

# グリッパタイプ／ロータリタイプ

RCP4 RCD DDA RS  
RCP2 RCS2 DD



RCP4-GRSML



RCP4-GRSWL



RCP4-GRLM



RCP4-GRLW



RCP2-GRSS



RCP2-GRLS



RCP2-GRS



RCP2-GRM



RCP2-GRHM



RCP2-GRHB



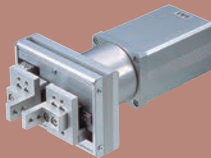
RCP2-GR3LS



RCP2-GR3SS



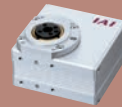
RCD-GRSNA



RCS2-GR8



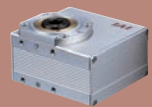
RCP2-RTBS/RTBSL



RCP2-RTCS/RTCSL



RCP2-RTB/RTBL



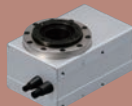
RCP2-RTC/RTCL



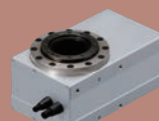
RCP2-RTBB/RTBBL



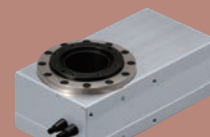
RCP2-RTCB/RTCBL



RCS2-RTC8L/RTC8HL



RCS2-RTC10L



RCS2-RTC12L



RCS2-RT6



DDA-LT18C



DDA-LT18C-B



DDA-LH18C



DDA-LH18C-B



RS-30



RS-60

性能(スペック)確認			4-39
<b>RCP4</b> パルスモータ	2ツ爪グリッパタイプ	RCP4-GRSML	4-43
		RCP4-GRSLL	4-45
		RCP4-GRSWL	4-47
		RCP4-GRLM	4-49
		RCP4-GRLL	4-51
		RCP4-GRLW	4-53
<b>RCP2</b> パルスモータ	2ツ爪グリッパタイプ	RCP2-GRSS	4-55
		RCP2-GRLS	4-57
		RCP2-GRS	4-59
		RCP2-GRM	4-61
		RCP2-GRST	4-63
		RCP2-GRHM	4-65
		RCP2-GRHB	4-67
		3ツ爪グリッパタイプ	RCP2-GR3LS
	RCP2-GR3LM		4-71
	RCP2-GR3SS		4-73
	RCP2-GR3SM		4-75
	<b>RCD</b> DCサーボモータ	2ツ爪グリッパタイプ	RCD-GRSNA
<b>RCS2</b> サーボモータ200V	2ツ爪グリッパタイプ	RCS2-GR8	4-79
<b>RCP2</b> パルスモータ	ロータリタイプ	RCP2-RTBS/RTBSL	4-81
		RCP2-RTCS/RTCSL	4-83
		RCP2-RTB/RTBL	4-85
		RCP2-RTC/RTCL	4-87
		RCP2-RTBB/RTBBL	4-89
		RCP2-RTCB/RTCBL	4-91
<b>RCS2</b> サーボモータ200V	中空ロータリタイプ	RCS2-RTC8L/RTC8HL	4-93
		RCS2-RTC10L	4-95
		RCS2-RTC12L	4-97
	ロータリタイプ	RCS2-RT6	4-99
<b>DDA</b> ダイレクトドライブ モータ	ロータリタイプ	DDA-LT18C	4-101
		DDA-LT18C-B	4-103
		DDA-LH18C	4-105
		DDA-LH18C-B	4-107
<b>DD</b> ダイレクトドライブモータ	ロータリタイプ	DD-LT18	4-109
		DD-LH18	4-111
<b>RS</b> サーボモータ200V	ロータリタイプ	RS-30	4-113
		RS-60	4-115
オプション			4-127

サーボプレス

グリッパタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

## 性能(スペック)確認

### グリッパタイプ



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

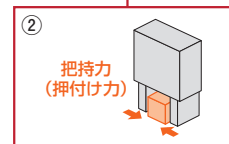
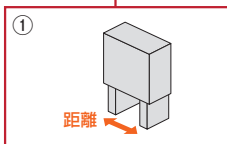
#### 【押付け動作】

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

【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (度/s)														最大把持力
4mm	8mm	10mm	14mm	20mm	22mm	30mm	32mm	40mm	60mm	100mm	200mm	19度	180度	(N)
			94											87
				125										140

選定条件



押付け動作についての詳細は、1-387ページをご参照ください。

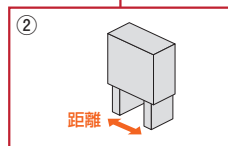
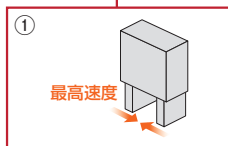
#### 【位置決め動作選定条件】

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

【例】









ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (度/s)														最大把持力
4mm	8mm	10mm	14mm	20mm	22mm	30mm	32mm	40mm	60mm	100mm	200mm	19度	180度	(N)
			94											87
				125										140

選定条件



〈表のご注意〉 (1) 帯の色はモータ種類毎に設定されています。( 緑: パルスモータ、グレー: 200Vサーボモータ )

グリッパタイプ

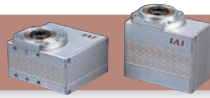
シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s) (度/s)																最大把持力 (N)	エンコーダ種類	コントローラ入力電源	型式・標準価格	掲載ページ	
		4mm	8mm	10mm	14mm	20mm	22mm	30mm	32mm	40mm	60mm	100mm	200mm	19度	180度								
RCP4					94													87	I	⊖24V ⊕100V ⊖230V	RCP4-GRSML	—	4-43
						125												140			RCP4-GRSLL	—	4-45
								157										220			RCP4-GRSWL	—	4-47
																		35			RCP4-GRLM	—	4-49
																		60			RCP4-GRLL	—	4-51
RCP2			78														14	I	⊖24V ⊕100V ⊖230V	RCP2-GRSS	—	4-55	
																	6.4			RCP2-GRLS	—	4-57	
				33													21			RCP2-GRS	—	4-59	
					36												80			RCP2-GRM	—	4-61	
											75						20			RCP2-GRST (高速タイプ)	—	4-63	
											34						40			RCP2-GRST (標準タイプ)	—		
											100						125			RCP2-GRHM	—	4-65	
											100						200			RCP2-GRHB	—	4-67	
																	18			RCP2-GR3LS	—	4-69	
																	51			RCP2-GR3LM	—	4-71	
				40												22	RCP2-GR3SS	—	4-73				
					50											102	RCP2-GR3SM	—	4-75				
RCD			67													10	I	⊖24V	RCD-GRSNA	—	4-77		
RCS2										400						22.5	I	⊕100V ⊖200V	RCS2-GR8	—	4-79		

I = インクリメンタル

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

## 性能(スペック)確認

### ロータリタイプ



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

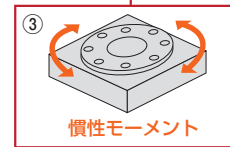
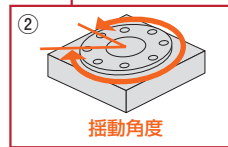
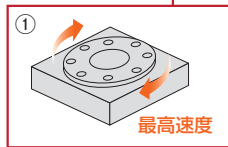
#### 【位置決め動作選定条件】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①最高速度、②揺動角度、③慣性モーメント)を満たす機種を選択してください。

【例】

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

選定条件



〈表のご注意〉 (1) 帯の色はモータ種類毎に設定されています。( 緑: パルスモータ、 グレー: 200Vサーボモータ )

(2) 上記以外は製品の種類毎に色分けしています。( 薄紫色: ダイレクトドライブモーター、 黄土色: 単軸ロボット )

ロータリタイプ

シリーズ	外観	揺動角度(度)と最高速度(度/s)			最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	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	
		300度	330	360					※□にはBかCが入ります。			
RCP2		400			0.24	0.0023			RCP2-RT□S	—	4-81 4-83	
		266			0.36	0.0035						
		400			0.24	0.0023			RCP2-RT□SL	—		
		266			0.36	0.0035						
		600			1.1	0.01	I	⊖24V ⊖100V ⊖230V	RCP2-RT□	—	4-85 4-87	
		400			1.7	0.015						
		600			1.1	0.01			RCP2-RT□L	—		
		400			1.7	0.015						
		600			3.0	0.02			RCP2-RT□B	—	4-89 4-91	
		400			4.6	0.03						
		600			3.0	0.02			RCP2-RT□BL	—		
		400			4.6	0.03						
RCS2		750			0.55	0.011	I	⊖100V ⊖200V	RCS2-RTC8L	—	4-93	
		1200			0.53	0.01			RCS2-RTC8HL	—		
		750			0.85	0.017			A	RCS2-RTC10L	—	4-95
		1200			1.7	0.033						
		750			2.8	0.054			RCS2-RTC12L	—	4-97	
		800			5.2	0.1						
	600			8.6	0.17	RCS2-RT6	—	4-99				
	500			2.4	0.025							
DDA		1800			25.2	0.6	AI	⊖200V	DDA-LT18C	—	4-101	
		1800			25.2	0.6			DDA-LT18C-B	—	4-103	
		1440			75	1.8			AM	DDA-LH18C	—	4-105
		1440			75	1.8						
DD		1080			25.2	0.6	AI	⊖200V	DD-LT18	—	4-109	
		1440			75	1.8			AM	DD-LH18	—	4-111
RS		360			3.3	0.0578	I	⊖100V ⊖200V	RS-30	—	4-113	
		180			6.65	0.2303						
		360			5.58	0.108			A	RS-60	—	4-115
		180			11.1	0.421						

I = インクリメンタル A = アブソリュート AI = インデックスアブソリュート AM = 多回転アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

# RCP4-GRSML

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

■型式項目 **RCP4-GRSML-I-28P-30-14-P3**

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 30:1/30 14:14mm (片側7mm) P3:PCON MCON MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

※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。



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

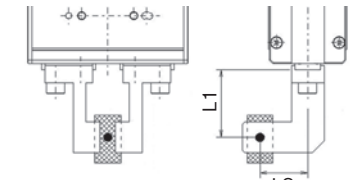


技術資料 ▶ 1-323  
特対対応 ▶ 1-357

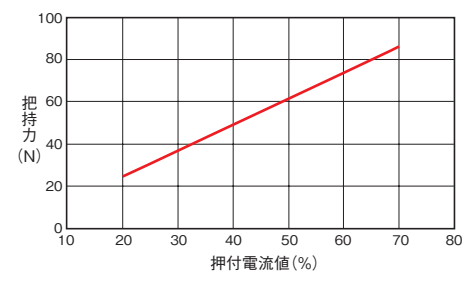
**POINT** 選定上の注意

- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

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



※L1は80mm以下でご使用ください。  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
14	94

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	→ 4-127	-
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-

## アクチュエータ仕様

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

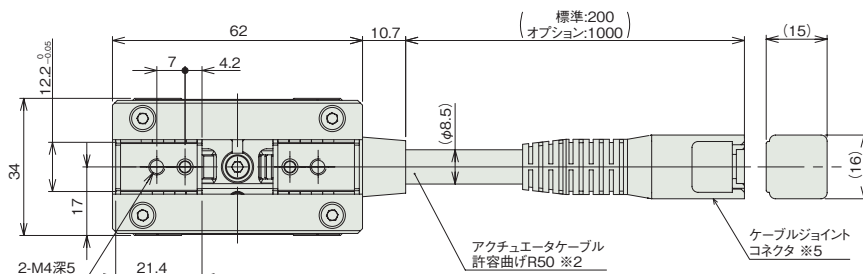
寸法図

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



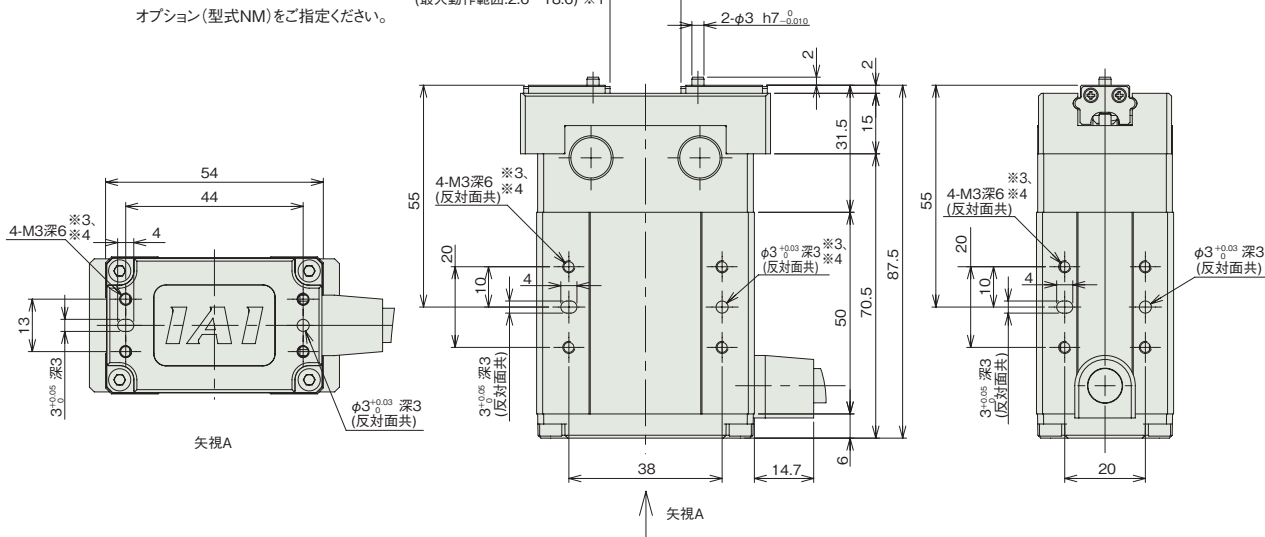
- ※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
- ※2 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
- ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ (4箇所) すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※5 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

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



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

開側(原点位置) :17.6  
閉側 : 3.6  
(最大動作範囲:2.6~18.6) ※1



サーボプレス

ブリックタイプ・ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-

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。



# RCP4-GRSLL

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

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

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

I:インクリメンタル 35P:パルスモータ 30:1/30 22:22mm (片側11mm) P3:PCON MCON MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。

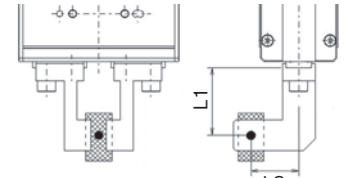


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

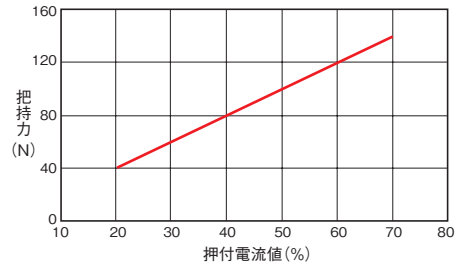
- POINT** 選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください。)
  - 移動時の最大加速度は0.3Gです。

### ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は100mm以下でご使用ください。L2  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

### アクチュエータスペック

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

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
22	125

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
22	—

### ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

### ②オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ 4-127	—
原点逆仕様	NM	→ 4-129	—

### アクチュエータ仕様

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

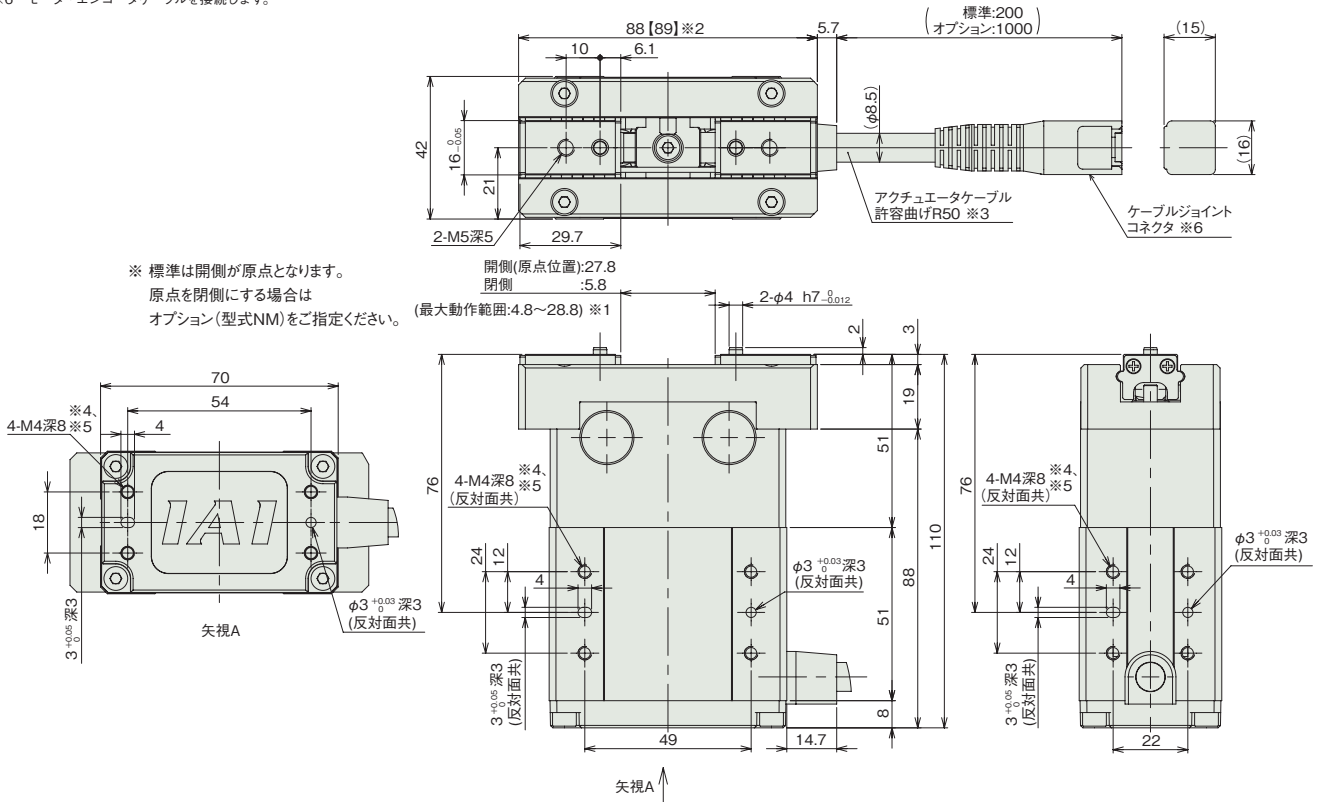
寸法図

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



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

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



サーボプレス

ブリックタイプ  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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	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		—	—	●	256	—	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→6-193

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

# RCP4-GRSWL

2ツ爪  
グリッパ

超大型  
スライド  
タイプ

本体幅  
80  
mm

24V  
パルス  
モータ

■型式項目 **RCP4-GRSWL-I-42P-28-30-P3**

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

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 28:1/28 30:30mm (片側15mm) P3:PCON MCON MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

下記オプション  
価格表参照

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



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



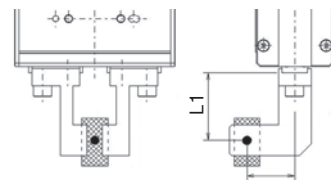
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



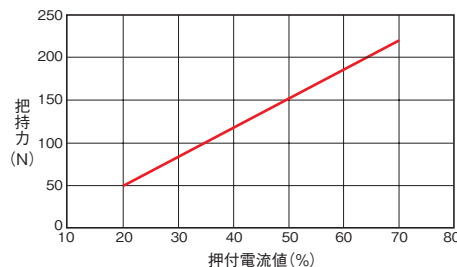
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は100mm以下でご使用ください。L2  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
30	157

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル1m仕様	AC1	→ 4-127	-
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-

## アクチュエータ仕様

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

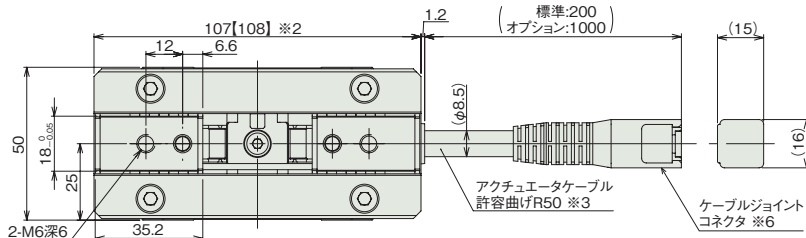
寸法図

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

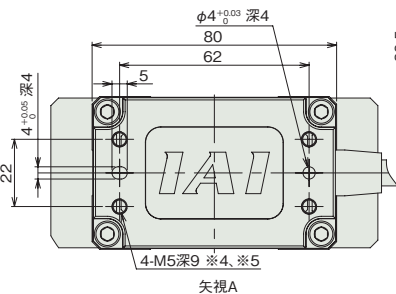
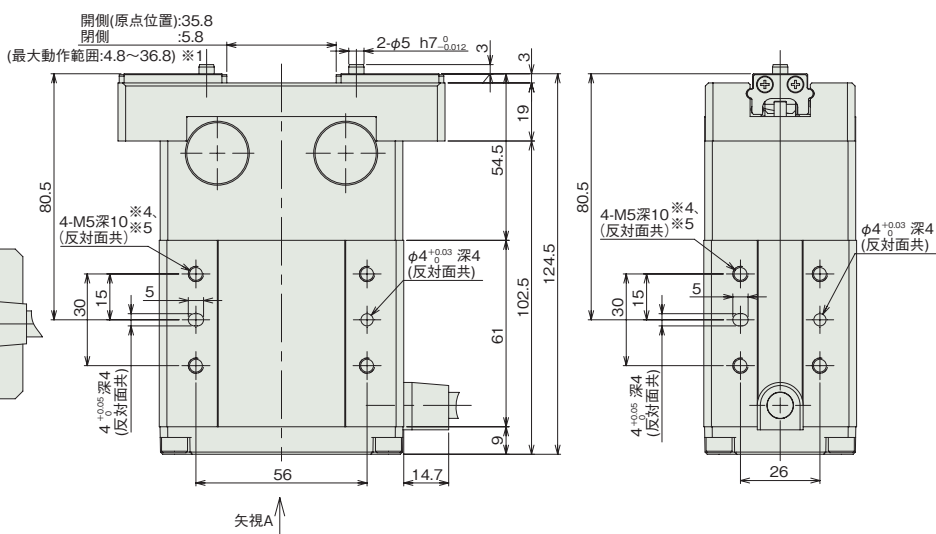


- ※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。  
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
- ※2 原点復帰時、【 】内寸法までフィンガが動作しますので、干渉にご注意ください。
- ※3 アクチュエータケーブルはロボットケーブルです。
- ※4 本体固定の際、同一取付面にあるタップ（4箇所）すべてを使用して固定してください。
- ※5 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。  
内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※6 モータ・エンコーダケーブルを接続します。

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



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



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-

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。

サーボプレス

ブリックタイプ  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

# RCP4-GRLM

2ツ爪  
ブリックタイプ  
中型  
レバー  
タイプ  
本体幅  
54  
mm  
24V  
パルス  
モータ

■型式項目	RCP4	-	GRLM	-	I	-	28P	-	30	-	180	-	P3	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用 される場合も型式は 「I」になります。		28P:パルスモータ 28□サイズ		30: 1/30		180: 180度 (片側90度)		P3:PCON MCON MSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

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



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



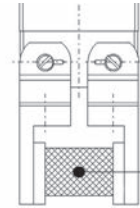
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は1-483ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

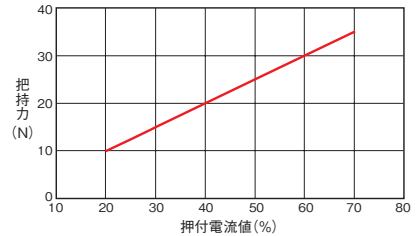
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



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

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

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク (度)	最高速度 (度/s)
180	600

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	→ 4-127	-
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシュ	片側2.5度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	-
質量	0.5 kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

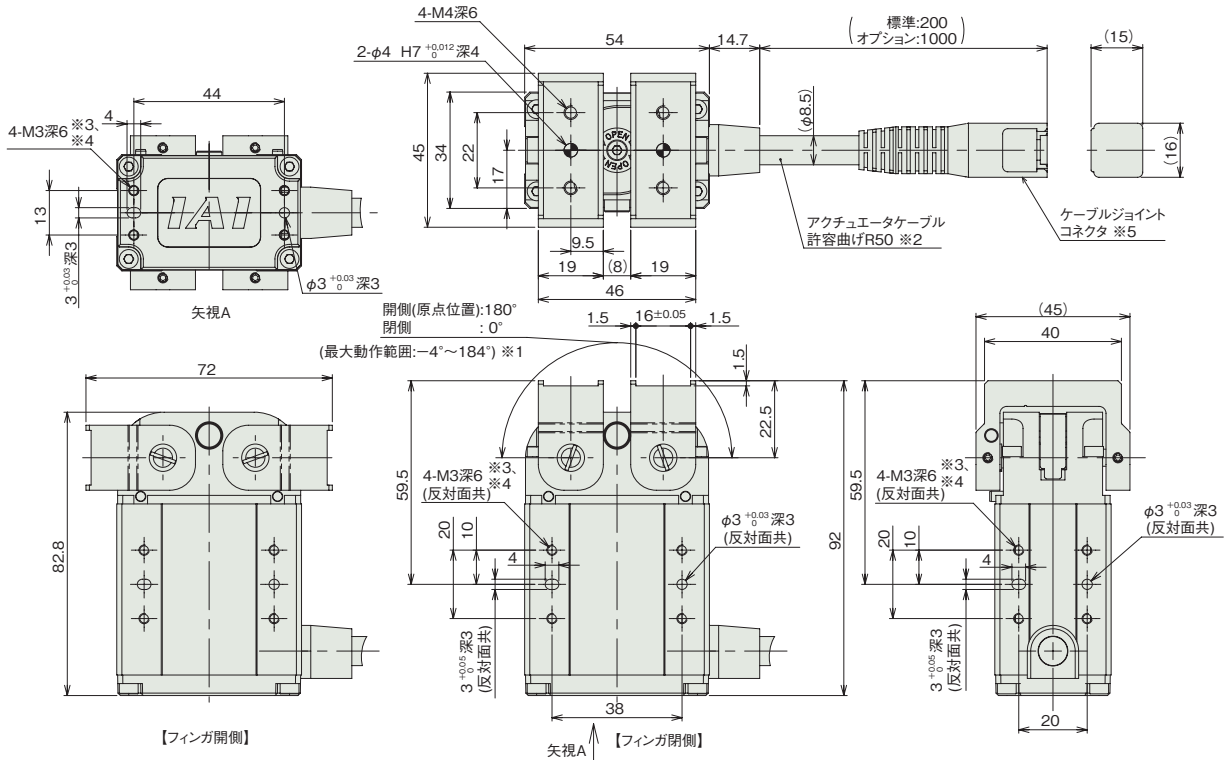
寸法図

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



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

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



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

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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	—	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	—

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。

サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

# RCP4-GRLL

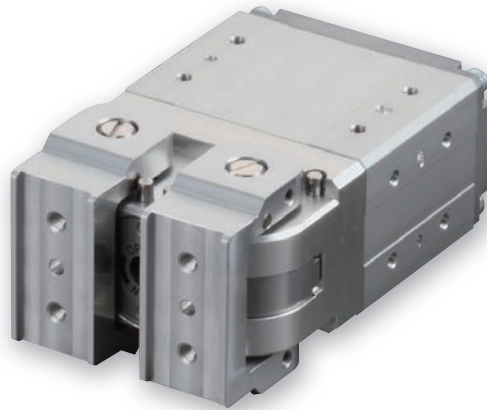
2ツ爪  
ブリッパ  
大型  
レバー  
タイプ  
本体幅  
70  
mm  
24V  
パルス  
モータ

■型式項目	RCP4	-	GRLL	-	I	-	35P	-	30	-	180	-	P3	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル ※簡易アプンで使用 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		30: 1/30		180: 180度 (片側90度)		P3:PCON MCON MSEL		N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

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



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



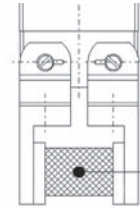
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は1-483ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

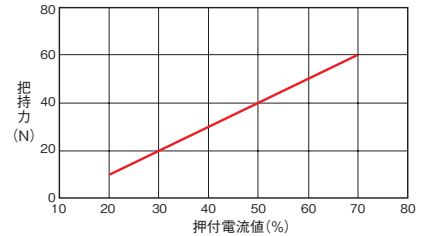
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



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

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

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク (度)	最高速度 (度/s)
180	600

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	→ 4-127	-
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
バックラッシュ	片側2.5度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.3度以下
静的許容モーメント	-
質量	1.0 kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

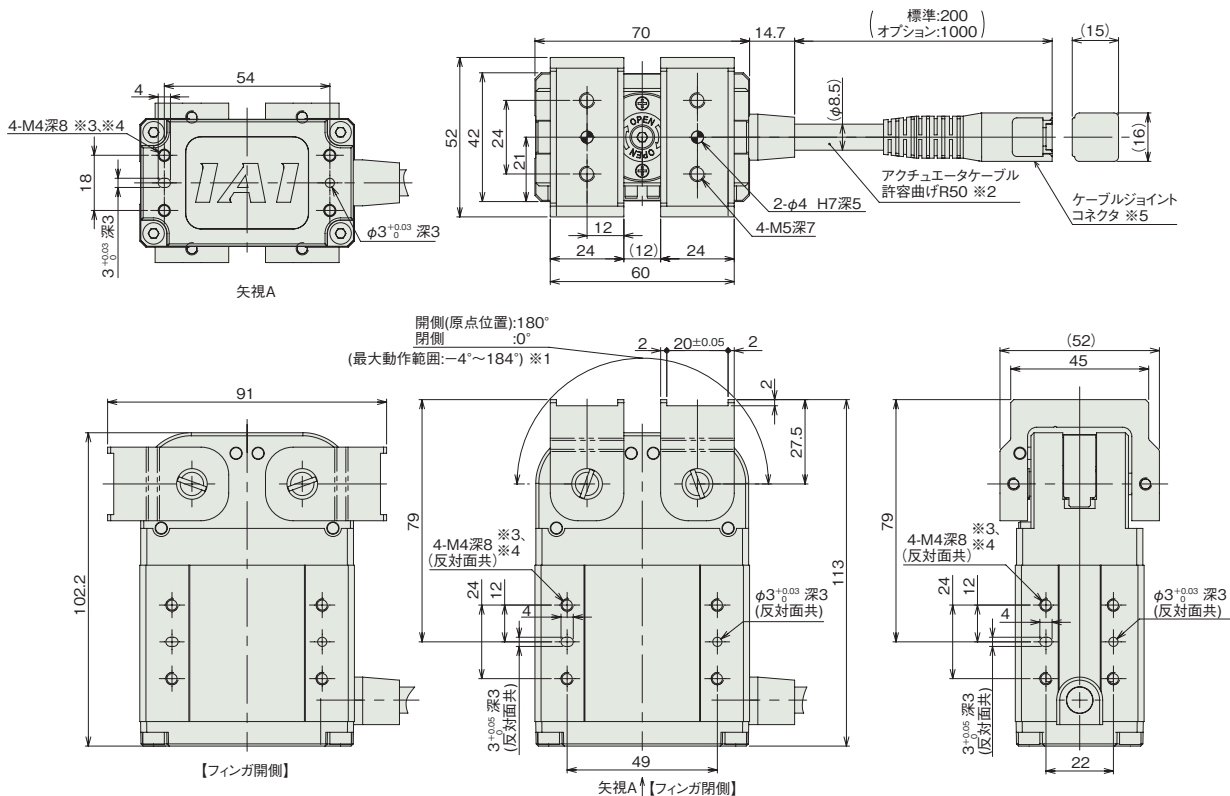
寸法図

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



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

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



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

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-

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。



# RCP4-GRLW

2ツ爪  
ブリック

超大型  
レバー  
タイプ

本体幅  
80  
mm

24V  
パルス  
モータ

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

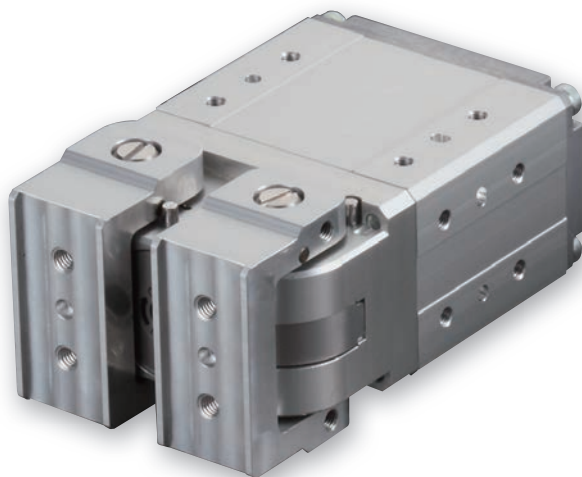
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — ストローク — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 28:1/28 180:180度 (片側90度) P3:PCON MCON MSEL N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

※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。



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



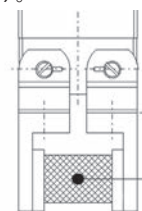
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は1-483ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

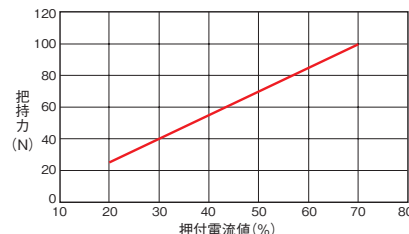
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



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

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

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク (度)	最高速度 (度/s)
180	643

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエータケーブル 1m 仕様	AC1	→ 4-127	-
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-

## アクチュエータ仕様

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

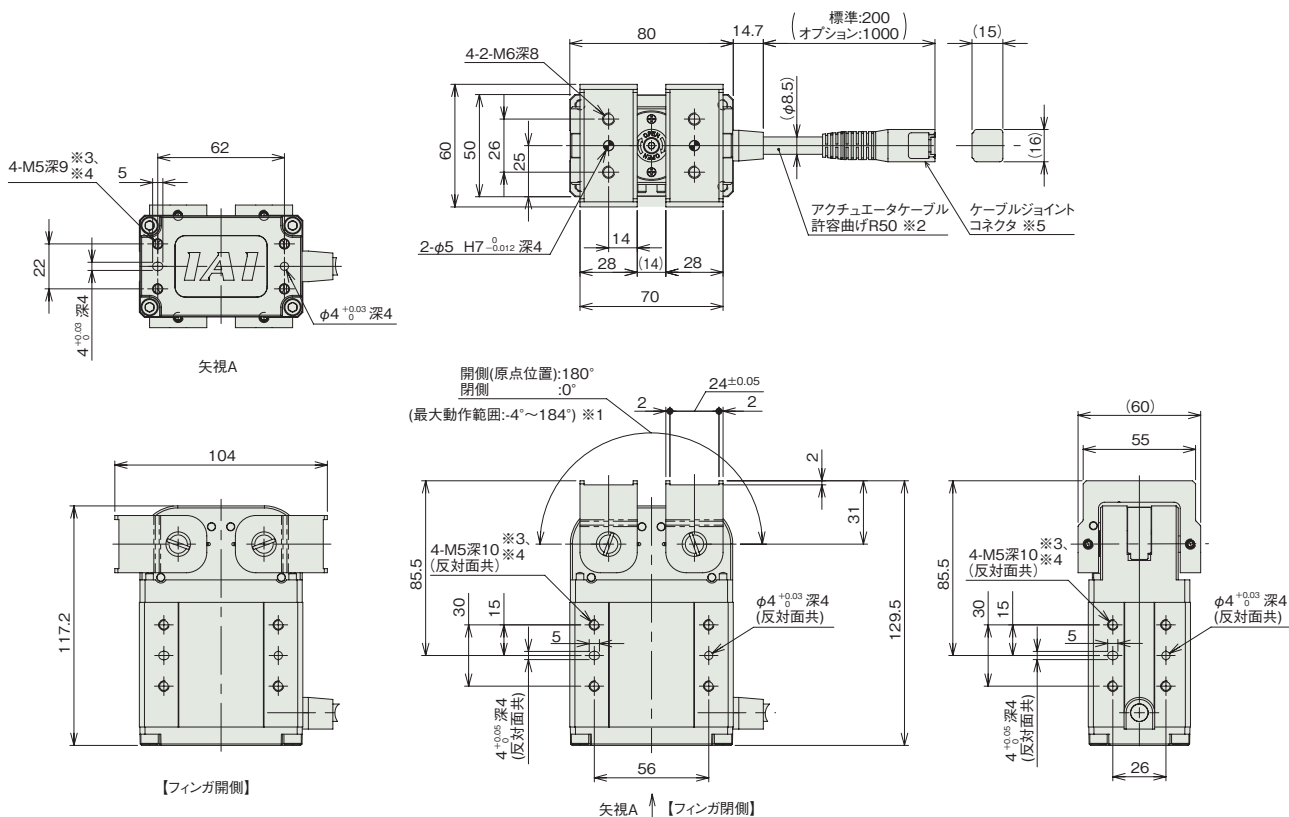
寸法図

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



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

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



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

適応コントローラ

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

名称	外觀	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	-	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	-

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。

サーボプレス  
ブリックタイプ・ロータリタイプ  
その他  
RCP4  
RCP2  
RCD  
RCS2  
DDA  
DD  
RS

# RCP2-GRSS

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

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

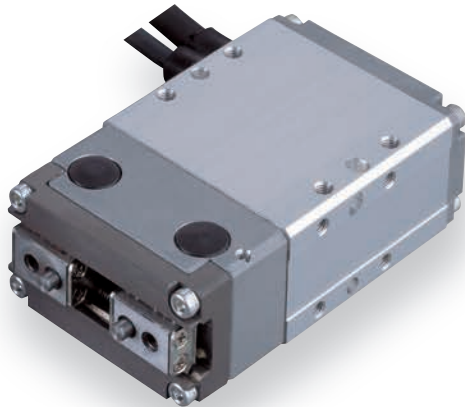
シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 20P:パルスモータ 30:減速比 8:8mm P1:PSEL N:無し 下記オプション  
※簡易アプンで使用 20□サイズ 1/30 8.8mm (片側4mm) P3:PCON P:1m 価格表参照  
される場合も型式は MCON S:3m 「I」になります。 M:5m X□□:長さ指定

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



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



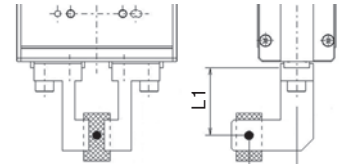
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



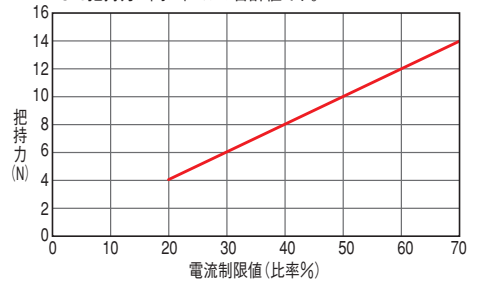
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10 ~ 1/20以下が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は40mm以下でご使用ください。L2  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	8 (mm)
	30	78 (片側)

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-
フランジブラケット	FB	→ 4-128	-
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	-

## アクチュエータ仕様

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

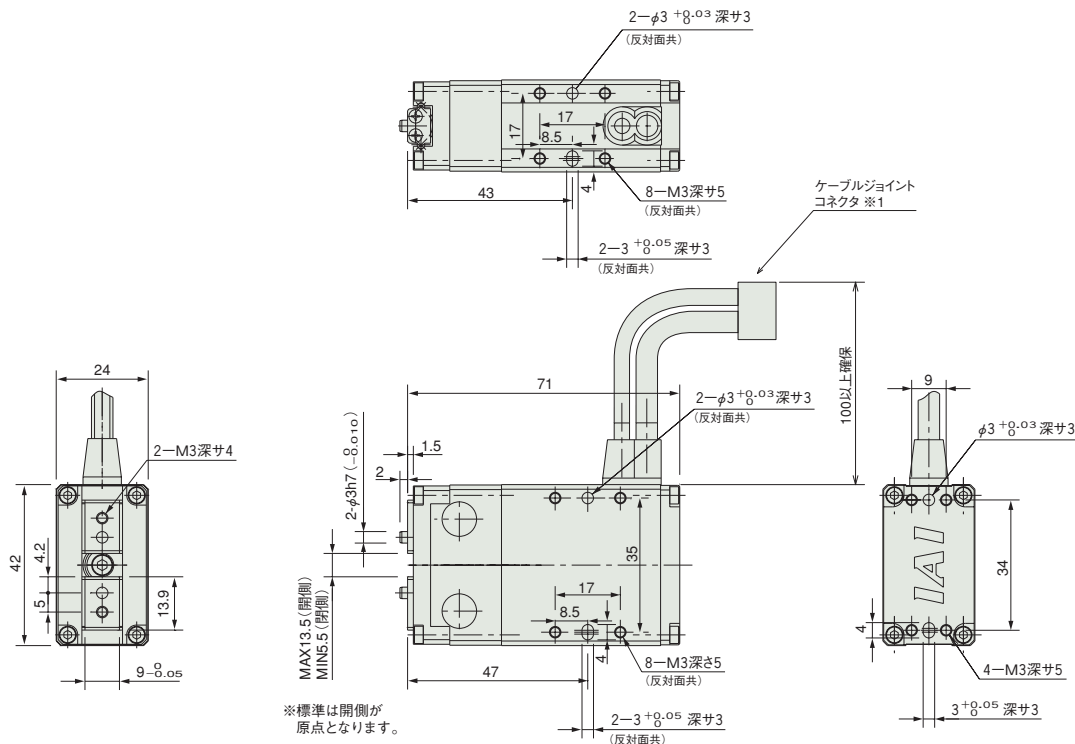
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

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



※標準は開側が  
原点となります。

サーボプレス

ブリックタイプ  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム			
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		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193
その他接続可能機種									PSEL(→6-161)

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

# RCP2-GRLS

2ツ爪  
ブリック

小型  
レバー  
タイプ

本体幅  
42  
mm

24V  
パルス  
モータ

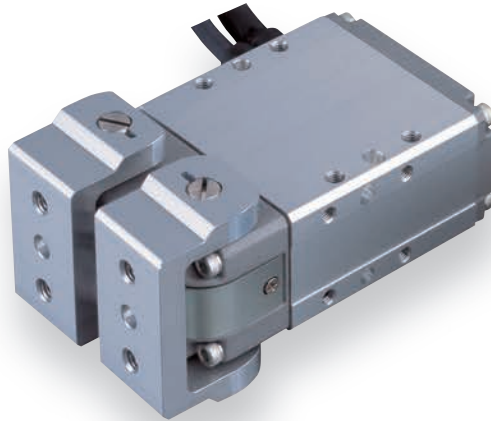
■型式項目 **RCP2 - GRLS - I - 20P - 30 - 180** - □ - □ - □  
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル  
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。  
 20P:パルスモータ  
20□サイズ  
 30:減速比  
1/30  
 180:180度  
(片側90度)  
 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。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



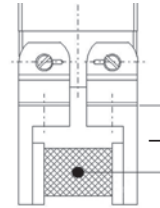
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10 ~ 1/20以下が目安となります。(詳細は1-483ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

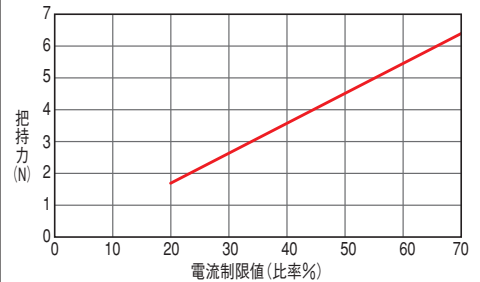
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



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

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

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

ストローク 減速比	180 (度)
	600 (片側)

(単位は度/s)

## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

## ②ケーブル長価格表(標準価格)

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

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

## ③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-
フランジブラケット	FB	→ 4-128	-
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	-

## アクチュエータ仕様

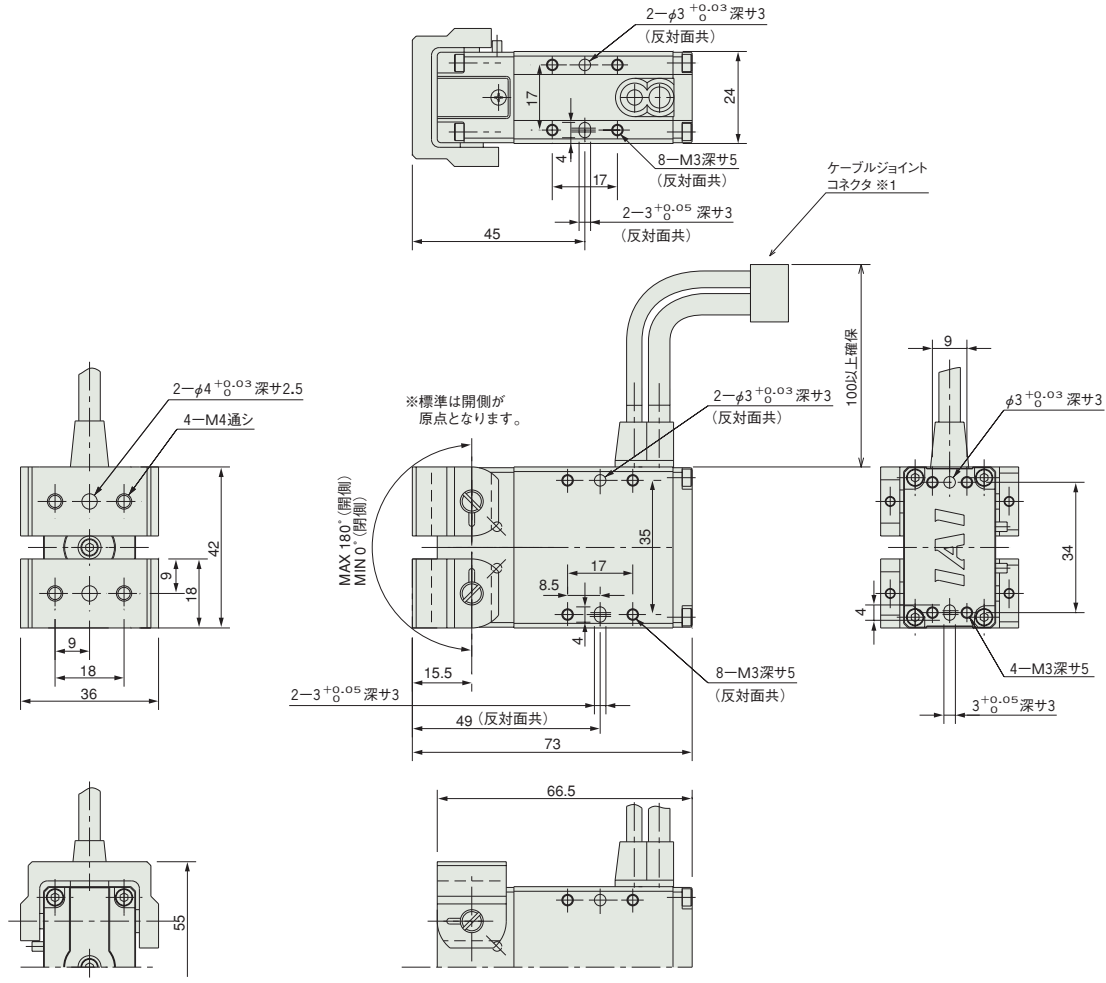
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1度以下
静的許容モーメント	-
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。  
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジショナ	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)

# RCP2-GRS

2ツ爪  
グリッパ

小型  
スライド  
タイプ

本体幅  
69  
mm

24V  
パルス  
モータ

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

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

I:インクリメンタル 20P:パルスモータ 1:減速比 10:10mm  
 ※ 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。 20□サイズ 1/1 (片側 5mm)

P1:PSEL N:無し 下記オプション  
 P3:PCON P:1m 価格表参照  
 MCON S:3m  
 MSEL 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。



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



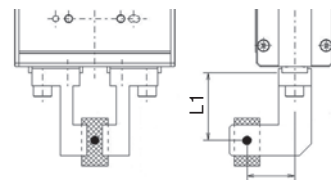
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



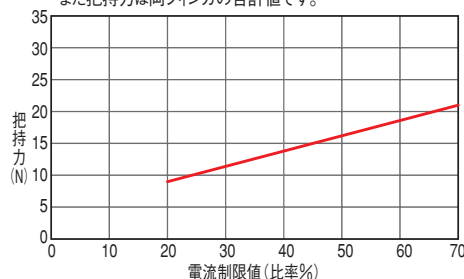
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は50mm以下でご使用ください。L2  
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください) また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	10 (mm)
	1	33 (片側)

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ 4-128	-
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	-

## アクチュエータ仕様

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

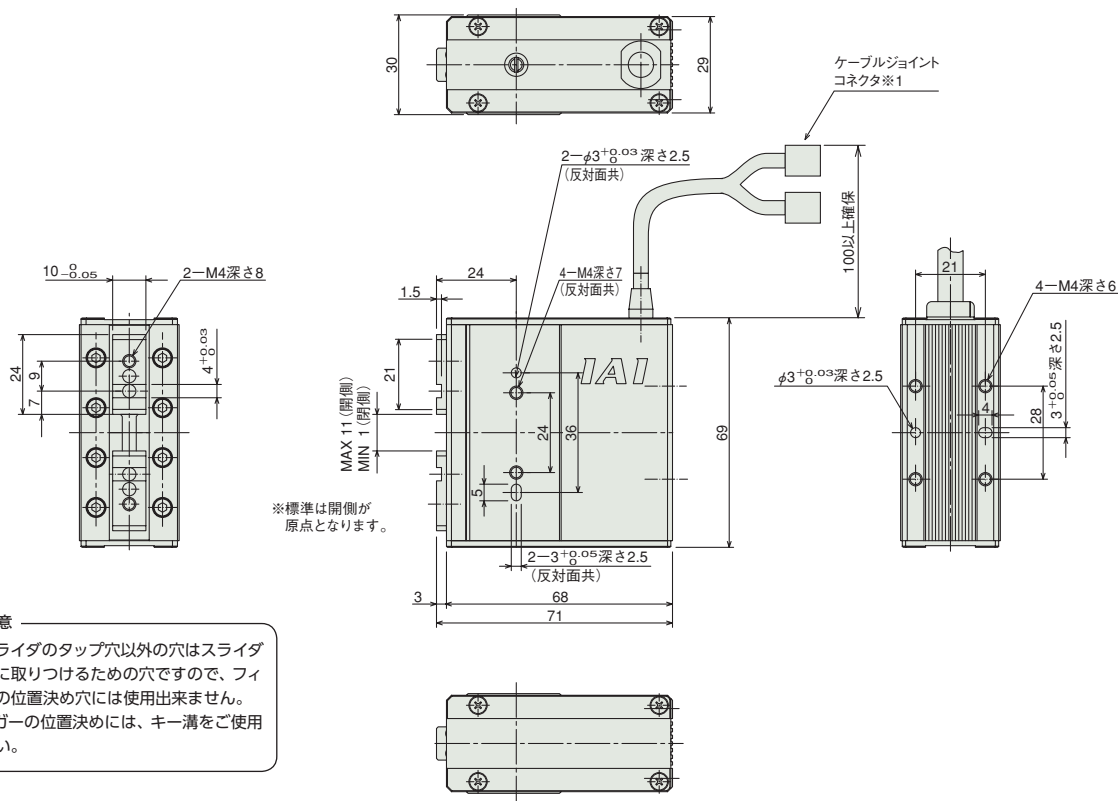
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

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



ご注意

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

サーボプレス

ブリックタイプ・ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK 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	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	-	-	●	SSCNET III/H	30000	-	→6-193
その他接続可能機種										PSEL(→6-161)



# RCP2-GRM

2ツ爪  
グリッパ

中型  
スライド  
タイプ

本体幅  
74  
mm

24V  
パルス  
モータ

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

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

I:インクリメンタル 28P:パルスモータ 1:減速比 14:14mm P1:PSEL N:無し 下記オプション  
※簡易アプンで使用 28□サイズ 1/1 (片側7mm) P3:PCON P:1m 価格表参照  
される場合も型式は MCON M:5m  
「I」になります。 R□□: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。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



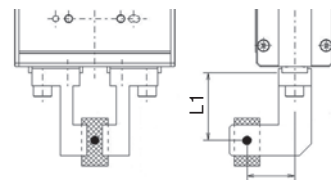
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



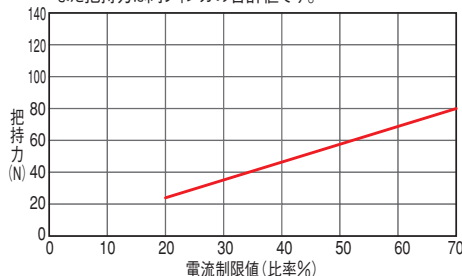
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は80mm以下でご使用ください。L2  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	14 (mm)
	1	36 (片側)

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ 4-128	-
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	-

## アクチュエータ仕様

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

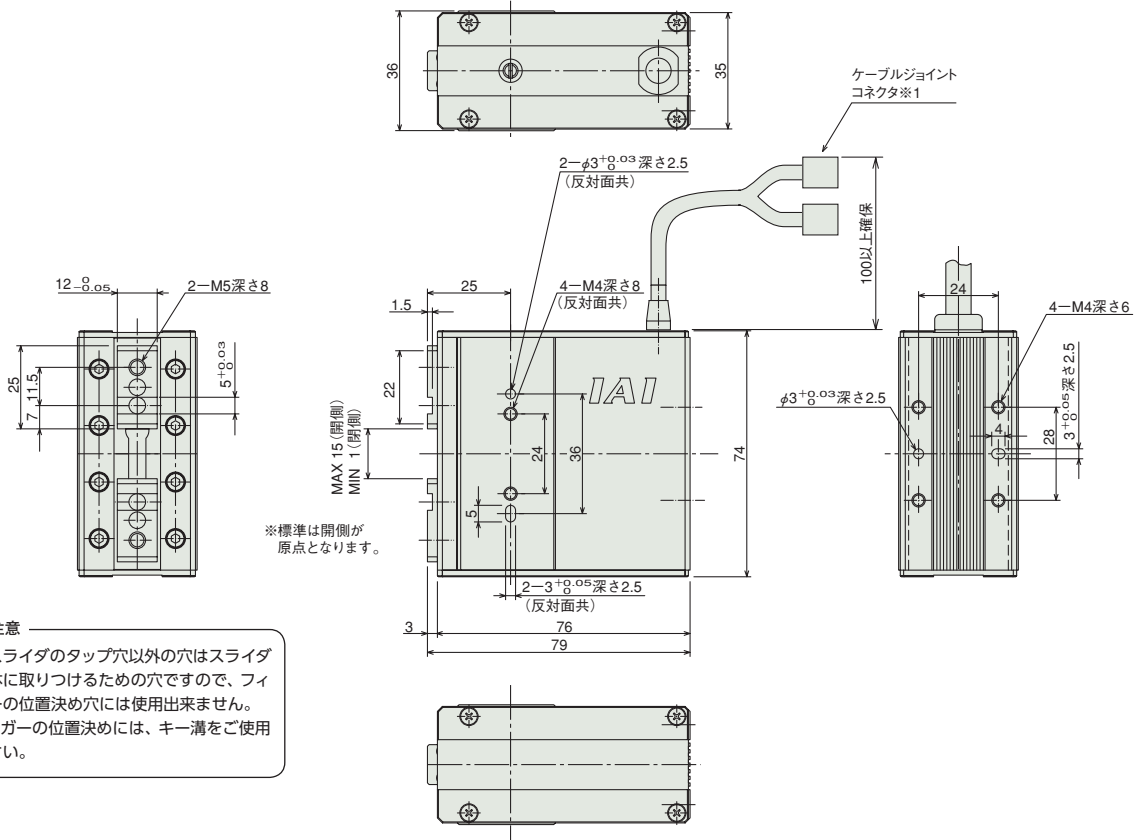
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

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



ご注意

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

サーボプレス

ブリックタイプ・ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム			
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		-	-	●	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)

# RCP2-GRST

2ツ爪  
ブリック  
長ストローク  
スライド  
タイプ  
本体幅  
130-190  
mm  
24V  
パルス  
モータ

■型式項目 RCP2 - GRST - I - 20P - □ - □ - □ - □ - □

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

I:インクリメンタル 20P:パルスモータ  
仕様 20□サイズ  
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

1:減速比 1/1 高速タイプ  
2:減速比 1/2 標準タイプ

40:40mm  
60:60mm  
80:80mm  
100:100mm

P1:PSEL  
P3:PCON  
MCON  
MSEL

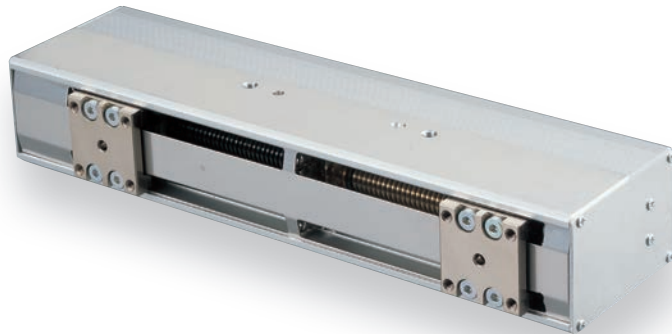
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション  
価格表参照  
※ケーブル取出方向は  
A0/A1 どちらかの  
記号を必ずご記入下  
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。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



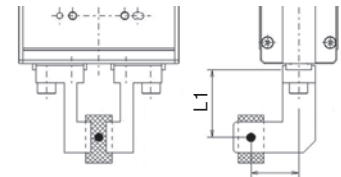
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



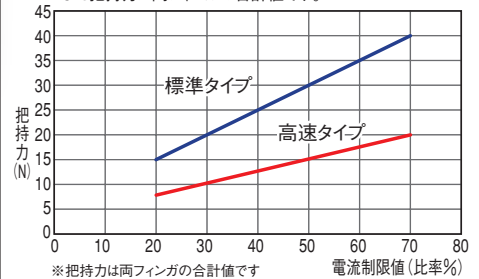
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10 ~ 1/20以下が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は60mm以下でご使用ください。  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GRST-I-20P-1-①-②-③-④	1	20 (片側 10)	40 60 (片側 20)、(片側 30)
RCP2-GRST-I-20P-2-①-②-③-④	2	40 (片側 20)	80 100 (片側 40)、(片側 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

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク (mm)	40~100 (mm)
1	40	75
2	80	34

(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
40	-
60	-
80	-
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
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-
ケーブル底面取出し	A0	→ 4-127	-
ケーブル側面取出し	A1	→ 4-127	-

※ケーブル取出方向は、A0かA1のどちらかを必ずご記入ください。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロスモーション	-
静的許容モーメント	Ma:2.93N·m Mb:2.93N·m Mc:5.0N·m
質量	0.51kg(40ストローク)~0.66kg(100ストローク)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

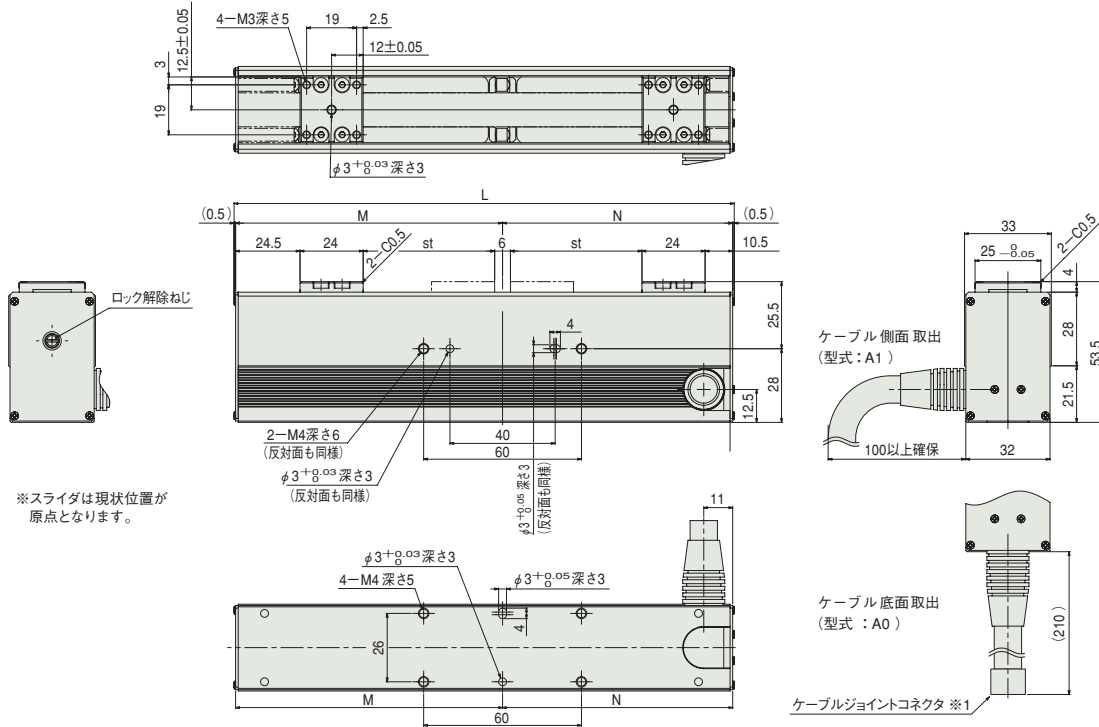
寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。

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



サーボプレス

ブリックタイプ・ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	60	80	100
L	130	150	170	190
M	71.5	81.5	91.5	101.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5
質量 (kg)	0.51	0.56	0.61	0.66

②適応コントローラ

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

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

# RCP2-GRHM

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

■型式項目 **RCP2-GRHM-I-35P-2-32**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※ 簡易アプンで使用 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	2:送りネジ リード2	32:32mm (片側16mm)	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。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



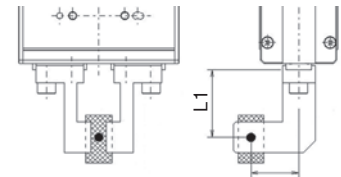
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



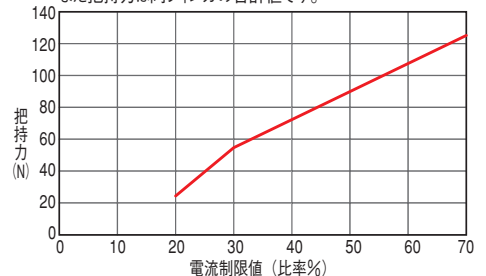
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください)
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は90mm以下でご使用ください。  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	32 (mm)
減速比	2
	100 (片側)

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
32	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ 4-127	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ 4-127	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ 4-127	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ 4-127	-
フランジブラケット	FB	→ 4-128	-
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	-

## アクチュエータ仕様

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

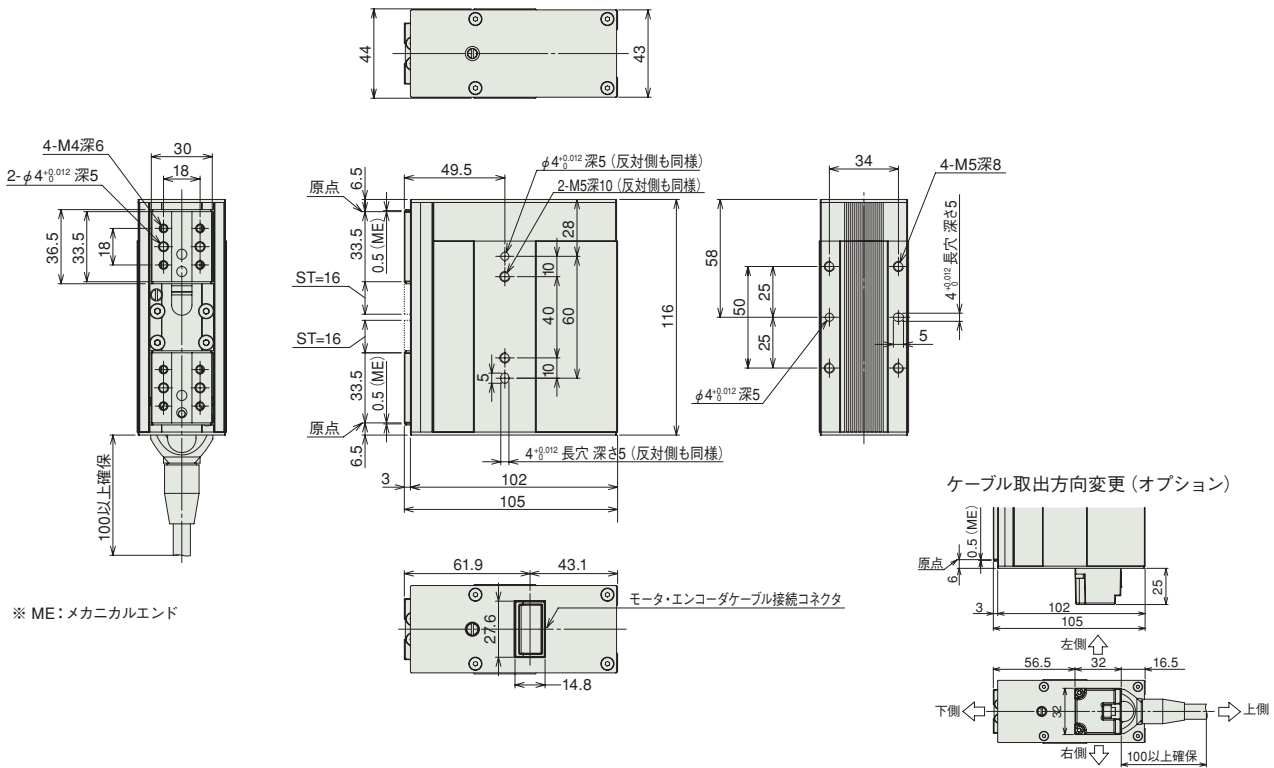
(※1) 5,000km走行寿命の場合です。

寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。



※ ME: メカニカルエンド

サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

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

① 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム			
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)

# RCP2-GRHB

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

■型式項目 **RCP2-GRHB-I-42P-2-40**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル ※ 簡易アプンで使用 される場合も型式は 「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	2:送りネジ リード2	40:40mm (片側 20mm)	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。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。

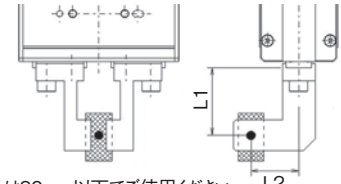


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

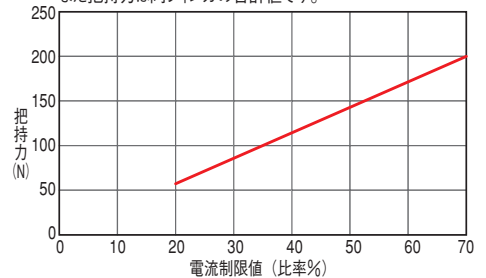
- POINT**  
選定上の  
注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合、両フィンガ把持力の合計値ですが、実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください)
  - 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は90mm以下でご使用ください。  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク
	40 (mm)
2	100 (mm)

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→ 4-127	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→ 4-127	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→ 4-127	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→ 4-127	-
フランジブラケット	FB	→ 4-128	-
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	-

## アクチュエータ仕様

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

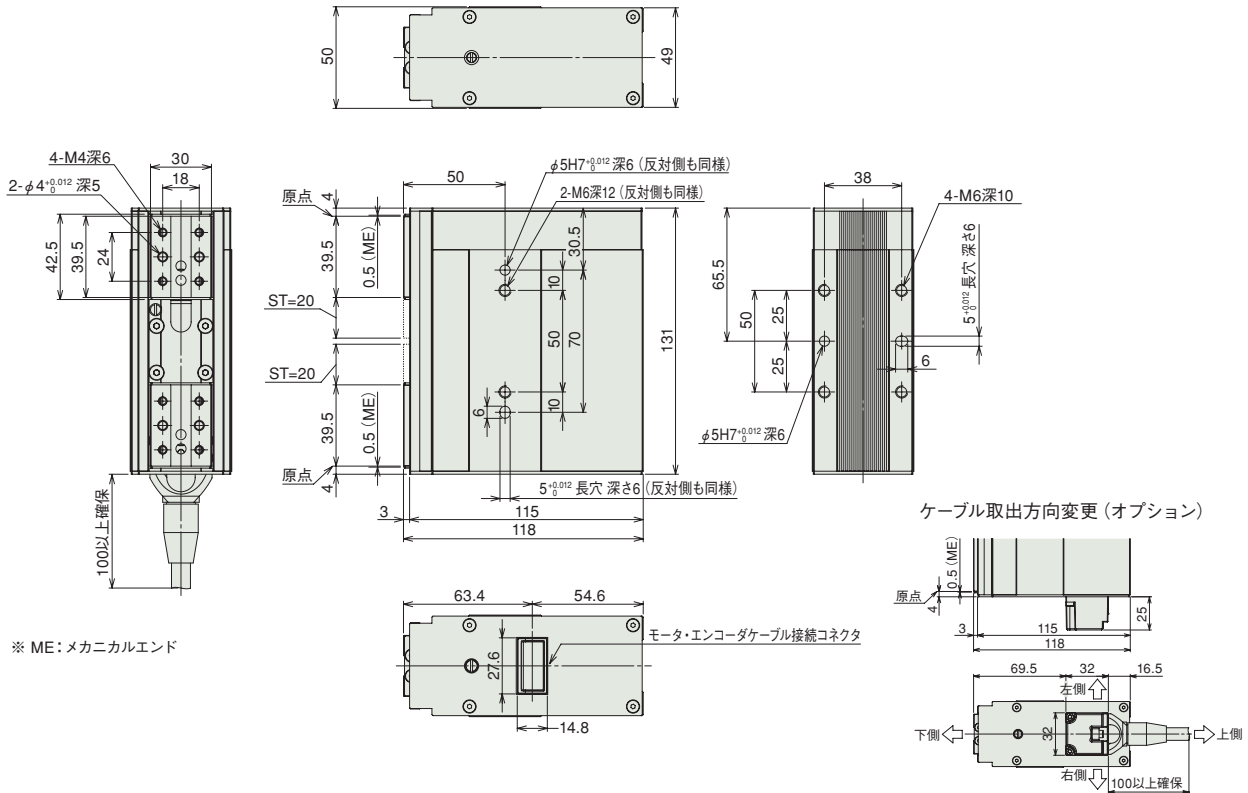
(※1) 5,000km走行寿命の場合です。

寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。



※ ME: メカニカルエンド

サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
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	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	-	-	●	SSCNET III/H	30000	-	→6-193
その他接続可能機種										PSEL(→6-161)



# RCP2-GR3LS

3ツ爪  
グリッパ

レバー  
タイプ

本体幅  
62  
mm

24V  
パルス  
モータ

■型式項目 **RCP2-GR3LS-I-28P-30-19**

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

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

28P:パルスモータ  
28□サイズ

30:減速比  
1/30

19:19度

P1:PSEL  
P3:PCON  
MCON  
MSEL

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

下記オプション  
価格表参照

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



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



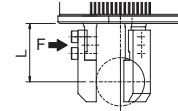
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び1-483ページをご参照ください。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

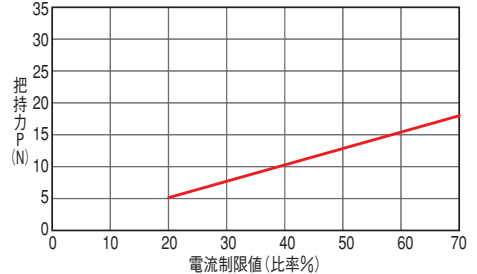
押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



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

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

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



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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	19 (度)
	30	200

(単位は度/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	—

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ 4-128	—
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	—

## アクチュエータ仕様

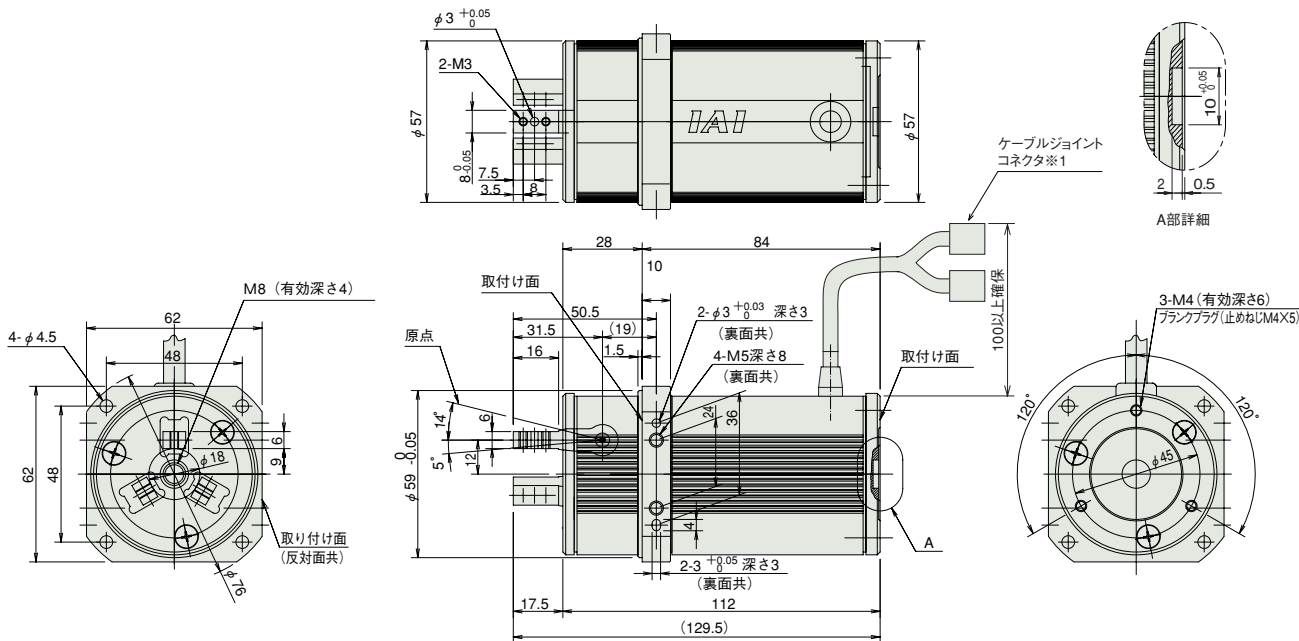
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.15度以下
質量	0.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意ください。  
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジショナ	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	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				
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	-	-	●	SSCNET III/H	30000	-	→6-193	
その他接続可能機種				PSEL(→6-161)							

# RCP2-GR3LM

3ツ爪  
グリッパ

レバー  
タイプ

本体幅  
80  
mm

24V  
パルス  
モータ

■型式項目 RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-□-□-□  
 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 減速比 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

I:インクリメンタル  
 ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。  
 42P:パルスモータ  
 42サイズ  
 30:減速比  
 1/30  
 19:19度  
 P1:PSEL  
 P3:PCON  
 MCON  
 MSEL  
 N:無し  
 P:1m  
 S:3m  
 M:5m  
 X□□:長さ指定  
 R□□:ロボットケーブル  
 下記オプション  
 価格表参照

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



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



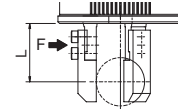
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び1-483ページをご参照ください。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



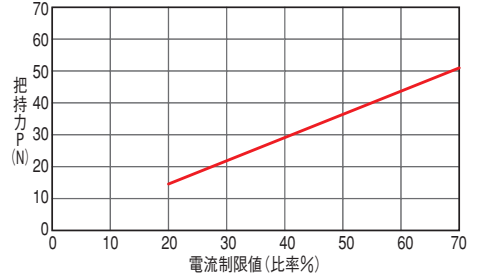
※把持(押付け)を行なう場合は速度が5度/s固定となりますのでご注意ください。

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

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

P = グラフの把持力

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



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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	19 (度)
減速比	200

(単位は度/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
19	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ 4-128	-
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	-

## アクチュエータ仕様

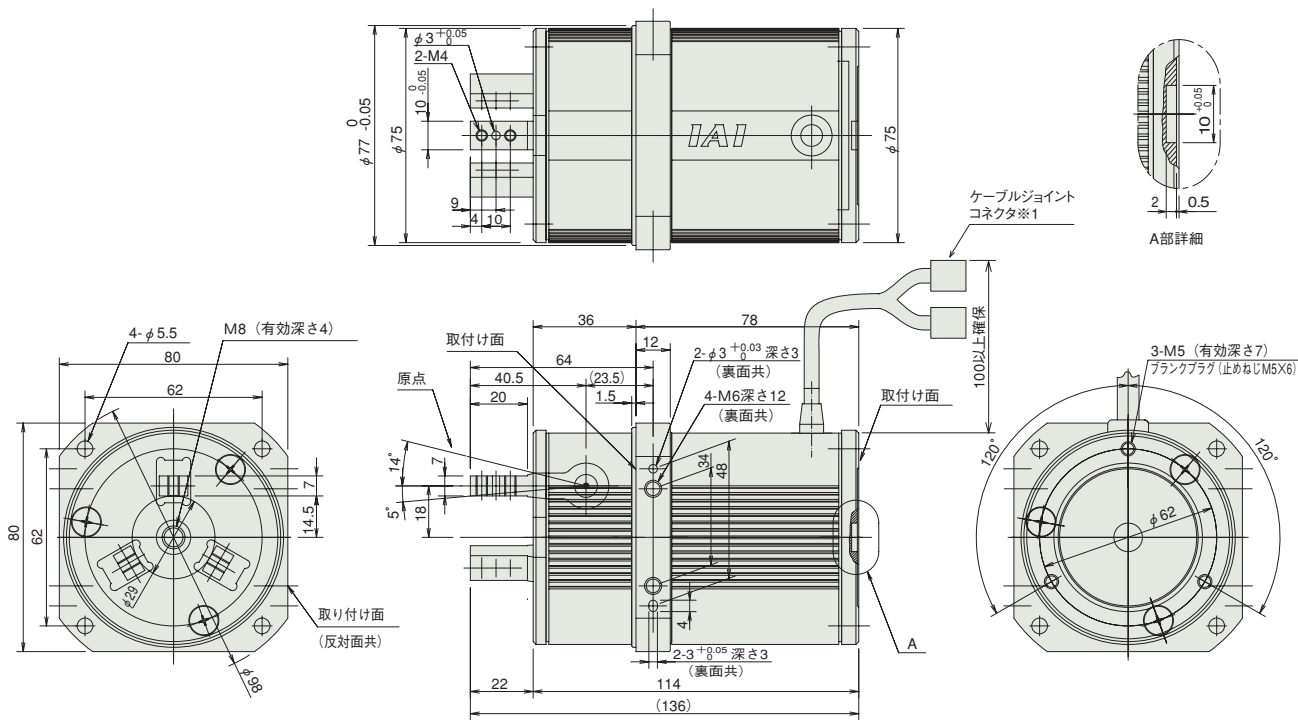
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
質量	1.1kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意ください。  
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-269ページをご参照ください。



サーボプレス

ブリックタイプ・ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナ	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)

# RCP2-GR3SS

3ツ爪  
グリッパ

スライド  
タイプ

本体幅  
62  
mm

24V  
パルス  
モータ

■型式項目 **RCP2-GR3SS-I-28P-30-10**

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

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

28P:パルスモータ  
28□サイズ

30:減速比  
1/30

10:10mm  
(片側5mm)

P1:PSEL  
P3:PCON  
MCON  
MSEL

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

下記オプション  
価格表参照

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



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



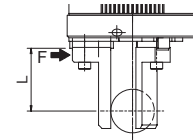
技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び1-480ページをご参照ください。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

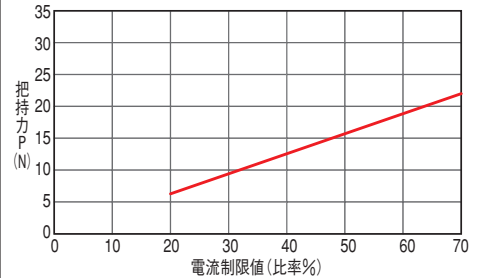
## ■把持力と電流制限値の相関図

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



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

※Lは50mm以下でご使用ください。  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



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

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク
	10 (mm)
30	40

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	—

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ 4-128	—
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	—

## アクチュエータ仕様

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



# RCP2-GR3SM

3ツ爪  
グリッパ

スライド  
タイプ

本体幅  
80  
mm

24V  
パルス  
モータ

■型式項目 RCP2-GR3SM-I-42P-30-14---

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

I:インクリメンタル 42P:パルスモータ 30:減速比 14:14mm  
 ※ 簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。 42□サイズ 1/30 (片側 7mm)

P1:PSEL N:無し 下記オプション  
 P3:PCON P:1m 価格表参照  
 MCON S:3m  
 MSEL 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。



※設置方法の詳細は1-345ページをご確認ください。



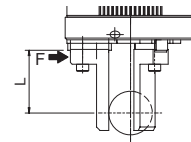
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明及び1-480ページをご参照ください。
- 移動時の定格加速度は0.3Gです。

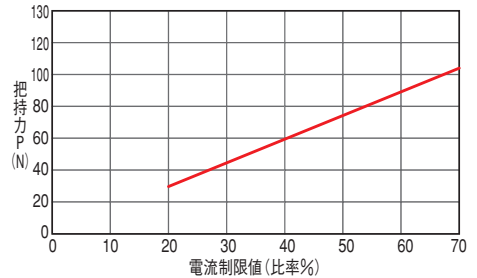
## ■把持力と電流制限値の相関図

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



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

※Lは80mm以下でご使用ください。  
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
 (L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
 また把持力は両フィンガの合計値です。



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

## アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14- <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/>	30	102 (片側 34)	14

記号説明  ① 適応コントローラ  ② ケーブル長  ③ オプション

## ■ストロークと開閉最高速度

減速比	ストローク	14 (mm)
	30	50

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	—

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ 4-128	—
シャフトブラケット	SB	→ 4-131	—

## アクチュエータ仕様

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





# RCD-GRSNA

2ツ爪  
グリッパ

超小型  
スライド  
タイプ

本体幅  
22  
mm

24V  
DCブラシ  
レスモータ

■型式項目 **RCD - GRSNA - 1 - 3 - 2 - 4 - D3 - □**  
 シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — すべりネジリード — ストローク — 対応コントローラ — ケーブル長

I:インクリメンタル

3W

2:2mm

4:4mm  
(片側2mm)

D3:DCON

MCON

N:無し

P:1m

S:3m

M:5m

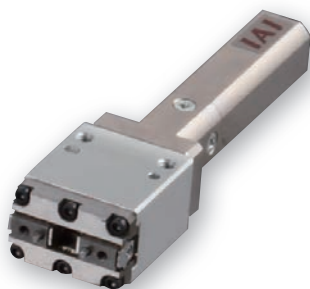
X□□:長さ指定

R□□:ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



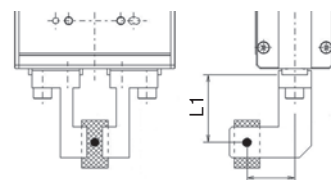
技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



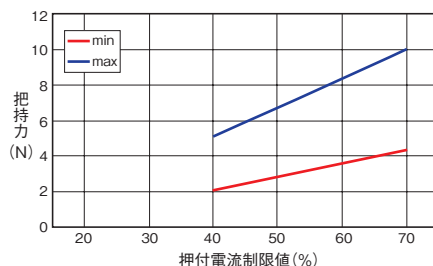
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20が目安となります。(詳細は1-480ページをご参照ください。)
- 移動時の最大加速度は1Gです。

## ■把持力と電流制限値の相関図

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



※L1は20mm以下でご使用ください。  
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。  
 (L1の距離別把持力目安は、1-482ページをご参照ください)  
 また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。

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

## ■アクチュエータスペック

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

記号説明 ①ケーブル長

## ■ストロークと開閉最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
4	67

## ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
4	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ■アクチュエータ仕様

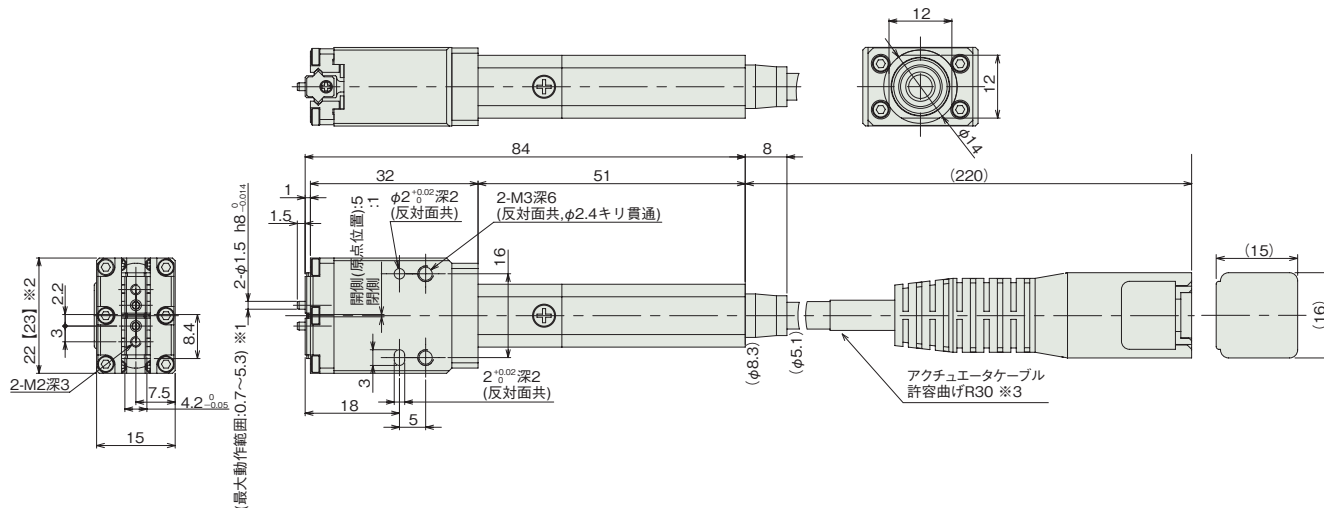
項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	片側0.4mm以下
ロスモーション	片側0.25mm以下
静的許容モーメント	Ma:0.04N·m Mb:0.04N·m Mc:0.07N·m
質量	0.085 kg
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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



- ※1 原点復帰動作等によって、フィンガが動作する最大範囲です。  
客先フィンガや周辺のワーク等に干渉しないようご注意ください。
- ※2 原点復帰時、【 】内寸法までフィンガが動作しますので、干渉にご注意ください。
- ※3 アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありませんので、固定してご使用ください。



RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム				
DCON-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
DCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—		64	—	→6-89
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			注 ・DCON-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

※簡易アプユニットの対応はありません。

# RCS2-GR8

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

■型式項目	RCS2	-	GR8	-	I	-	60	-	5	-		-	T2	-		-	
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル		60:サーボモータ 60W		5:1/5		20:20mm 40:40mm (60):60mm (80):80mm 100:100mm (120):120mm (200):200mm		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照

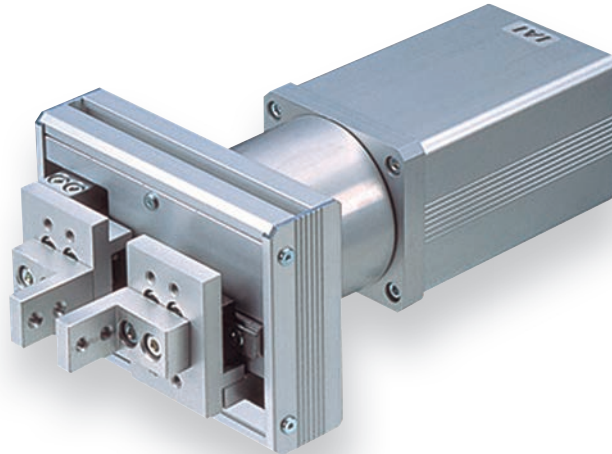
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※設置方法の詳細は  
1-345ページを  
ご確認ください。



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

技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357



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

## アクチュエータスペック

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

## ■ストロークと開閉最高速度 (単位は mm/s)

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

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

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	→ 4-127	-

### アクチュエータ仕様

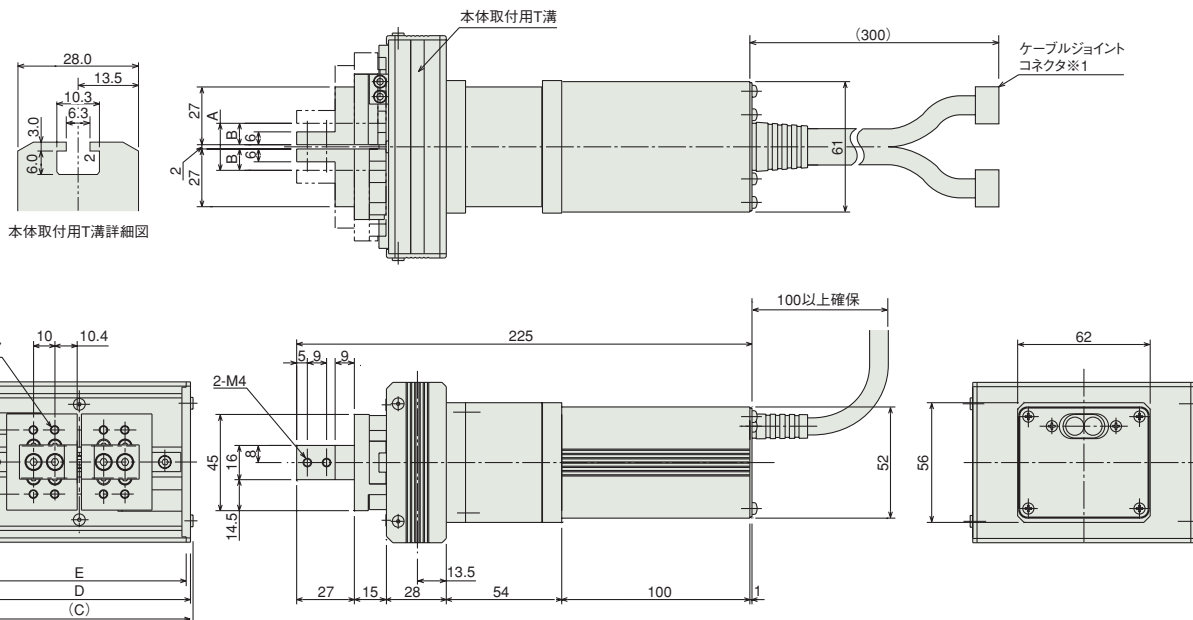
項目	内容
駆動方式	ラック&ピニオン
繰返し位置決め精度	±0.04mm
ロスモーション	片側 0.7mm 以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 5.1N・m Mb: 5.1N・m Mc: 10.4N・m
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



※スライダは開側が原点になります。  
※1 モーターケーブル、エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。



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

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

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

■ストローク別寸法・質量

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

※ 1 ( ) 内ストロークは準標準設定の為納期がかかります。

■ 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	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		

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。

# RCP2-RTBS/RTBSL

小型  
ロータリ

本体幅  
45mm

24V  
パルス  
モータ

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

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

RTBS : 330度回転仕様  
RTBSL : 多回転仕様

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

20P : パルスモータ  
20□サイズ

30 : 減速比  
1/30  
45 : 減速比  
1/45

330 : 330度  
(RTBS 専用)

360 : 360度  
(RTBSL 専用)

P1 : PSEL  
P3 : PCON  
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。

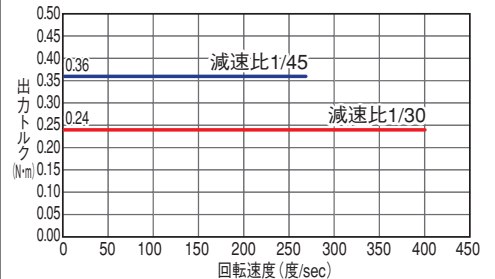


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

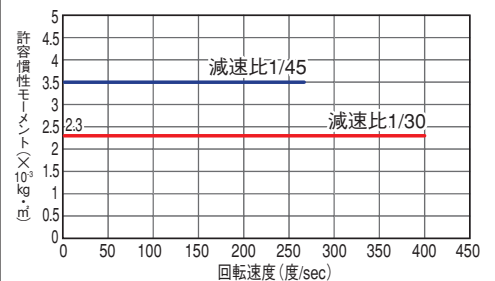


- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
- 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)

## ■回転速度と出力トルクの相関図



## ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■減速比と最高速度

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

(単位は度 / s)

## ①タイプ別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

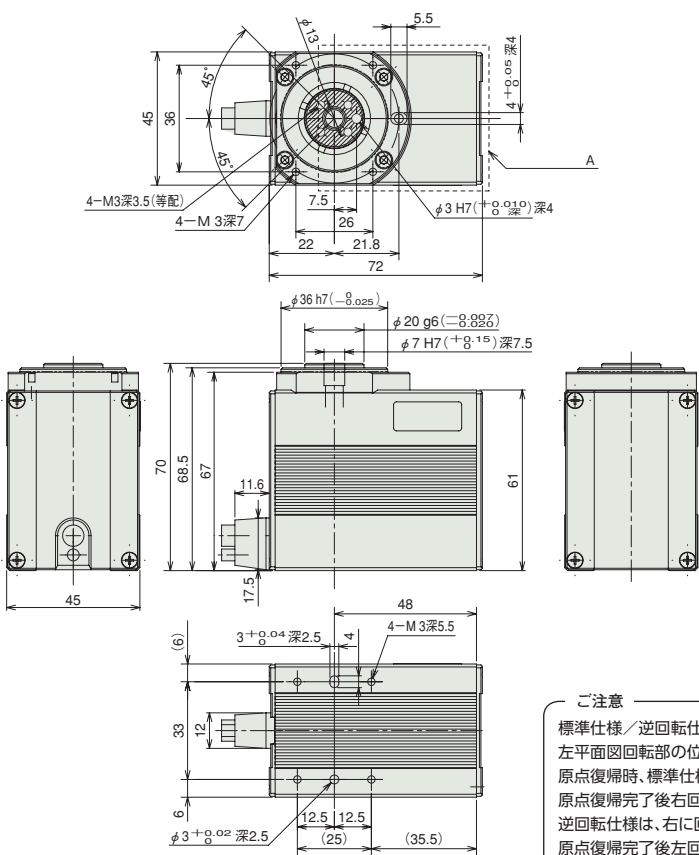
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ 4-129	—
シャフトアダプタ	SA	→ 4-130	—
テーブルアダプタ	TA	→ 4-132	—

## アクチュエータ仕様

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

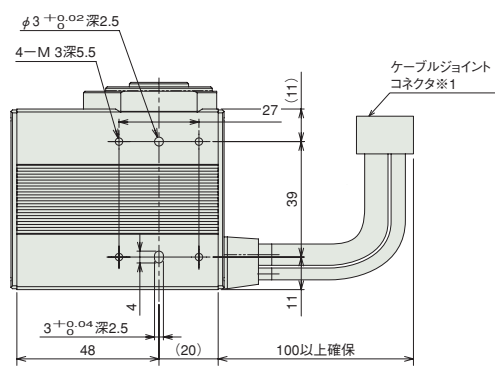
寸法図

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

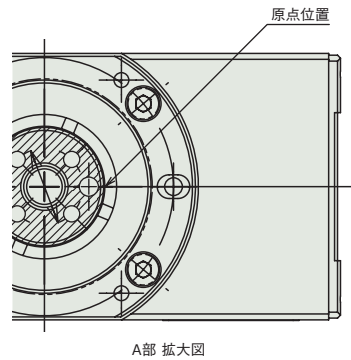


ご注意  
※左平面図は斜線部が  
回転部となります。

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



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



① 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジショナ	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	-	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193
その他接続可能機種									PSEL (→6-161)

サーボプレス

ブリックタイプ  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

# RCP2-RTCS/RTCSL

小型  
扁平  
ロータリ

本体幅  
**68**  
mm

24V  
パルス  
モータ

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

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

RTCS :330度回転仕様  
RTCSL :多回転仕様

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

20P:パルスモータ  
20□サイズ

30:減速比  
1/30  
45:減速比  
1/45

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

P1:PSEL  
P3:PCON  
MCON  
MSEL

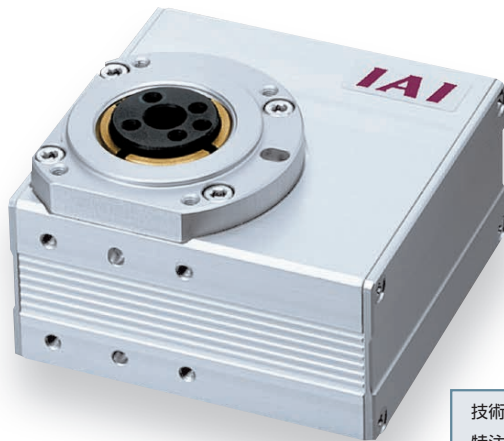
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

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。

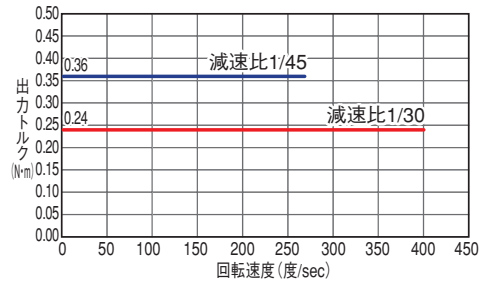


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

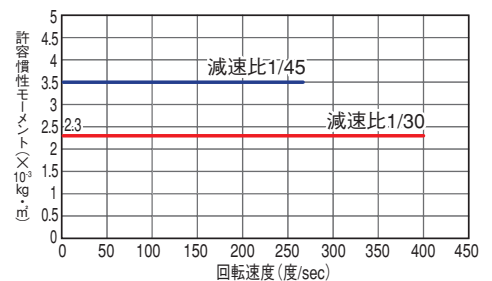


- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
- 移動時の定格加速度は 0.2G です。
- 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)

## ■回転速度と出力トルクの相関図



## ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■減速比と最高速度

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

(単位は度/s)

## ①タイプ別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	→ 4-129	—
シャフトアダプタ	SA	→ 4-130	—
テーブルアダプタ	TA	→ 4-132	—

## アクチュエータ仕様

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





# RCP2-RTB/RTBL

中型  
ロータリ

本体幅  
50mm

24V  
パルス  
モータ

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

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

RTB :330度回転仕様  
RTBL:多回転仕様

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

28P:パルスモータ  
28□サイズ

20:減速比  
1/20  
30:減速比  
1/30

330:330度  
(RTB専用)  
360:360度  
(RTBL専用)

P1:PSEL  
P3:PCON  
MCON  
MSEL

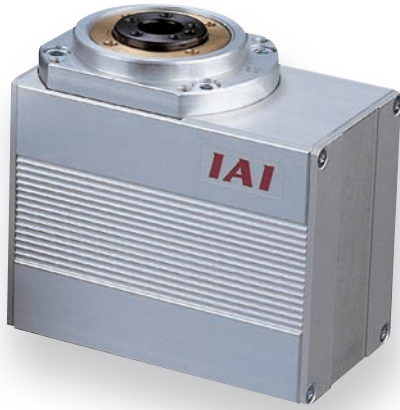
N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定  
R□□:ロボットケーブル

下記オプション  
価格表参照

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

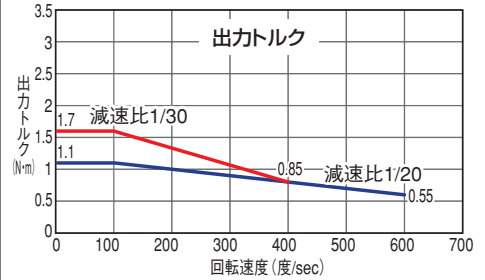


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

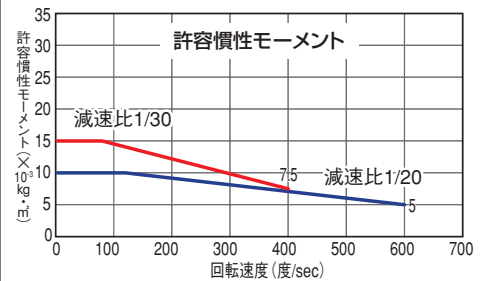


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

## ■回転速度と出力トルクの相関図



## ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- POINT**  
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
  - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
  - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
  - 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
  - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
  - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■減速比と最高速度

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

(単位は度 / s)

## タイプ別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 4-127	-
逆回転仕様	NM	→ 4-129	-
シャフトアダプタ	SA	→ 4-130	-
テーブルアダプタ	TA	→ 4-132	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギヤ	
線返し位置決め精度	±0.01 度	
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTB) / ±0.05 度以内 (RTBL)	
ロストモーション	±0.1 度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
ブレーキ保持トルク	0.4N・m	
質量	ブレーキ無	0.86kg
	ブレーキ有	1.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	

寸法図

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

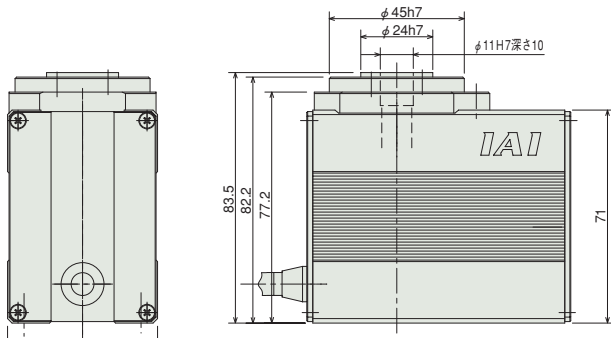
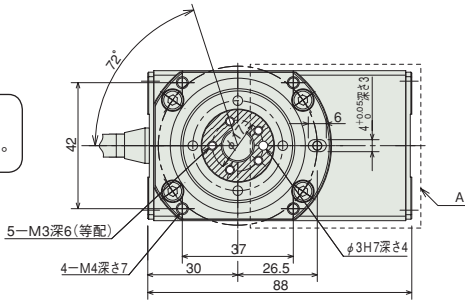


※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。

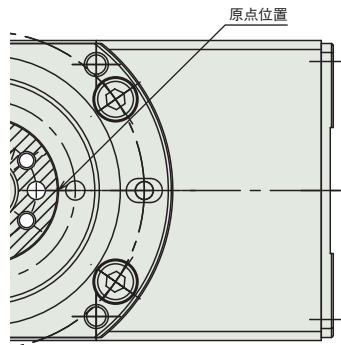
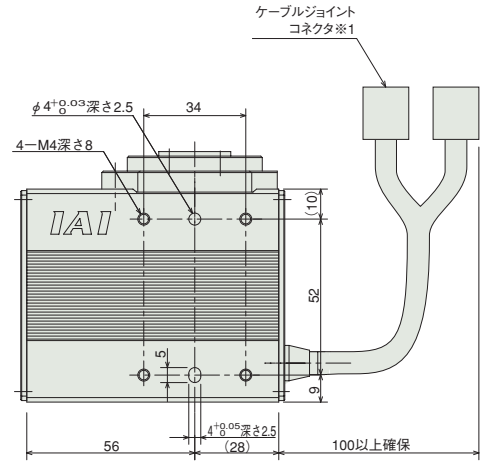
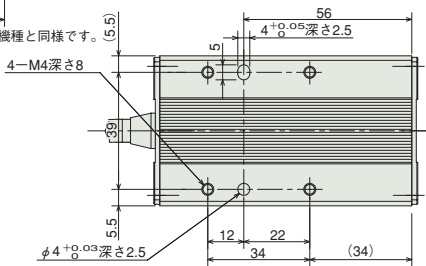
ご注意

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

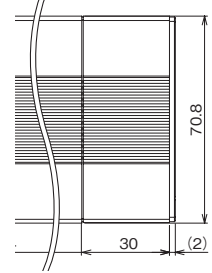
ご注意  
※右図は斜線部が  
回転部となります。



※ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



■ブレーキ付 寸法図



①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション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)

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。

サーボプレス

ブリックタイプ  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

# RCP2-RTC/RTCL

中型  
扁平  
ロータリ

本体幅  
**81**  
mm

24V  
パルス  
モータ

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

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

RTC : 330度回転仕様  
RTC : 多回転仕様

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

28P: パルスモータ  
28□サイズ

20: 減速比 1/20  
30: 減速比 1/30

330: 330度 (RTC専用)  
360: 360度 (RTCL専用)

P1: PSEL  
P3: PCON  
MCON  
MSEL

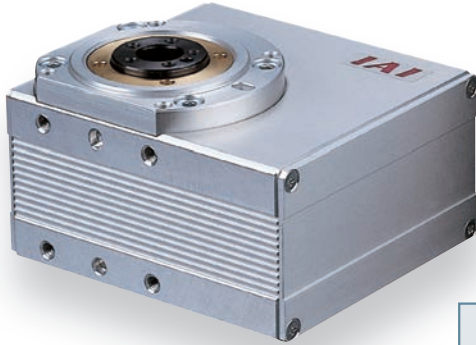
N: 無し  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定  
R□□: ロボットケーブル

下記オプション  
価格表参照

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

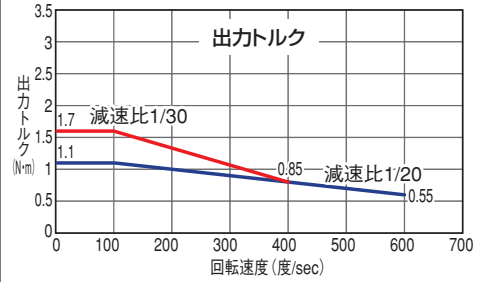


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

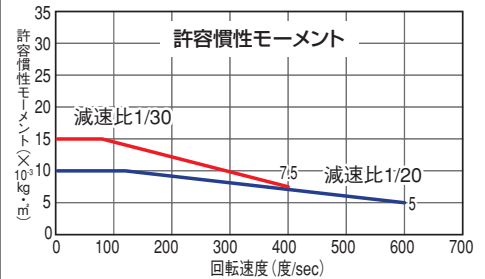


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

## ■回転速度と出力トルクの相関図



## ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- POINT**  
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
  - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
  - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
  - 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
  - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
  - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■減速比と最高速度

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

(単位は度 / s)

## タイプ別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 4-127	-
逆回転仕様	NM	→ 4-129	-
シャフトアダプタ	SA	→ 4-130	-
テーブルアダプタ	TA	→ 4-132	-

## アクチュエータ仕様

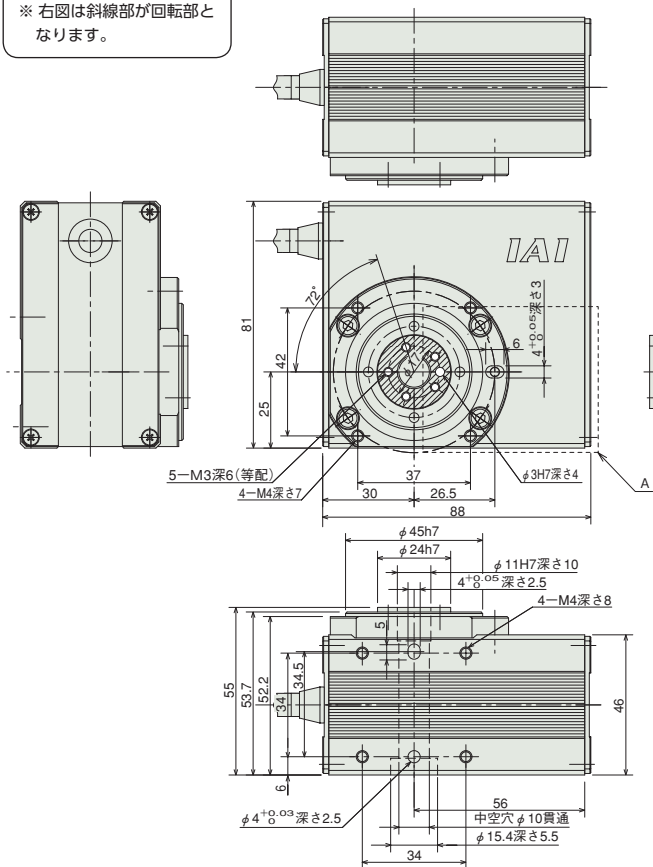
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギヤ	
線返し位置決め精度	±0.01 度	
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTC) / ±0.05 度以内 (RTCL)	
ロスモーション	±0.1 度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N·m	
ブレーキ保持トルク	0.4N·m	
質量	ブレーキ無	0.92kg
	ブレーキ有	1.3kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	

寸法図

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



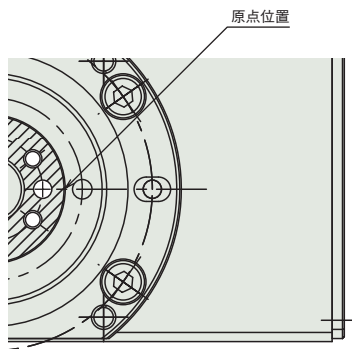
ご注意  
※ 右図は斜線部が回転部となります。



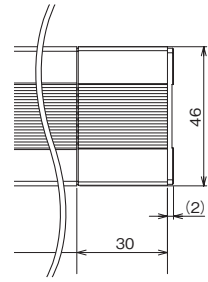
※ 1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は 1-269 ページをご参照ください。

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

※ ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



■ブレーキ付 寸法図



①適応コントローラ

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

名称	外觀	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		-	-	●	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)

# RCP2-RTBB/RTBBL

大型  
ロータリ

本体幅  
76  
mm

24V  
パルス  
モータ

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

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

RTBB : 330度回転仕様  
RTBBL : 多回転仕様

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

35P : パルスモータ  
35□サイズ

20 : 減速比 1/20  
30 : 減速比 1/30

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

P1:PSEL  
P3:PCON  
MCON  
MSEL

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

下記オプション  
価格表参照

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

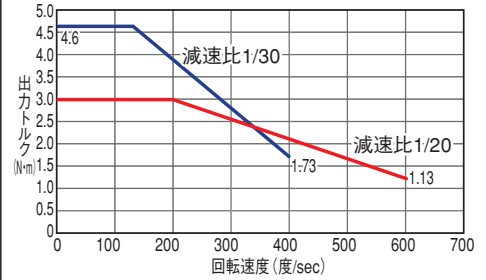


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

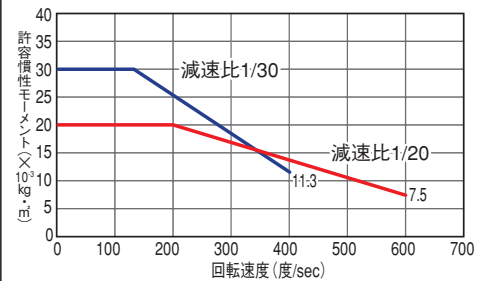


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

## ■回転速度と出力トルクの相関図



## ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- POINT**  
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
  - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
  - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
  - 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
  - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
  - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■減速比と最高速度

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

(単位は度 / s)

## タイプ別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

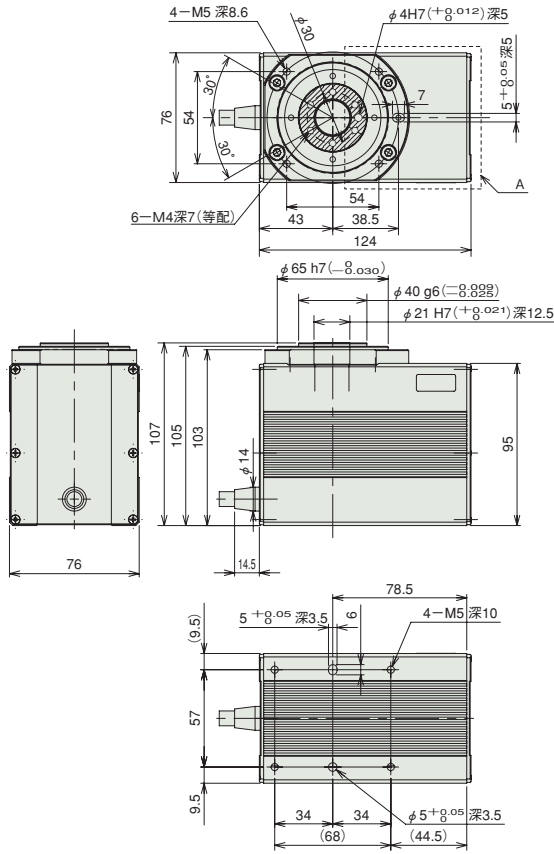
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 4-127	-
逆回転仕様	NM	→ 4-129	-
シャフトアダプタ	SA	→ 4-130	-
テーブルアダプタ	TA	→ 4-132	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギヤ	
線返し位置決め精度	±0.01 度	
原点復帰精度	±0.01 度以内 (RTBB) / ±0.03 度以内 (RTBBL)	
ロストモーション	±0.1 度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
ブレーキ保持トルク	2.9N・m	
質量	ブレーキ無	2.3kg
	ブレーキ有	3.0kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	

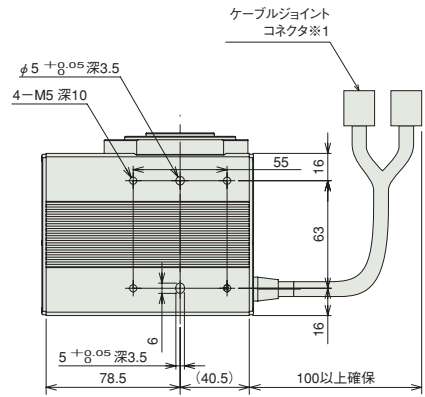
寸法図

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

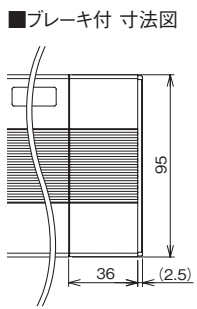
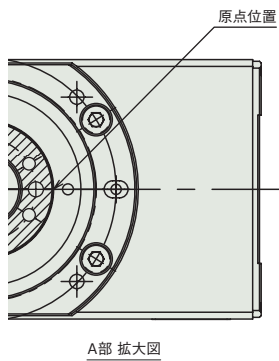


ご注意  
※左平面図は斜線部が回転部となります。

※1 モータ・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。



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



サーボプレス

ブリックタイプ  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

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

# RCP2-RTCB/RTCBL

大型  
扁平  
ロータリ

本体幅  
**114**  
mm

**24V**  
パルス  
モータ

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

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

RTCB : 330度回転仕様  
RTCBL : 多回転仕様

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

35P : パルスモータ  
35□サイズ

20 : 減速比 1/20  
30 : 減速比 1/30

330:330 度 (RTCB 専用)  
360:360 度 (RTCBL 専用)

P1:PSEL  
P3:PCON  
MCON  
MSEL

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

下記オプション  
価格表参照

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

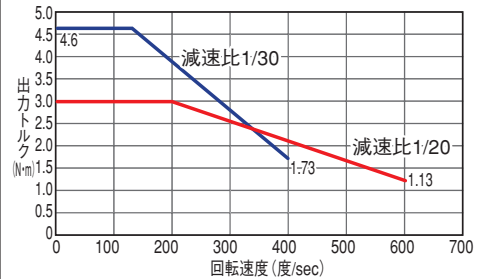


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は1-345ページをご確認ください。

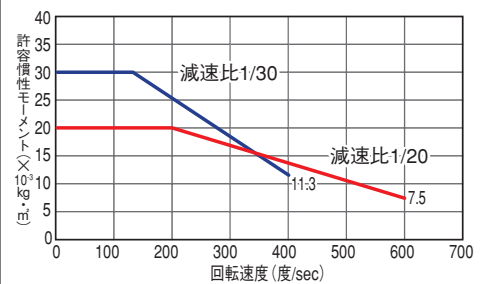


技術資料 ▶ 1-323  
特注対応 ▶ 1-357

## ■回転速度と出力トルクの相関図



## ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



- POINT**  
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認ください。
  - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認ください。
  - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
  - 多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489 参照)
  - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
  - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■減速比と最高速度

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

(単位は度 / s)

## タイプ別価格表 (標準価格)

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

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P1	P3
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

※保守用のケーブルは1-269ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

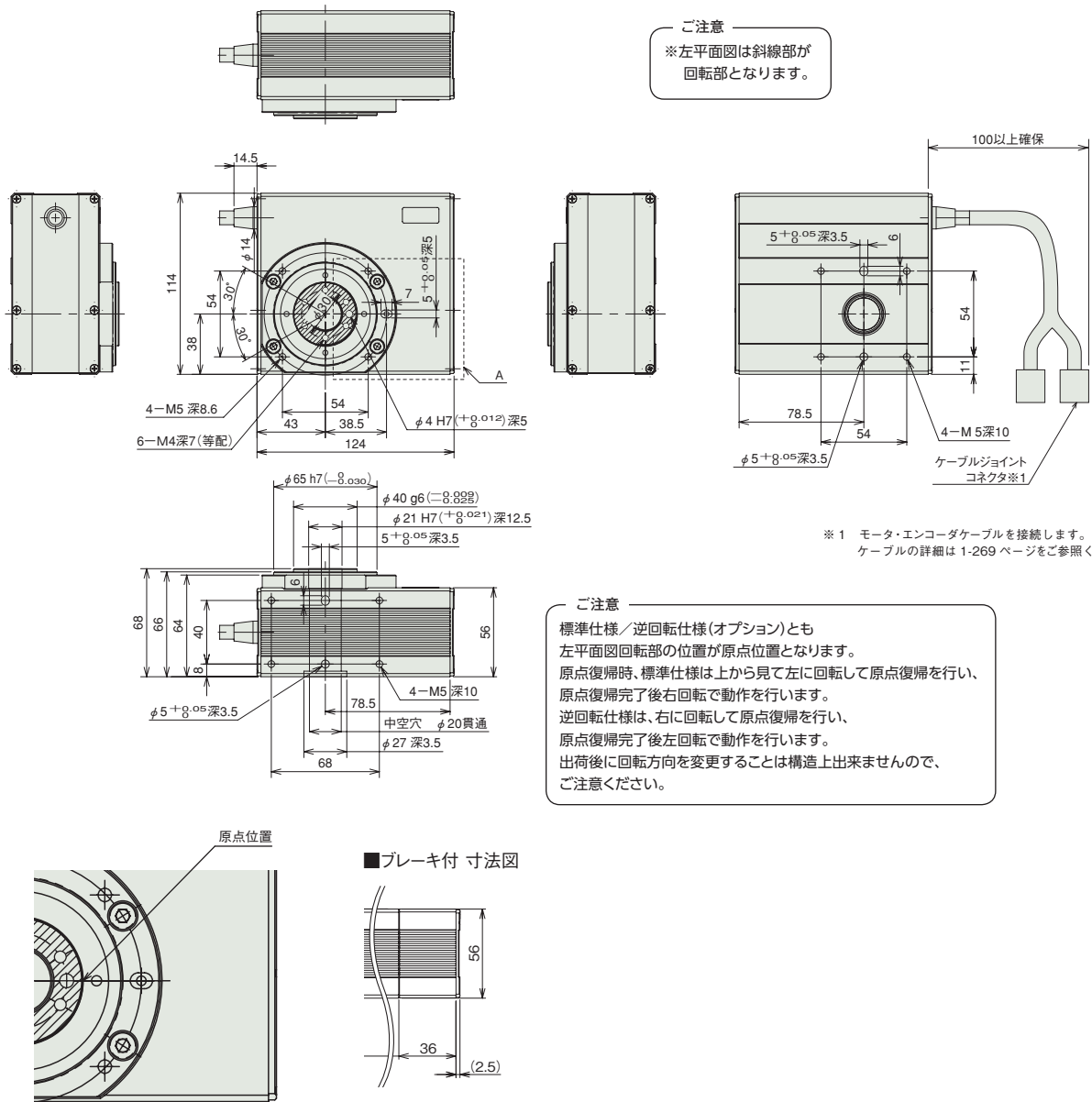
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 4-127	-
逆回転仕様	NM	→ 4-129	-
シャフトアダプタ	SA	→ 4-130	-
テーブルアダプタ	TA	→ 4-132	-

## アクチュエータ仕様

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

寸法図

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



サーボプレス

ブリックタイプ・ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

①適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数 (ネットワーク仕様は768)	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)

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。



# RCS2-RTC8L

# RCS2-RTC8HL 高出力仕様

標準タイプ

小型ロータリ

本体幅 85mm

200V ACサーボモータ

高出力タイプ

型式項目	RCS2	—	—	—	—	—	360	—	T2	—	—	—	
シリーズ	RTC8L	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	360 : 360度 (多回転)	適応コントローラ	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	ケーブル長	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	オプション	下記オプション価格表参照
	RTC8HL	タイプ	A: アブソリュート	20: サーボモータ 20W	15: 減速比 1/15 24: 減速比 1/24								

※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。



※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



- 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。  
※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~767.99度となりますのでご注意ください。
- 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用ください。
- コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489参照)

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ケーブル長 ③ オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

## 減速比と最高速度 (単位は度/s)

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

## ①エンコーダ種類/タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	標準価格	
	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC8L	—	—
RTC8HL	—	—

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 4-127	—
CE対応仕様	CE	→ 4-127	—
リミットスイッチ (標準装備)	L	→ 4-129	—
逆回転仕様	NM	→ 4-129	—

## アクチュエータ仕様

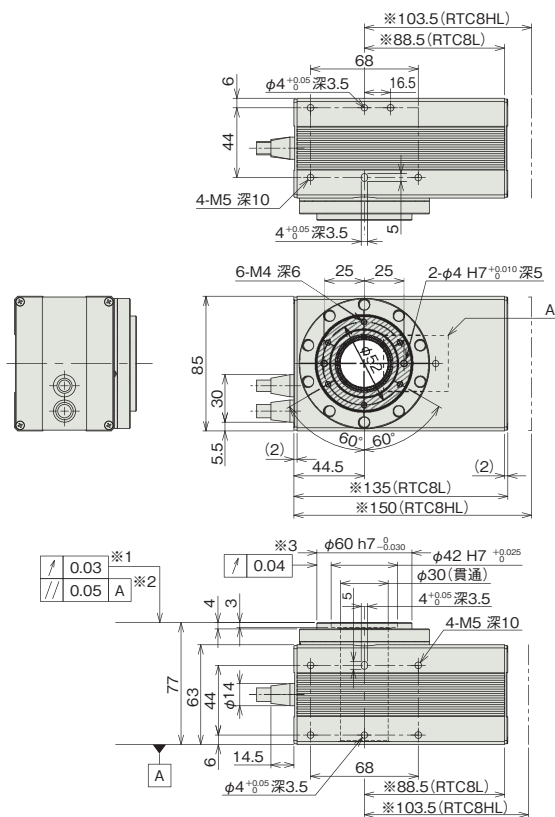
項目	内容	
駆動方式	タイミングベルト+ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	400N	
許容負荷モーメント	5N·m	
ブレーキ保持トルク	0.42N·m	
質量	ブレーキ無	8L: 2.1kg / 8HL: 2.2kg
	ブレーキ有	8L: 2.3kg / 8HL: 2.4kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	

寸法図

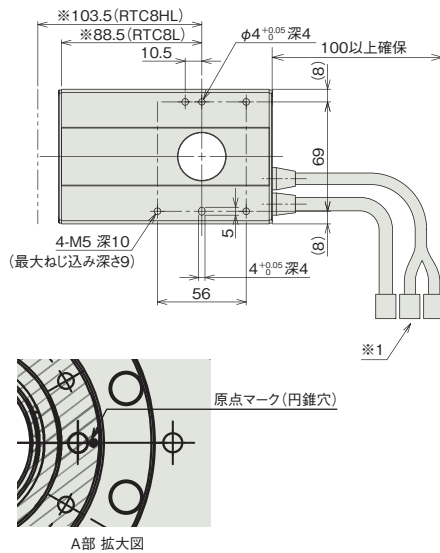
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※1 モーターケーブル及びリミットスイッチ付エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。



ご注意  
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ  
※2 テーブル平行度  
※3 テーブル外径振れ

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

サーボプレス  
ブリックタイプ  
その他  
RCP4  
RCP2  
RCD  
RCS2  
DDA  
DD  
RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	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		

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

# RCS2-RTC10L

中型  
中空  
ロータリ

本体幅  
99  
mm

200V  
ACサーボ  
モータ

■型式項目	RCS2	-	RTC10L	-	□	-	60	-	□	-	360	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
RTC10L : 中型タイプ	I: インクリメンタル A: アブソリュート	60: サーボモータ 60W	15: 減速比 1/15 24: 減速比 1/24	360: 360度 (多回転)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照										

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



※CEはオプションになります。



※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



- 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を越えると0に戻ってカウント)になります。  
※減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
- コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489参照)

## アクチュエータスペック

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

## 減速比と最高速度 (単位は度/s)

揺動角度 (度)	360 (度)
減速比 1/15	1200
減速比 1/24	750

## ①エンコーダ種類/価格表 (標準価格)

タイプ	標準価格	
	①エンコーダ種類	
RTC10L	インクリメンタル	アブソリュート
	-	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 4-127	-
CE対応仕様	CE	→ 4-127	-
リミットスイッチ (標準装備)	L	→ 4-129	-
逆回転仕様	NM	→ 4-129	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容	
駆動方式	タイミングベルト+ハイポイドギヤ	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	600N	
許容負荷モーメント	10N·m	
ブレーキ保持トルク	0.45N·m	
質量	ブレーキ無	3.3kg
	ブレーキ有	3.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	

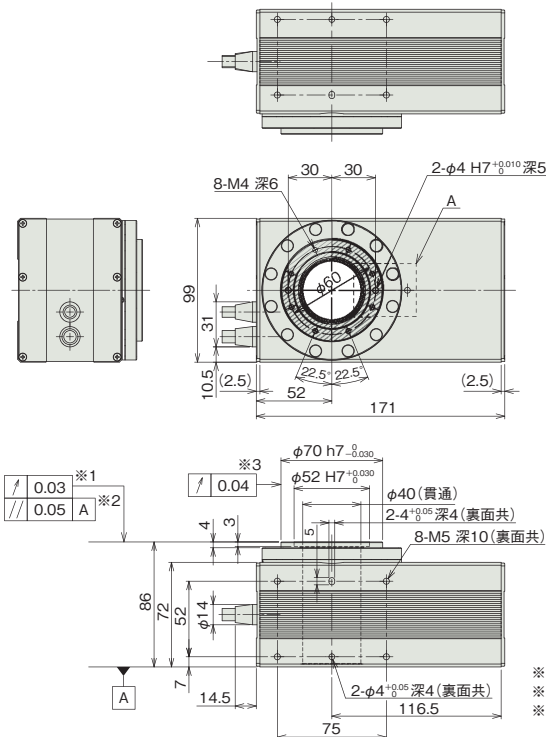
寸法図

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

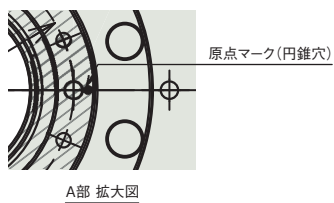
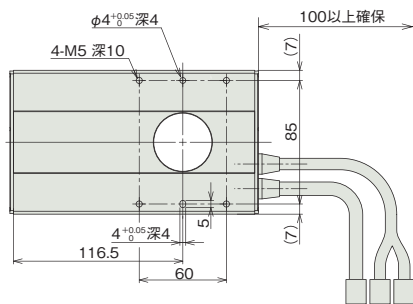


※1 モーターケーブル及びリミットスイッチ付エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は 1-271ページをご参照ください。

(側面取付穴の寸法は左右対称です)



ご注意  
※ 左平面図は斜線部が回転部となります。



※1 テーブル面振れ  
※2 テーブル平行度  
※3 テーブル外径振れ

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

サーボプレス  
ブリックタイプ  
ロータリタイプ  
その他  
RCP4  
RCP2  
RCD  
RCS2  
DDA  
DD  
RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CC-Link	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet	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				EtherCAT	256	-	-6-151
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherNet/IP	20000	-	-6-181	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205	

# RCS2-RTC12L

大型中空  
ロータリ

本体幅  
123  
mm

200V  
ACサーボ  
モータ

■型式項目	RCS2 - RTC12L -	□	- 150 -	□	- 360 -	T2 -	□	- □	
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RTC12L : 大型タイプ	I: インクリメンタル A: アブソリュート	150: サーボモータ 150W	18: 減速比 1/18 30: 減速比 1/30	360: 360度 (多回転)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

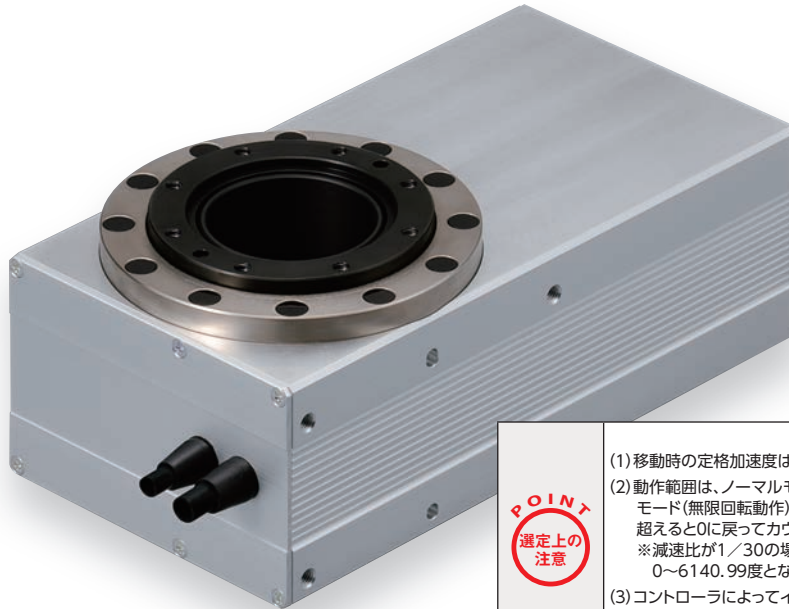
※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※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



- 移動時の定格加速度は0.3Gです。加減速度は0.3Gが上限となります。
- 動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を越えると0に戻ってカウント)になります。  
※減速比が1/30の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~6140.99度となりますのでご注意ください。
- コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。(1-489参照)

## アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	出力トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> )	揺動角度 (度)
RCS2-RTC12L-①-150-18-360-T2-②-③	150	1/18	5.2	0.1	360 (※)
RCS2-RTC12L-①-150-30-360-T2-②-③		1/30	8.6	0.17	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

(※)上記「選定上の注意」参照

## 減速比と最高速度 (単位は度/s)

減速比	揺動角度	
	360 (度)	360 (度)
1/18	800	
1/30	600	

## ①エンコーダ種類/価格表 (標準価格)

タイプ	標準価格	
	①エンコーダ種類	
RTC12L	インクリメンタル	アブソリュート
	-	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→ 4-127	-
CE対応仕様	CE	→ 4-127	-
リミットスイッチ (標準装備)	L	→ 4-129	-
逆回転仕様	NM	→ 4-129	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容	
駆動方式	タイミングベルト+ハイポイドギヤ	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	800N	
許容負荷モーメント	25N·m	
ブレーキ保持トルク	1.0N·m	
質量	ブレーキ無	6.2kg
	ブレーキ有	6.5kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	

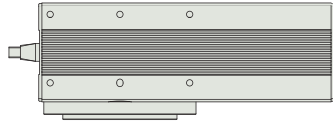
寸法図

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



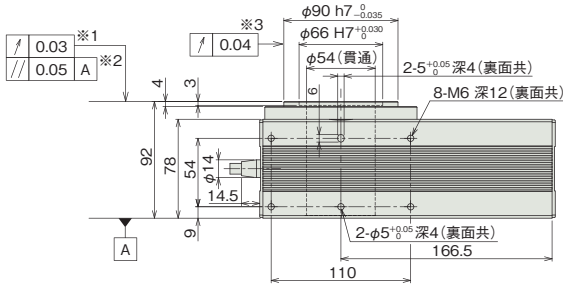
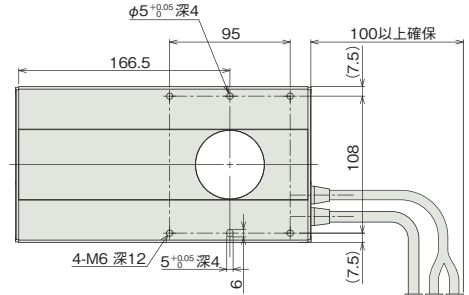
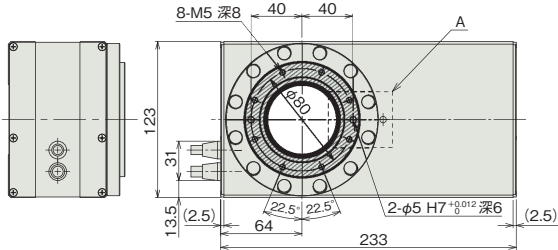
※1 モーターケーブル及びリミットスイッチ付エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は 1-271ページをご参照ください。

(側面取付穴の寸法は左右対称です)

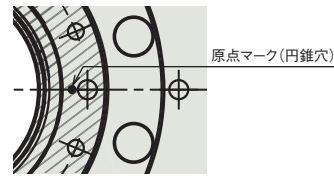


ご注意

※ 左平面図は斜線部が  
回転部となります。



※1 テーブル面振れ  
※2 テーブル平行度  
※3 テーブル外径振れ



ご注意

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

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	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		

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。

サーボプレス

ブリックタイプ  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

# RCS2-RT6

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

■型式項目 **RCS2** - **RT6** - **I** - **60** - **18** - **300** -  -  -  - **L**  
 シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 揺動角度 - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 60:サーボモータ 60W 18:1/18 300:300度 T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル  
 下記オプション 価格表参照

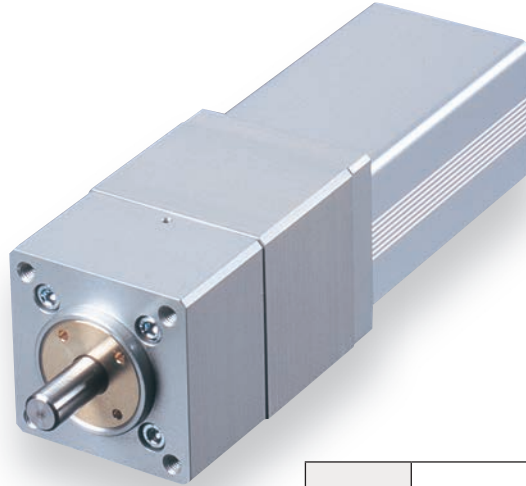
※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323  
 特注対応 ▶ 1-357



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

## アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	減速比	定格トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m)	揺動角度 (度)
RCS2-RT6-I-60-18-300-①-②-③-L	60	1/18	2.4	$2.5 \times 10^{-2}$ 以下	300

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと最高速度

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

(単位は度/s)

## 価格表 (標準価格)

揺動角度 (度)	標準価格
300	—

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-271ページをご参照ください。

## ③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	→ 4-127	—
リミットスイッチ (標準装備)	L	→ 4-129	—

## アクチュエータ仕様

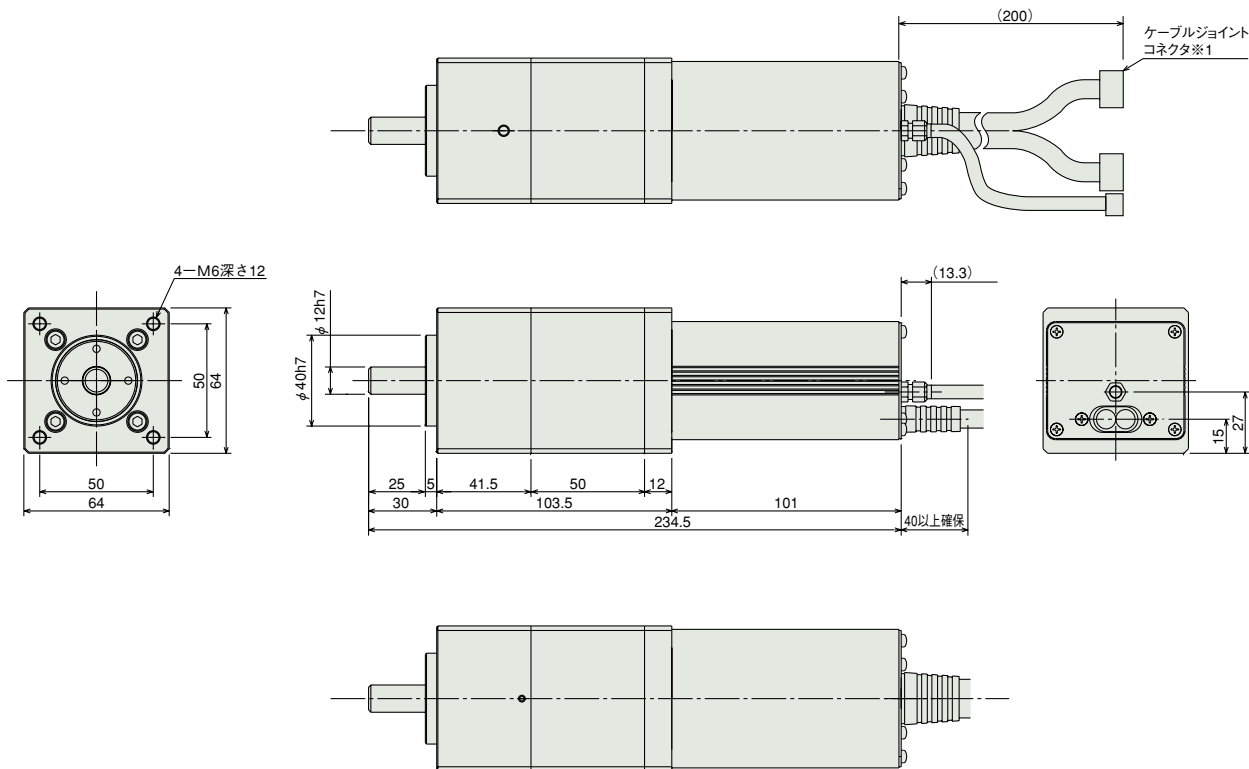
項目	内容
駆動方式	ボール減速器
繰返し位置決め精度	±0.02 度
ロストモーション	0.1 度以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
許容負荷モーメント	6.8N・m 以下
スラスト荷重	100N 以下
質量	1.9kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

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



※ 1 モーターケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は 1-271 ページをご参照ください。



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

① 適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送	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		

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。



# DDA-LT18C

大口径  
タイプ

薄型  
タイプ

フランジ  
レス  
タイプ

■型式項目 **DDA** — **LT18C**  —  — **200** — **360** — **T2** —  —

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション  
 S:標準(17bit) AI:インデックス アプソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON XSEL-P/Q N:無し 下記オプション  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ 注:LT18CPの場合は、 XSEL-RA/SA X:3m M:5m 価格表参照  
 ※ケーブル取出方向は A0/A1 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。



※設置方法の詳細は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

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) パルス列制御時とMECHATROLINKⅢ制御時は、インデックスアプソタイプは使用できません。(1-489参照)  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)※1	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)※2	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDA-LT18CS-AI-200-360-T2-①-②	200	0~359,999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.0043
17bit 多回転アプソタイプ	DDA-LT18CS-AM-200-360-T2-①-②		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDA-LT18CP-AI-200-360-T2-①-②		0~359,999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDA-LT18CP-AM-200-360-T2-①-②		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご確認ください。

## タイプ別価格表(標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LT18CS	—
DDA-LT18CP	—

## ②オプション価格表(標準価格)

名 称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル下側取出し	A0	→ 4-127	—
ケーブル側面取出し	A1	→ 4-127	—
フランジ	FL	→ 4-129	—

(注)ケーブル下側取出し(A0)とフランジ(FL)の併用はできません。

## 出力軸の振れ



## ①ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

## 共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度(±19.8秒) 20bit:±0.00103度(±3.7秒)
割出し精度 ※1	17bit:±0.01249度(±45秒) 20bit:±0.00833度(±30秒)
許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	正方向:3100N 逆方向:250N
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)
本体質量	5.8kg

※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

## タイプ別仕様

	インデックスタイプ	多回転アプソタイプ
原点復帰	不要	不要
無限回転	○	×
アプソバッテリー	不要	必要

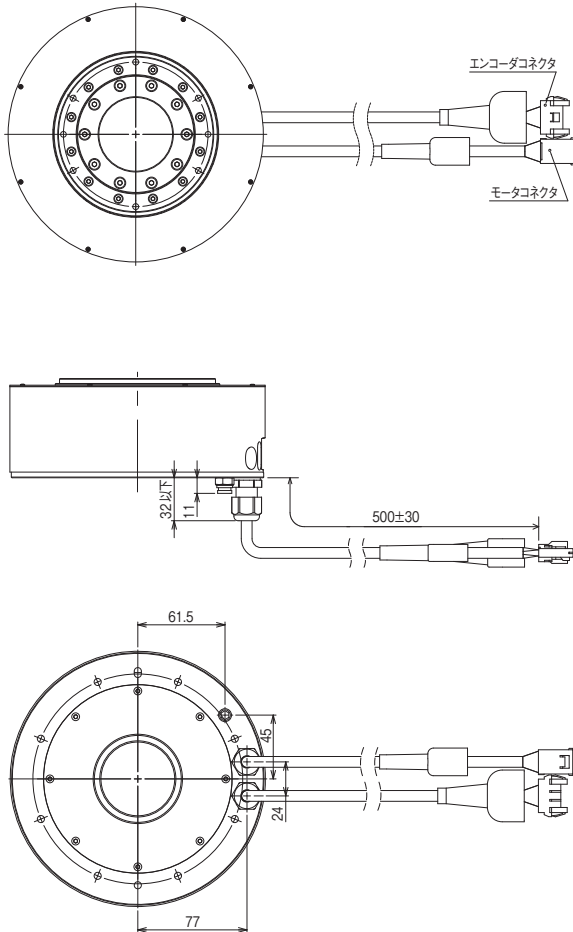
寸法図

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

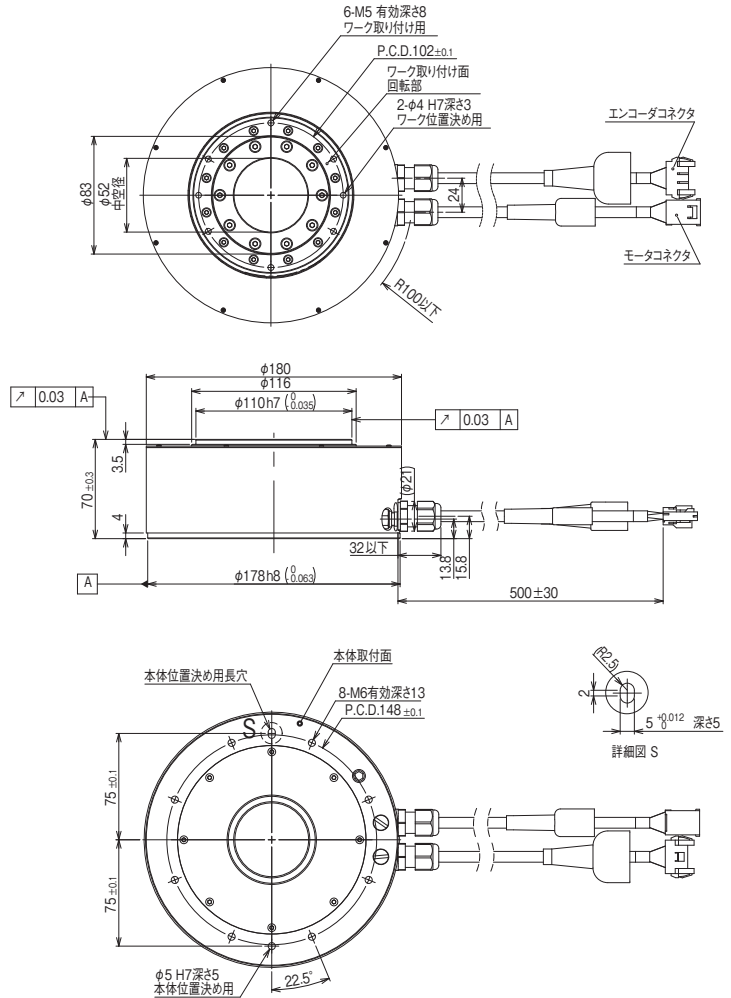


※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。

ケーブル下側取出し  
(オプション記号 A0)



ケーブル側面取出し  
(オプション記号 A1)



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1	単相 AC200V	—	—	●	EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	—	→6-205

※LT18CPはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491ページをご確認ください。

# DDA-LT18C-B

大口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

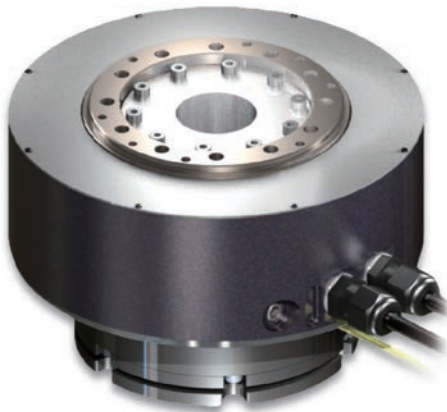
■型式項目 **DDA** - **LT18C** [ ] - [ ] - **200** - **360** - **T2** - [ ] - [ ] - **B**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	オプション
S:標準(17bit) P:高分解能(20bit)		AI:インデックスアプソタイプ AM:多回転アプソタイプ	200:200W	360:360度	T2:SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 注:LT18CPの場合は、SCONのみ	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向はA0/A1どちらかの記号を必ずご記入ください。	B:ブレーキ

※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。



※設置方法の詳細は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

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
(注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。  
(注3) ケーブル長さは最大20mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
(注4) パルス列制御時とMECHATROLINK III制御時は、インデックスアプソタイプは使用できません。(1-489参照)  
(注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。  
(注6) ブレーキは保持用です。制動に使用する場合故障する恐れがありますのでご注意ください。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)※1	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)※2	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDA-LT18CS-AI-200-360-T2-①-②-B	200	0~359,999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.0043
17bit 多回転アプソタイプ	DDA-LT18CS-AM-200-360-T2-①-②-B		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDA-LT18CP-AI-200-360-T2-①-②-B		0~359,999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDA-LT18CP-AM-200-360-T2-①-②-B		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご覧ください。

## タイプ別価格表(標準価格)

型式	標準価格
DDA-LT18CS	-
DDA-LT18CP	-

## ②オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル下側取出し	A0	→ 4-127	-
ケーブル側面取出し	A1	→ 4-127	-
ブレーキ(ブレーキボックス付) ※1	B	→ 4-127	-

※1 ケーブル長無し(N)で手配した場合は、ブレーキケーブルが付属されません。別途ブレーキケーブルの手配が必要になります。

## 出力軸の振れ



## ①ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		モータ/エンコーダケーブル	ブレーキケーブル
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m)~X10 (10m)	-	-
	X11 (11m)~X20 (20m)	-	-

(注)価格はモータ/エンコーダケーブルとブレーキケーブルを含めて算出ください。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

## 共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度(±19.8秒) 20bit:±0.00103度(±3.7秒)
割出し精度 ※1	17bit:±0.01249度(±45秒) 20bit:±0.00833度(±30秒)
許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	正方向:3100N 逆方向:250N
ブレーキ保持トルク	25N・m
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0~40℃、20~85%(結露無きこと)
本体質量	8.7kg

※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

## タイプ別仕様

	インデックスタイプ	多回転アプソタイプ
原点復帰	不要	不要
無限回転	○	×
アプソバッテリー	不要	必要

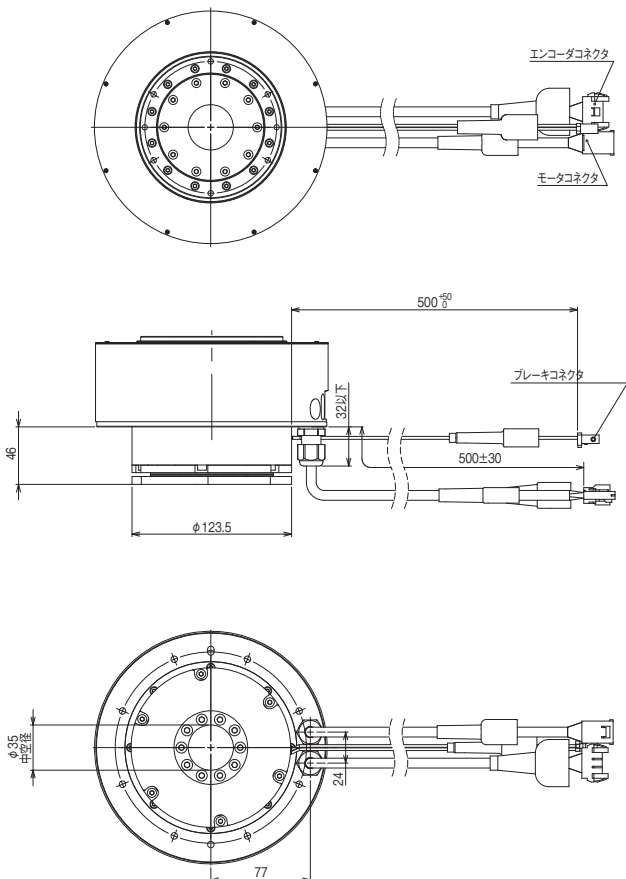
寸法図

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

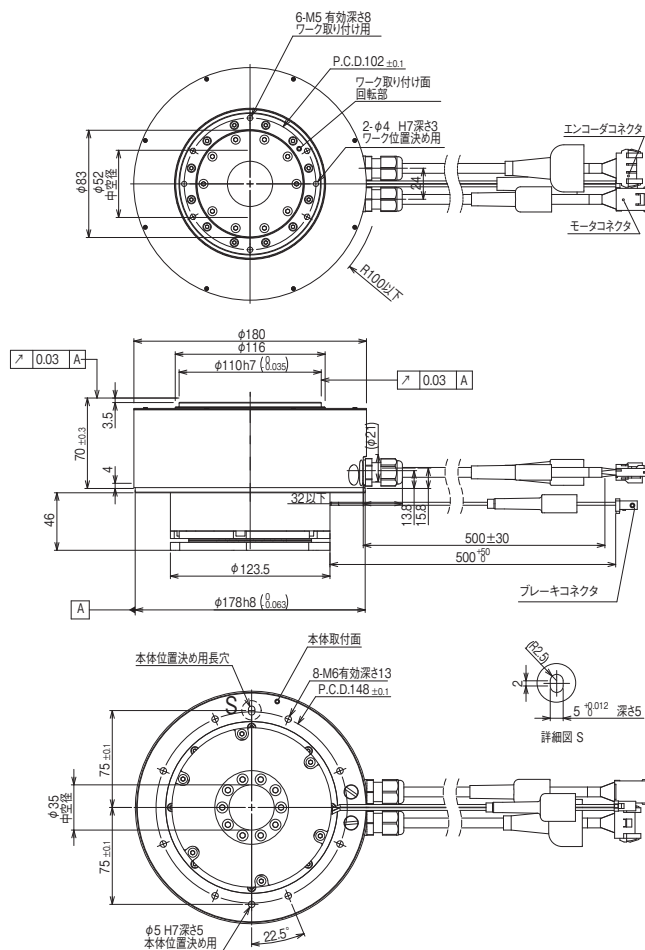


※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。

ケーブル下側取出し  
(オプション記号 A0)



ケーブル側面取出し  
(オプション記号 A1)



適応コントローラ

DDAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 AC200V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1	単相 AC200V	—	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
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

※LT18CPはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491ページをご確認ください。

# DDA-LH18C

大口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

■型式項目 **DDA** — **LH18C**  —  — **600** — **360** — **T2** —  —

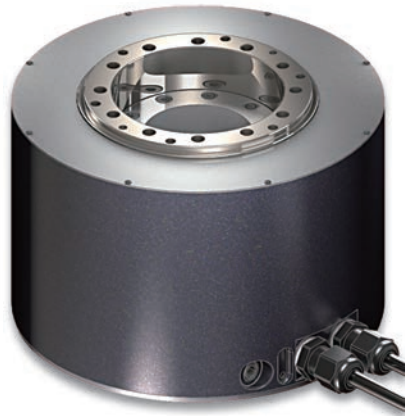
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

S:標準(17bit) AI:インデックスアップソタイプ N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S:3m  
 XSEL-RA/SA M:5m  
 注: LH18CPの場合は、X:長さ指定 CONのみ

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



※設置方法の詳細は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

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) パルス列制御時とMECHATROLINK III制御時は、インデックスアプソタイプは使用できません。(1-489参照)  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDA-LH18CS-AI-600-360-T2-①-②	600	0~359,999度	1~800 (1~1440)	25	75	1.8	0.0092
17bit 多回転アプソタイプ	DDA-LH18CS-AM-600-360-T2-①-②		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDA-LH18CP-AI-600-360-T2-①-②		0~359,999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDA-LH18CP-AM-600-360-T2-①-②		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご確認ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご覧ください。

## タイプ別価格表(標準価格)

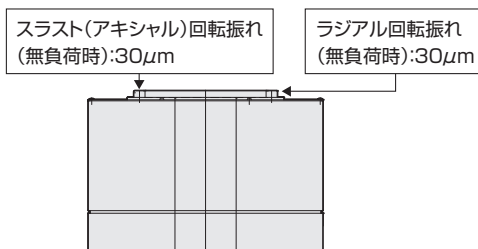
型 式	標準価格
DDA-LH18CS	—
DDA-LH18CP	—

## ②オプション価格表(標準価格)

名 称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル下側取出し	A0	→ 4-127	—
ケーブル側面取出し	A1	→ 4-127	—
フランジ	FL	→ 4-129	—

(注)ケーブル下側取出し(A0)とフランジ(FL)の併用はできません。

## 出力軸の振れ



## ①ケーブル長価格表(標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-272ページをご確認ください。

## 共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度(±19.8秒) 20bit:±0.00103度(±3.7秒)
割出し精度 ※1	17bit:±0.01249度(±45秒) 20bit:±0.00833度(±30秒)
許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	正方向:3100N 逆方向:250N
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)
本体質量	13kg

※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

## タイプ別仕様

	インデックスタイプ	多回転アプソタイプ
原点復帰	不要	不要
無限回転	○	×
アプソバッテリー	不要	必要

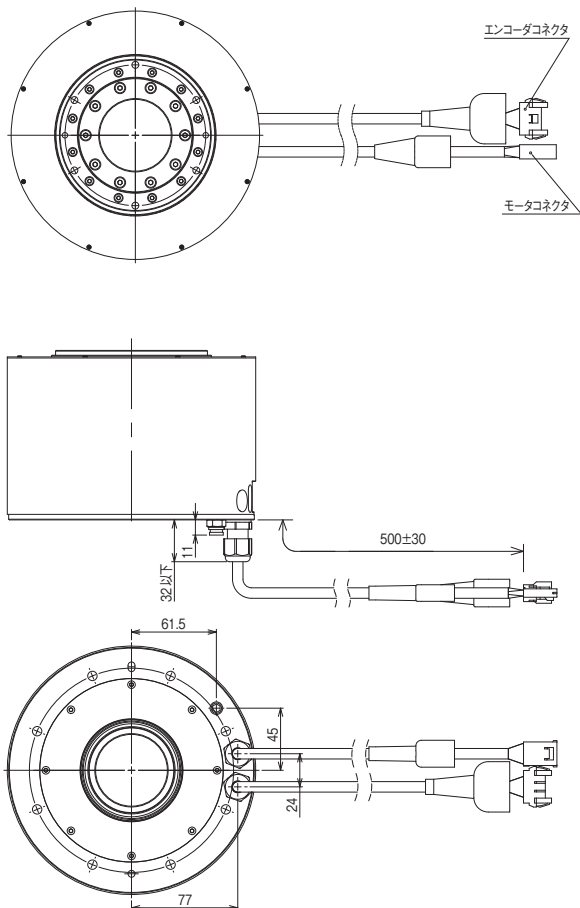
寸法図

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

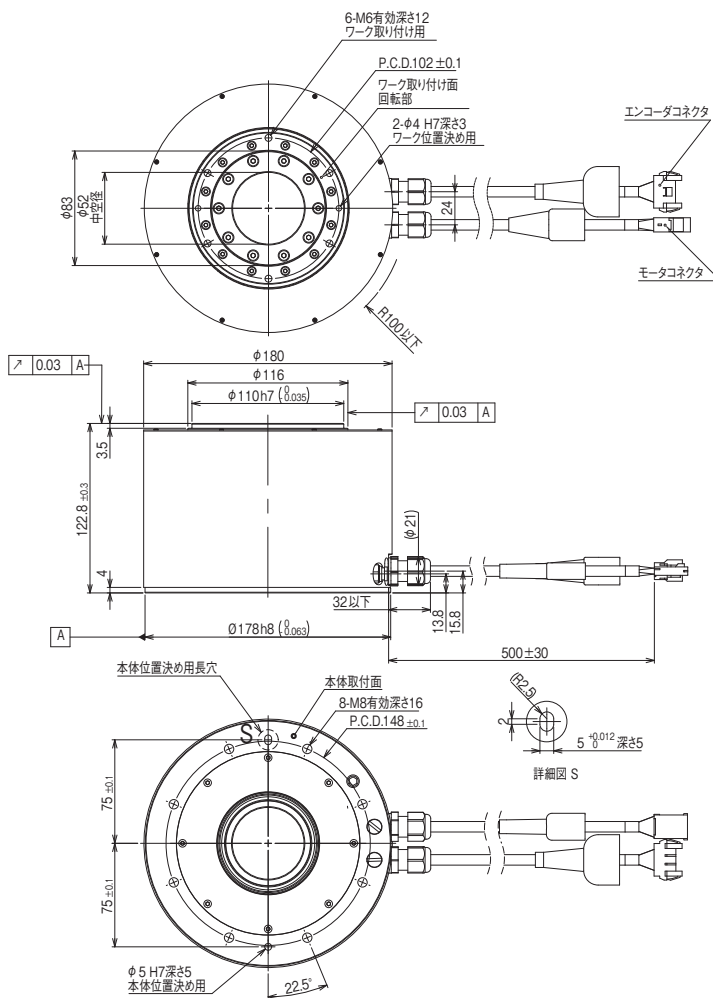


※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。

ケーブル下側取出し  
(オプション記号 A0)



ケーブル側面取出し  
(オプション記号 A1)



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1	単相 AC200V	—	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
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

※LH18CPはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491ページをご確認ください。

# DDA-LH18C-B

大口徑タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

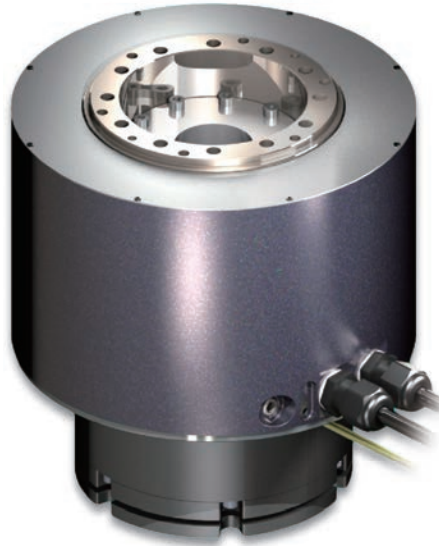
■型式項目 **DDA** - **LH18C** [ ] - [ ] - **600** - **360** - **T2** - [ ] - [ ] - **B**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適合コントローラ	ケーブル長	オプション	オプション
S:標準(17bit) P:高分解能(20bit)		AI:インデックスアプソタイプ AM:多回転アプソタイプ	600:600W	360:360度	T2:SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 注: LH18CPの場合は、SCONのみ	N:無し S:3m M:5m	下記オプション ※ケーブル取出方向はA0/A1どちらかの記号を必ずご記入ください。	B:ブレーキ

※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。



※設置方法の詳細は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

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
(注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。  
(注3) ケーブル長さは最大20mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
(注4) パルス列制御時とMECHATROLINK III制御時は、インデックスアプソタイプは使用できません。(1-489参照)  
(注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。  
(注6) ブレーキは保持用です。制動に使用する場合故障する恐れがありますのでご注意ください。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)※1	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)※2	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDA-LH18CS-AI-600-360-T2-①-②-B	600	0~359,999度	1~800 (1~1440)	25	75	1.8	0.0092
17bit 多回転アプソタイプ	DDA-LH18CS-AM-600-360-T2-①-②-B		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDA-LH18CP-AI-600-360-T2-①-②-B		0~359,999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDA-LH18CP-AM-600-360-T2-①-②-B		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご確認ください。

## タイプ別価格表(標準価格)

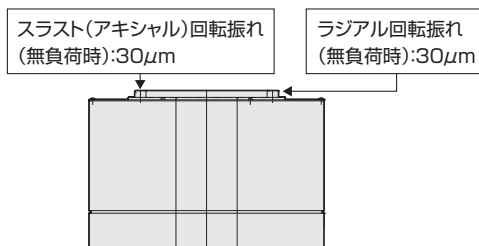
型 式	標準価格
DDA-LH18CS	-
DDA-LH18CP	-

## ②オプション価格表(標準価格)

名 称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル下側取出し	A0	→ 4-127	-
ケーブル側面取出し	A1	→ 4-127	-
ブレーキ(ブレーキボックス付) ※1	B	→ 4-127	-

※1 ケーブル長無し(N)で手配した場合は、ブレーキケーブルが付属されません。別途ブレーキケーブルの手配が必要になります。

## 出力軸の振れ



## ①ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		モータ/エンコーダケーブル	ブレーキケーブル
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m)~X10 (10m)	-	-
	X11 (11m)~X20 (20m)	-	-

(注)価格はモータ/エンコーダケーブルとブレーキケーブルを含めて算出ください。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

## 共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度(±19.8秒) 20bit:±0.00103度(±3.7秒)
割出し精度 ※1	17bit:±0.01249度(±45秒) 20bit:±0.00833度(±30秒)
許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	正方向:3100N 逆方向:250N
ベース材質	アルミ
ブレーキ保持トルク	50N・m
使用周囲温度、湿度	0~40℃、20~85%(結露無きこと)
本体質量	17.4kg

※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

## タイプ別仕様

	インデックスタイプ	多回転アプソタイプ
原点復帰	不要	不要
無限回転	○	×
アプソバッテリー	不要	必要

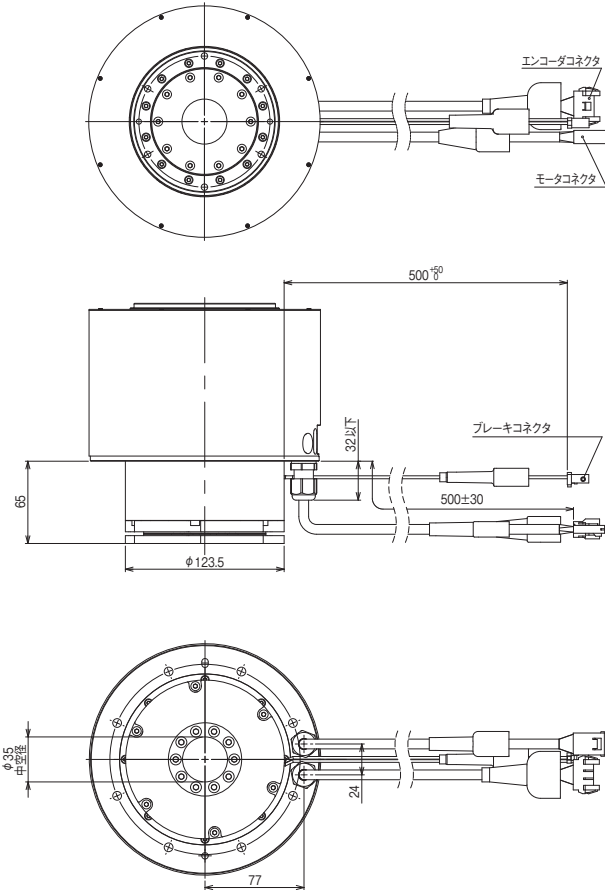
寸法図

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

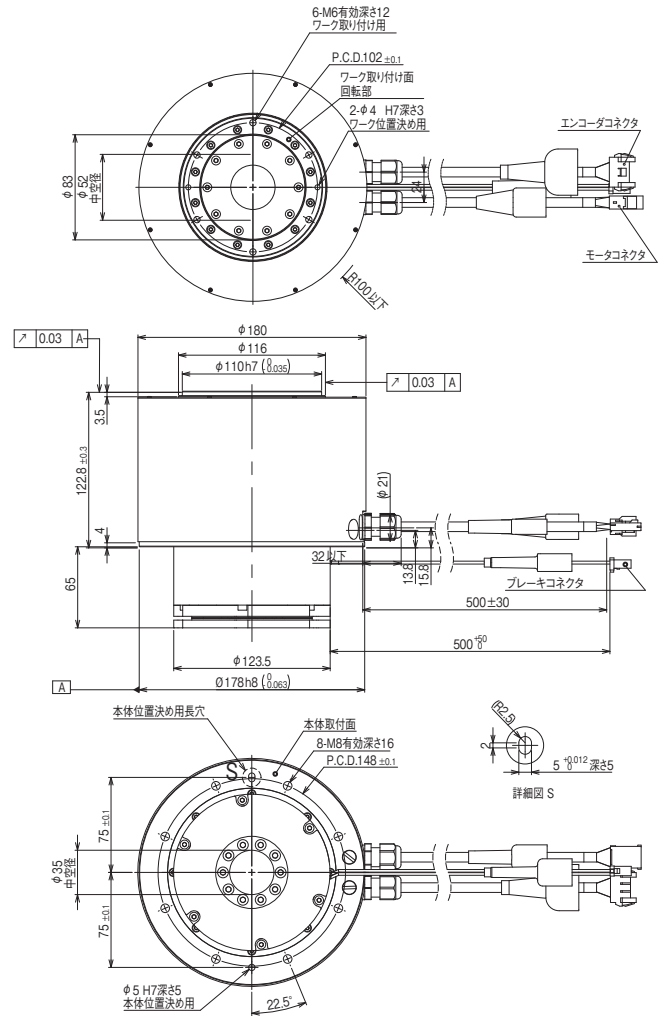


※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。

ケーブル下側取出し  
(オプション記号 A0)



ケーブル側面取出し  
(オプション記号 A1)



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

DDAシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 AC200V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1	単相 AC200V	—	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
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

※LH18CPはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491ページをご確認ください。



# DD-LT18

大口径  
タイプ

薄型  
タイプ

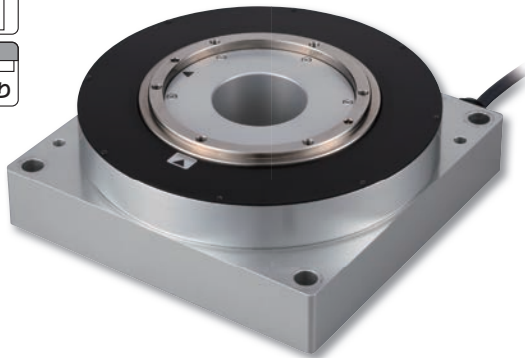
■型式項目 **DD** — **LT18**  —  — **200** — **360** — **T2** —

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

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



※設置方法の詳細は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

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) パルス列制御時とMECHATROLINK III 制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。(1-489参照)  
 (注5) インデックスアブソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

## 型式/スペック

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

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DD-LT18S	—
DD-LT18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ



## タイプ別仕様

	インデックスタイプ	多回転アブソタイプ
原点復帰	不要	不要
無限回転	○	×
アブソバッテリー	不要	必要

## 共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit: ±0.0055度 (±19.8秒) 20bit: ±0.00103度 (±3.7秒)
割出し精度 ※1	17bit: ±0.01249度 (±45秒) 20bit: ±0.00833度 (±30秒)
許容負荷モーメント (注2)	80N·m
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev 20bit: 1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重 (注2)	正方向: 3100N 逆方向: 250N
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)
本体質量	6.2kg

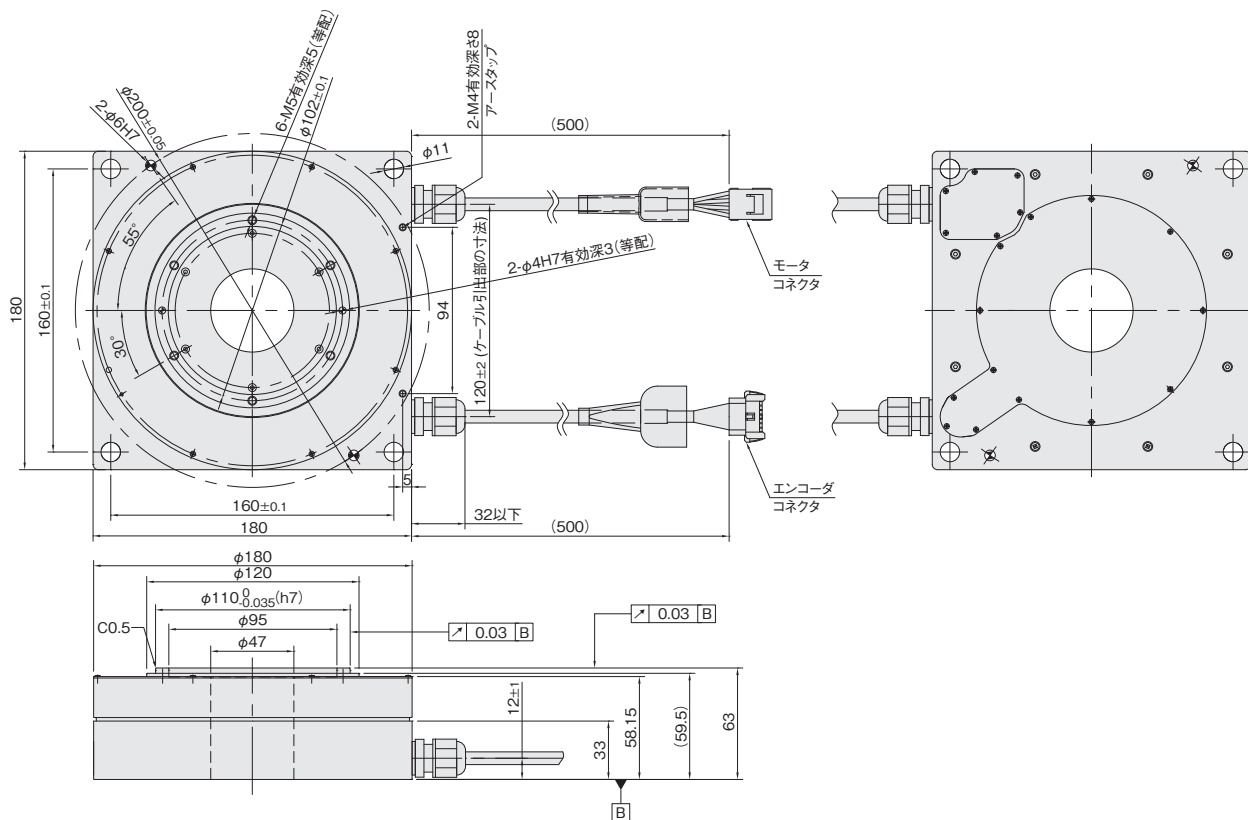
※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

寸法図

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



※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-101
SCON-LC/LCG		1	単相 AC200V	—	—	●	EtherCAT EtherNet/IP 注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→6-127
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	—	→6-205

※DD-□18PはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491をご確認ください。

# DD-LH18

大口径  
タイプ

高トルク  
タイプ

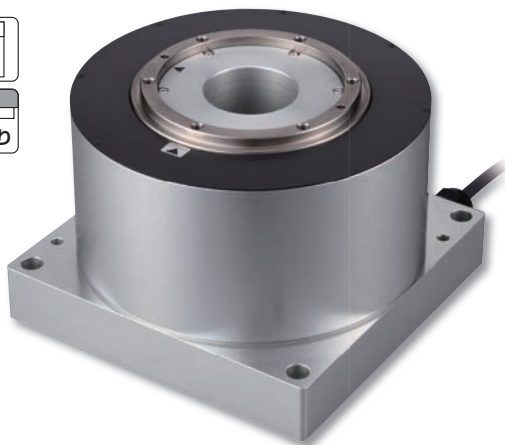
■型式項目 **DD** — **LH18**  —  — **600** — **360** — **T2** —

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

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



※設置方法の詳細は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

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) パルス列制御時とMECHATROLINK III制御時は、インデックスアプソタイプは使用できません。(1-489参照)  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSELを使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数 (W)	動作範囲 (度) (※1)	速度 (注1) (度/s)	定格トルク (N・m) (※2)	瞬間最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナーシャ (kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-351ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

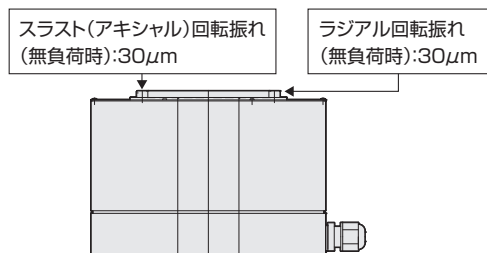
型式	標準価格
DD-LH18S	—
DD-LH18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ



## タイプ別仕様

	インデックスタイプ	多回転アプソタイプ
原点復帰	不要	不要
無限回転	○	×
アプソバッテリー	不要	必要

## 共通仕様

項目	内容
駆動方式	ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit: ±0.0055度 (±19.8秒) 20bit: ±0.00103度 (±3.7秒)
割出し精度 ※1	17bit: ±0.01249度 (±45秒) 20bit: ±0.00833度 (±30秒)
許容負荷モーメント (注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev 20bit: 1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重 (注2)	正方向: 3100N 逆方向: 250N
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)
本体質量	13.2kg

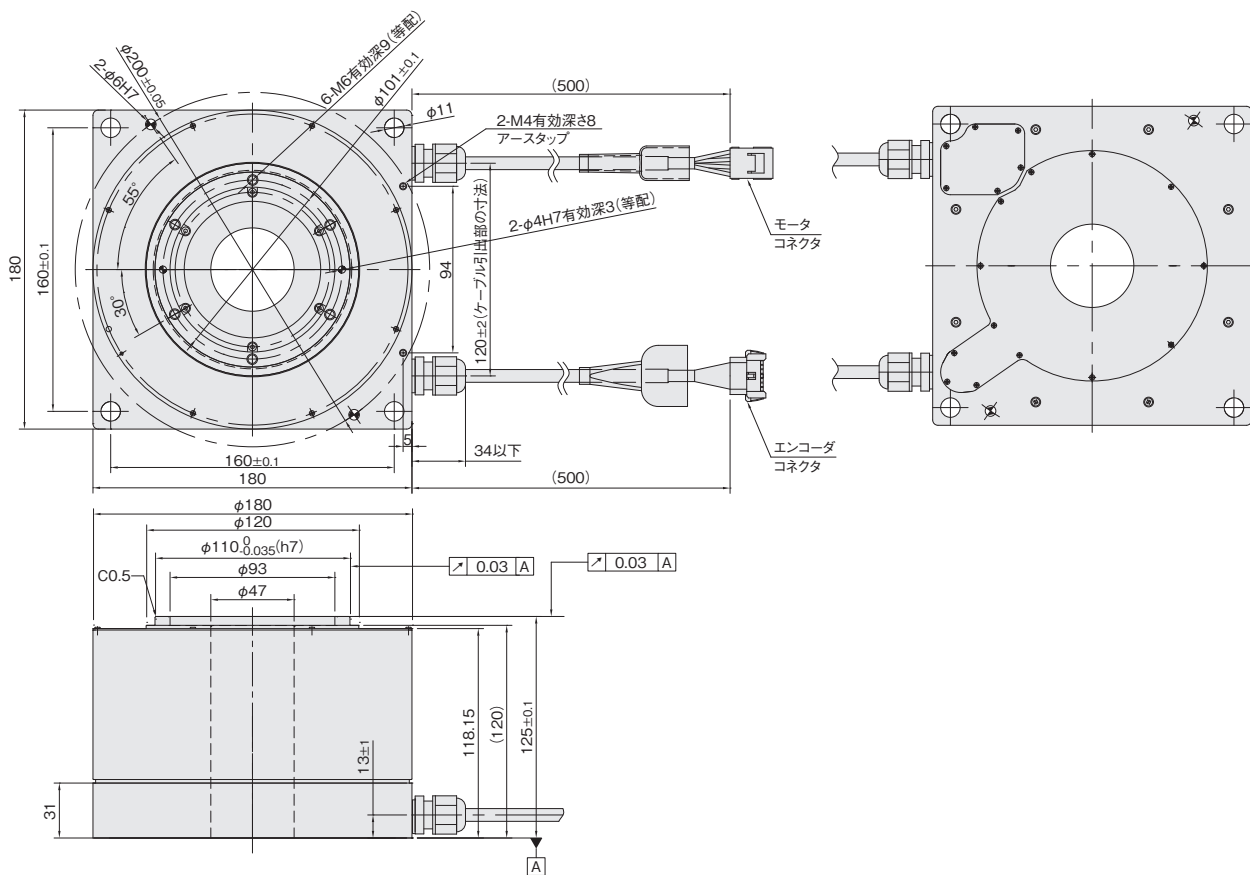
※1 割出し精度はSCON-CB/LCと接続した場合に対応します。

寸法図

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



※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。



適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-101
SCON-LC/LCG		1	単相 AC200V	-	-	●	EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	-6-127
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	55000 (タイプにより異なります)	-	-6-205

※DD-□18PはSCONのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は1-491をご確認ください。

# RS-30

小型  
回転  
タイプ

30  
W

■型式項目	RS	—	□	—	30	—	□	—	360	—	T2	—	□	—	□	—	L
シリーズ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	減速比	—	作動範囲	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—		
		I:インクリメンタル A:アブソリュート		30:30W		50: 1/50 100: 1/100		360:360度		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照			

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

RoHS



※設置方法の詳細は  
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

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種  
の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。  
(詳細は1-492ページをご参照ください)。  
(注2) パルス列制御時とMECHATROLINK III制御時は、  
インデックスアブソタイプは使用できません。(1-489参照)

## 型式スペック

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

### ①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	→ 4-129	—
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ 4-129	—

### アクチュエータ仕様

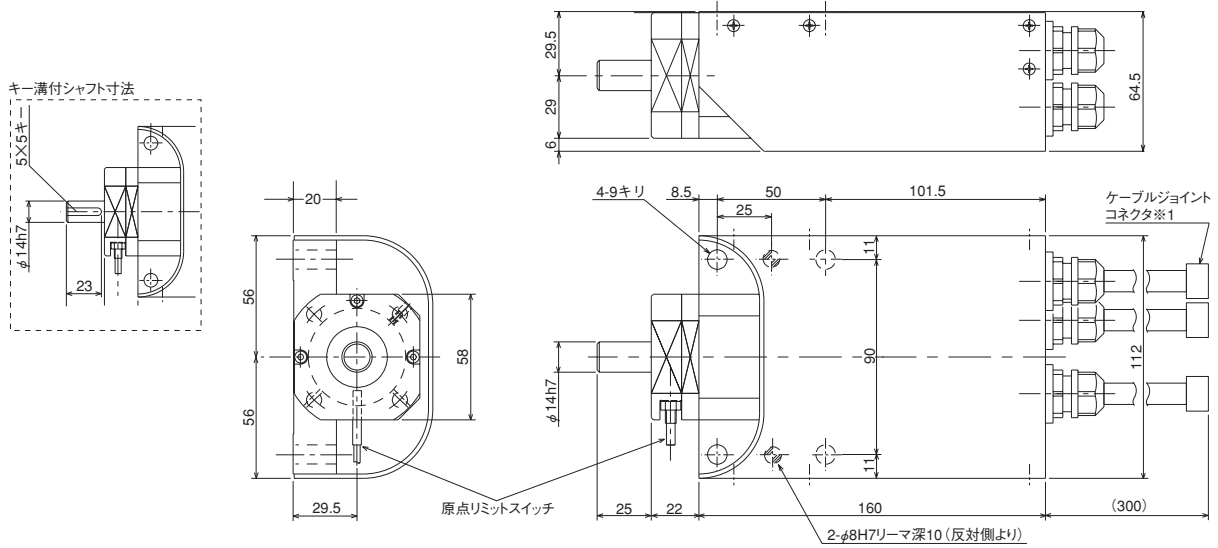
項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
許容負荷モーメント	9.8N・m
質量	2.0kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、1-272ページをご参照ください。



サーボモータ

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	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

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。

中型  
回転  
タイプ

60  
W

# RS-60

■型式項目	RS	—	□	—	60	—	□	—	360	—	T2	—	□	—	□	—	L
シリーズ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	減速比	—	作動範囲	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—		
		I:インクリメンタル A:アブソリュート		60:60W		50: 1/50 100: 1/100		360:360度		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照			

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

RoHS



※設置方法の詳細は  
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

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種  
の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。  
(詳細は1-492ページをご参照ください)。  
(注2) パルス列制御時とMECHATROLINK III制御時は、  
インデックスアブソタイプは使用できません。(1-489参照)

## 型式スペック

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

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長 ③オプション

### ①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

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

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	→ 4-129	—
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→ 4-129	—

### アクチュエータ仕様

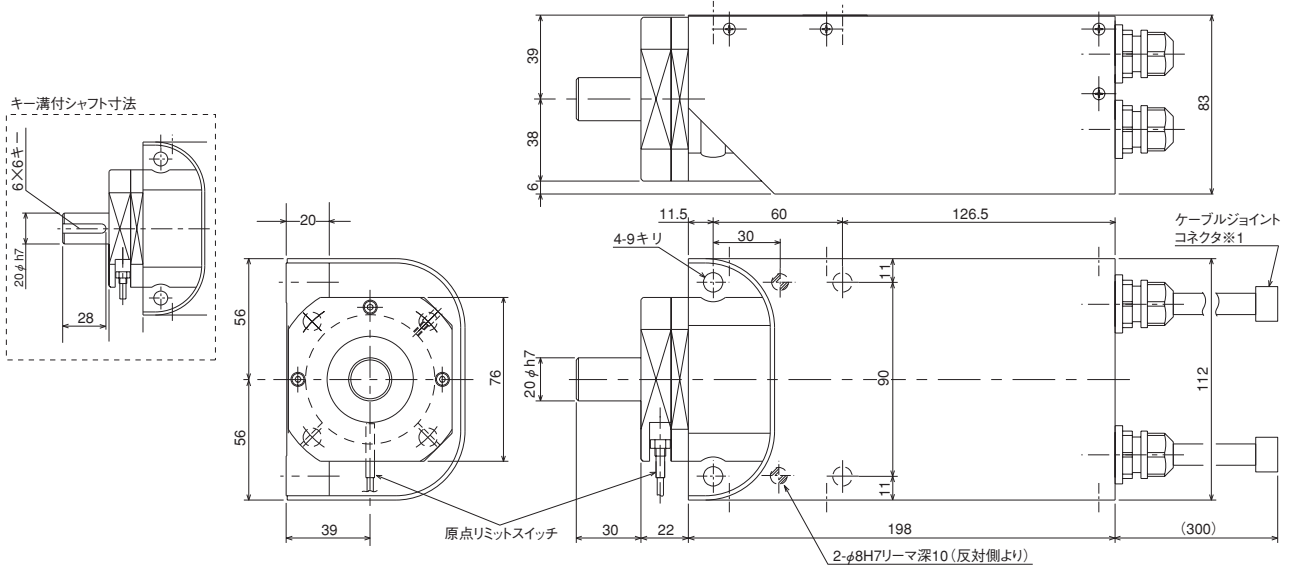
項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
許容負荷モーメント	23.5N・m
質量	3.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、1-272ページをご参照ください。



サーボプレス

ブリックタイプ・  
ロータリタイプ

その他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

適応コントローラ

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

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	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		

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。