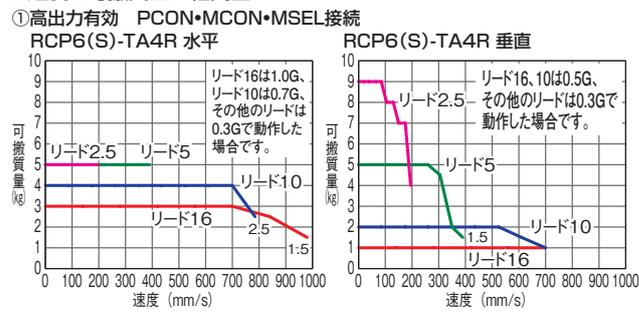
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

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、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-439ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、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 (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	3	1	48	25~150 (25mm毎)
		高出力無効				
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	4	2.5	77	
		高出力無効				
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	5	5	155	
		高出力無効				
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	5	10	310	
		高出力無効		9		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~150 (mm)
16	高出力有効	980<700>
	高出力無効	840<560>
10	高出力有効	785<700>
	高出力無効	525<435>
5	高出力有効	390
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	195
	高出力無効	130

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

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
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	-

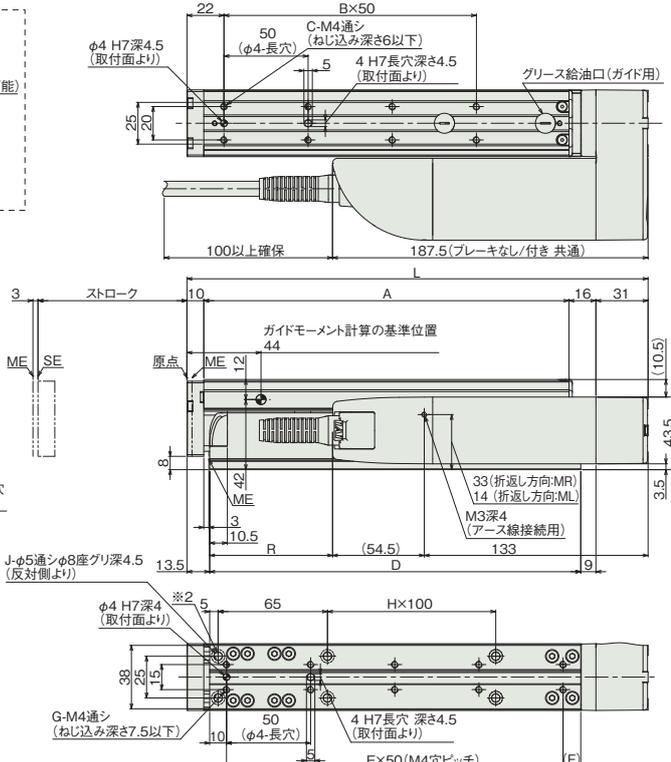
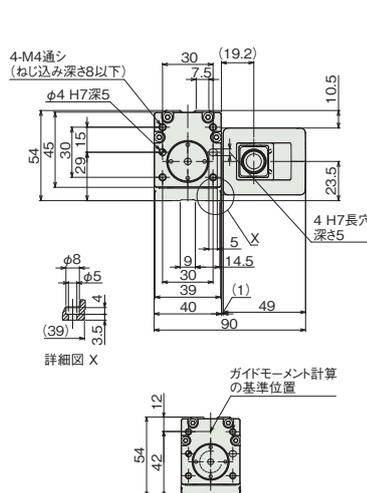
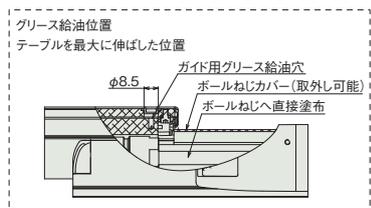
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:13N・m Mb方向:18.6N・m Mc方向:25.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:4.98N・m Mb方向:7.11N・m Mc方向:9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

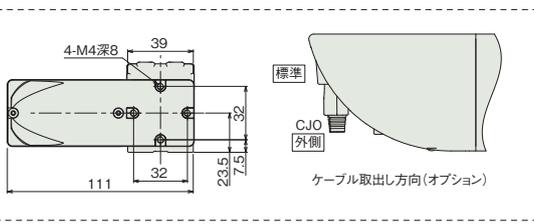
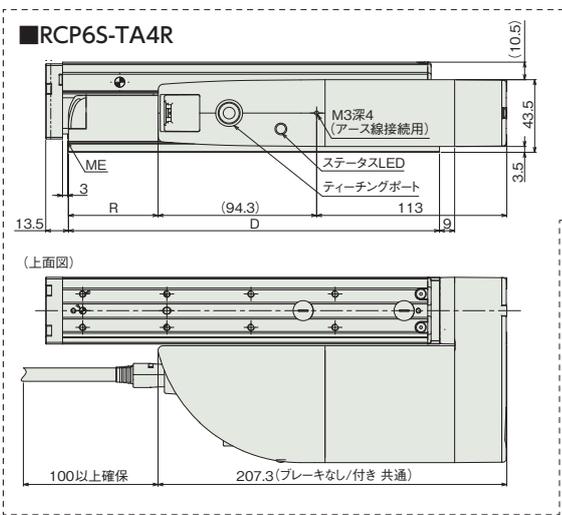
寸法図

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



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

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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	149	174	199	224	249	274	
A	92	117	142	167	192	217	
B	1	1	2	2	3	3	
C	4	4	6	6	8	8	
D	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
E	1	2	2	3	3	4	
F	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
G	4	6	6	8	8	10	
H	0	0	0	0	1	1	
J	4	4	4	4	6	6	
R ※	RCP6	-52	-27	-2	23	48	73
	RCP6S	-71.8	-46.8	-21.8	3.2	28.2	53.2
質量 (kg)	RCP6	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	ブレーキ無	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8
	ブレーキ有	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9
	RCP6S	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP Profinet	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193

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

スライダタイプ
ロボットタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボ

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

RCP6(S)-TA4R (ダブルブロック仕様)

バッテリーレス
アップ

モーター
ユニット
型

モーター
折返し

本体幅
40
mm

24V
パルス
モーター

■型式項目 TA4R WA 35P DB

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

RCP6:コントローラ別置 WA:バッテリーレス 35P:パルスモーター 10:10mm [RCP6] N:無し 下記オプション
RCP6S:コントローラ内蔵 アプソ 35□サイズ 5:5mm [RCP6S] P:1m 価格表参照
 2.5:2.5mm [RCP6S] M:5m 価格表参照
 [RCP6S] X□□:長さ指定 ※モータ折返し方向は、ML/MR はず
 SE:SIOタイプ 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 はず
 れかの記号を必ずご記入ください。
 型式表記は、「DB」を含めアルファ
 ベット順にご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※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

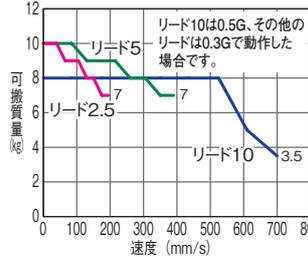


- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-440ページの選定の目安 (RCP6・速度加減速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。

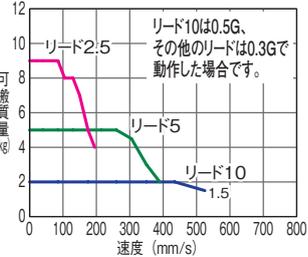
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)-TA4R 水平

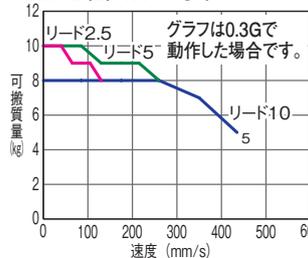


RCP6(S)-TA4R 垂直

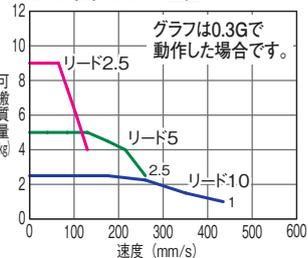


②高出力無効 PCON・MCON接続

RCP6(S)-TA4R 水平



RCP6(S)-TA4R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-10-①-②-③-DB-④	10	高出力有効	8	2.5	77	40~240
			高出力無効	8		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-5-①-②-③-DB-④	5	高出力有効	10	5	155	40~240
			高出力無効	10		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-DB-④	2.5	高出力有効	10	10	310	40~240
			高出力無効	10		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	標準価格	
		40~190 (mm)	240 (mm)
10	高出力有効	700<525>	680<525>
	高出力無効	525<435>	
5	高出力有効	390	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	195	170
	高出力無効	130	

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

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	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	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 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	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

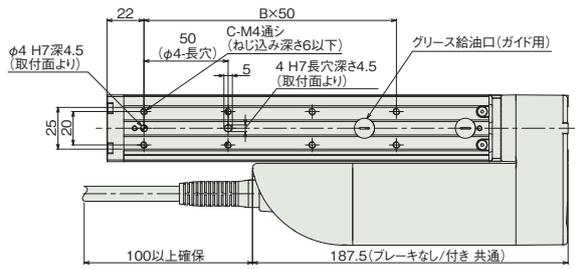
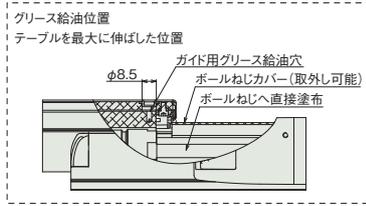
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:76.8N・m Mb方向:110N・m Mc方向:50.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:23.9N・m Mb方向:34.1N・m Mc方向:15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

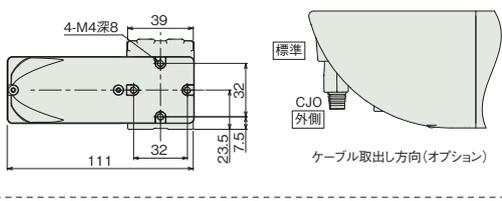
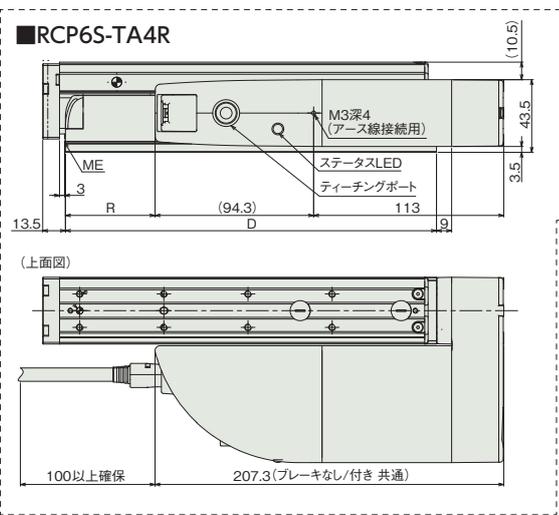
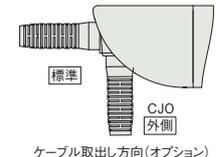
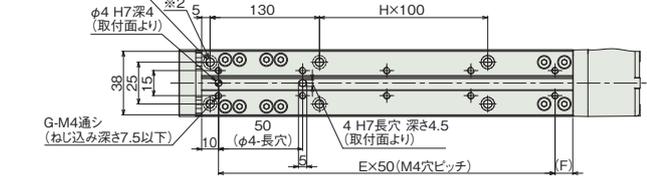
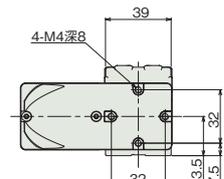
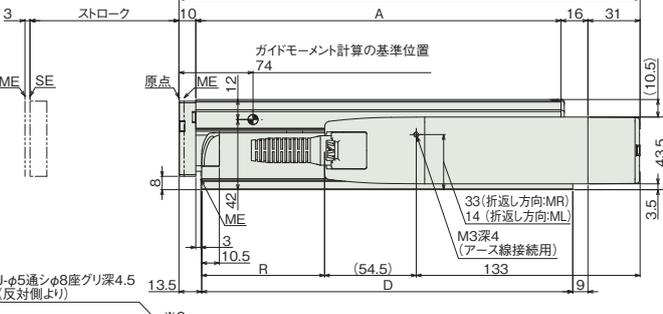
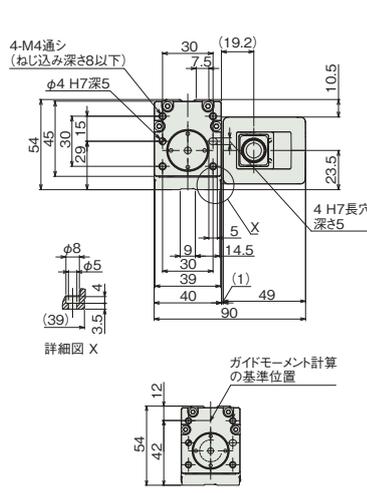
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

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



- ※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド
- ※2 シングルブロック25~75stの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)は、モータユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。(RCP6Sの時も同様)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	
L	224	249	274	324	374	424	
A	167	192	217	267	317	367	
B	2	3	3	4	5	6	
C	6	8	8	10	12	14	
D	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
E	3	3	4	5	6	7	
F	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
G	8	8	10	12	14	16	
H	0	0	1	1	1	2	
J	4	4	4	6	6	8	
R	RCP6	23	48	73	123	173	223
	RCP6S	3.2	28.2	53.2	103.2	153.2	203.2
質量 (kg)	RCP6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4
	ブレーキ有	1.8	1.9	1.9	2.1	2.3	2.5
	RCP6S	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5
	ブレーキ有	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet, MECHATROLINK, CC-Link, EtherCAT, 山形電機, EtherNet/IP, CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	山形電機, EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→6-193

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

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーパータイプ
リニアサーボ

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

RCP6(S)-TA6R (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

型式項目	□	— TA6R —	WA	— 42P —	□	□	□	□	□
シリーズ	—	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	25:25mm ? 200:200mm (25mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。	

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※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。



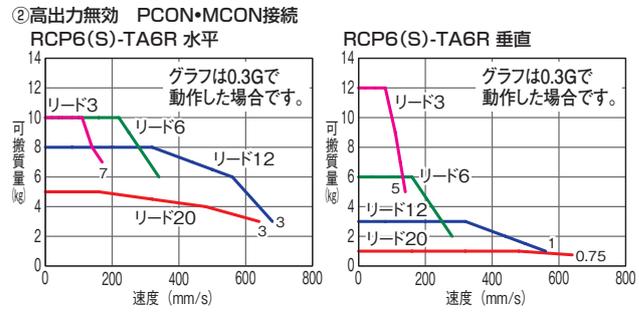
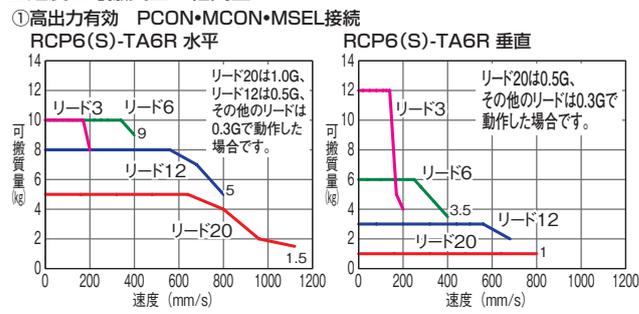
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT
選定上の注意

- (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、1-439ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、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

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
			水平(kg)	垂直(kg)			リード (mm)	接続 コントローラ	25~200 (mm)
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効 高出力無効	5	1	56	25~200 (25mm毎)	20	高出力有効 高出力無効	1120<800> 800<640>
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効 高出力無効	8	3	93		12	高出力有効 高出力無効	800<680> 680<560>
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効 高出力無効	10	6	185		6	高出力有効 高出力無効	400 340<280>
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効 高出力無効	10	12	370		3	高出力有効 高出力無効	200 170<140>

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
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	-

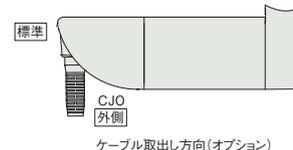
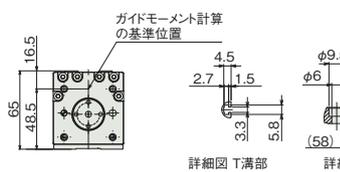
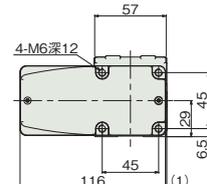
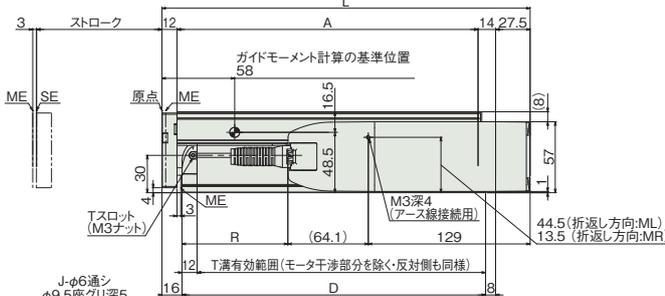
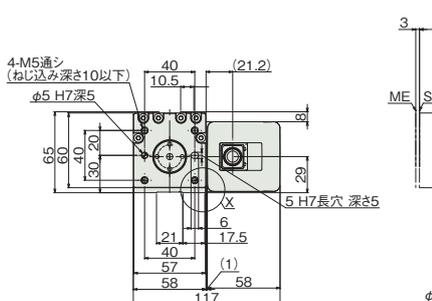
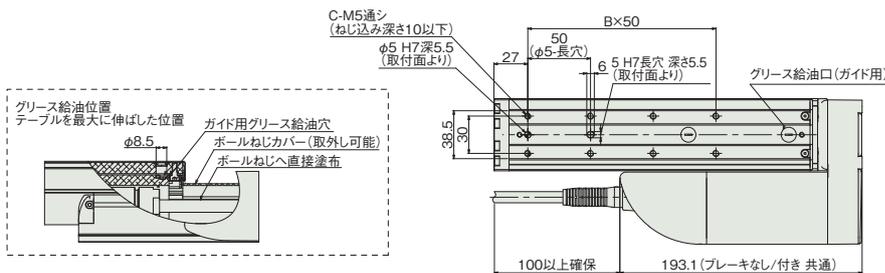
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:32.3N・m Mb方向:46.2N・m Mc方向:68.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:11.6N・m Mb方向:16.6N・m Mc方向:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

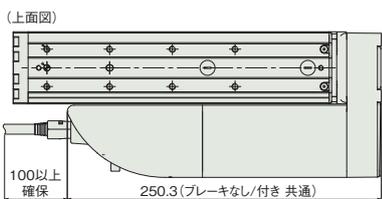
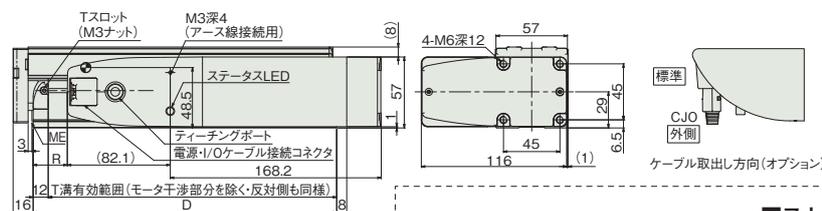
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

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



■RCP6S-TA6R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5	
A	115	140	165	190	215	240	265	290	
B	1	1	2	2	3	3	4	4	
C	4	4	6	6	8	8	10	10	
D	117	142	167	192	217	242	267	292	
E	2	2	3	3	4	4	5	5	
F	13	38	13	38	13	38	13	38	
G	6	6	8	8	10	10	12	12	
H	0	0	0	0	1	1	1	1	
J	4	4	4	4	6	6	6	6	
R ※	RCP6	-40.6	-15.6	9.4	34.4	59.4	84.4	109.4	134.4
	RCP6S	-97.8	-72.8	-47.8	-22.8	2.2	27.2	52.2	77.2
質量 (kg)	RCP6	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5
	プレーキ無	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5
	プレーキ有	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6
	RCP6S	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	 DeviceNet CC-Link CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 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。

RCP6(S)-TA6R (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプ 42P:パルスモータ	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	45:45mm ? 320:320mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ モータ折返し方向は、ML/MR 問わず れかの記号を必ずご記入ください。 型式表記は、[DB] 含むアルファベット順にご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※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。

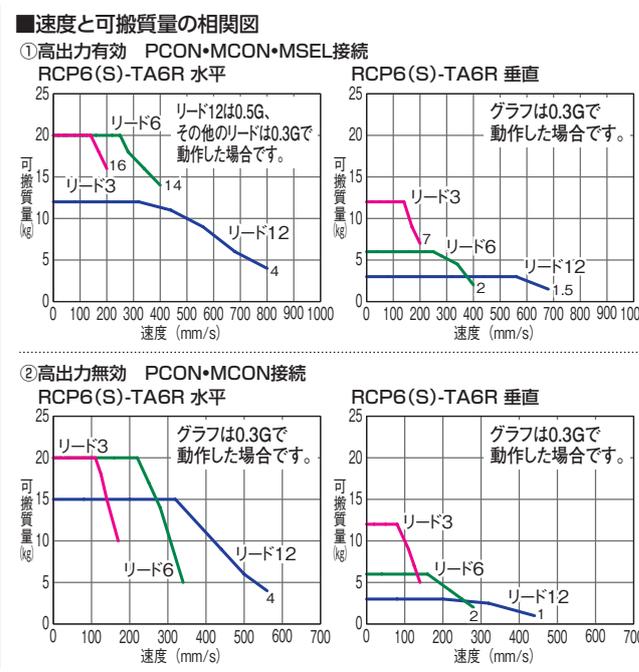


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT 選定上の注意

- (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、1-440ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、1-407ページをご参照ください。



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

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-12-①-②-③-DB-④	12	高出力有効	15	3	93	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-6-①-②-③-DB-④	6	高出力有効	20	6	185	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-3-①-②-③-DB-④	3	高出力有効	20	12	370	
		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

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)		
		45~220 (mm)	270 (mm)	320 (mm)
12	高出力有効	800<680>	735<680>	575
	高出力無効	560<440>		
6	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>		
3	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>		

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
	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
プレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 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	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

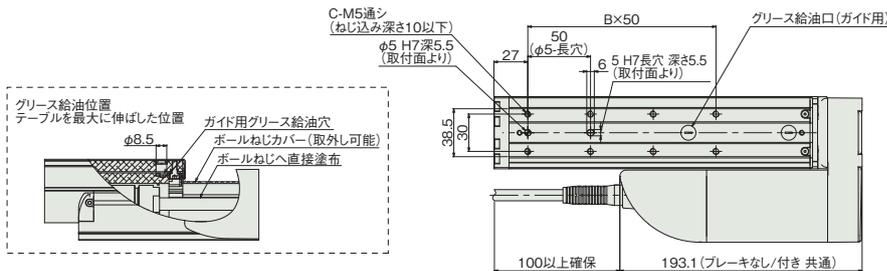
アクチュエータ仕様

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
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:169N・m Mb方向:242N・m Mc方向:137N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:49.5N・m Mb方向:70.7N・m Mc方向:40N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

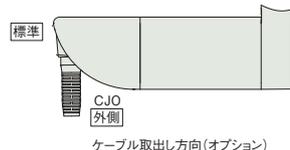
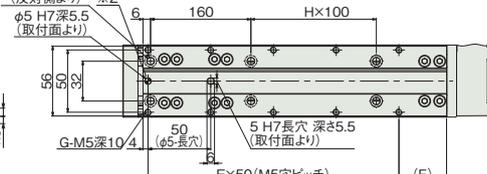
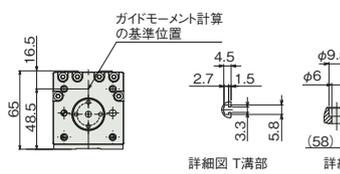
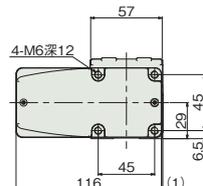
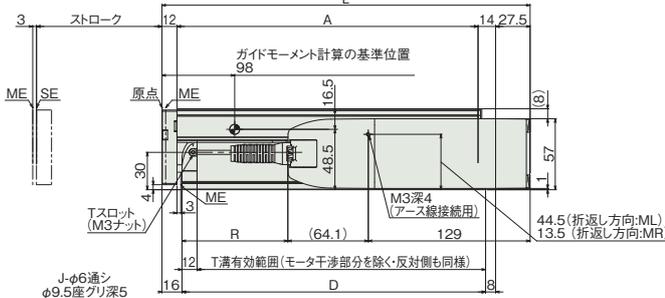
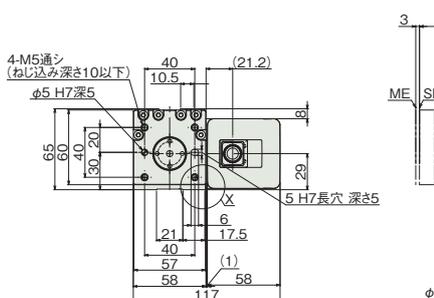
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

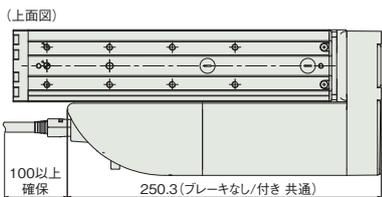
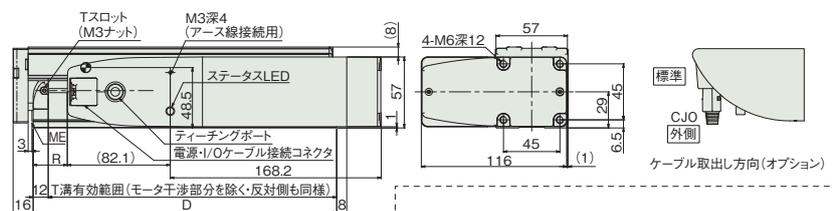
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-TA6R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320	
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	
A	215	240	265	290	340	390	440	490	
B	3	3	4	4	5	6	7	8	
C	8	8	10	10	12	14	16	18	
D	217	242	267	292	342	392	442	492	
E	4	4	5	5	6	7	8	9	
F	13	38	13	38	38	38	38	38	
G	10	10	12	12	14	16	18	20	
H	0	0	0	0	1	1	2	2	
J	4	4	4	4	6	6	8	8	
R	RCP6	59.4	84.4	109.4	134.4	184.4	234.4	284.4	334.4
	RCP6S	2.2	27.2	52.2	77.2	127.2	177.2	227.2	277.2
質量 (kg)	RCP6	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0
	RCP6S	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0
	RCP6S	3.3	3.5	3.7	3.8	4.1	4.5	4.8	5.1
	RCP6S	3.4	3.6	3.7	3.9	4.2	4.5	4.9	5.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SCSNET	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-	→6-193

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

RCP6(S)-TA7R (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータアプソ	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	25:25mm ? 300:300mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] X□□: 長さ指定 SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ モータ折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※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。



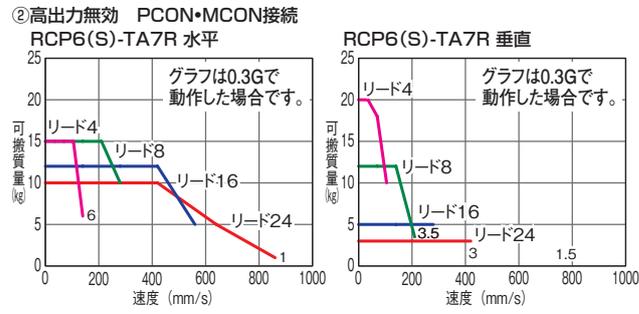
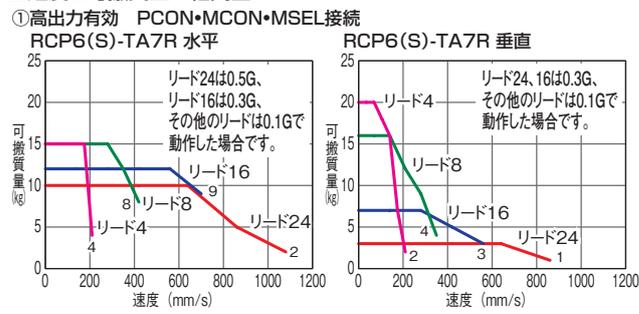
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT 選定上の注意

- (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、1-439ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、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

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)			
			水平(kg)	垂直(kg)			リード (mm)	接続 コントローラ	25~300 (mm)	
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	10	3	112	25~300	24	高出力有効	1080<860>	
		高出力無効						860<420>		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	12	5	168		16	16	高出力有効	700<560>
		高出力無効							560<280>	
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	15	12	336		8	8	高出力有効	420<350>
		高出力無効							280<210>	
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	15	20	673		4	4	高出力有効	210
		高出力無効							140<105>	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
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	
		RCP6	RCP6S
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
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 Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:115N・m Mb方向:115N・m Mc方向:229N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:44.7N・m Mb方向:44.7N・m Mc方向:89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

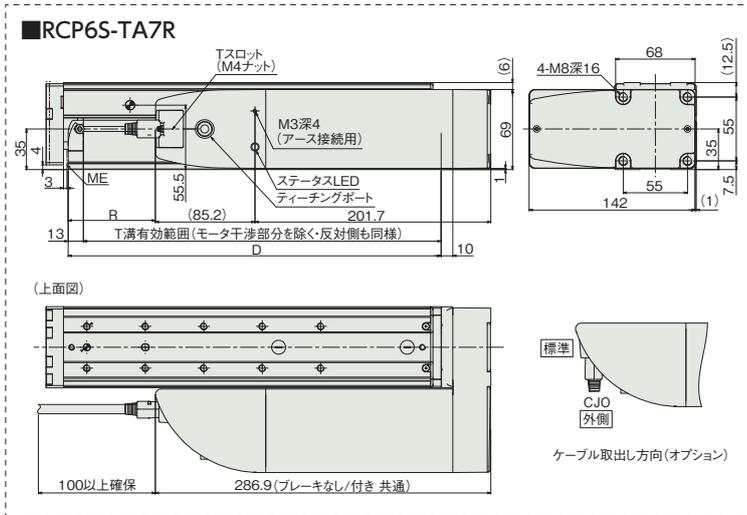
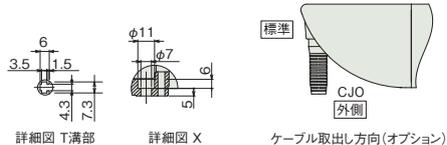
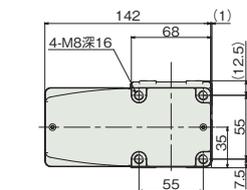
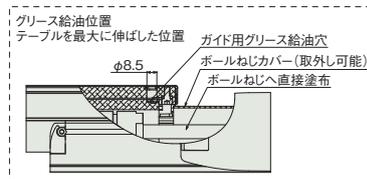
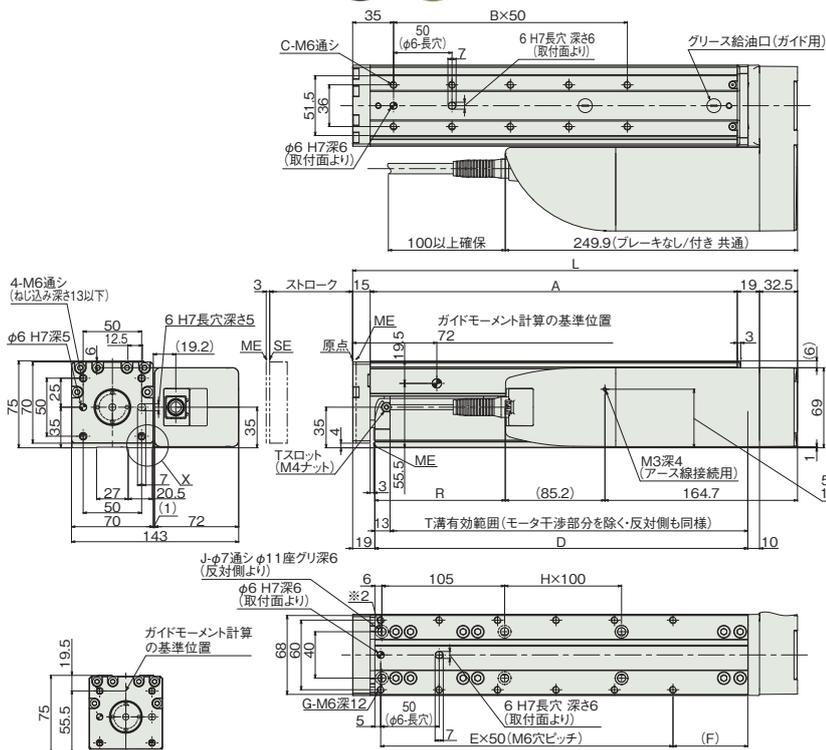
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	
A	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	
B	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
C	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
D	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
E	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
F	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
G	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
H	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
J	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
R	RCP6	-63.4	-38.4	-13.4	11.6	36.6	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6
	RCP6S	-100.4	-75.4	-50.4	-25.4	-0.4	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6
質量(kg)	RCP6	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.4	6.8
	RCP6S	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.1	6.5	6.9

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			CompoNet	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 -コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193	

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

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボタイプ

RCP6/RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

RCP6(S)-TA7R (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	TA7R	WA	56P	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	40:40mm ? 390:390mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、ML/MR いずれかの記号を必ずご記入ください。 型式表記は、[DB] 含むアルファベット順にご記入ください。

※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※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。

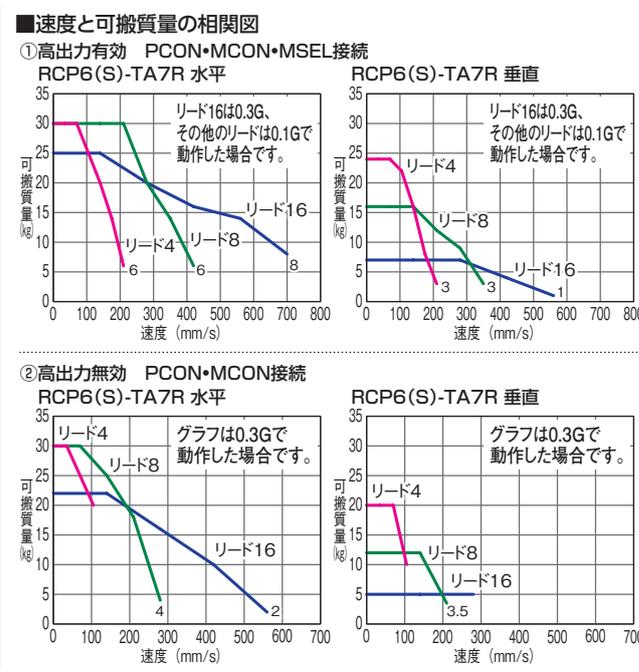


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

POINT 選定上の注意

- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、1-440ページの選定の目安 (RCP6・速度加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、1-387ページをご参照ください。
- 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。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP6 (S)-TA7R-WA-56P-16-①-②-③-DB-④	16	高出力有効	25	7	168	40~390
			高出力無効	22		
RCP6 (S)-TA7R-WA-56P-8-①-②-③-DB-④	8	高出力有効	30	16	336	40~390
			高出力無効	30		
RCP6 (S)-TA7R-WA-56P-4-①-②-③-DB-④	4	高出力有効	30	24	673	40~390
			高出力無効	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

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)		
		40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	高出力有効	700<560>		600<560>
	高出力無効	560<280>		
8	高出力有効	420<350>	365<350>	300
	高出力無効	280<210>		
4	高出力有効	210	180	150
	高出力無効	105		

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-
290	-	-
340	-	-
390	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ 2-616	-
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	-

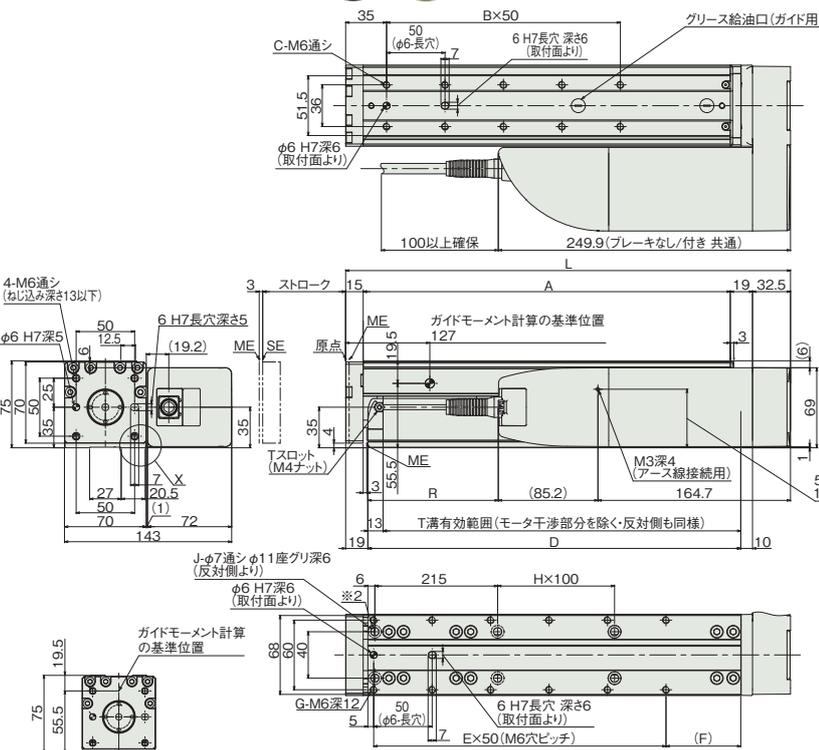
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:620N・m Mb方向:620N・m Mc方向:458N・m
動的許容モーメント (※)	Ma方向:196N・m Mb方向:196N・m Mc方向:145N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

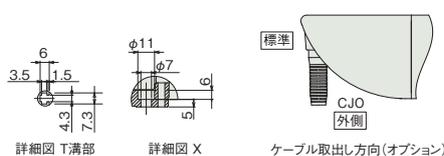
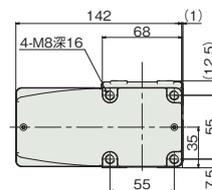
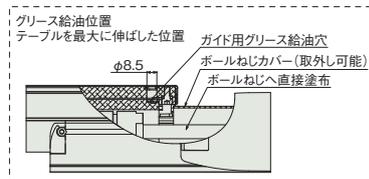
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

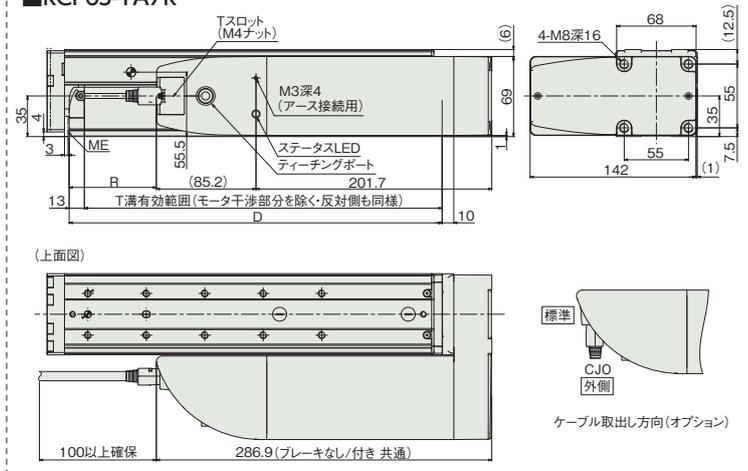
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



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



■RCP6S-TA7R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390		
L	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5		
A	264	289	314	364	414	464	514	564	614		
B	3	4	4	5	6	7	8	9	10		
C	8	10	10	12	14	16	18	20	22		
D	269	294	319	369	419	469	519	569	619		
E	4	5	5	6	7	8	9	10	11		
F	64	39	64	64	64	64	64	64	64		
G	10	12	12	14	16	18	20	22	24		
H	0	0	0	1	1	2	2	3	3		
J	4	4	4	6	6	8	8	10	10		
R	RCP6	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6	261.6	311.6	361.6	411.6	
	RCP6S	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6	224.6	274.6	324.6	374.6	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	6.0	6.2	6.4	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1
	RCP6	ブレーキ有	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2
	RCP6S	ブレーキ無	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2
	RCP6S	ブレーキ有	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8	9.3

②適応コントローラ

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

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

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

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボタイプ

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

RCP3-TA3C

細小型
テーブルタイプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 36mm
24Vパルスモータ

■型式項目 RCP3 - TA3C - I - 20P - □ - □ - □ - □ - □

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

I:インクリメンタル ※ 簡易アップで使用される場合も型式は「I」になります。
 20P:パルスモータ 20□サイズ
 6:6mm 20:20mm
 4:4mm 5
 2:2mm 100:100mm (10mmピッチ毎設定)

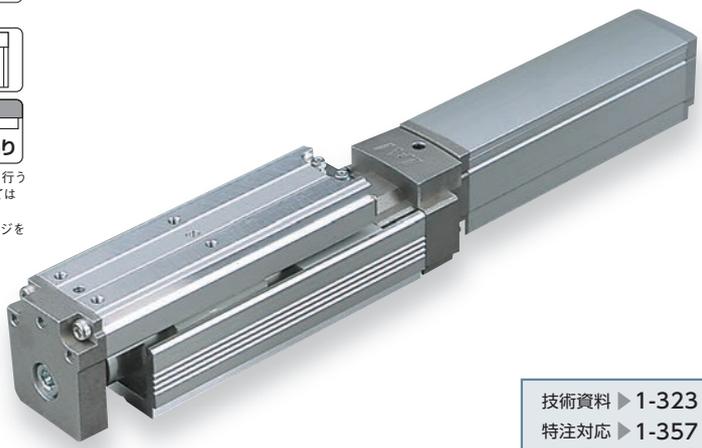
P1:PSEL P:無し
 P3:PCON P:1m
 MCON S:3m
 MSEL M:5m
 X□:長さ指定

下記オプション
 価格表参照

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



※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。

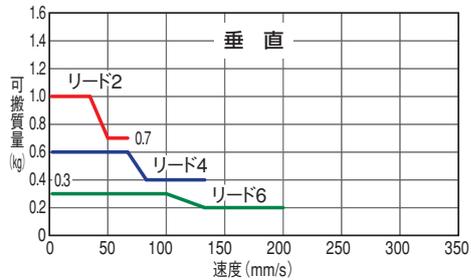
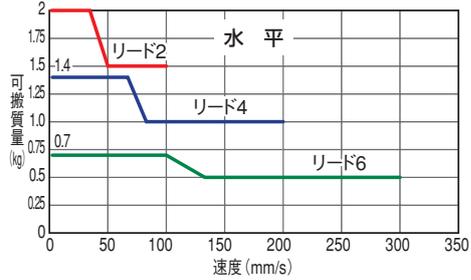


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- (1) 可搬質量は加速度0.3G (リード2及び垂直使用は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は0.3G (リード2及び垂直使用は0.2G) が上限となります。
- (2) 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

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



アクチュエータスペック

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

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

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

■ストロークと最高速度

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

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

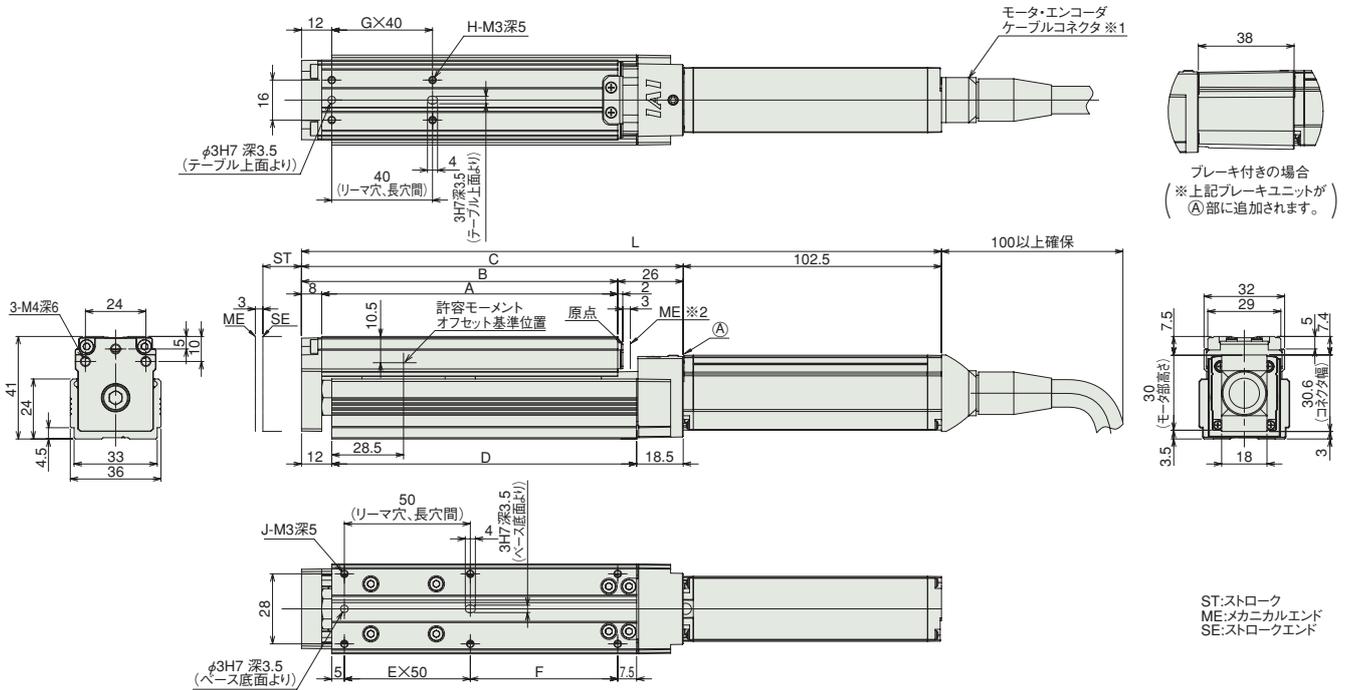
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



ブレーキ付きの場合
(※上記ブレーキユニットが
①部に追加されます。)

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	ブレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5	
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5	
C	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5	
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
質量 (kg)	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193
その他接続可能機種				PSEL(→6-161)					

RCP3-TA4C

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

■型式項目 **RCP3 - TA4C - I - 28P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル ※ 觸見アップで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:パルスモータ 28□サイズ	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 5 100:100mm (10mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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



※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。



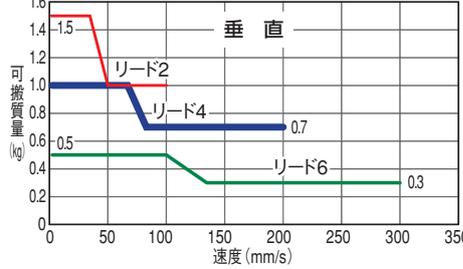
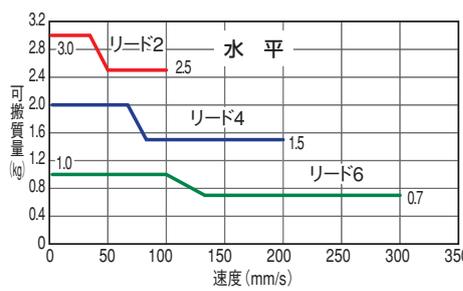
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度0.3G（リード2及び垂直使用は0.2G）で動作させた時の値です。加速度は0.3G（リード2及び垂直使用は0.2G）が上限となります。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

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

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

■ストロークと最高速度

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

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

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (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	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

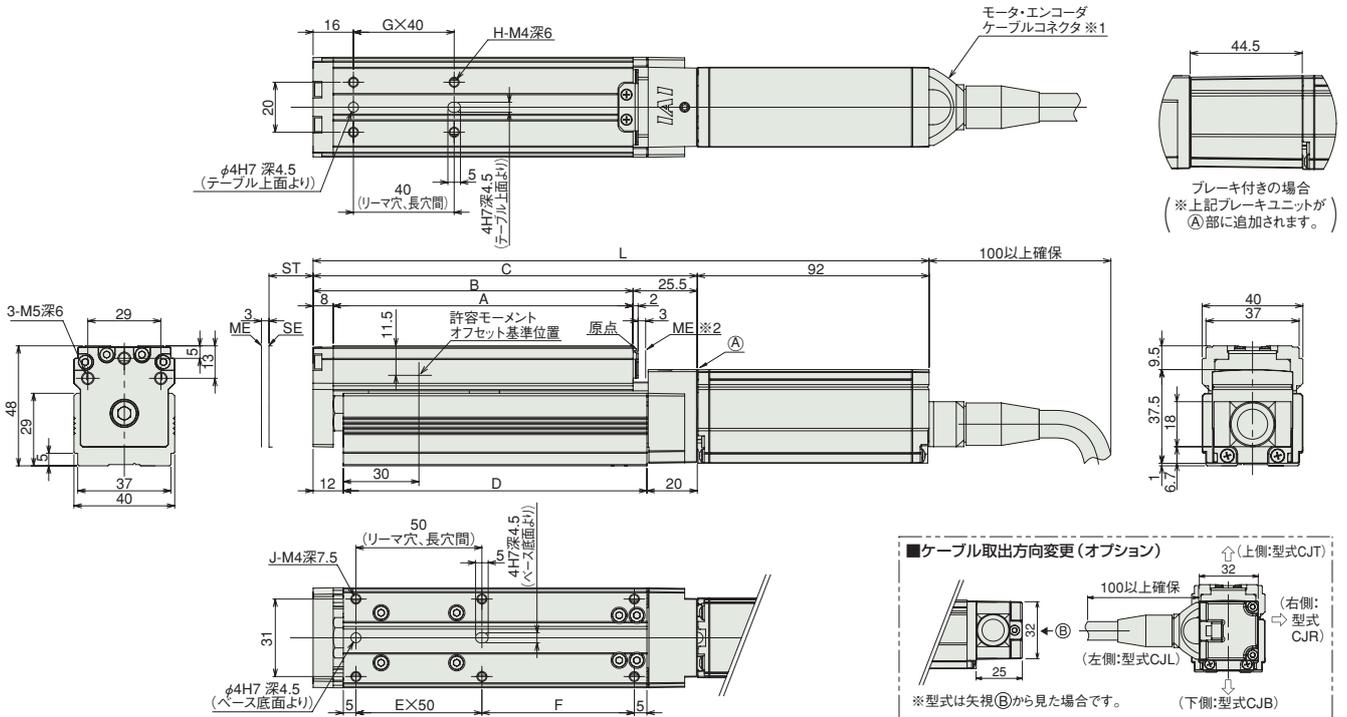
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外觀	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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193
その他接続可能機種									PSEL(→6-161)

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

スライダタイプ

ロッドタイプ

テーブルタイプ

リニアサーボタイプ

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCP3-TA5C

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

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

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		L:インクリメンタル * 簡易アップソで使用される場合も型式は「I」になります。	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ↓ 100:100mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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



※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。



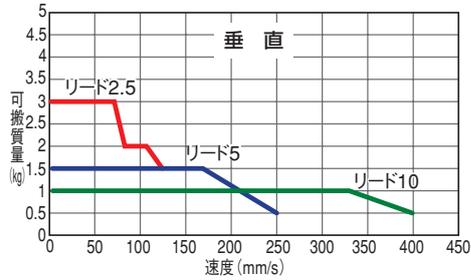
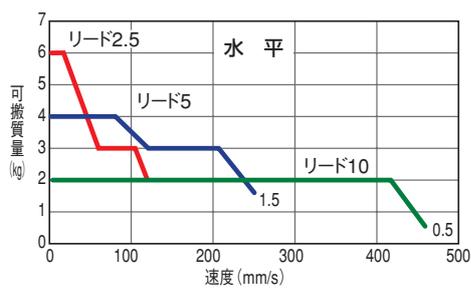
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
		水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	25 ~ 100 (25mm 毎)
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 2	~ 1	34	25~100 (25mm 毎)	10	465 (400)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 4	~ 1.5	68		5	250
RCP3-TA5C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 6	~ 3	136		2.5	125

注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については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
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは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
ブレーキ付き	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

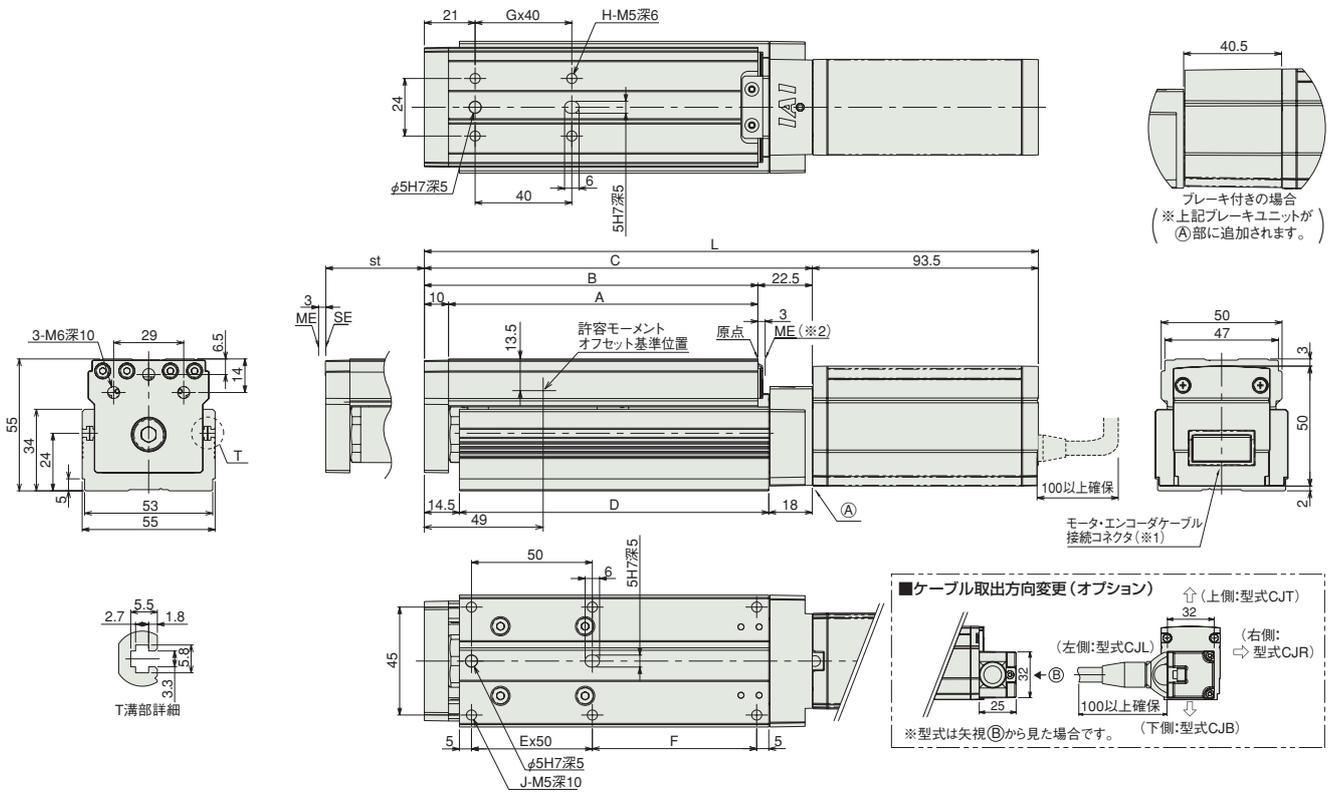
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。）
 (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 ME：メカニカルエンド
 SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

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

RCP3-TA6C

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

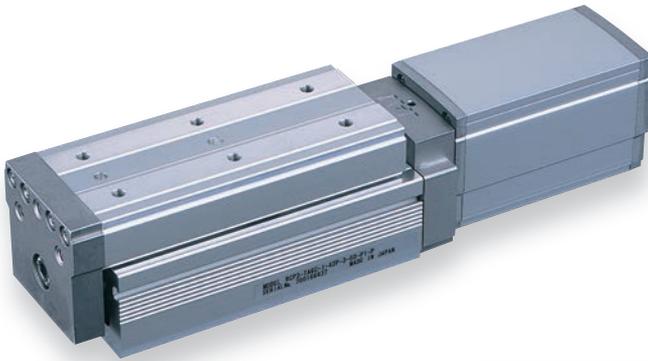
■型式項目 RCP3 - TA6C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	I	上:インクリメンタル * 簡易アップソで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ毎設定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	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。



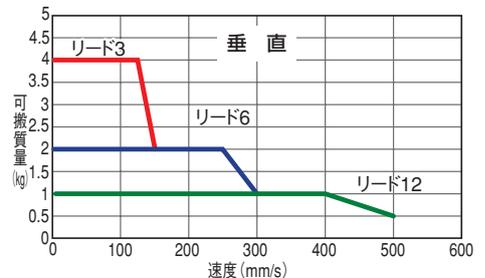
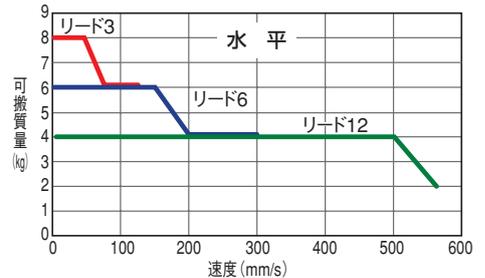
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については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
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは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
ブレーキ付き	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

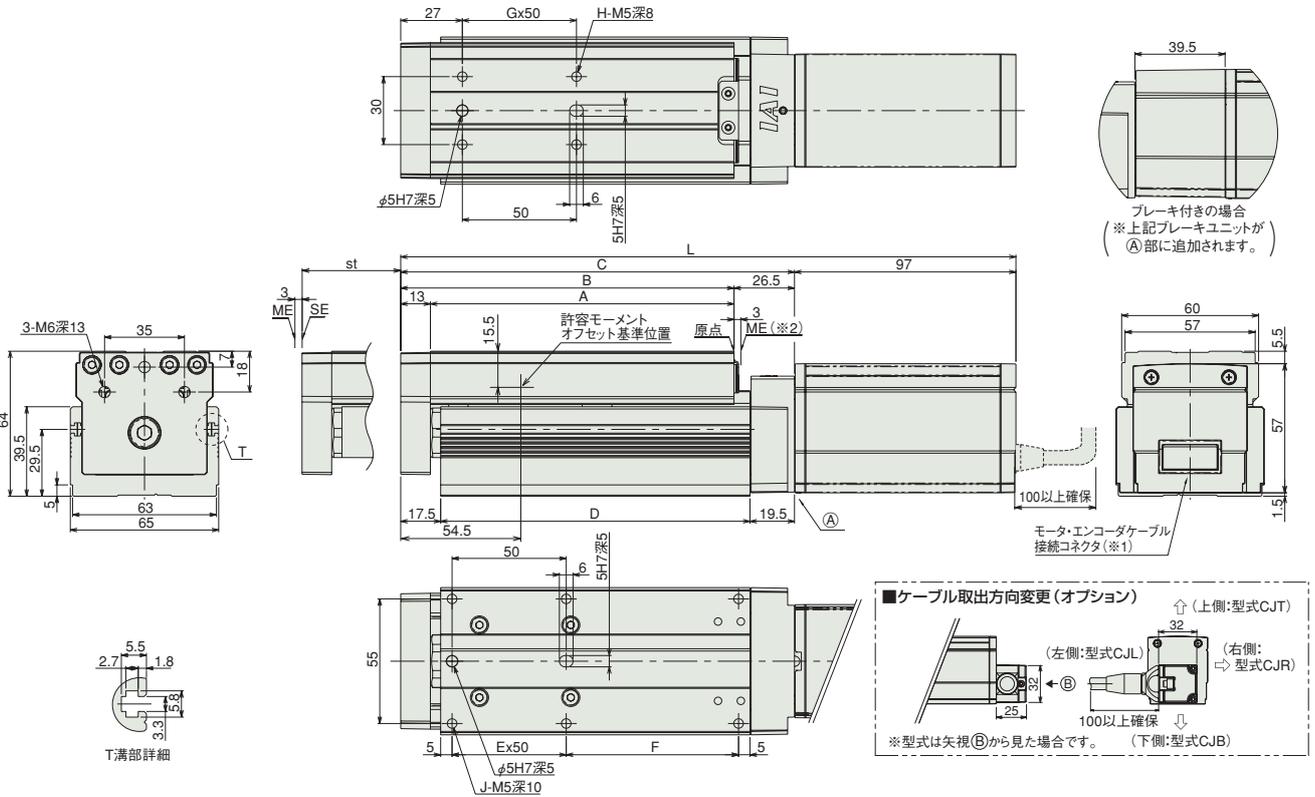
■アクチュエータ仕様

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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.52N・m Mb:12.2N・m Mc:21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。）
 (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 ME：メカニカルエンド
 SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→6-193
その他接続可能機種										PSEL(→6-161)

RCP3-TA7C

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

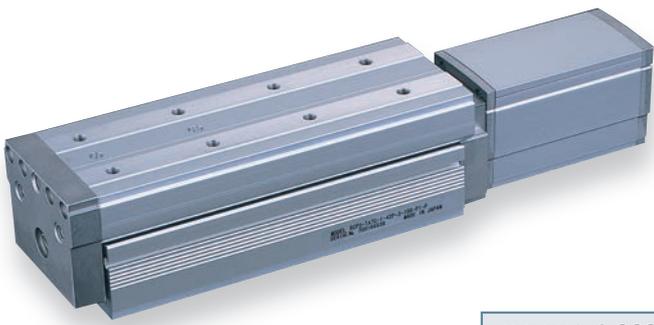
■型式項目 RCP3 - TA7C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

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

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



※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。

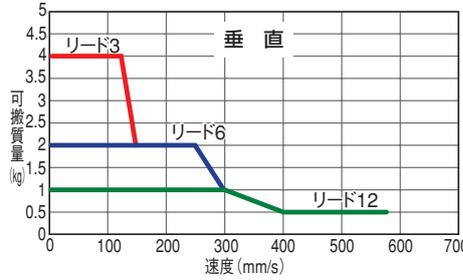
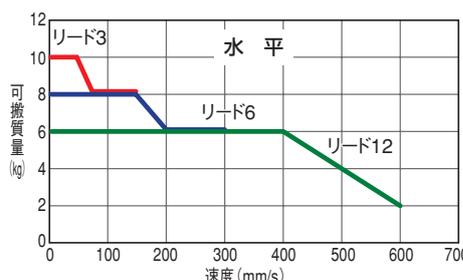


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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



アクチュエータスペック

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

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

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	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 (580)
6	300
3	150

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ付き	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	→ 2-616	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	→ 2-616	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

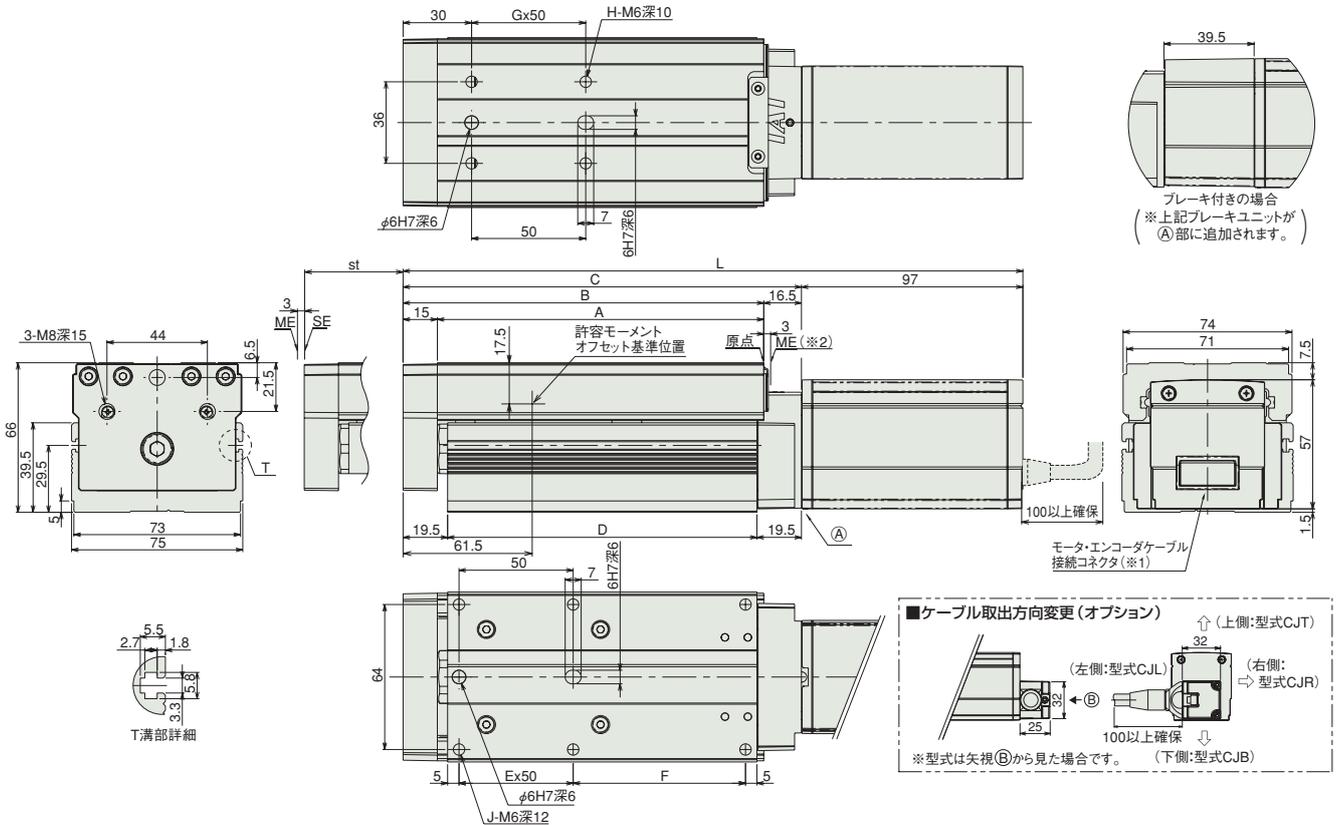
アクチュエータ仕様

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	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:123.2N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



(※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。)
(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		CC-Link PROFINET EtherNet/IP	64	-
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			CompoNet	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 -PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 -コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193	
その他接続可能機種										PSEL(→6-161)

RCP3-TA3R

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

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

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

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

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



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



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) になります。

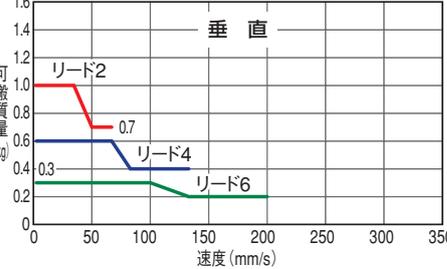
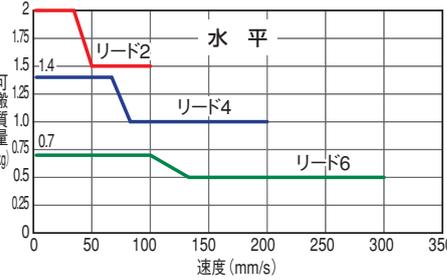
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

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

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

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

■ストロークと最高速度

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

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
モータ左折返し仕様	ML	→ 2-627	—
モータ右折返し仕様	MR	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

アクチュエータ仕様

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

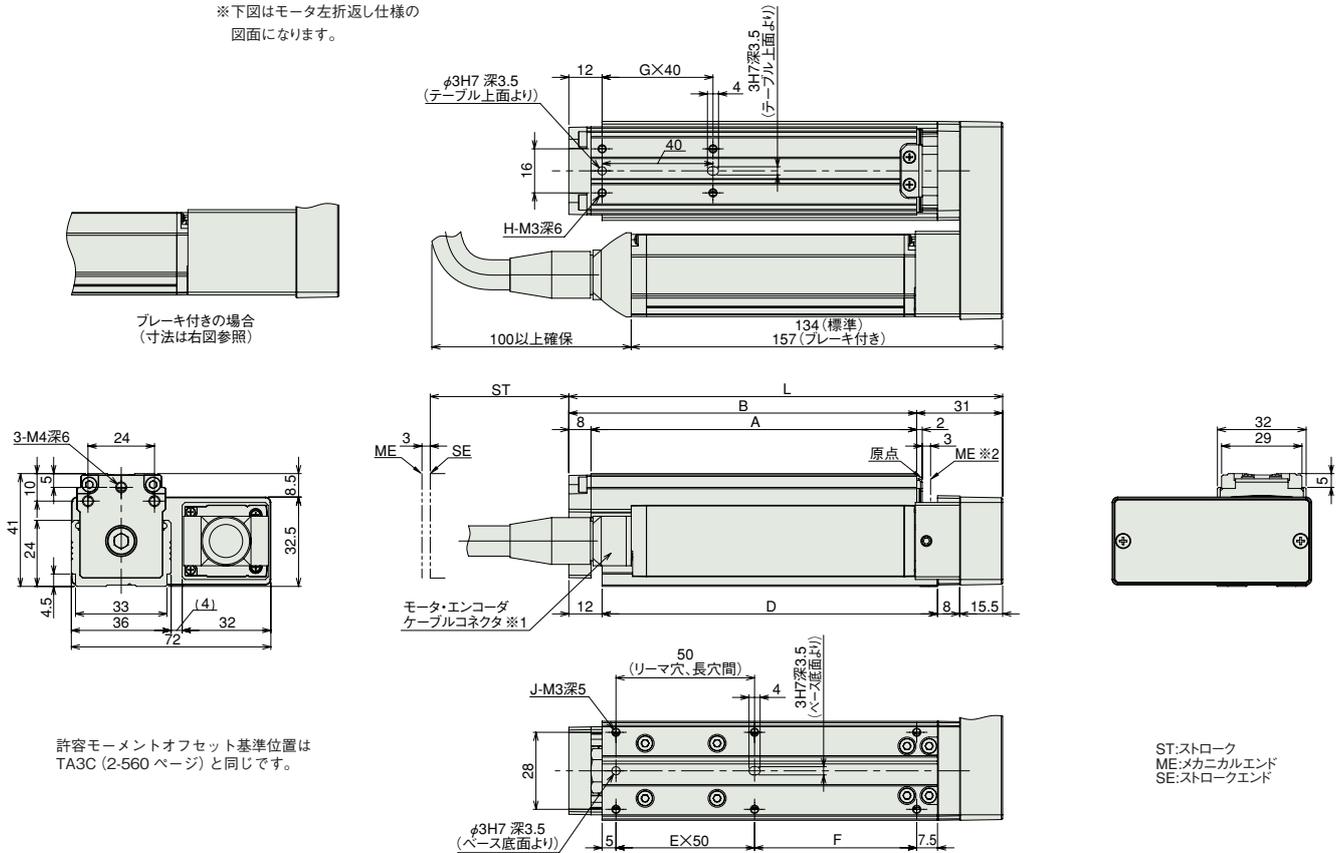
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



許容モーメントオフセット基準位置はTA3C (2-560 ページ) と同じです。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.1kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

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

RCP3-TA4R

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

■型式項目 RCP3 - TA4R - I - 28P - □ - □ - □ - □ - □

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

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



※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 TA3R モータ折返し仕様 (ML) になります。

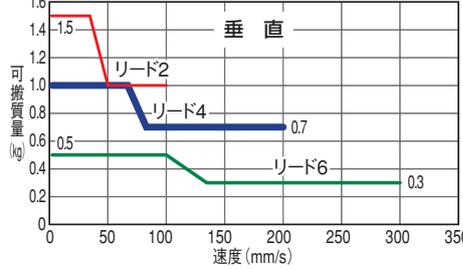
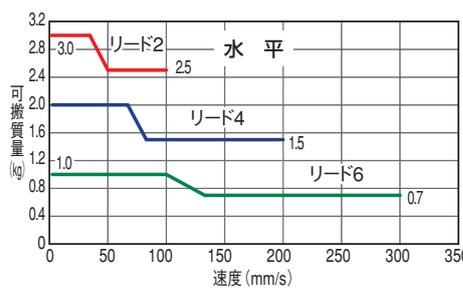
技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- 可搬質量は加速度0.3G (リード2及び垂直使用は0.2G) で動作させた時の値です。加速度は0.3G (リード2及び垂直使用は0.2G) が上限となります。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

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



アクチュエータスペック

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

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	6	~1	~0.5	25	±0.02	20~100 (10mm毎)
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④	4	~2	~1	37		
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④	2	~3	~1.5	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。 (単位は mm/s)

■ストロークと最高速度

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
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	-
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 φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.2N・m Mb:24.5N・m Mc:33.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:4.98N・m Mb:7.11N・m Mc:9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

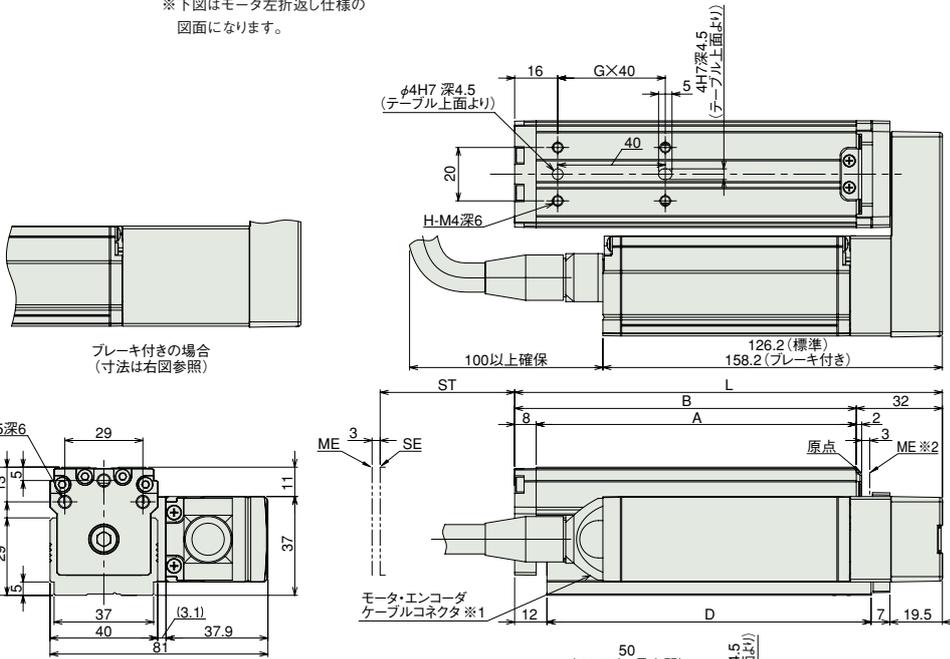
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

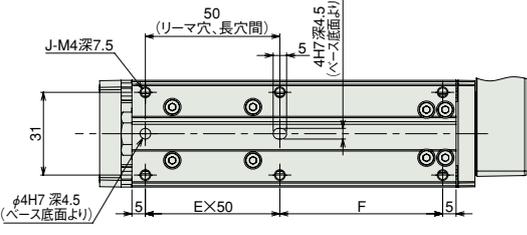
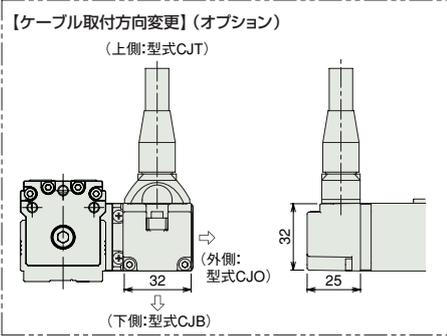
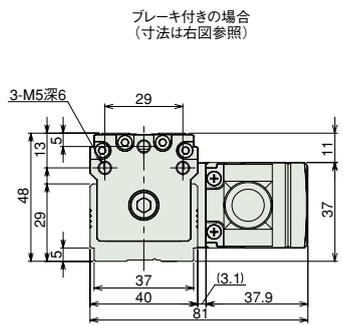
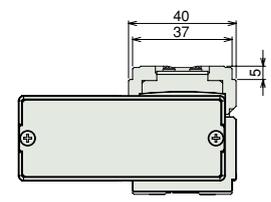
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※下図はモータ左折返し仕様の
図面になります。



許容モーメントオフセット基準位置は
TA4C (2-562 ページ) と同じです。



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

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

RCP3-TA5R

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

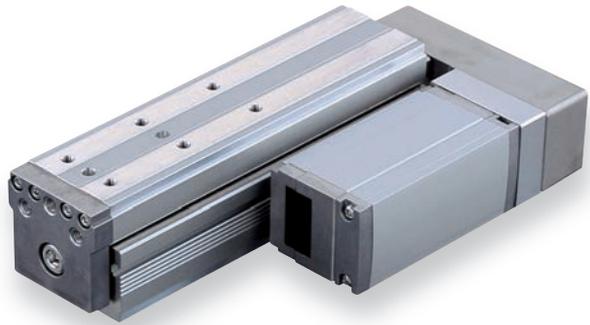
■型式項目 **RCP3 - TA5R - I - 35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I	インクリメンタル	35P:パルスモータ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm }	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入く ださい。	

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



※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。

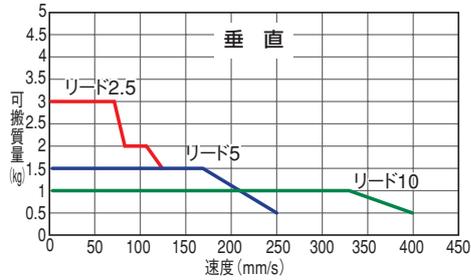
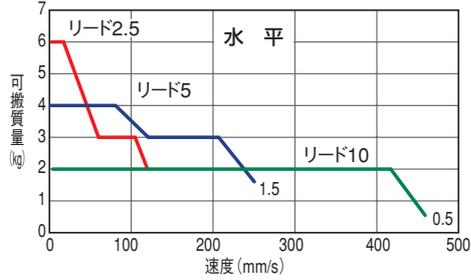


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- (1) RCP3 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については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
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (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	—
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 φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:25.5N・m Mb:36.5N・m Mc:56.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:7.56N・m Mb:10.8N・m Mc:16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

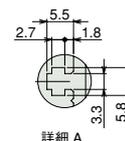
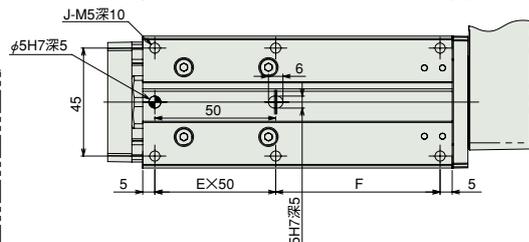
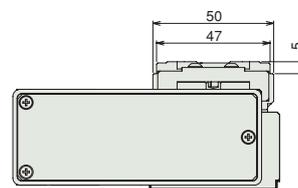
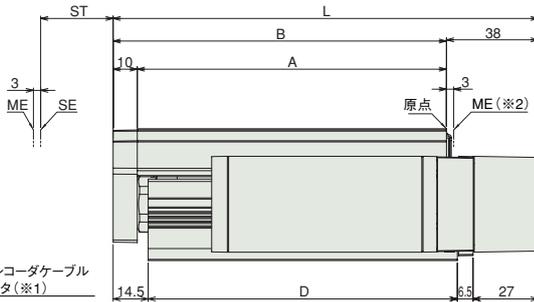
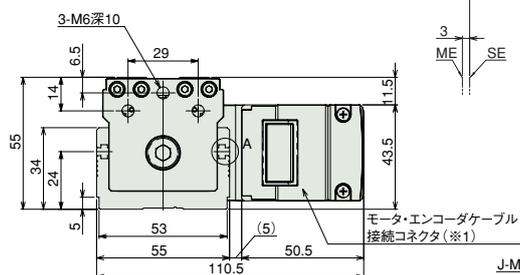
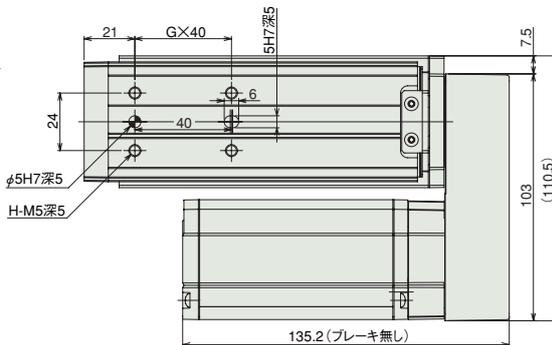
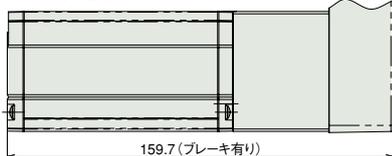
寸法図

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



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

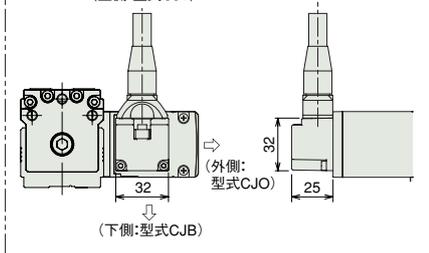
ブレーキ付の場合



許容モーメントオフセット基準位置は
TA5C (2-564 ページ) と同じです。

【ケーブル取付方向変更】(オプション)

(上側:型式CJT)



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が
0.3kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

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

RCP3-TA6R

テーブルタイプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 65mm
24Vパルスモータ

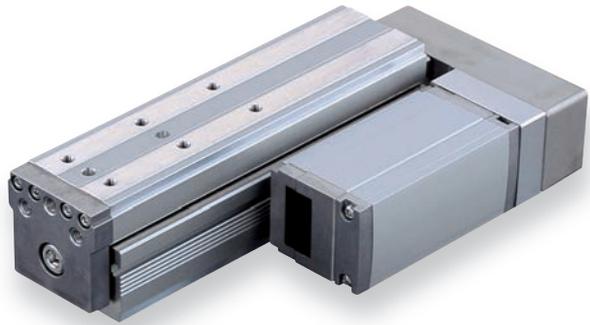
■型式項目 **RCP3 - TA6R - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 150:150mm (25mmピッチ毎認定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入く ださい。

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



※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。

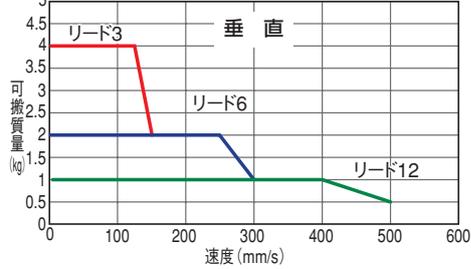
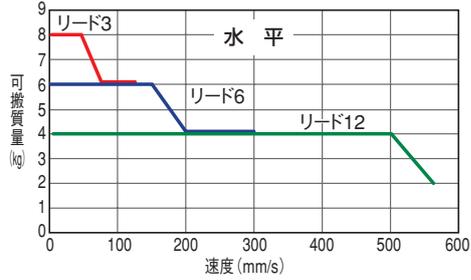


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- (1) RCP3シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については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
25	—
50	—
75	—
100	—
125	—
150	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (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	—
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 φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.52N・m Mb:12.2N・m Mc:21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

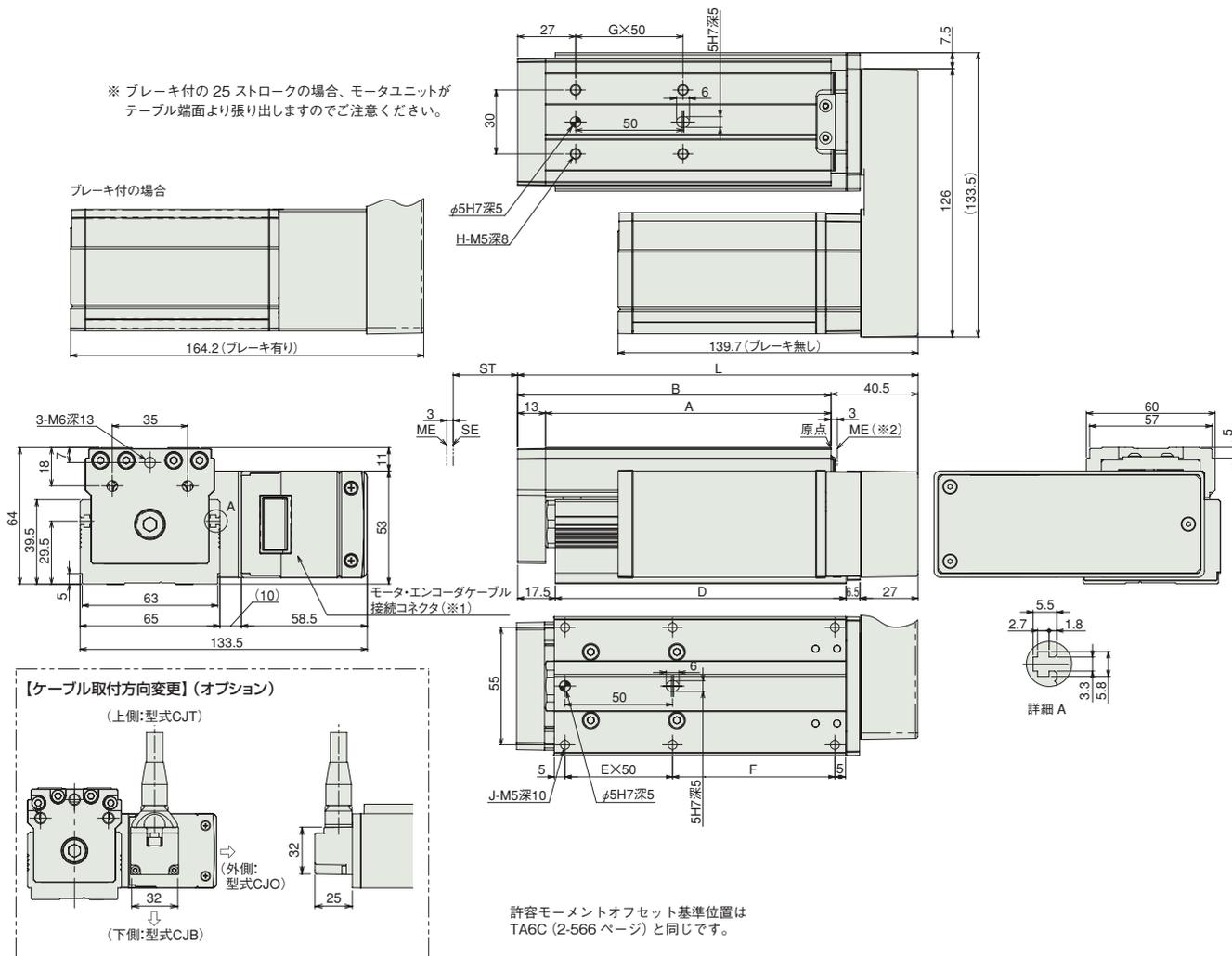
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



許容モーメントオフセット基準位置は TA6C (2-566 ページ) と同じです。

- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
 - (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
- ME : メカニカルエンド
SE : ストロークエンド

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

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—			
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193
その他接続可能機種				PSEL (→6-161)					

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

- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- リニアサーボタイプ
- RCP6/RCP6S
- RCP3
- RCA2
- RCS3
- RCS2

RCP3-TA7R

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

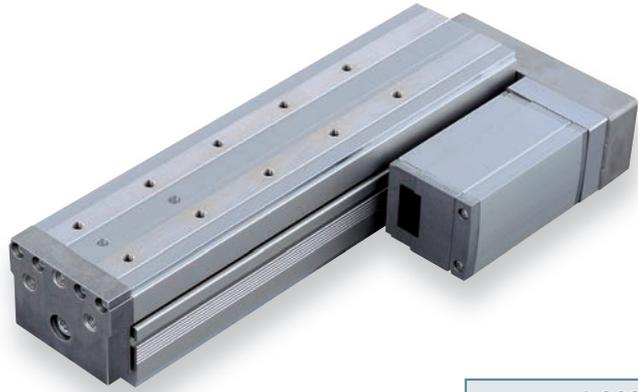
■型式項目 **RCP3 - TA7R - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※簡易アプリで使用される場合も型式は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ↓ 200:200mm (25mmピッチ毎認定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は ML/MR どちらかの 記号を必ずご記入ください。

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



※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。

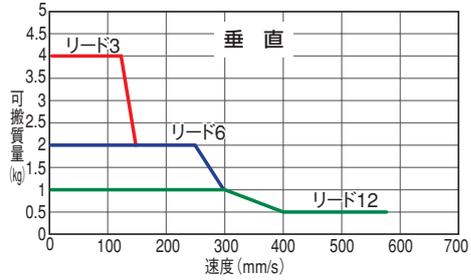
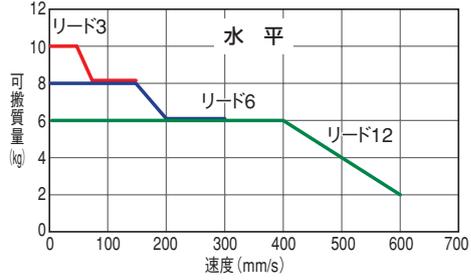


技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357



- RCP3シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード3と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

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



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 (580)
6	300
3	150

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
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	—
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 φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:123.2N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

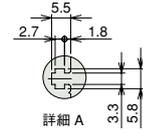
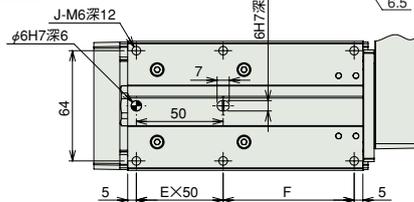
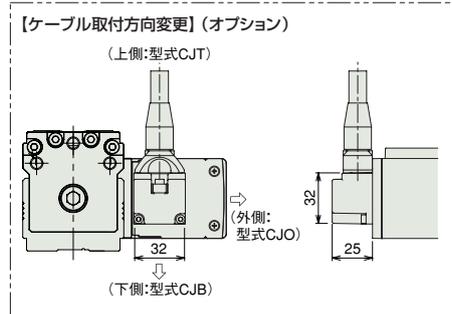
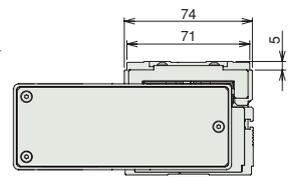
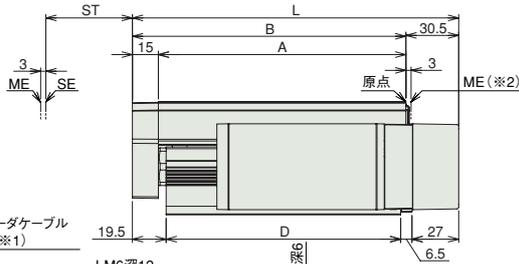
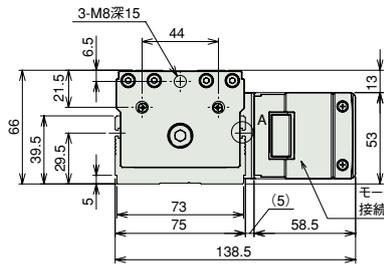
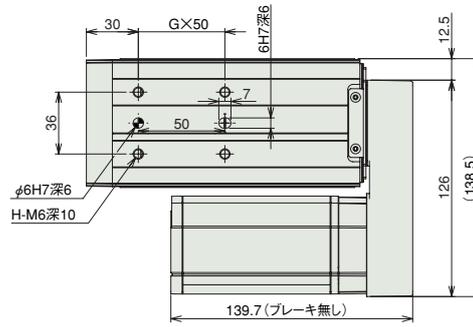
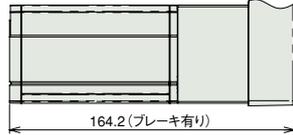
寸法図

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



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

ブレーキ付の場合



許容モーメントオフセット基準位置は TA7C (2-56B ページ) と同じです。

- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは質量が 0.4kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	->6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		CC-Link EtherNet/IP	64	-
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	->6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	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	
その他接続可能機種				PSEL (->6-161)						

RCA2-TCA3NA

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

■型式項目 **RCA2-TCA3NA-I-10**

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

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



※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



- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押し付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し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 送りネジ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

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

(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
(※2) リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

RCA2-TCA4NA

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

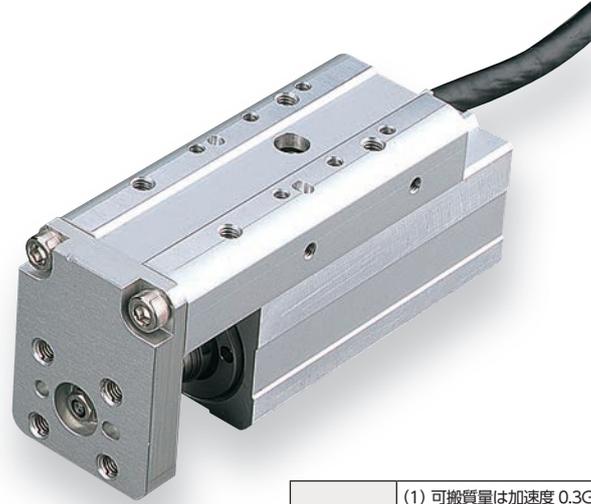
■型式項目 **RCA2-TCA4NA-I-20**

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については 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	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TCA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TCA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TCA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TCA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

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

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 送りネジ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	-	-
50	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

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

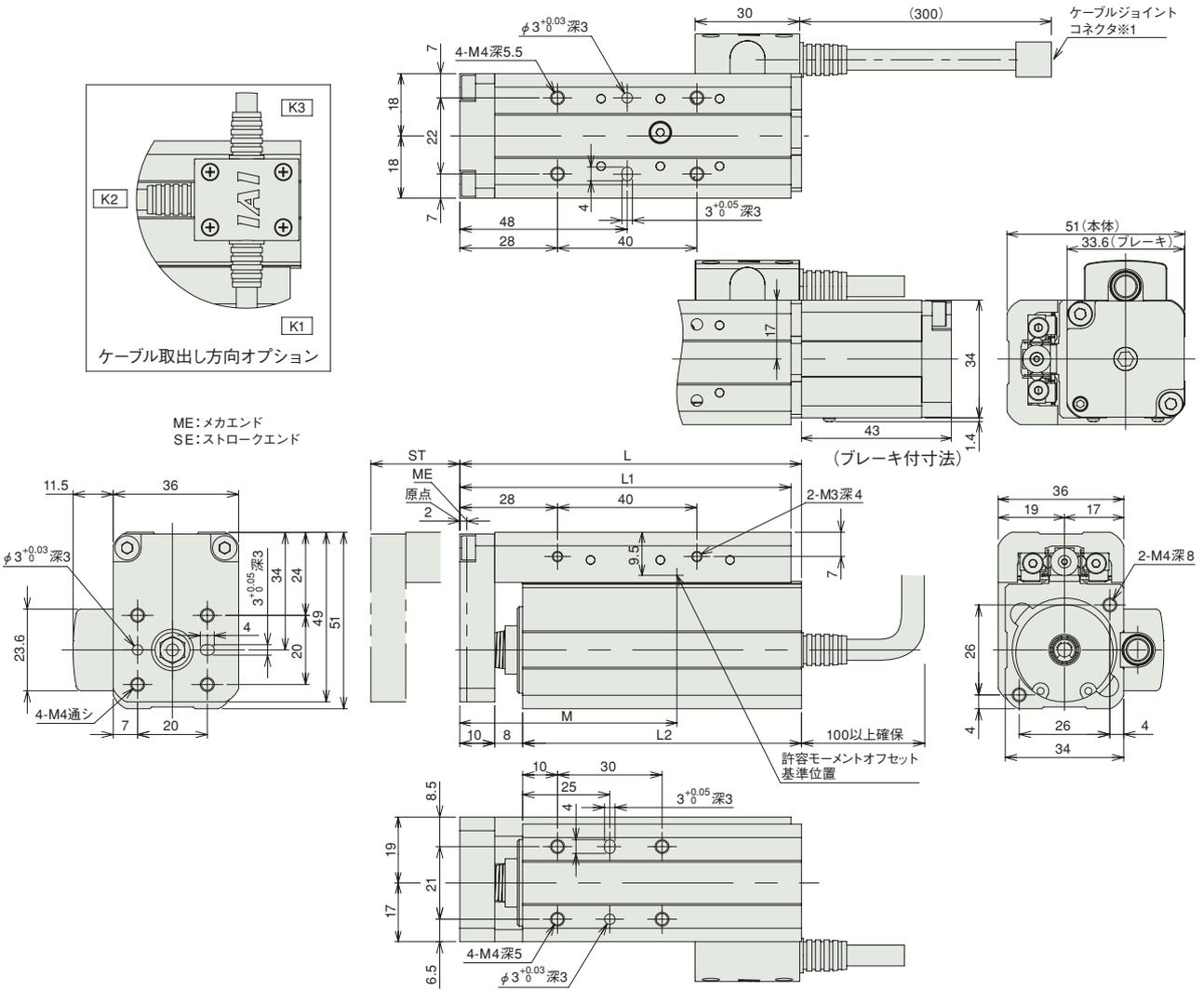
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link 自由電圧 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 *ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 *コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	-	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●	-	1500	-	→6-171

RCA2-TWA3NA

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

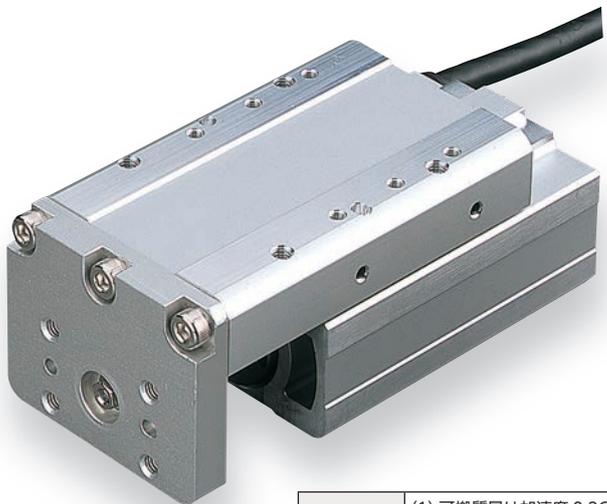
■型式項目 **RCA2-TWA3NA-I-10**

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押し付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション ※押し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 送りネジ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	—	—
50	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:19.1N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:9.4N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
水平使用	1000万往復
垂直使用	500万往復
ボールネジ仕様	5,000kmもしくは5,000万往復(※2)

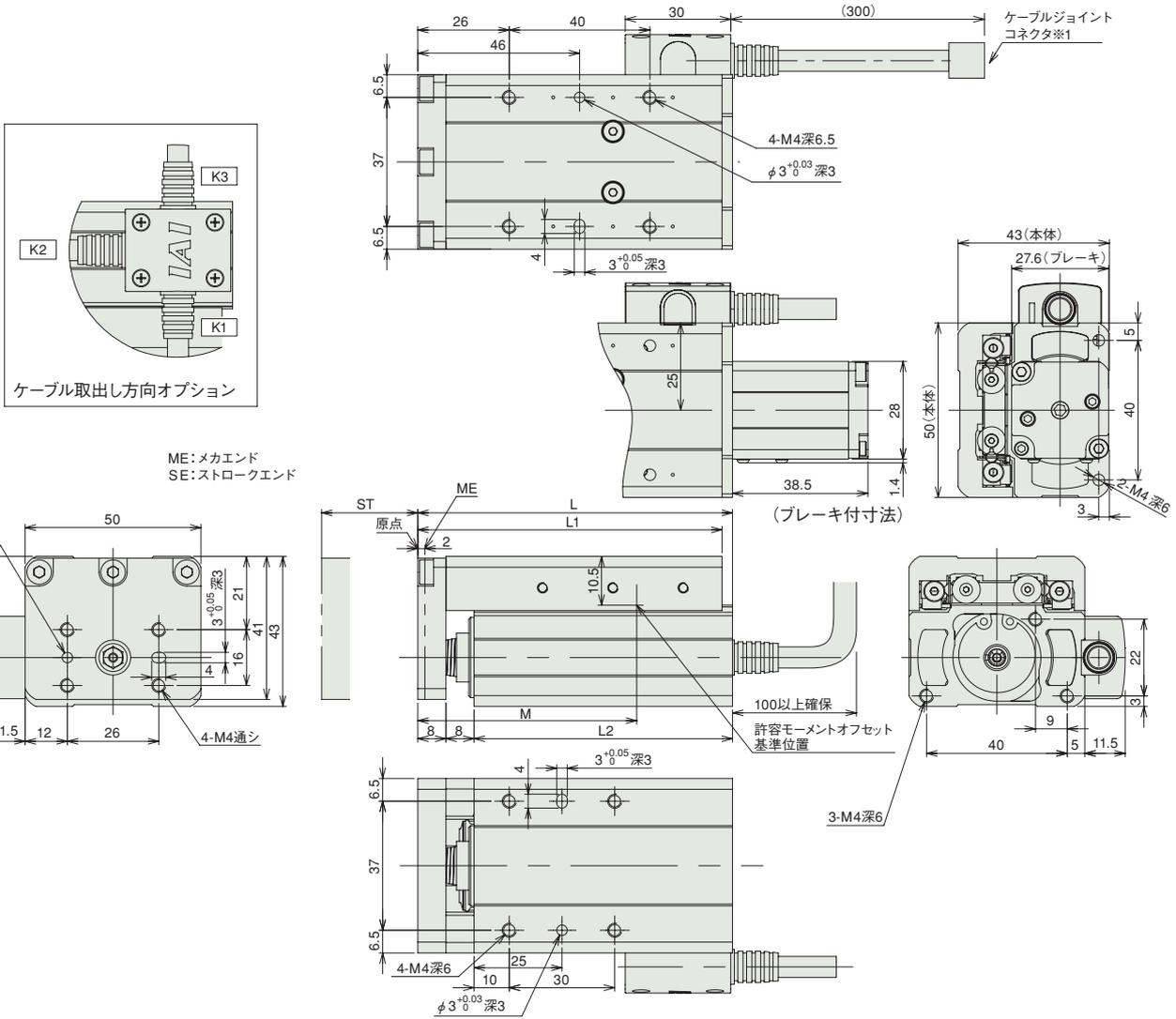
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
(※2) リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link 自由丹 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 *ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 *コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	-	256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●	-	1500	-	→6-171

RCA2-TWA4NA

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

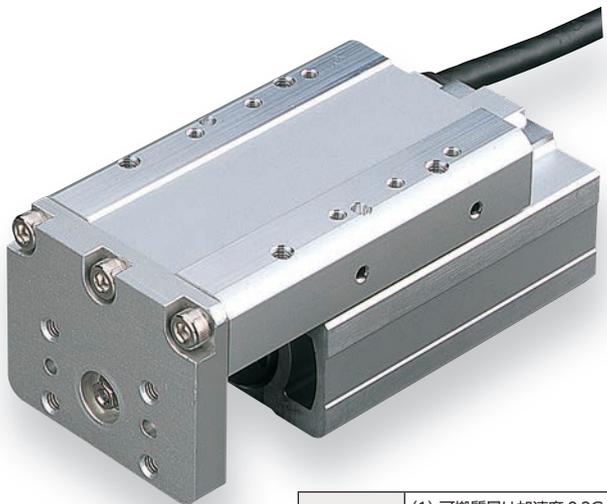
■型式項目 **RCA2-TWA4NA-I-20**

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については 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	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	± 0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	± 0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TWA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■ストロークと最高速度

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

※ () 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:24.8N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:12.2N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000kmもしくは5,000万往復

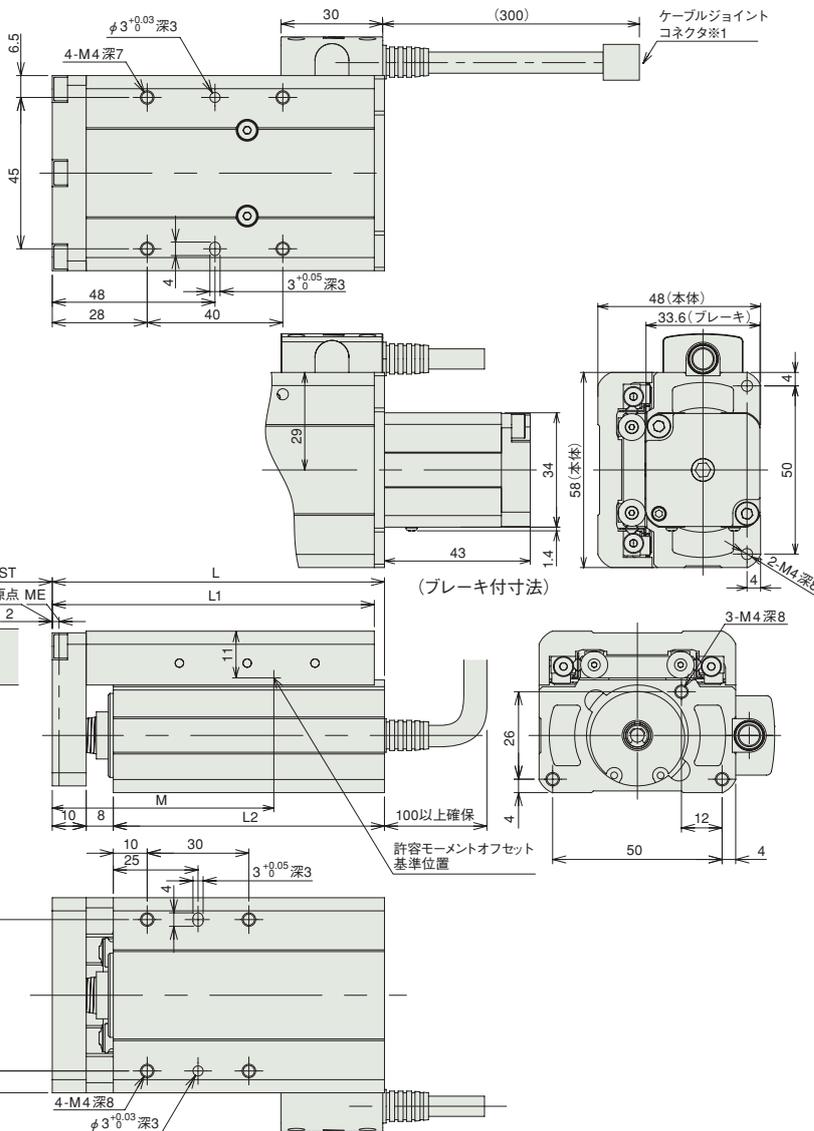
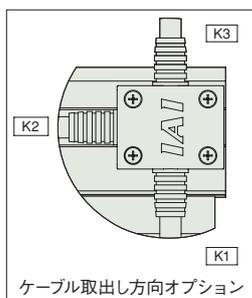
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.65	0.77

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-			64	-
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→6-171

RCA2-TFA3NA

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

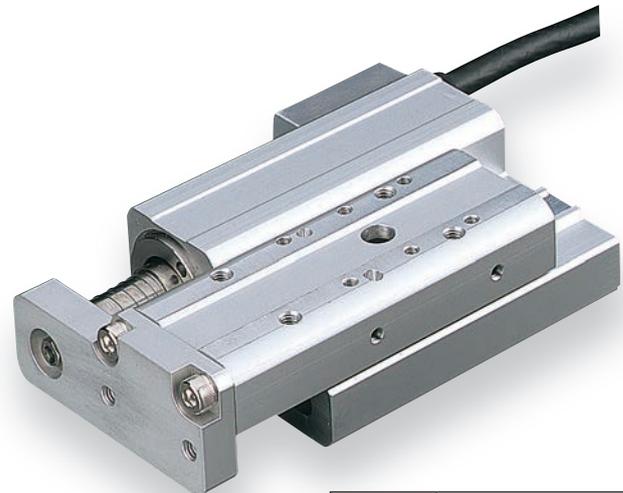
■型式項目 **RCA2-TFA3NA-I-10**

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ4mm 転造 C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下(初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000kmもしくは5,000万往復(※2)

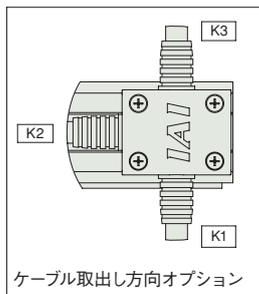
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
(※2) リード1の場合は、3,000kmもしくは5,000万往復となります。

寸法図

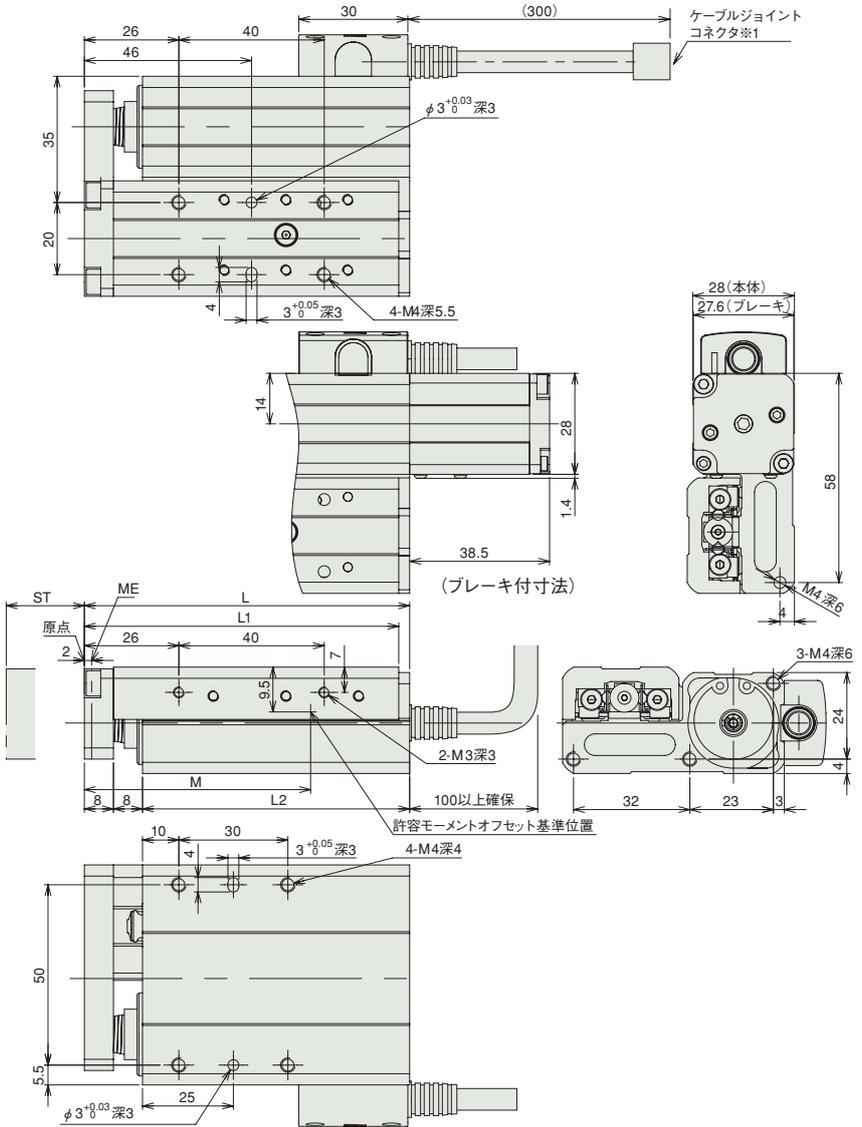
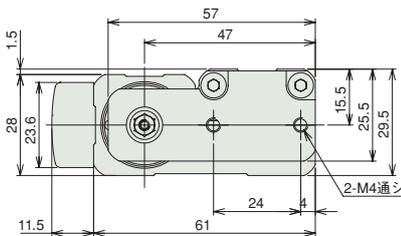
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、
周辺物との干渉にご注意ください。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.1kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link 三菱Q系列 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→6-171

RCA2-TFA4NA

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

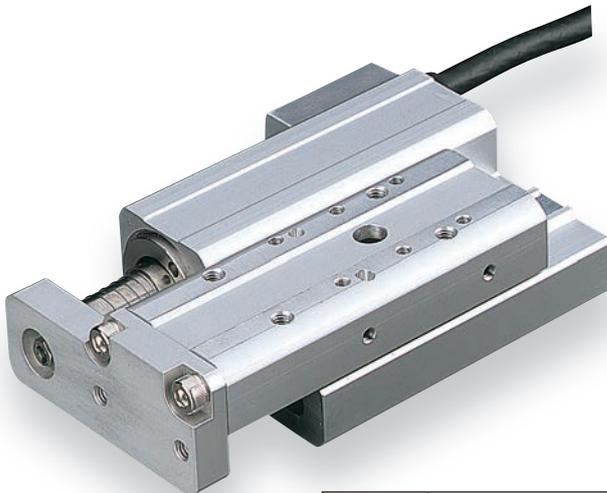
■型式項目 **RCA2-TFA4NA-I-20**

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

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



※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



- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押し付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

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

ストロークと最高速度

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

※ () 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

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

アクチュエータ仕様

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

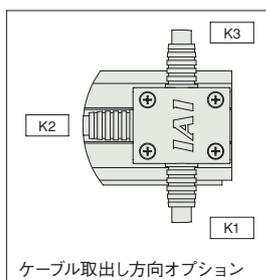
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

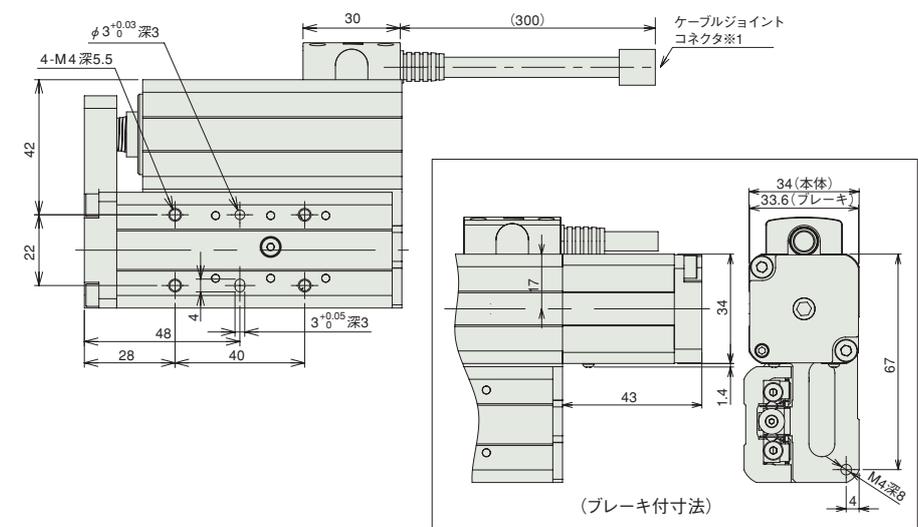
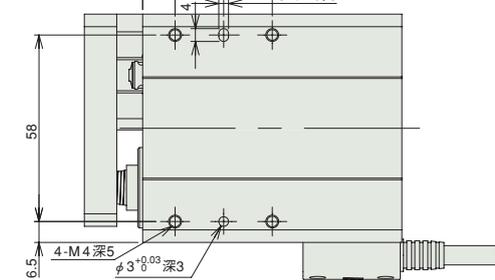
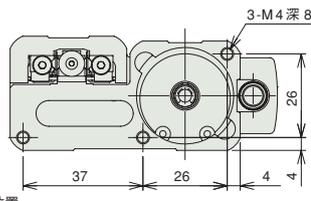
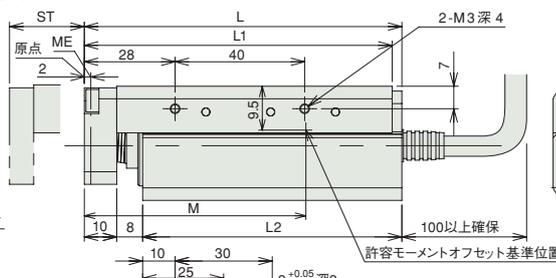
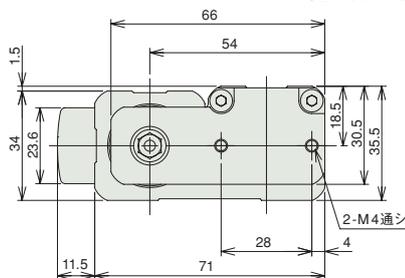
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、
周辺物との干渉にご注意ください。



ME:メカエンド
SE:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 *ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 *コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29	
ASEL-CS		2		●	-	●	1500	-	→6-171	

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーブルタイプ
リニアサーボタイプ

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

RCA2-TA4C

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

■型式項目 **RCA2-TA4C-I-10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		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。	10:サーボモータ 10W	6:6mm 4:4mm 2:2mm	20:20mm 100:100mm (10mmピッチ毎認定)	A1:ASEL A3:ACON-CYB/PLB/POB MCON A5:ACON-CB/CGB	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

省電力対応



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



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は 0.3G (リード 2 及び垂直使用は 0.2G) が上限となります。
- 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。
- 押付け動作については 1-387 ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	20~100 (10mm 毎)
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	6	300	
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	4	200	
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	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ページをご確認ください。 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
20	—
30	—
40	—
50	—
60	—
70	—
80	—
90	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (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	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

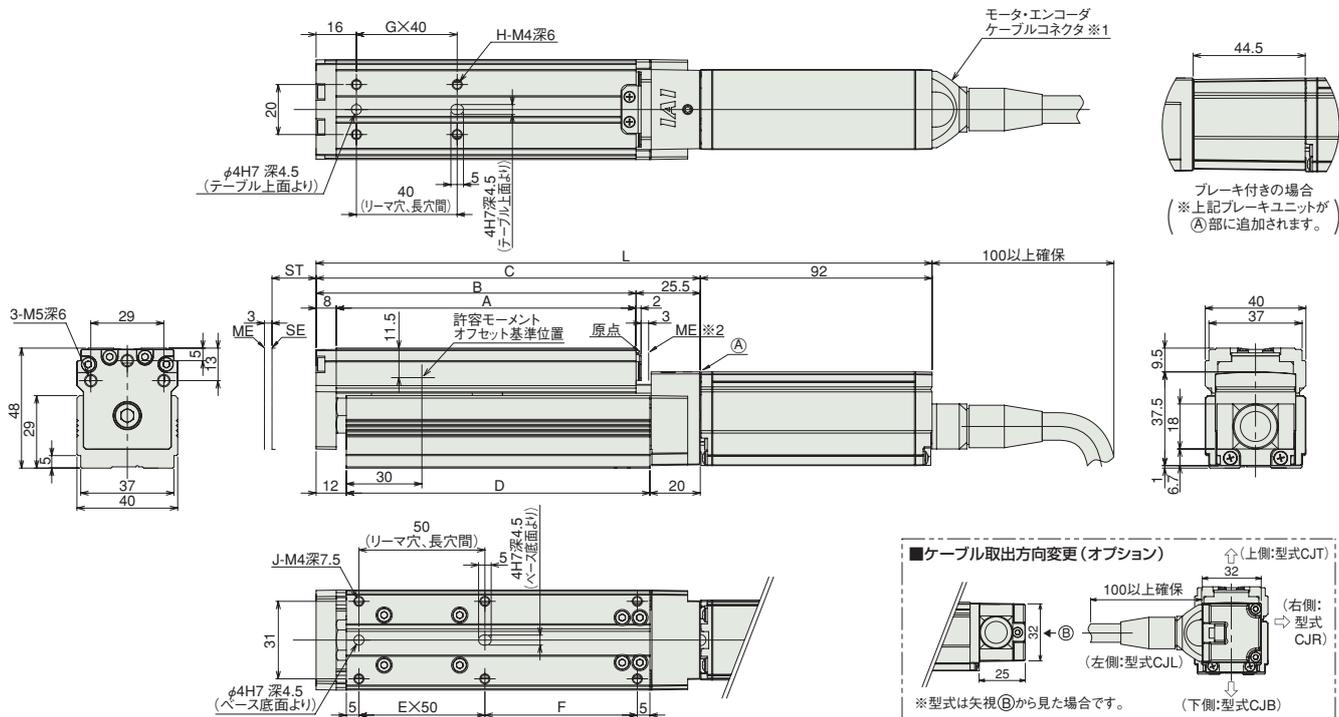
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.2kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-		512	-	→6-77	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-					
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29	
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256
ASEL-CS		2		●	-	●					

RCA2-TA5C

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

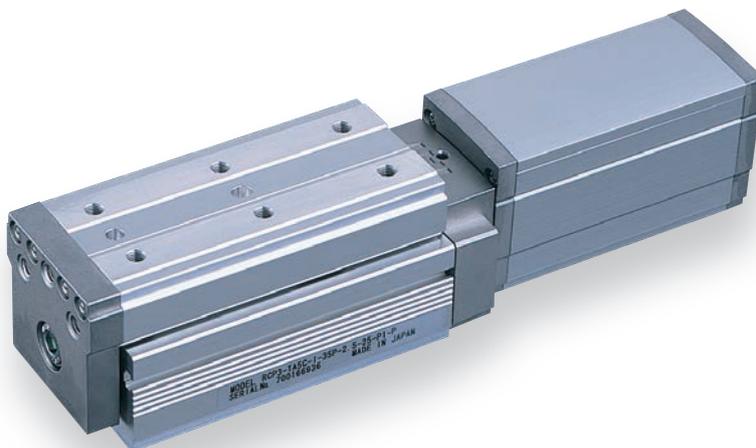
■型式項目 **RCA2-TA5C-I-20**

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

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



※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



- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 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。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については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
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (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	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

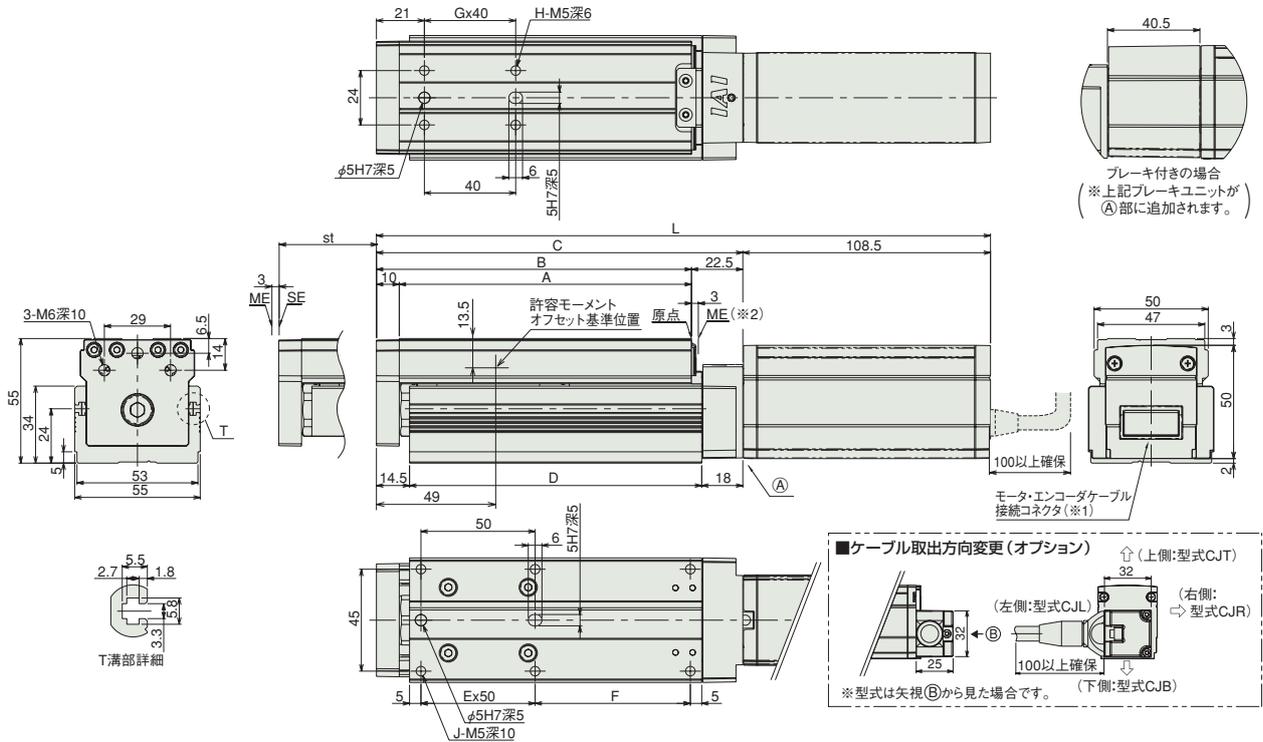
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。）
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※プレーキ付は質量が 0.3kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジション	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

RCA2-TA6C

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

■型式項目 **RCA2 - TA6C - I - 20** - [] - [] - [] - [] - []

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

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

20:サーボモータ 20W
 12:12mm
 6: 6mm
 3: 3mm

25:25mm
 150:150mm (25mmピッチ節設定)

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

N:無し
 P: 1m
 S: 3m
 M: 5m
 X□□:長さ指定

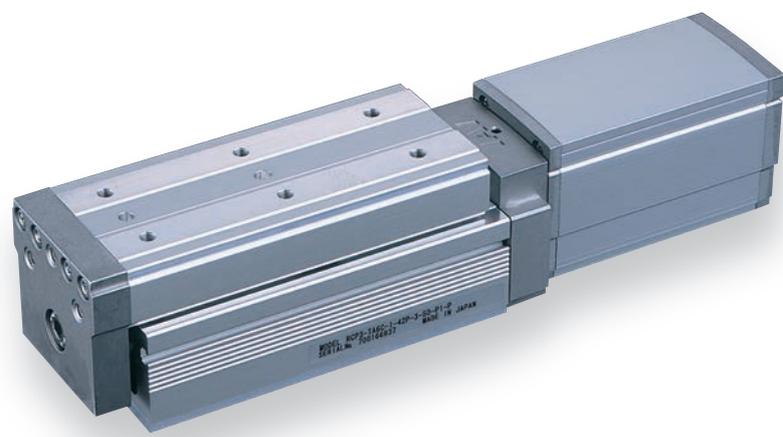
下記オプション
 価格表参照

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

省電力対応



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



技術資料 ▶ 1-323
 特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 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。
- 押し付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

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 ※押し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	25 ~ 150 (25mm 毎)
12	560 (500)
6	300
3	150

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
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	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

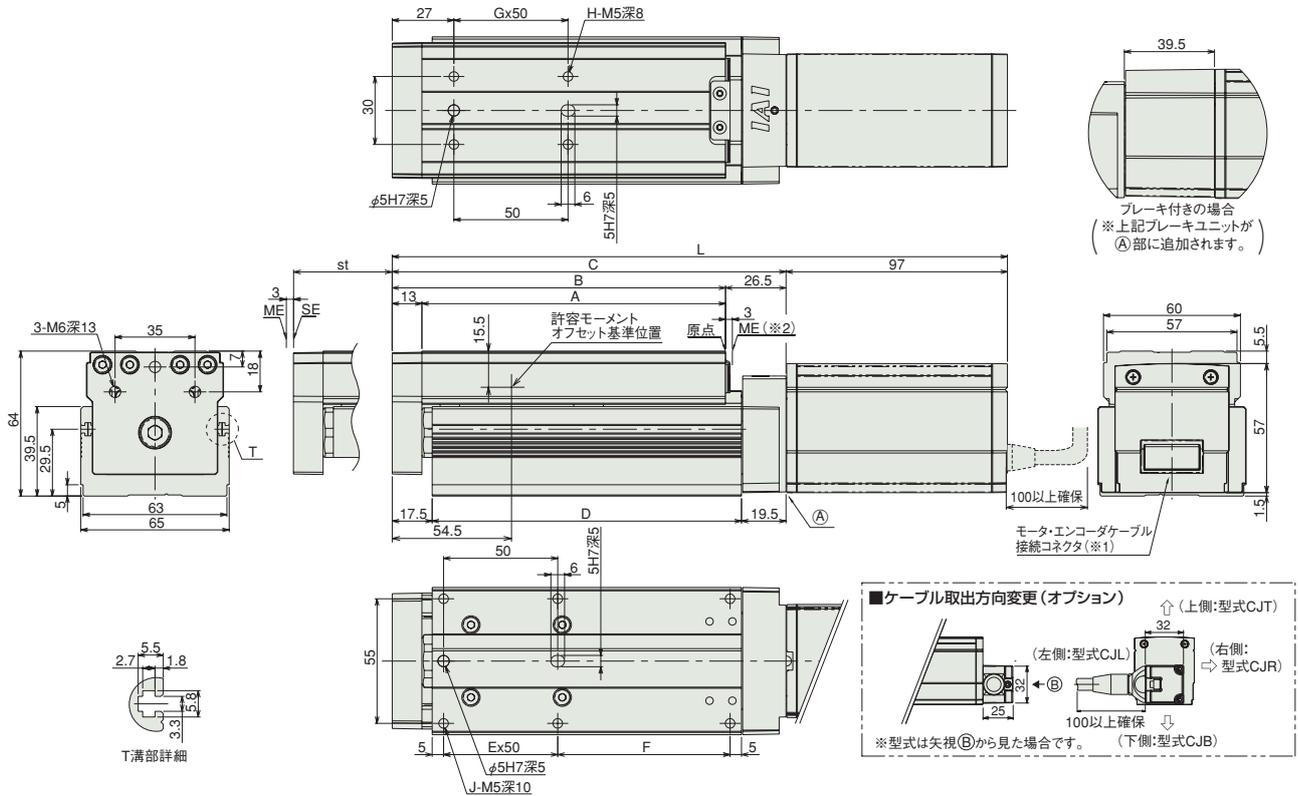
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



(※1) モータ・エンコーダケーブル（一体型）を接続します。（ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。）
(※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
ASEL-CS		2		●	-	●				

RCA2-TA7C

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

■型式項目 **RCA2-TA7C-I-30**

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 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。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

■ストロークと最高速度

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

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
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	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
原点逆仕様	NM	→ 2-631	—

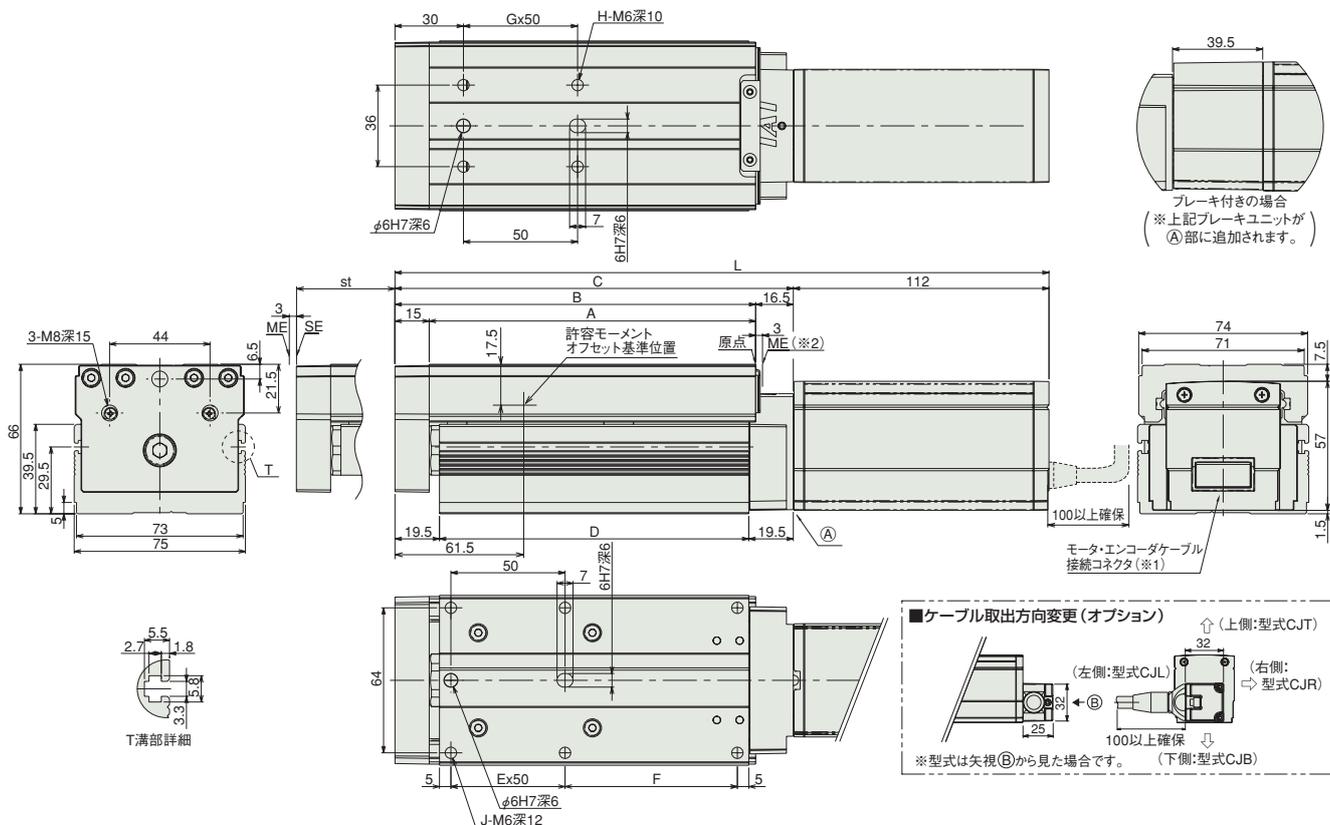
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。(ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。)
- (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ			
				ポジションA	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 *ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 *コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

スライダタイプ
ロッドタイプ
テーパータイプ
リニアサーボ
RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

RCA2-TA4R

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

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

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

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



※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



上写真は TA3R モータ左折返し仕様 (ML) になります。

技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	■ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)				ストローク	20 ~ 100 (10mm 毎)
RCA2-TA4R-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	± 0.02	20~100 (10mm毎)	6	300
RCA2-TA4R-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43			4	200
RCA2-TA4R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85			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 (mm)	標準価格
20	-
30	-
40	-
50	-
60	-
70	-
80	-
90	-
100	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
ケーブル取出方向変更 (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	-
省電力対応	LA	→ 2-627	-
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 φ6mm 転造C10
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:17.2N・m Mb:24.5N・m Mc:33.3N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:4.98N・m Mb:7.11N・m Mc:9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

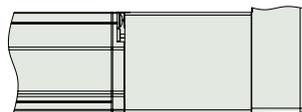
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

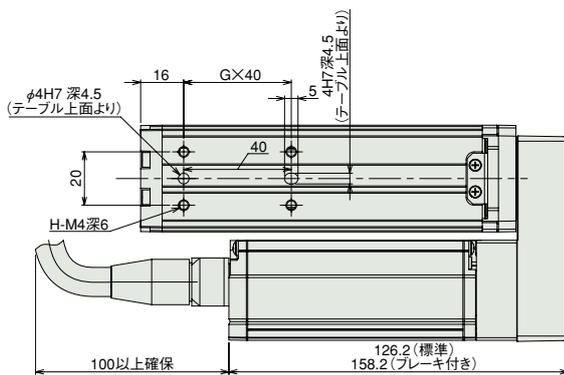
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



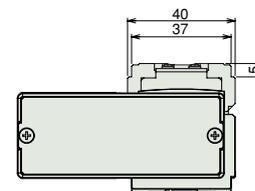
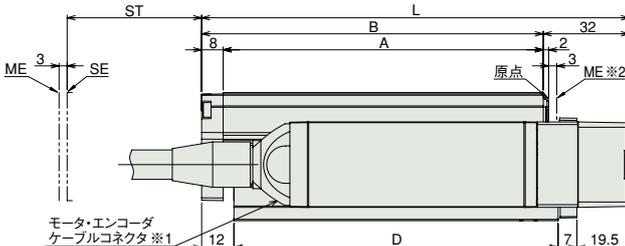
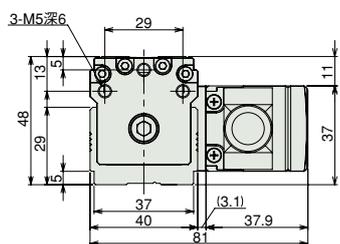
※下図はモータ左折返し仕様の図面になります。



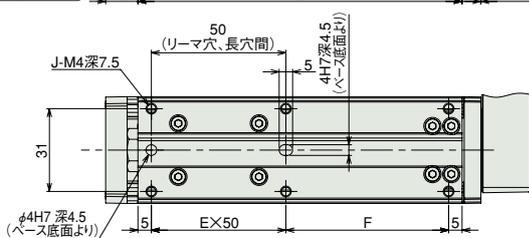
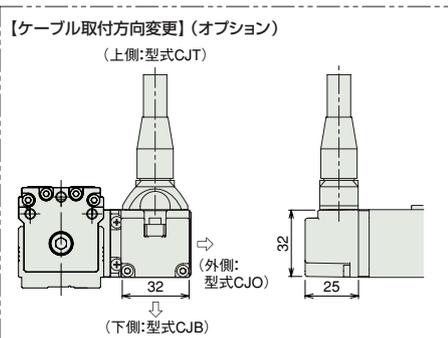
ブレーキ付きの場合
(寸法は右図参照)



許容モーメントオフセット基準位置は
TA4C (2-592 ページ) と同じです。



ST:ストローク
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



- ※1 モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータのモータカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付は質量が 0.2kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link 自由空間 CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●		1500	-	→6-171

RCA2-TA5R

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

型式項目 RCA2 - TA5R - I - 20

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

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

20: サーボモータ 20W

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

25: 25mm
 5: 5mm
 100: 100mm (25mmピッチ毎設定)

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

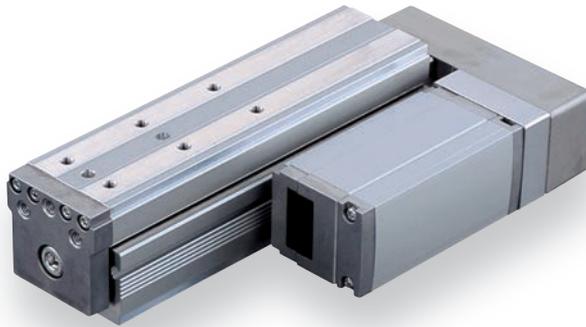
N: 無し
 P: 1m
 S: 3m
 M: 5m
 X□□: 長さ指定

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
 特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 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。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

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	25 ~ 100 (25mm 毎)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
25	—
50	—
75	—
100	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
ケーブル取出方向変更 (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	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
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	—

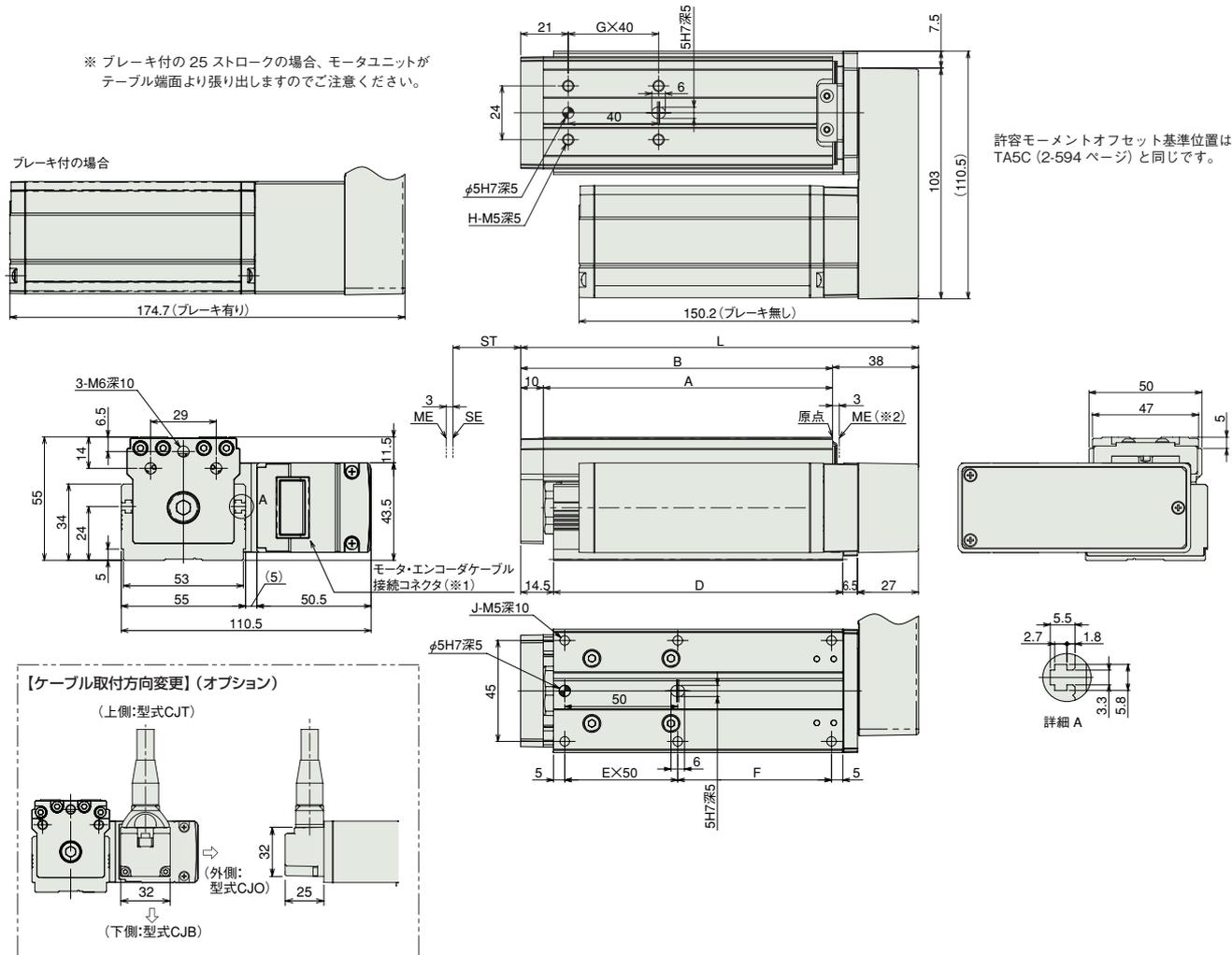
アクチュエータ仕様

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

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269ページ参照)
 - (※2) 原点復帰後はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
- ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量 ※ブレーキ付きは質量が0.3kgアップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジションA	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			注 *ACON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 *コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

RCA2-TA6R

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

型式項目 RCA2 - TA6R - I - 20
□
□
□
□
□

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

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

20: サーボモータ 20W

リード: 12: 12mm
 6: 6mm
 3: 3mm

ストローク: 25: 25mm
 6: 6mm
 150: 150mm (25mmピッチ毎設定)

適応コントローラ: A1: ASEL
 A3: ACON-CYB/PLB/POB
 MCON
 A5: ACON-CB/CGB

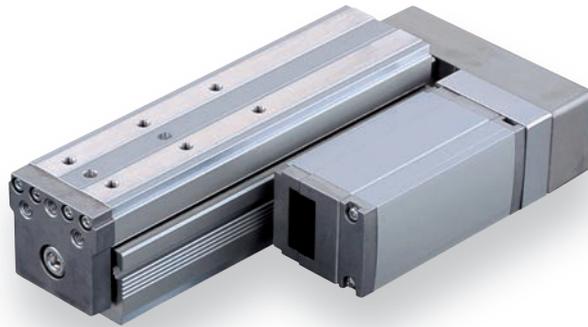
ケーブル長: N: 無し
 P: 1m
 S: 3m
 M: 5m
 X□□: 長さ指定

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
 特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 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。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

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	25 ~ 150 (25mm 毎)
12	560 (500)
6	300
3	150

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
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	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
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 φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:29.4N・m Mb:42.0N・m Mc:74.1N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.52N・m Mb:12.2N・m Mc:21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

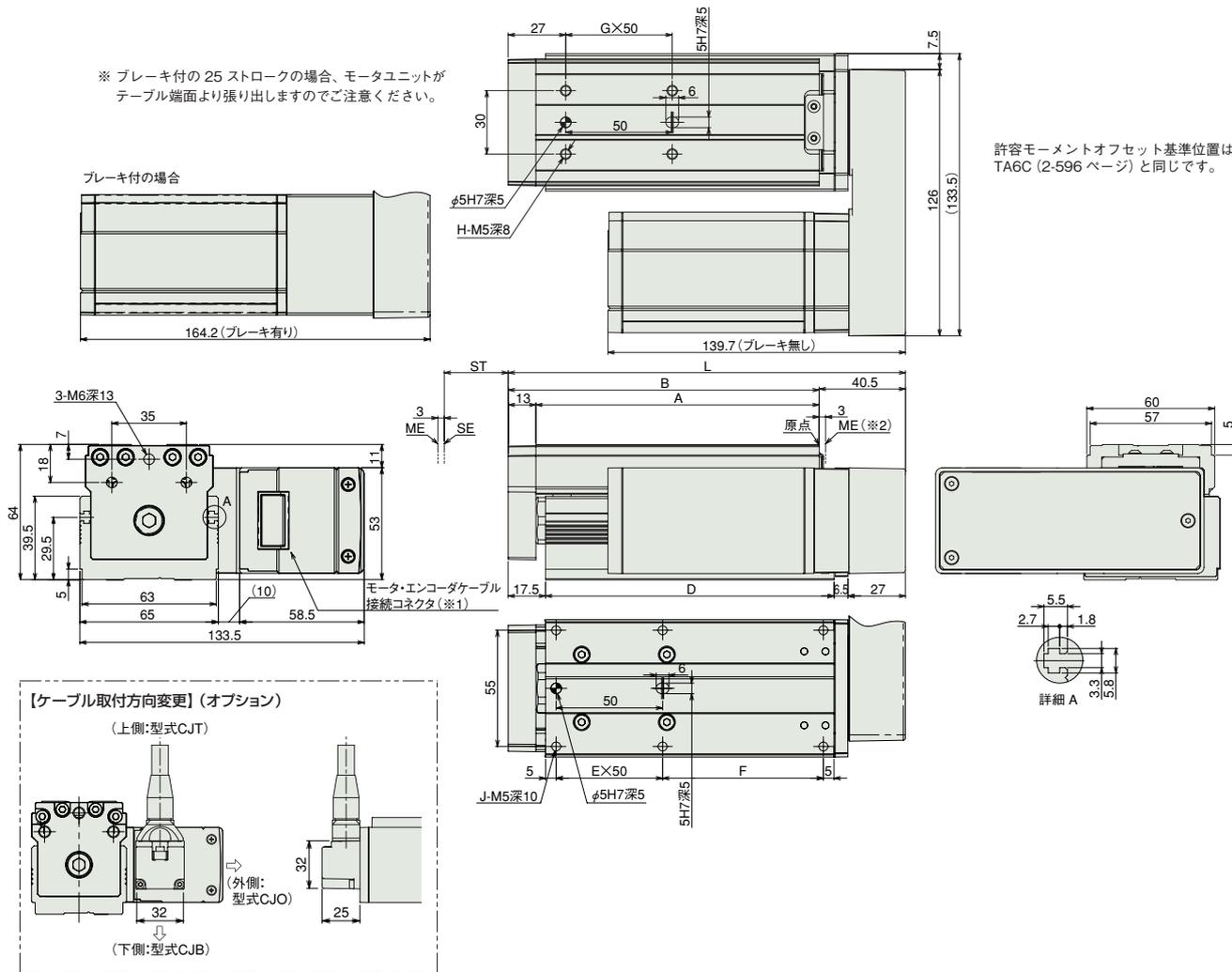
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

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



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



許容モーメントオフセット基準位置は
TAGC (2-596 ページ) と同じです。

- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

※ プレーキ付きは
質量が 0.4kg アップします。

■ ストローク別寸法・質量

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

② 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-				
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
ASEL-CS		2		●	-	●				

RCA2-TA7R

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

型式項目 RCA2 - TA7R - I - 30

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

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

30: サーボモータ 30W

リード: 12: 12mm
 6: 6mm
 3: 3mm

ストローク: 25: 25mm
 6: 6mm
 200: 200mm (25mmピッチ毎設定)

適応コントローラ: A1: ASEL
 A3: ACON-CYB/PLB/POB
 MCON
 A5: ACON-CB/CGB

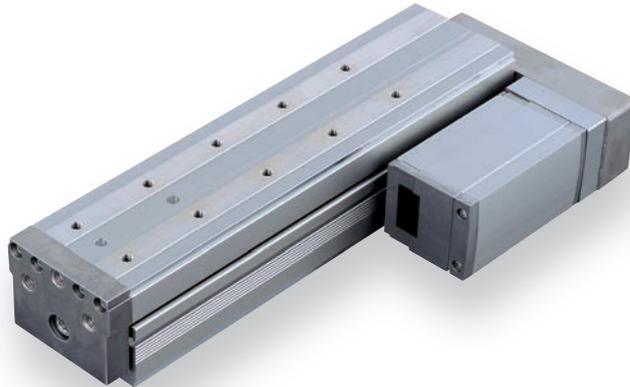
ケーブル長: N: 無し
 P: 1m
 S: 3m
 M: 5m
 X□□: 長さ指定

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

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



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



省電力対応

技術資料 ▶ 1-323
 特注対応 ▶ 1-357

POINT 選定上の注意

- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 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。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

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	25 ~ 200 (25mm 毎)
12	600 (580)
6	300
3	150

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

① ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
 ※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

④ オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	—
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	—
省電力対応	LA	→ 2-627	—
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 φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:42.6N・m Mb:60.8N・m Mc:123.2N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

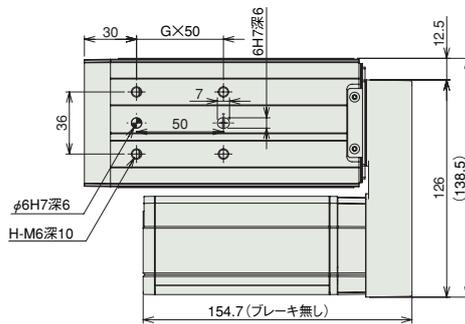
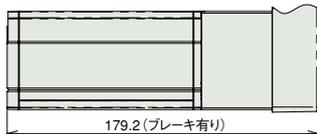
寸法図

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

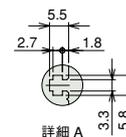
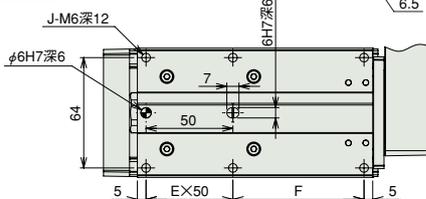
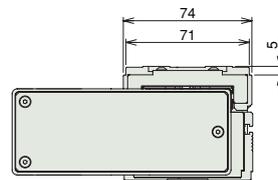
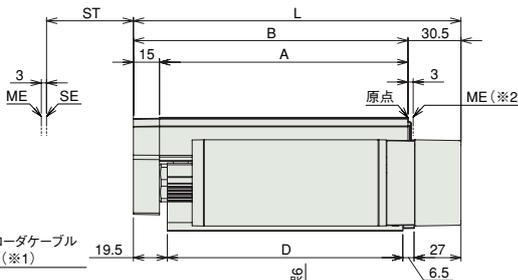
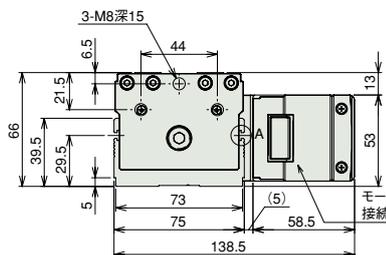


※ ブレーキ付の 25 ストロークの場合、モータユニットが
テーブル端面より張り出しますのでご注意ください。

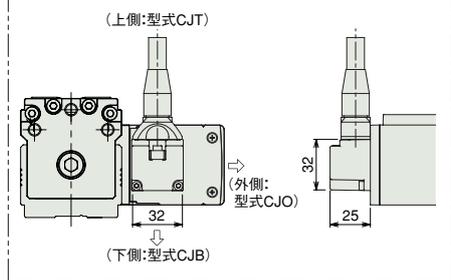
ブレーキ付の場合



許容モーメントオフセット基準位置は
TA7C (2-598 ページ) と同じです。



【ケーブル取付方向変更】(オプション)



- (※1) モータ・エンコーダケーブルは一体型ケーブルとなります。(1-269 ページ参照)
- (※2) 原点復帰後はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付きは
質量が 0.4kg アップします。

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

②適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ			
				ポジションA	パルス列	プログラム							
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-77			
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-							
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・ACON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応している ネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→6-29			
MCON-LC/LCG		6		-	-	●					256	-	→6-29
ASEL-CS		2		●	-	●							

RCS3-CTZ5C

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

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

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

A: アブソリュート 60: サーボモータ 25: 25mm T2: SCON N: 無し
 I: インクリメンタル 60W ? XSEL-P/Q P: 1m S: 3m M: 5m
 100: 100mm (25mmピッチ毎設定)

※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。

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



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



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の注意

(1) 本アクチュエータは横立て、天吊りでの動作は出来ませんのでご注意ください。取付け時の注意に関しては1-345ページをご参照ください。

(2) 本アクチュエータを動作させる場合は、S字モーションによる加減速設定と制振制御を設定して頂く必要があります。

アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	25 ~ 100 (25mm 毎)
RCS3-CTZ5C-①-60-10-②-T2-③-B-④	60	10	1.5	1	85	25 ~ 100 (25mm 毎)	10	833

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

② ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは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 (標準装備)	B	→ 2-615	-
原点逆仕様	NM	→ 2-631	-

アクチュエータ仕様

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

・張出し負荷長 / Ma方向: 50mm以下、Mb、Mc方向: 50mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は1-92ページの図をご確認ください。

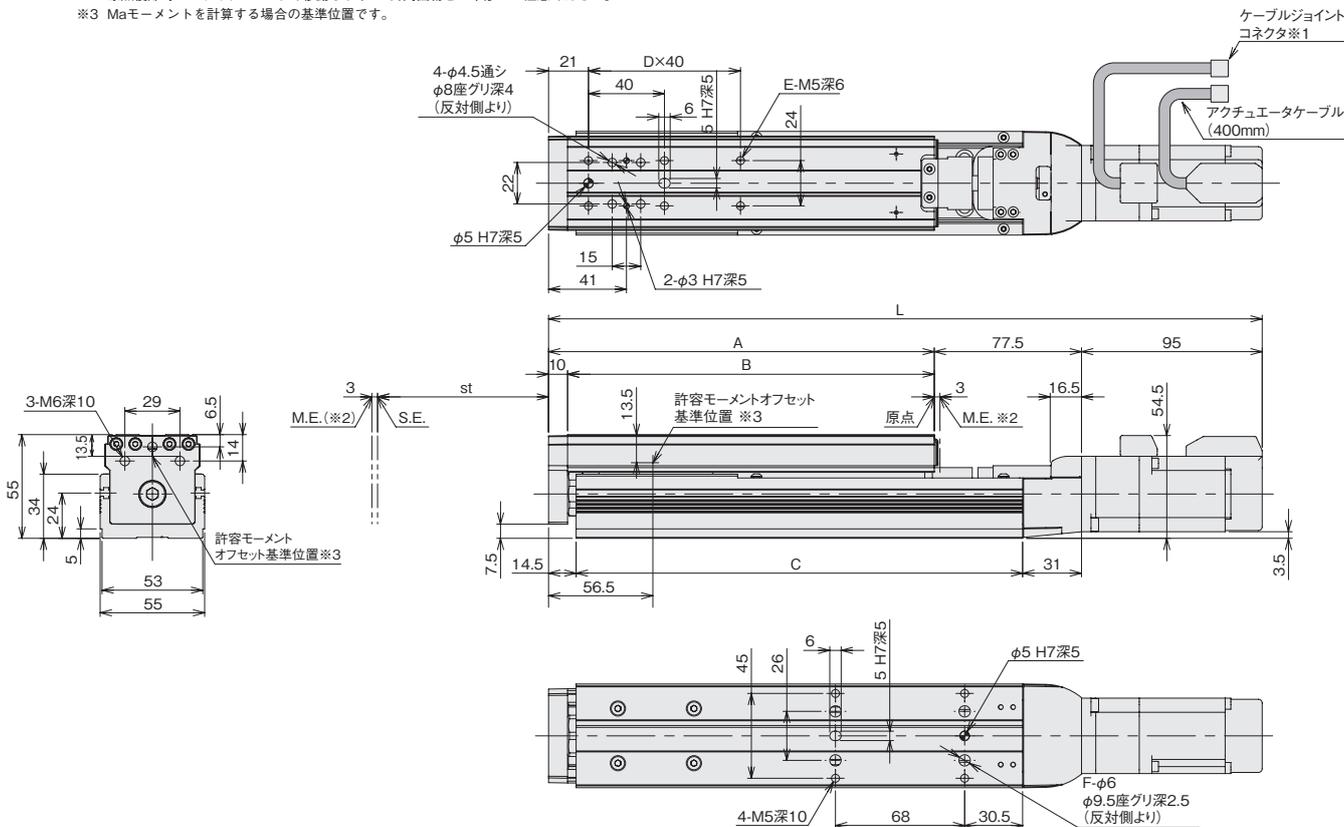
寸法図

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



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

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



■ストローク別寸法・質量

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

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-101
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→6-137
XSEL-P/Q		6	三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→6-205

RCS2-TCA5N

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

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

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

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

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



※CE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

POINT
選定上の注意

- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については 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	モーター出力 (W)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	ボールネジ	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TCA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230)	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
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)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応仕様	CE	→ 2-616	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:17.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:7.1N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

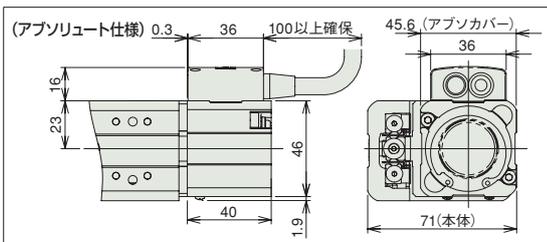
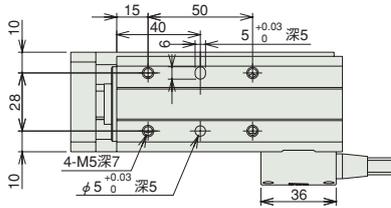
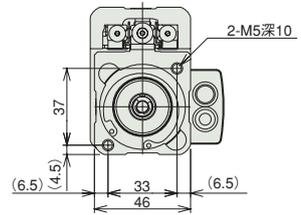
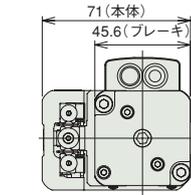
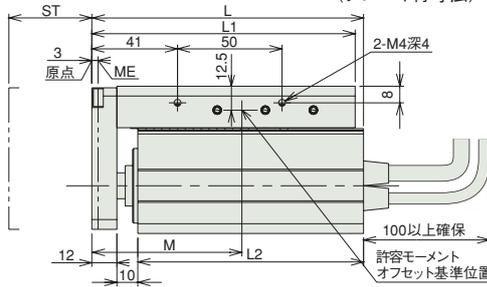
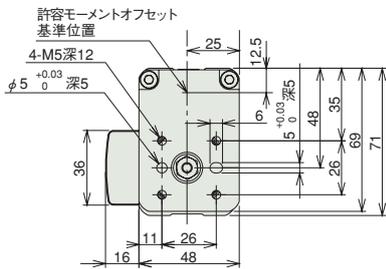
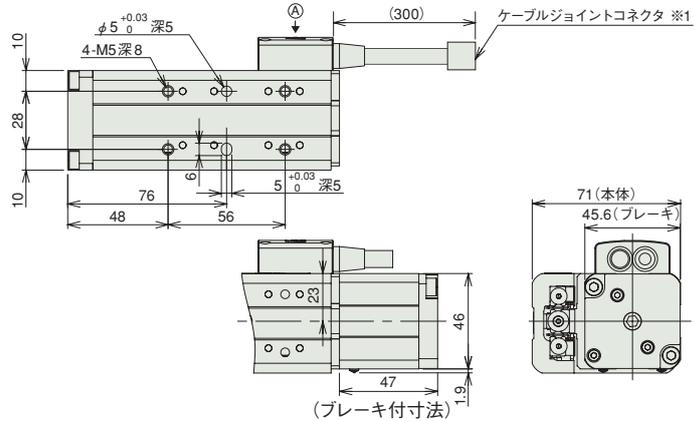
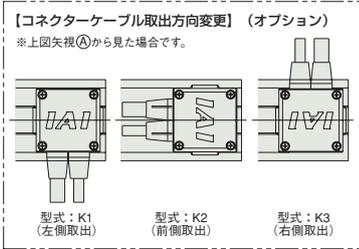
・張出し負荷長/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

■適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→6-151
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	—	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (タイプにより異なります)	—	→6-205

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

RCS2-TWA5N

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

型式項目 RCS2 - TWA5N - - **60** - - - **T2** - -

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

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

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



※CE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

POINT 選定上の注意

- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については 1-387 ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230)	250
2.5	125	

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アプソリュート
50	I	A
75	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
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)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応仕様	CE	→ 2-616	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:64.8N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:25.5N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

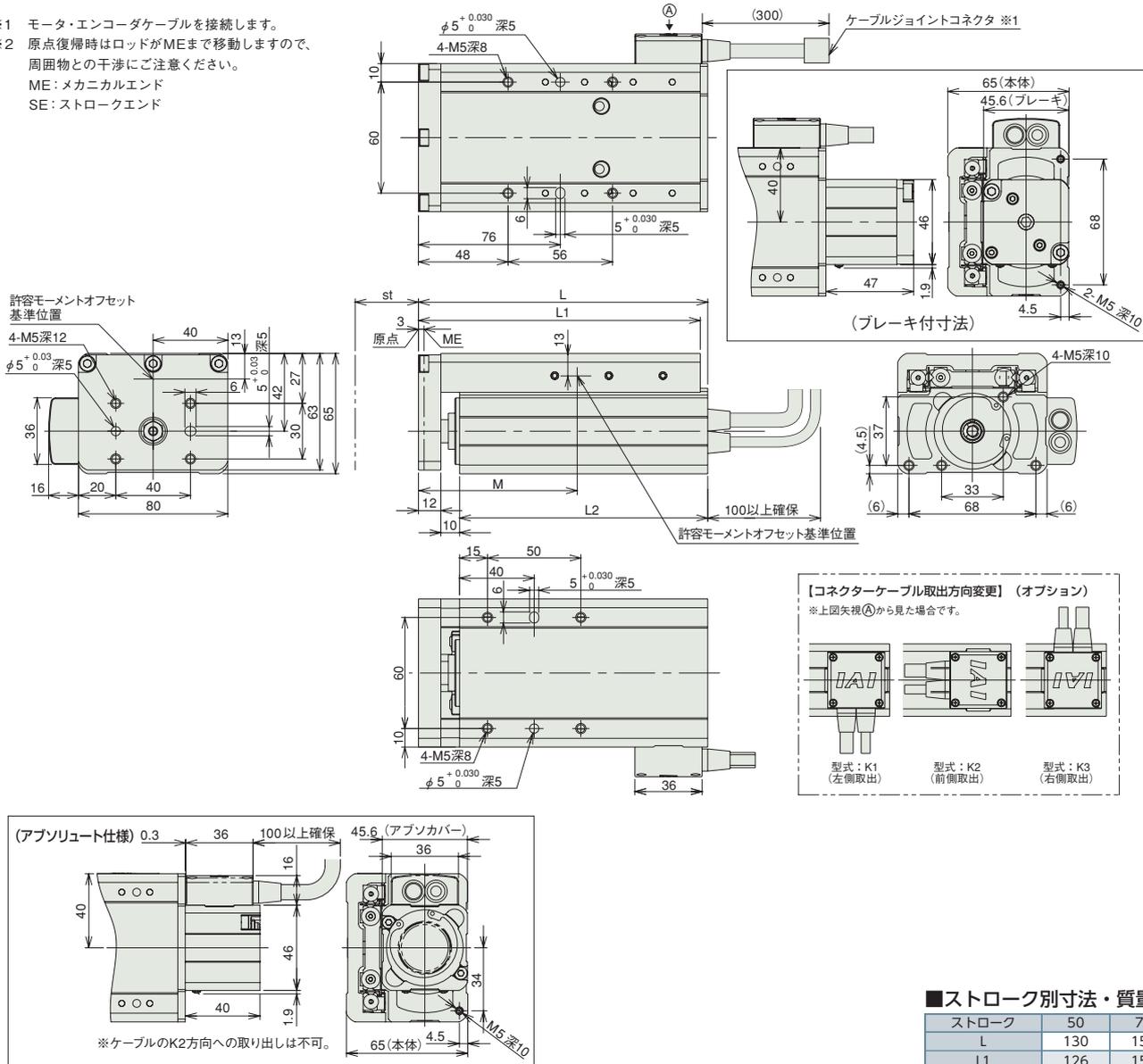
・張出し負荷長 / Ma方向: 100mm以下、Mb、Mc方向: 100mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

適用コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→6-151
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	—	●	20000	—	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●	55000 (タイプにより異なります)	—	→6-205

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

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

RCS2-TFA5N

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

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

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

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

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



※CE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

POINT
 選定上の注意

- 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。
- 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。
- 垂直使用時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 押付け動作については1-387ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション ※押付け動作については1-387ページをご参照ください。

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230)	250
2.5	125	

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

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

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
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)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 2-615	-
CE対応仕様	CE	→ 2-616	-
コネクタケーブル左側取出	K1	→ 2-626	-
コネクタケーブル前側取出	K2	→ 2-626	-
コネクタケーブル右側取出	K3	→ 2-626	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:38.6N・m Mb:38.6N・m Mc:17.9N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:15N・m Mb:15N・m Mc:7.1N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)
走行寿命	5000km もしくは 5000 万往復

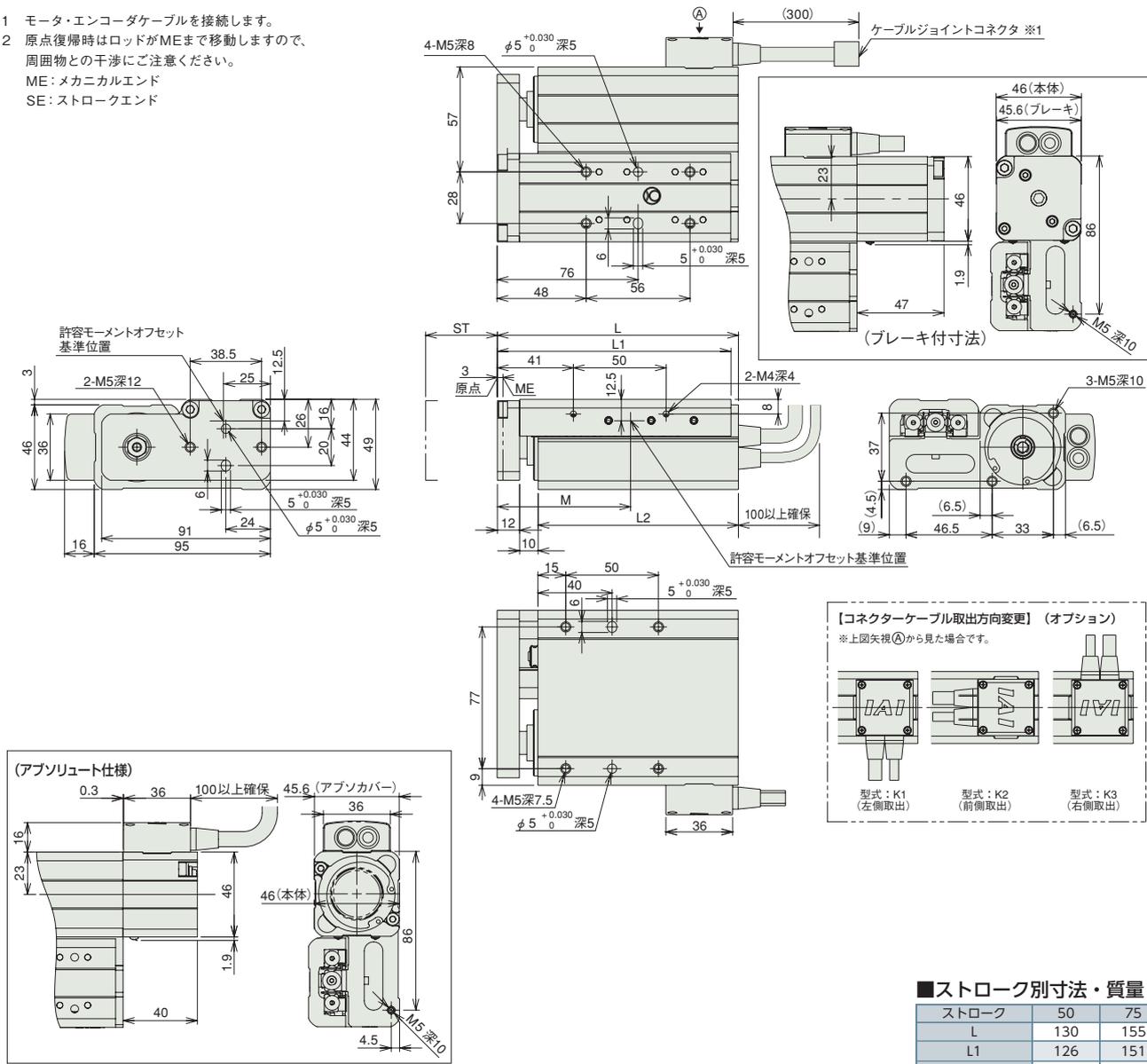
・張出し負荷長/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



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



■ストローク別寸法・質量

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

※ブレーキ付は質量が0.26kgアップします。

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-137
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→6-151
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	—	●	20000	—	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●	55000 (タイプにより異なります)	—	→6-205

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

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