

4

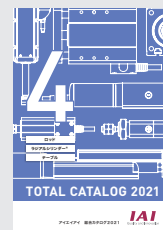
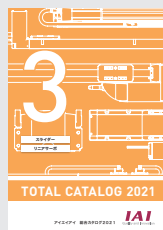
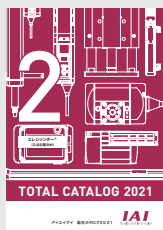
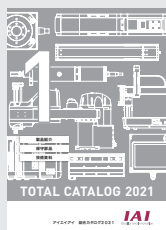
ロッド

ラジアルシリンダー®

テーブル

TOTAL CATALOG 2021

IAI 総合カタログ2021 / ラインナップ



1

製品紹介
保守部品
技術資料

注意事項

アイエイアイの技術

アイエイアイ製品の機能

アプリケーション事例

カタログの見方

保守部品

技術資料

生産中止品と後継機種

旧型式変換表

サポート体制

2

エレシリンダー®
(2点位置決め)

スライダー



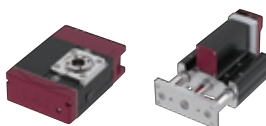
ロッド
ラジアルシリンダー®



テーブル グリッパー



ロータリー ストッパー



クリーン仕様 防塵防滴



制御関連機器



3

スライダー
リニアサーボ

スライダー



リニアサーボ



4

ロッド
ラジアルシリンダー®
テーブル

ロッドタイプ

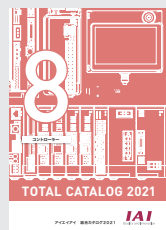
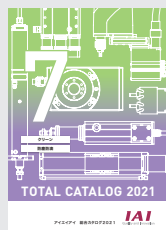
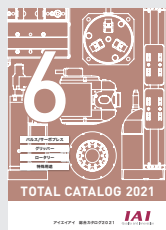
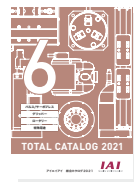
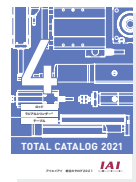
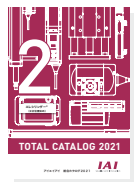
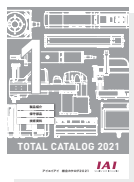


ラジアルシリンダー®



テーブルタイプ



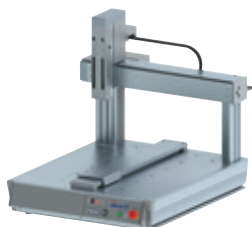


5 直交
テーブルトップ
直交型6軸
スカラ

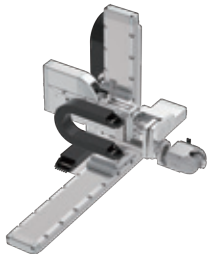
直交ロボット



テーブルトップロボット



直交型6軸ロボット



スカラロボット



6 パルスプレス
サーボプレス
グリッパー
ロータリー
特殊用途

パルスプレス



サーボプレス



グリッパータイプ



ロータリータイプ



特定機能機種

手首ユニット



ロータリー
チャック



7 クリーン
防塵防滴

クリーン仕様



防塵防滴仕様



8 コントローラー

単軸コントローラー



多軸コントローラー



DC24V電源



ティーチングボックス

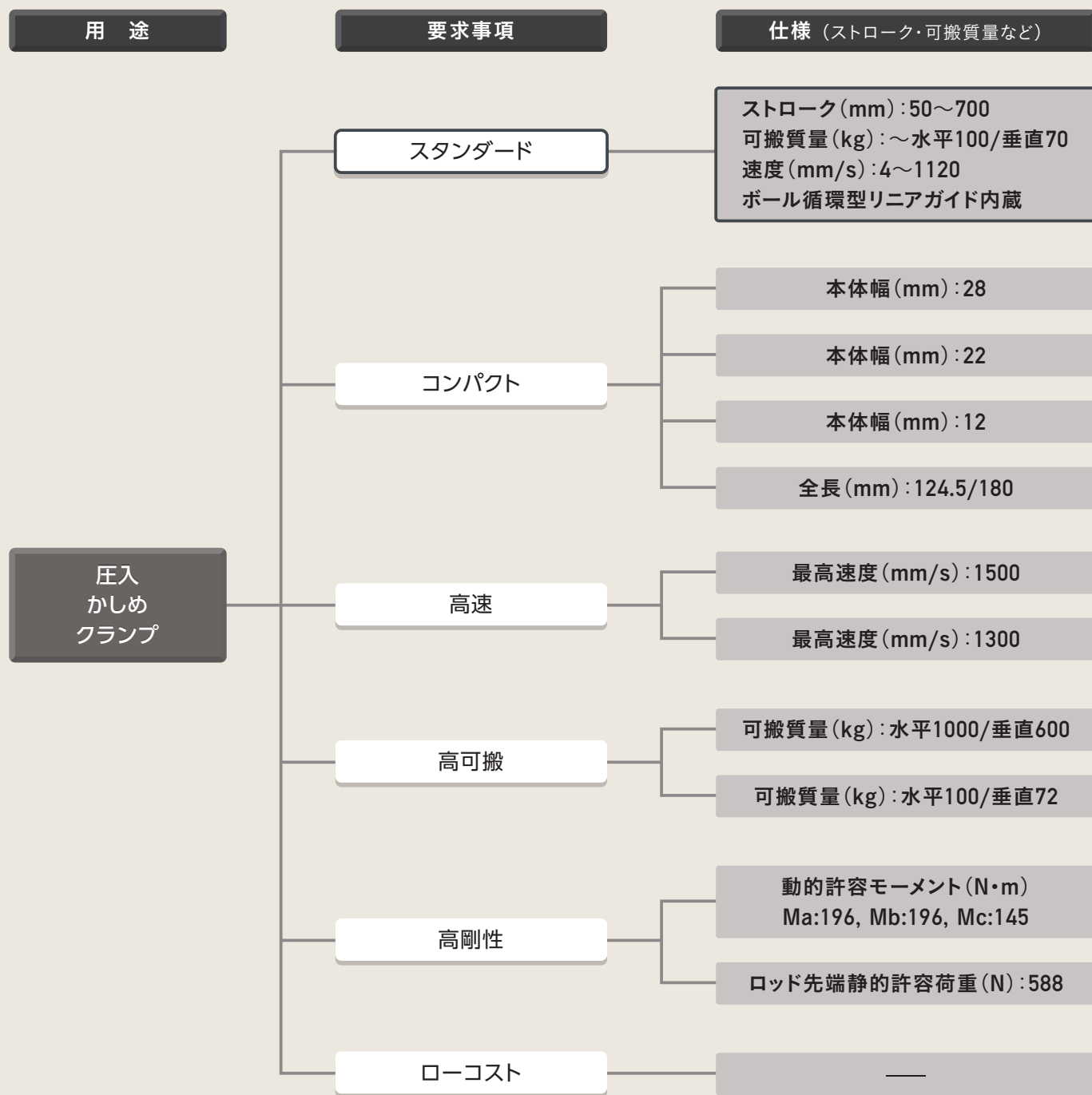


ソフトの紹介



IAI 機種選定フロー

～ロッド/ラジアルシリンダー[®]/テーブル～



2点間位置決めの場合、
コントローラー内蔵で低価格な
『エレシリンダー[®]』がおすすめです。



クリーンルーム、防塵防滴仕様の
ロッドタイプ・ラジアルシリンダー[®]を
お探しの方は、7巻をご覧ください。

お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。

お客様の「あったらいいな」を形にします。

シリーズ・タイプ

詳細ページ

RCP6-RRR



4 11

RCA2/RCS2 細小型シリーズ



4 19 4 31
4 39 4 43

RCP3-RA



4 17

RCD-RA



4 19

RCP2-SRA/RCS2-SRA



4 17 4 33

RCS4-RRR



4 25

RCS4-TA



4 41

RCS3-RA



4 29

RCS4-RRR



4 25

RCP6-TA/RCS4-TA



4 35

RCP6-WRA/RCS4-WRA

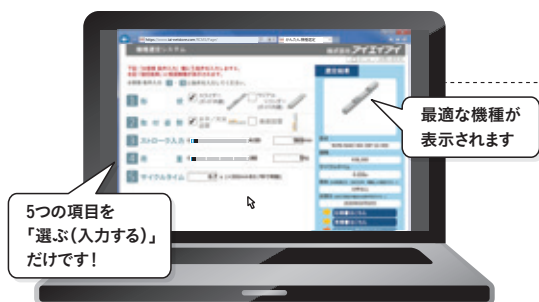


4 13 4 27

RCP6-RA



4 9



機種選定ソフトを是非ご利用ください!

アイエイアイの全シリーズ約100万アイテムから
最適機種を10秒で一発選定します。

アイエイアイホームページ ▶ 機種選定ソフト

アイエイアイ 選定 検索 <http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



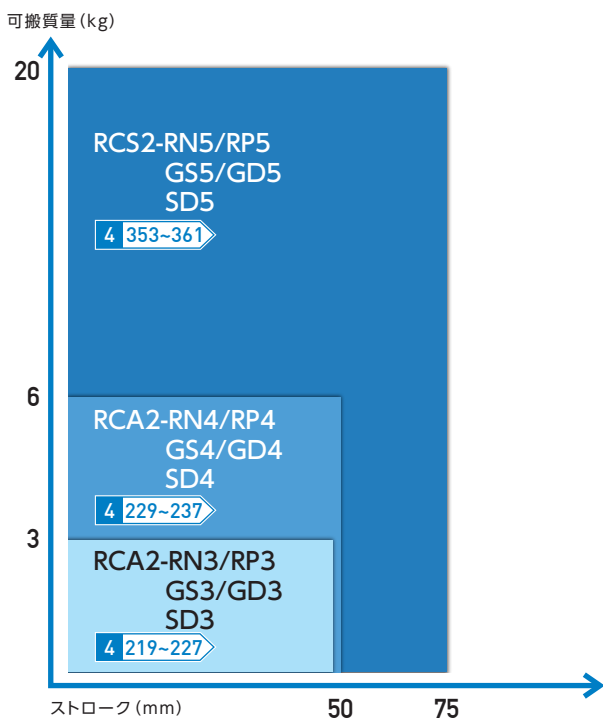
“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

ロードタイプ
ラジアルシリンダー

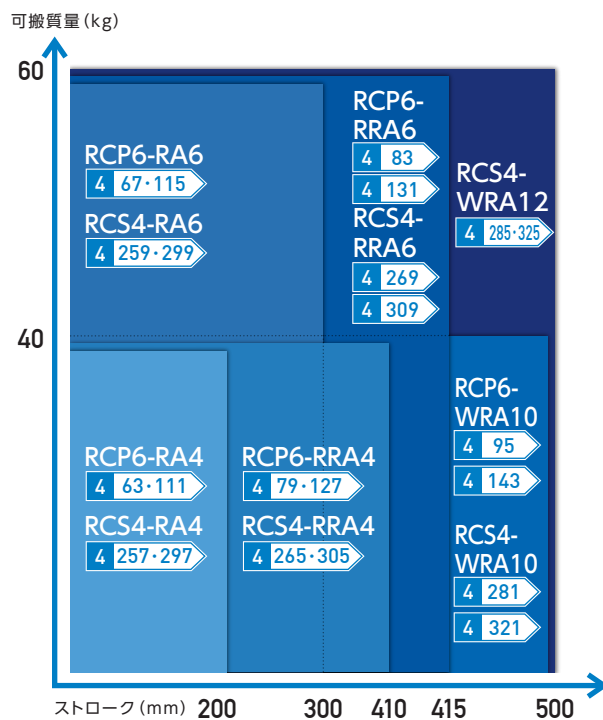


水平搬送時

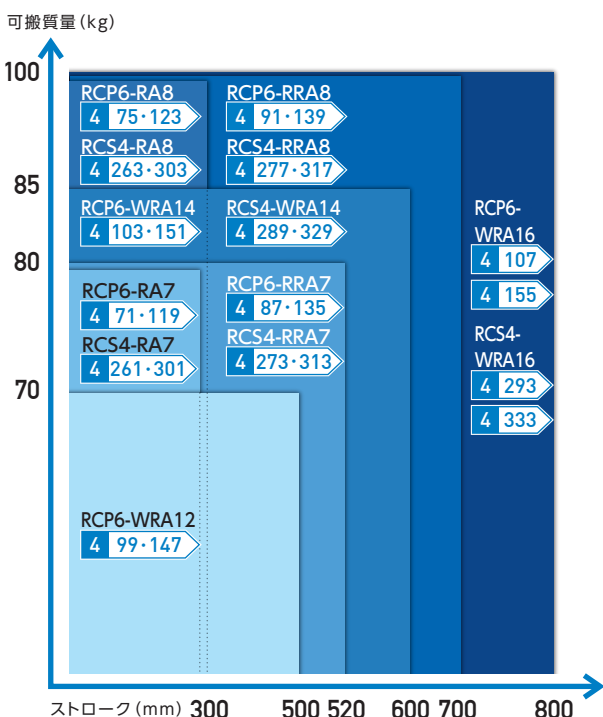
水平 可搬質量 20kg以下



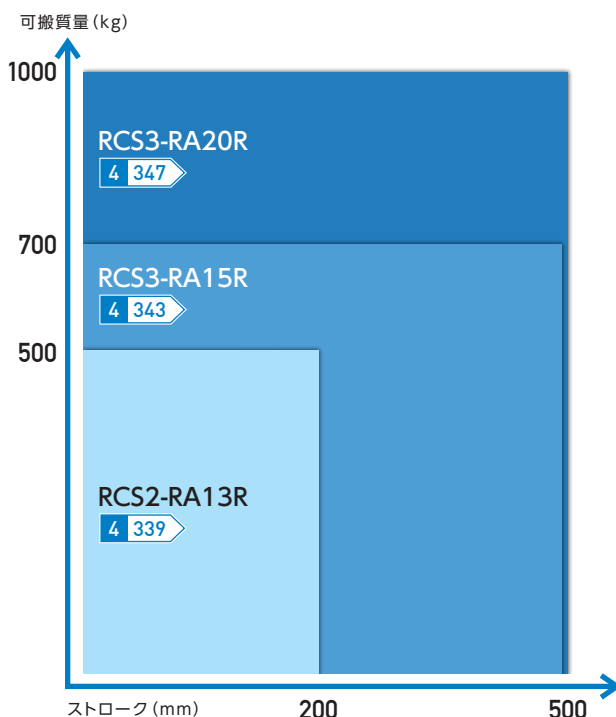
水平 可搬質量 60kg以下



水平 可搬質量 100kg以下



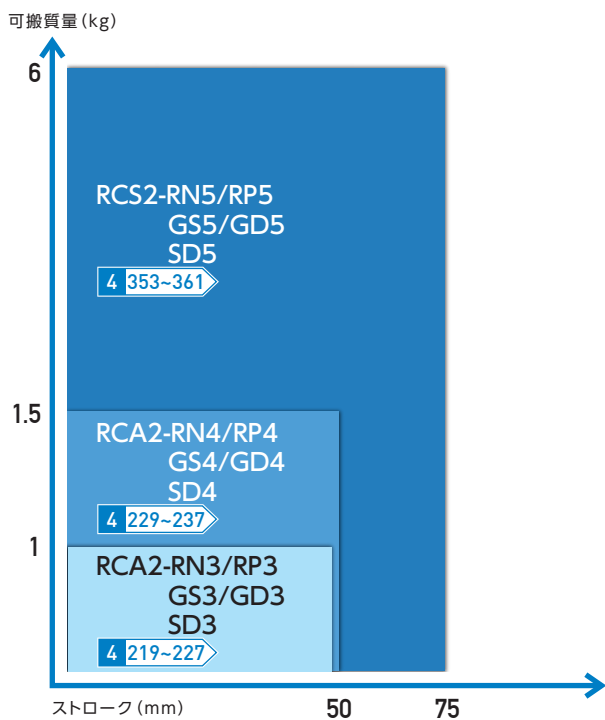
水平 可搬質量 1000kg以下



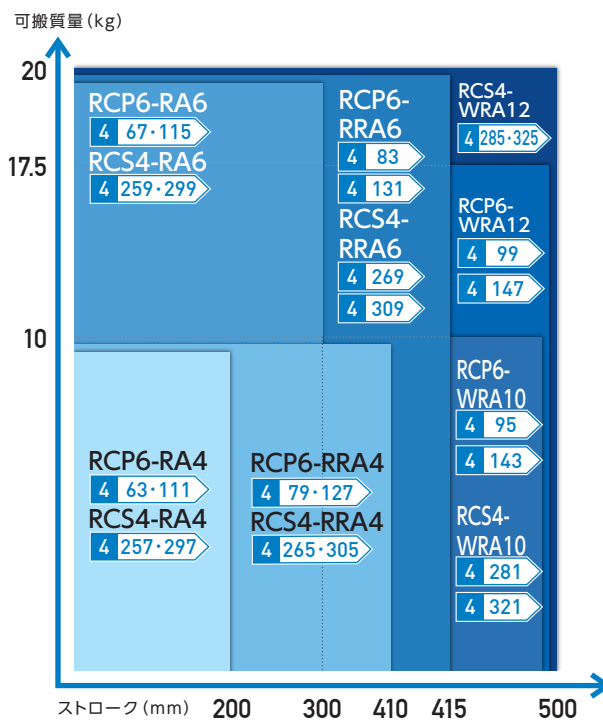


垂直搬送時

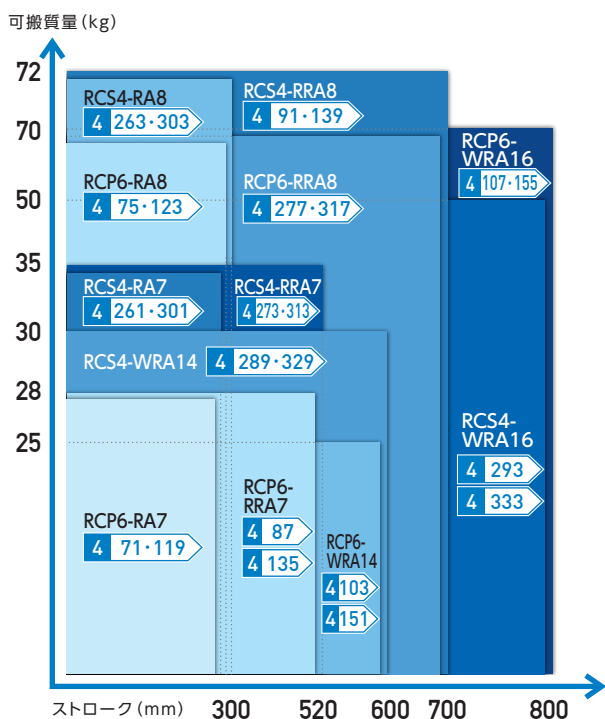
可搬質量 6kg以下



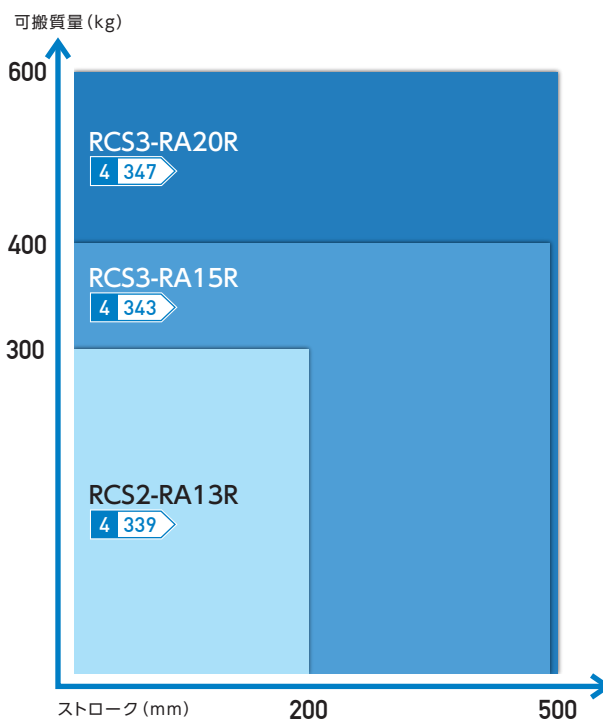
可搬質量 20kg以下



可搬質量 72kg以下

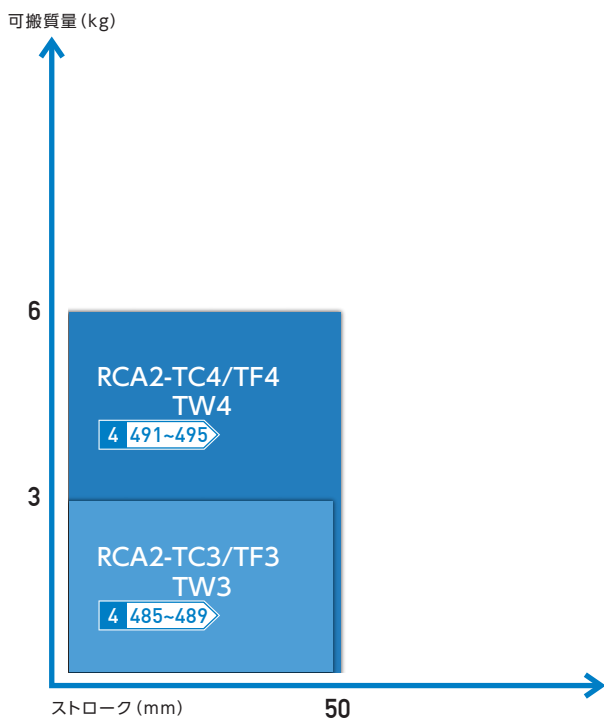
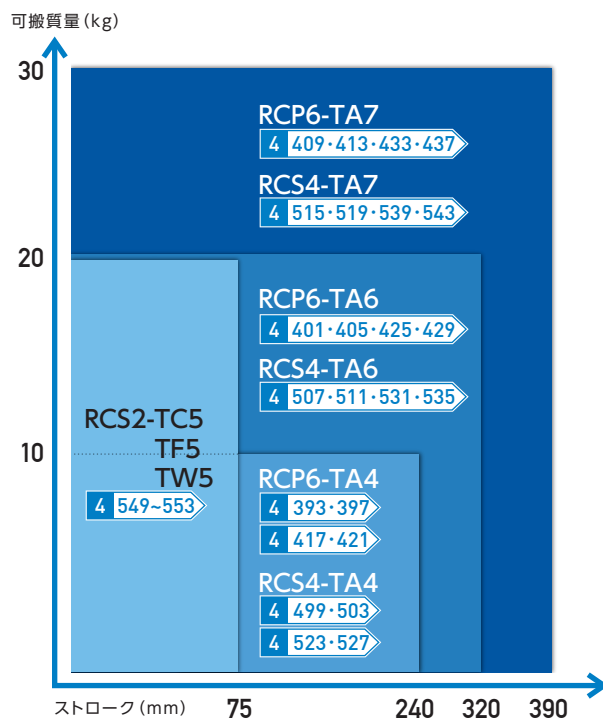


可搬質量 600kg以下



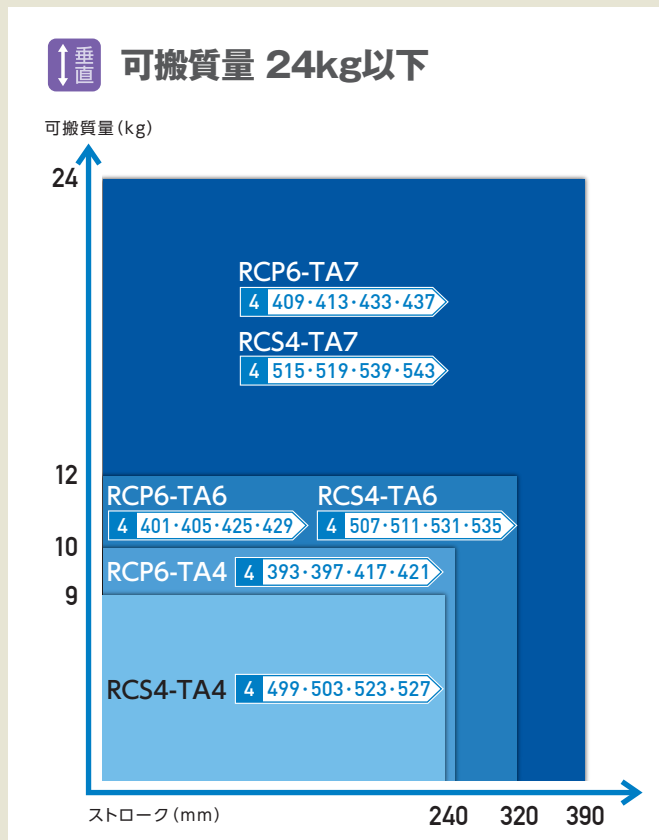
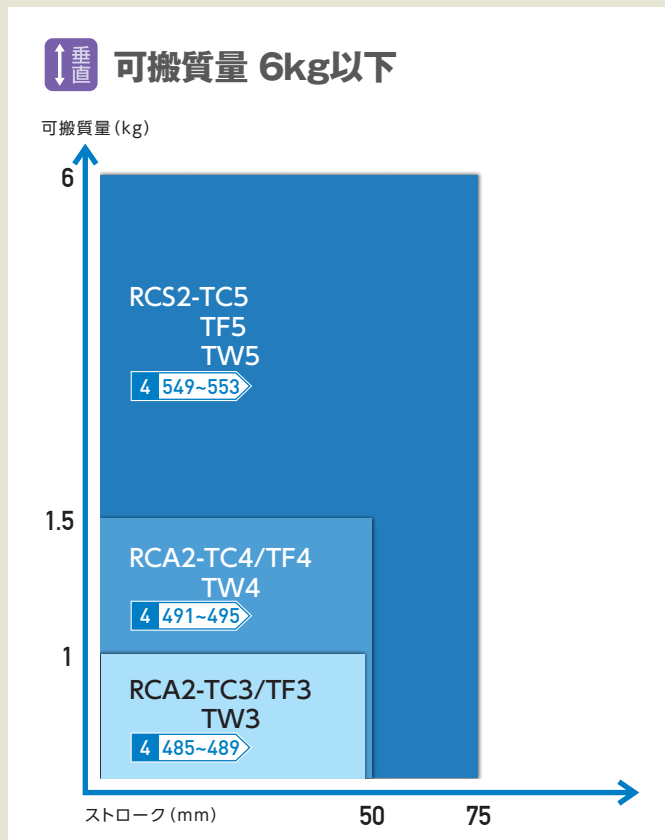
“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

テーブルタイプ
水平
⇔ 水平搬送時

水平 ⇔ **可搬質量 6kg以下**

水平 ⇔ **可搬質量 30kg以下**




垂直搬送時



ロッドタイプ

RCP6-RA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCP6-RA4C

4 63

RCP6-RA4R

4 111

RCP6-RA6C

4 67

RCP6-RA6R

4 115

RCP6-RA7C

4 71

RCP6-RA7R

4 119

RCP6-RA8C

4 75

RCP6-RA8R

4 123



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

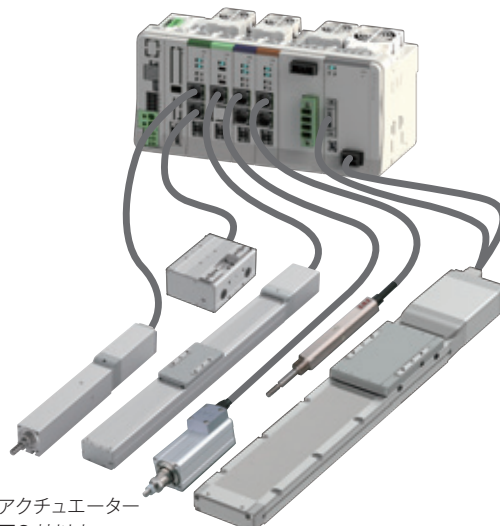
PCON コントローラー 8 153

RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 1 軸



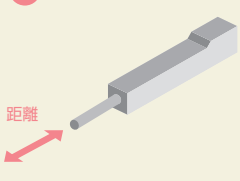
アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

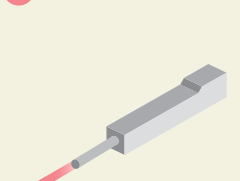
表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク




※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA4Cは50~200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



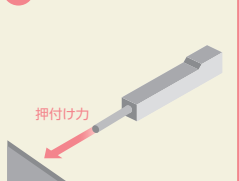
※()内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



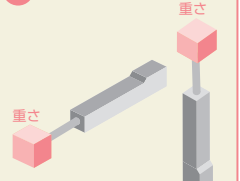
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。**最大可搬での数値ではありません。**

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量



※**加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。**

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)												リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、()は垂直使用の場合															水平	垂直		
	25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550				↔	↑↓		
RA4C	840		0.426秒		16	-	48	6	1.5	-	4	63							
	700		0.458秒					10	-				77	15	2.5				
	350		0.703秒					5	-				155	28	5				
	175		1.247秒					2.5	-				310	40	10				
RA4R	840		0.426秒		16	-	48	5	1	-	4	111							
	610		0.534秒					10	-				77	12	2.5				
	350		0.703秒					5	-				155	25	5				
	175		1.247秒					2.5	-				310	40	10				
RA6C	800		0.635秒		20	-	56	6	1.5	-	4	67							
	700		0.662秒					12	-				93	25	4				
	450		0.843秒					6	-				185	40	10				
	225		1.446秒					3	-				370	60	20				
RA6R	800		0.558秒		20	-	56	6	1.5	-	4	115							
	700		0.662秒					12	-				93	25	4				
	450		0.843秒					6	-				185	40	10				
	225		1.446秒					3	-				370	60	20				
RA7C	860(640)		0.585秒		24	-	182	20	3	-	4	71							
	700(560)		0.693秒					16	-				273	50	8				
	420(350)		0.999秒					8	-				547	60	18				
	210(175)		1.688秒					4	-				1094	80	28				
RA7R	800(640)		0.635秒		24	-	182	20	3	-	4	119							
	560		0.693秒					16	-				273	50	8				
	420(350)		1.049秒					8	-				547	60	18				
	175		1.844秒					4	-				1094	80	28				
RA8C	600(450)		0.868秒		20	-	500	30	5	-	4	75							
	300(250)		1.215秒					10	-				1000	60	40				
	150		2.212秒					5	-				2000	100	70				
RA8R	400		1.016秒		20	-	500	30	5	-	4	123							
	200		1.664秒					10	-				1000	60	40				
	100		3.146秒					5	-				2000	100	70				

※ () 内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCP6-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

適応コントローラー

1軸

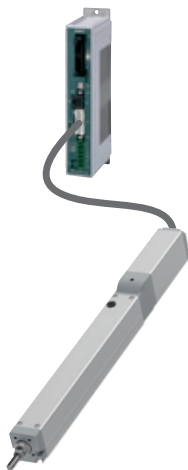
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

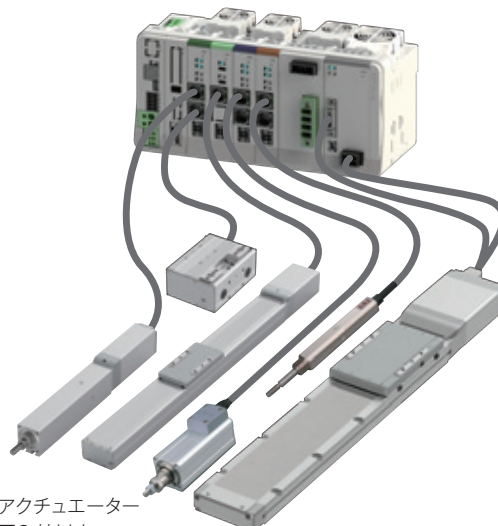
PCON コントローラー 8 153

RCON コントローラー 8 45

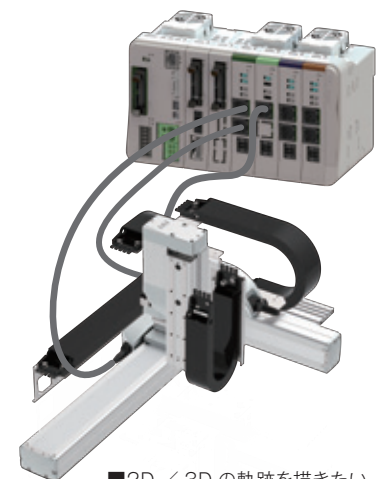
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 1軸



アクチュエーター
■ 2軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RRA4Cは60~410mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RRA4Cのリード16mm、ストローク410mmの場合、最高速度は1080mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力

※押付け力は目安の値です。
詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量

※**加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。**

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																			水平	垂直		
	25	50	100	150	200	250	300	400	450	500	550	600	650	700	750	800				↔	↑↓		
RRA4C				1120		1080		0.592秒									16	-	48	7	1.5	-	4 79
				700		685		0.77秒									10	-	77	18	3		
				350		340		1.336秒									5	-	155	28	6		
				175		170		2.515秒									2.5	-	310	40	10		
RRA4R				840		0.676秒									16	-	48	5	1	-	4 127		
				610		0.882秒									10	-	77	13	2.5				
				350		340		1.336秒									5	-	155			28	5
				175		170		2.515秒									2.5	-	310			40	10
RRA6C				800		0.767秒									20	-	56	6	1.5	-	4 83		
				700		0.821秒									12	-	93	25	4				
				450		1.099秒									6	-	185	40	10				
				225		220		1.999秒									3	-	370			60	20
RRA6R				800		0.767秒									20	-	56	6	1.5	-	4 131		
				700		0.821秒									12	-	93	25	4				
				450		1.099秒									6	-	185	40	10				
				225		220		1.999秒									3	-	370			60	20
RRA7C				860(640)		0.824秒									24	-	182	20	3	-	4 87		
				700(560)		1.053秒									16	-	273	50	8				
				420		1.471秒									8	-	547	60	18				
				210		2.749秒									4	-	1094	80	28				
RRA7R				860(640)		0.885秒									24	-	182	20	3	-	4 135		
				560		1.106秒									16	-	273	50	8				
				420(350)		1.694秒									8	-	547	60	18				
				175		3.117秒									4	-	1094	80	28				
RRA8C	280		405	505(450)	585(450)	600(450)	520(450)	440	360	320	280	240	220	3.356秒			20	-	500	30	5	-	4 91
	280(250)		300(250)			260(250)	220	180	160	140	120	110	6.478秒			10	-	1000	60	40			
			150			130	110	90	80	70	60	55	12.824秒			5	-	2000	100	70			
RRA8R	280		400			360	320	280	240	220	3.356秒			20	-	500	30	5	-	4 139			
			200			180	160	140	120	110	6.478秒			10	-	1000	60	40					
			100			90	80	70	60	55	12.824秒			5	-	2000	100	70					

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

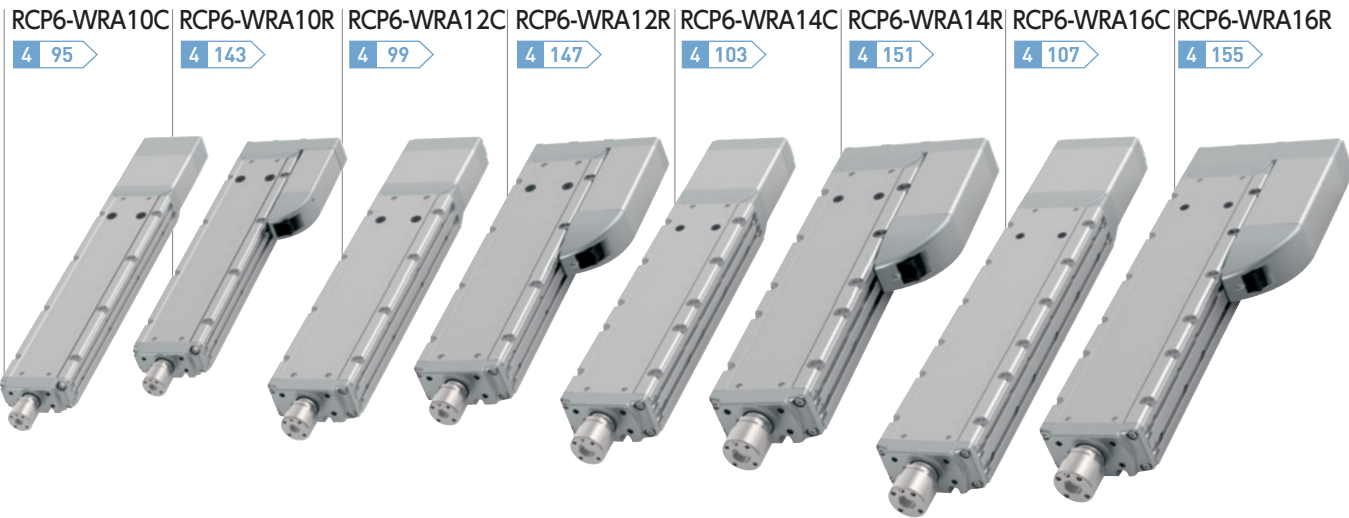
RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCP6-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

適応コントローラー

1軸

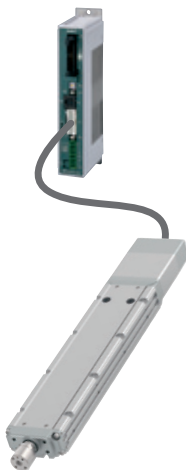
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

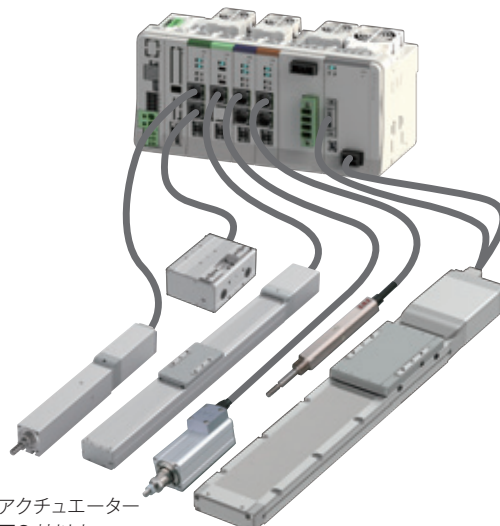
PCON コントローラー 8 153

RCON コントローラー 8 45

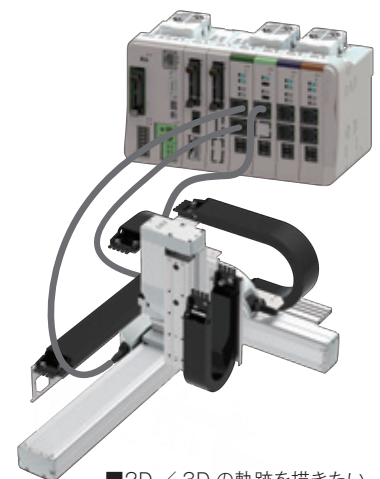
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 1軸



アクチュエーター
■ 2軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) WRA10Cは50~500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) WRA10Cのリード10mm、ストローク500mmの場合、最高速度は490mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)										リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直		
	25	50	100	150~300	350	400	450	500	550	600				650	700		
WRA10C	700										16	-	48	4	-	-	4 95
	525 490										10	-	77	14.5	-		
	350<260> 290<260> 240										5	-	155	28	5		
	175 145 120										2.5	-	310	40	10		
WRA10R	700										16	-	48	4	-	-	4 143
	525 490										10	-	77	11.5	-		
	350<260> 290<260> 240										5	-	155	28	5		
	175<150> 145 120										2.5	-	310	40	10		
WRA12C	800										20	-	56	7.5	-	-	4 99
	560										12	-	93	30	-		
	400<340> 375<340>										6	-	185	55	7.5		
	225<200> 220<200> 185										3	-	370	70	17.5		
WRA12R	800										20	-	56	7.5	-	-	4 147
	560										12	-	93	30	-		
	400<280> 375<280>										6	-	185	55	7.5		
	225<200> 220<200> 185										3	-	370	70	17.5		
WRA14C	630										24	-	182	25	-	-	4 103
	560										16	-	273	50	-		
	420<210> 395<210>										8	-	547	65	15		
	210<130> 195<130>										4	-	1094	85	25		
WRA14R	630										24	-	182	25	-	-	4 151
	560										16	-	273	50	-		
	350<210>										8	-	547	65	15		
	175<130>										4	-	1094	85	25		
WRA16C	280 405 450 400 340 295 260 225 200 180										20	-	500	30	-	-	4 107
	240<200> 230<200> 195 165 145 125 110 100 90										10	-	1000	60	36.5		
	130<100> 115<100> 95 80 70 60 55 50 45										5	-	2000	100	70		
WRA16R	280 405 420 400 340 295 260 225 200 180										20	-	500	30	-	-	4 155
	240<180> 230<180> 195 165 145 125 110 100 90										10	-	1000	60	34.5		
	120<100> 115<100> 95 80 70 60 55 50 45										5	-	2000	100	63		

※〈 〉内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/RCP6S

RCP2/3 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ラジアルシリンダー

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

RCP5-RA シリーズ

RCP4-RA シリーズ

バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー

24V パルスモーター

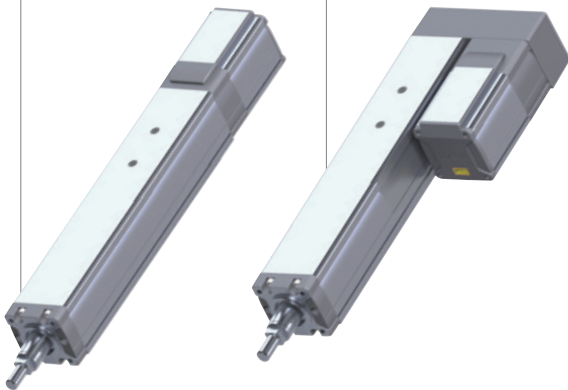
24V パルスモーター

モーター ストレート

モーター 折返し

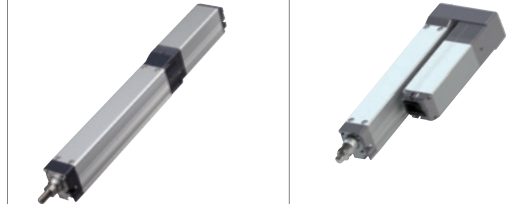
RCP5-RA10C
4 177

RCP5-RA10R
4 201



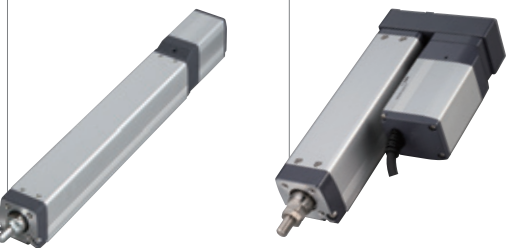
RCP4-RA3C
4 169

RCP4-RA3R
4 189



RCP4-RA5C
4 173

RCP4-RA5R
4 197



適応コントローラー

1軸

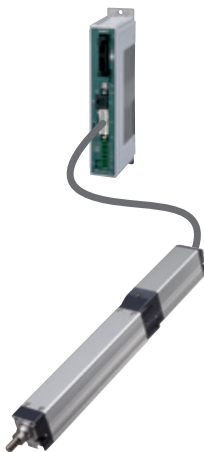
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

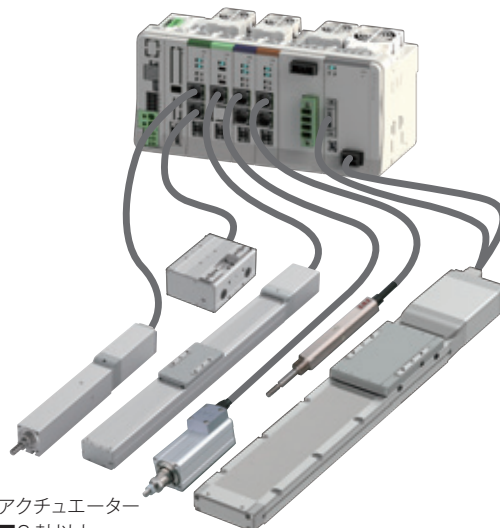
PCON コントローラー 8 153

RCON コントローラー 8 45

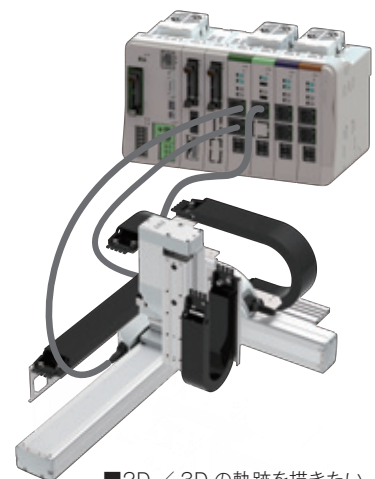
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 1軸



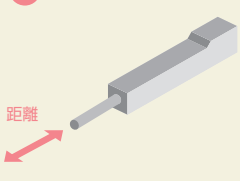
アクチュエーター
■ 2軸以上



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

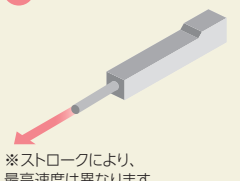
表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク




※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA10Cは50~800mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



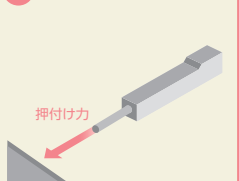
※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RA10Cのリード10mm、ストローク800mmの場合、最高速度は120mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



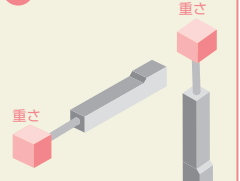
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量



※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)																リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																			水平	垂直			
		25	50	100	150	200~400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050						
RCP5	RA10C	117	167	200	250	167	220	200	180	160	140	120	☺6.973秒						10	-	1500	80	80	-	4 177
		83	125	110	90	80	70	60	55	50	45	☺17.996秒						5	-	3000	150	100	-		
		63				55	50	45	40	35	30	☺26.947秒						2.5	-	6000	300	150	-		
RCP5	RA10R	117	167	200	250	140	180	160	140	120	☺6.973秒						10	-	1500	80	80	-	4 201		
		83	100	90	80	70	60	55	50	45	☺17.996秒						5	-	3000	150	100	-			
		50				45	40	35	30	☺26.947秒						2.5	-	6000	300	150	-				

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)																リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ		
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																			水平	垂直				
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900						
RCP4	RA3C	1120				☺0.485秒												16	-	36	6	1.5	-	4 169		
		700				☺0.601秒												10	-	57	12	2.5				
		350				☺0.989秒												5	-	114	24	5				
		175				☺1.818秒												2.5	-	229	36	10				
	RA3R	1120				☺0.485秒												16	-	36	5	1	-	4 189		
		700				☺0.601秒												10	-	57	12	2.5				
		350				☺0.989秒												5	-	114	24	5				
		175				☺1.818秒												2.5	-	229	36	10				
	RA5C	800				☺0.748秒												20	-	56	6	1.5	-	4 173		
		700				☺0.799秒												12	-	93	25	4				
		450				☺1.065秒												6	-	185	40	10				
		225				☺1.89秒												3	-	370	60	20				
RA5R	800				☺0.748秒												20	-	56	6	1.5	-	4 197			
	700				☺0.799秒												12	-	93	25	4					
	450				☺1.065秒												6	-	185	40	10					
	225				☺1.89秒												3	-	370	60	20					
	RA5C(高推力)	〈80〉				☺5.028秒												3	-	750	-	35	-	4 173		

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

選定
注意事項
ラジアルシリンダー
ロード
テーブル
ケーブル型式
ストロークと可搬質量から選ぶ
スペック一覧

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3

RCP3/RCP2-RA シリーズ



RCP3-RA2AC 4 161
RCP3-RA2BC 4 165



RCP3-RA2AR 4 181
RCP3-RA2BR 4 185



RCP2-SRA4R 4 193



RCP2-SRGS4R 4 205



RCP2-SRGD4R 4 209



適応コントローラー

1軸

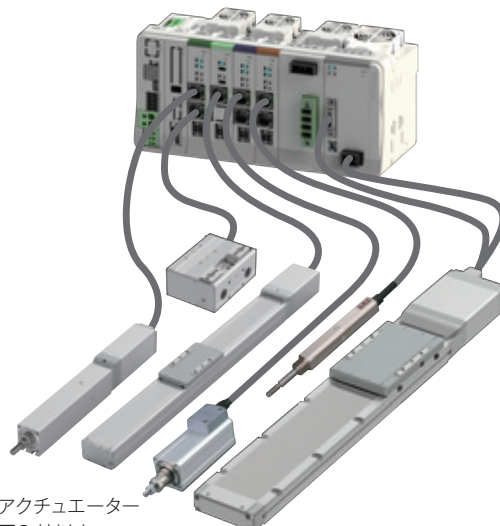
PCON コントローラー 8 153



アクチュエーター
■ 1 軸

2軸以上

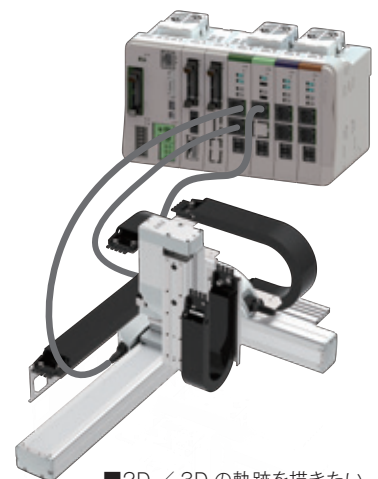
RCON コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 2 軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

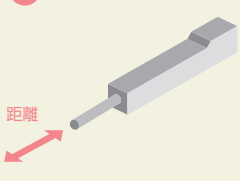
RSEL コントローラー 8 45



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク




※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA2ACは25~100mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



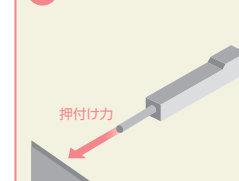
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RA2ACのリード4mm、ストローク100mmの場合、最高速度は200mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



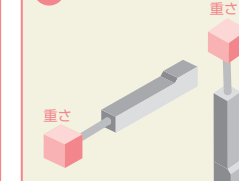
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量



※**加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。**

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)						リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合									水平	垂直		
		25	50	100	150	200	250							
RCP3	RA2AC RA2AR (高推力/ボールねじ)	180	200	☺ 0.603秒			4	-	23.1~35.7	1	0.32	-	4 161 4 181	
		100		☺ 1.067秒			2	-	46.2~70.6	2	0.62			
		50		☺ 2.044秒			1	-	92.4~142.9	4	1.25			
	RA2AC RA2AR (標準/ボールねじ)	180	200	☺ 0.603秒			4	-	12.6~20.9	0.5	0.2	-	-	
		100		☺ 1.067秒			2	-	25.2~42.0	1	0.37			
		50		☺ 2.044秒			1	-	50.4~82.8	2	0.75			
	RA2BC RA2BR (高推力/ボールねじ)	180	280	300	☺ 0.637秒			6	-	15.4~24.1	1	0.32	-	4 165 4 185
		180	200		☺ 0.852秒			4	-	23.1~35.7	2	0.62		
		100		☺ 1.566秒			2	-	46.2~70.6	4	1.25			
		50		☺ 3.044秒			1	-	92.4~142.9	8	2.5			
	RA2BC RA2BR (標準/ボールねじ)	180	280	300	☺ 0.637秒			6	-	6.3~14.3	0.5	0.2	-	-
		180	200		☺ 0.852秒			4	-	12.6~20.9	1	0.37		
100		☺ 1.566秒			2	-	25.2~42.0	2	0.75					
50		☺ 3.044秒			1	-	50.4~82.8	4	1.5					

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)									リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合												水平	垂直		
		20	50	100	150	200	250	300	350	400							
RCP2	SRA4R	250			☺ 0.92秒			5	-	112	25	9	-	4 193			
		125			☺ 1.691秒			2.5	-	224	35	15					
	SRGS4R	250			☺ 0.92秒			5	-	112	24	8	-	4 205			
		125			☺ 1.691秒			2.5	-	224	35	15					
	SRGD4R	250			☺ 0.92秒			5	-	112	24	8	-	4 209			
		125			☺ 1.691秒			2.5	-	224	35	15					

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルリッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RA2A

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ロッドタイプ

RCD シリーズ

RCA2/RCA シリーズ

24v
DC
ブラシレス
モーター

モーター
ストレート

モーター
折返し

24v
ACサーボ
モーター

RCD-RA1DA

4 215

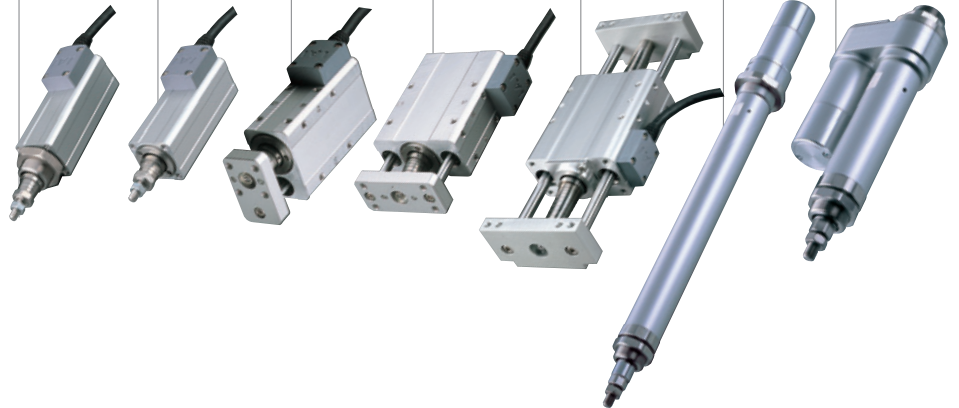


RCA2-RN3NA RCA2-RP3NA RCA2-GS3NA RCA2-GD3NA RCA2-SD3NA RCA-RA3C RCA-RA3R

4 219 4 221 4 223 4 225 4 227 4 241 4 249

RCA2-RN4NA RCA2-RP4NA RCA2-GS4NA RCA2-GD4NA RCA2-SD4NA RCA-RA4C RCA-RA4R

4 229 4 231 4 233 4 235 4 237 4 245 4 251



適応コントローラー

1軸

2軸以上

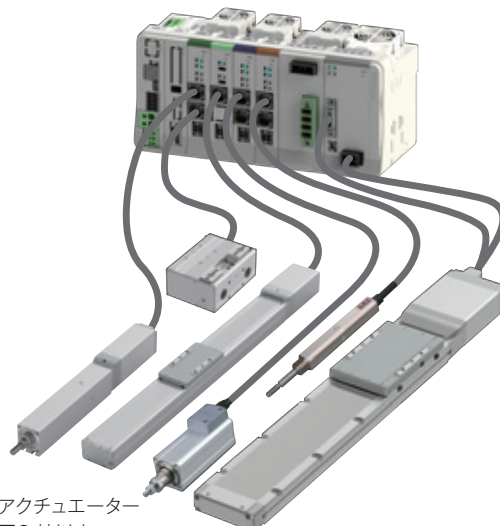
複雑な動作(プログラムタイプ)

ACON コントローラー 8 189
DCON



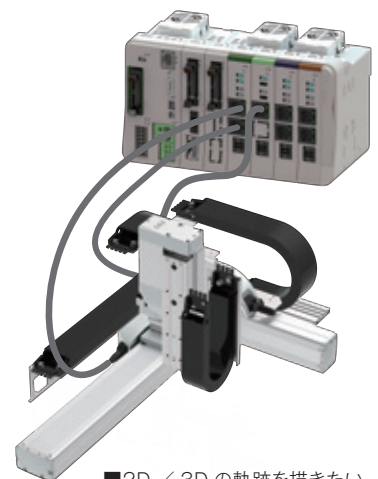
アクチュエーター
■1軸

RCON コントローラー 8 45



アクチュエーター
■2軸以上

RSEL コントローラー 8 45



■2D / 3D の軌跡を描きたい
■パレット動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※ 帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA1DAは10~30mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ ()内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※ 最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。**最大可搬での数値ではありません。**

4 最大押付け力

※ 押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量

※ 加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)								リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		10	20	30	50	75	100	150	200				水平	垂直		
RCD	RA1DA	300								2	4.2	2.6~5.98	0.7	0.3	-	4 215
RCA2	RN3NA (ボールねじ)	200		0.353秒		4	42.7	-	0.75	0.25	-	-	-	4 219		
		100		0.635秒		2	85.5	-	1.5	0.5						
		50		1.107秒		1	170.9	-	3	1						
	RN3NA (すべりねじ)	200		0.379秒		4	25.1	-	0.25	0.125	-	-	-	-		
		100		0.645秒		2	50.3	-	0.5	0.25						
		50		1.107秒		1	100.5	-	1	0.5						
	RN4NA (ボールねじ)	270 (220)		300		0.304秒		6	33.8	-	2	0.5	-	4 229		
		200		0.353秒		4	50.7	-	3	0.75						
		100		0.645秒		2	101.5	-	6	1.5						
	RN4NA (すべりねじ)	220		300		0.347秒		6	19.9	-	0.25	0.125	-	-		
		200		0.379秒		4	29.8	-	0.5	0.25						
		100		0.645秒		2	59.7	-	1	0.5						
	RP3NA (ボールねじ)	200		0.353秒		4	42.7	-	0.75	0.25	-	-	-	4 221		
		100		0.635秒		2	85.5	-	1.5	0.5						
50		1.107秒		1	170.9	-	3	1								
RP3NA (すべりねじ)	200		0.379秒		4	25.1	-	0.25	0.125	-	-	-	-			
	100		0.645秒		2	50.3	-	0.5	0.25							
	50		1.107秒		1	100.5	-	1	0.5							
RP4NA (ボールねじ)	270 (220)		300		0.304秒		6	33.8	-	2	0.5	-	4 231			
	200		0.353秒		4	50.7	-	3	0.75							
	100		0.645秒		2	101.5	-	6	1.5							
RP4NA (すべりねじ)	220		300		0.347秒		6	19.9	-	0.25	0.125	-	-			
	200		0.379秒		4	29.8	-	0.5	0.25							
	100		0.645秒		2	59.7	-	1	0.5							

※ ()内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

表の見方と掲載ページ検索

選定

注意事項

リニアモーター

テーブル

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/RCP6S

RCP2/3 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) GS3NAは30、50mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)						リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ					
		25	30	50	75	100	150				200	水平			垂直				
RCA2	GS3NA (ボールねじ)	200	0.353秒	4	42.7	-	0.75	0.25	-	-	-	-	-	4 223					
		100	0.635秒												2	85.5	-	1.5	0.5
		50	1.107秒												1	170.9	-	3	1
	GS3NA (すべりねじ)	200	0.379秒	4	25.1	-	0.25	0.125	-	-	-	-	-	4 223					
		100	0.645秒												2	50.3	-	0.5	0.25
		50	1.107秒												1	100.5	-	1	0.5
	GS4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	0.304秒	6	33.8	-	2	0.5	-	-	-	-	4 233					
		200	0.353秒	4											50.7	-	3	0.75	
		100	0.645秒	2											101.5	-	6	1.5	
	GS4NA (すべりねじ)	220	300	0.347秒	6	19.9	-	0.25	0.125	-	-	-	-	4 233					
		200	0.379秒	4											29.8	-	0.5	0.25	
		100	0.645秒	2											59.7	-	1	0.5	
GD3NA (ボールねじ)	200	0.353秒	4	42.7	-	0.75	0.25	-	-	-	-	-	4 225						
	100	0.635秒												2	85.5	-	1.5	0.5	
	50	1.107秒												1	170.9	-	3	1	
GD3NA (すべりねじ)	200	0.379秒	4	25.1	-	0.25	0.125	-	-	-	-	-	4 225						
	100	0.645秒												2	50.3	-	0.5	0.25	
	50	1.107秒												1	100.5	-	1	0.5	
GD4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	0.304秒	6	33.8	-	2	0.5	-	-	-	-	4 235						
	200	0.353秒	4											50.7	-	3	0.75		
	100	0.645秒	2											101.5	-	6	1.5		
GD4NA (すべりねじ)	220	300	0.347秒	6	19.9	-	0.25	0.125	-	-	-	-	4 235						
	200	0.379秒	4											29.8	-	0.5	0.25		
	100	0.645秒	2											59.7	-	1	0.5		
SD3NA (ボールねじ)	200	0.353秒	4	42.7	-	0.75	0.25	-	-	-	-	-	4 227						
	100	0.635秒												2	85.5	-	1.5	0.5	
	50	1.107秒												1	170.9	-	3	1	
SD3NA (すべりねじ)	200	0.379秒	4	25.1	-	0.25	0.125	-	-	-	-	-	4 227						
	100	0.645秒												2	50.3	-	0.5	0.25	
	50	1.107秒												1	100.5	-	1	0.5	
SD4NA (ボールねじ)	240 (200)	300	0.387秒	6	33.8	-	2	0.5	-	-	-	-	4 237						
	200	0.478秒	4											50.7	-	3	0.75		
	100	0.895秒	2											101.5	-	6	1.5		
SD4NA (すべりねじ)	200	300	0.43秒	6	19.9	-	0.25	0.125	-	-	-	-	4 237						
	200	0.504秒	4											29.8	-	0.5	0.25		
	100	0.895秒	2											59.7	-	1	0.5		

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA3Cは50~200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直		
		25	30	50	100	150	200	250	300	350	400				450			
RA3C RA3R		500				0.56秒						10	36.2	-	4	1.5	-	4 241 4 249
		250				0.936秒						5	72.4	-	9	3	-	
		125				1.726秒						2.5	144.8	-	18	6.5	-	
RCA RA4C RA4R (20W)		600				0.683秒						12	18.9	-	3	1	-	4 245 4 251
		300				1.144秒						6	37.7	-	6	2	-	
		150				2.136秒						3	75.4	-	12	4	-	
RA4C RA4R (30W)		600				0.683秒						12	28.3	-	4	1.5	-	4 245 4 251
		300				1.144秒						6	56.6	-	9	3	-	
		150				2.136秒						3	113.1	-	18	6.5	-	

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCS4-RA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCS4-RA4C

4 257

RCS4-RA4R

4 297

RCS4-RA6C

4 259

RCS4-RA6R

4 299

RCS4-RA7C

4 261

RCS4-RA7R

4 301

RCS4-RA8C

4 263

RCS4-RA8R

4 303



適応コントローラー

1軸

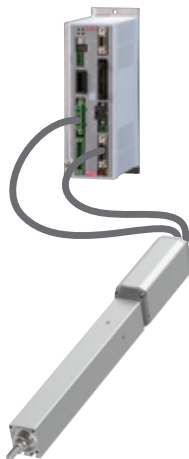
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

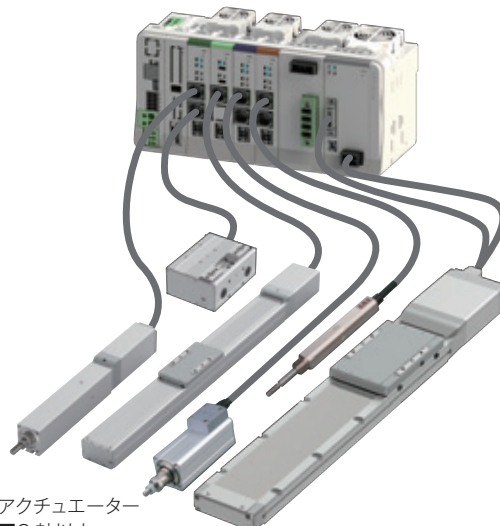
SCON コントローラー 8 215

RCON コントローラー 8 45

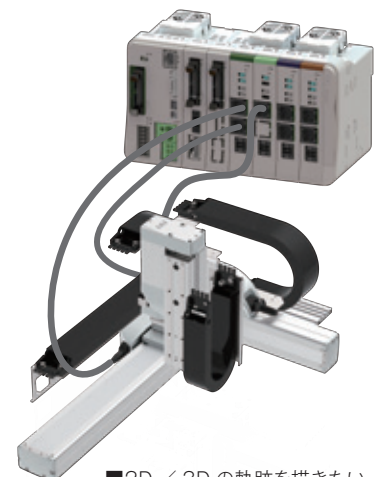
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■1軸



アクチュエーター
■2軸以上



■2D / 3D の軌跡を描きたい
■バラタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA4Cは50～200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																			水平	垂直		
	25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750				800	↔		
RA4C	800		0.476秒		16	53	-	8	2	-	4 257												
	500		0.594秒		10	85	-	18	4														
	250		0.961秒		5	170	-	30	6														
	125		1.733秒		2.5	340	-	40	10														
RA4R	800		0.485秒		16	53	-	8	2	-	4 297												
	500		0.599秒		10	85	-	18	4														
	250		0.961秒		5	170	-	30	6														
	125		1.733秒		2.5	340	-	40	10														
RA6C	1000		0.545秒		20	85	-	15	4	-	4 259												
	600		0.705秒		12	142	-	25	10														
	300		1.17秒		6	283	-	50	20														
	150		2.142秒		3	566	-	60	20														
RA6R	1000		0.557秒		20	85	-	15	4	-	4 299												
	600		0.712秒		12	142	-	25	9														
	300		1.17秒		6	283	-	50	19														
	150		2.142秒		3	566	-	60	20														
RA7C	1200		0.513秒		24	142	-	20	6	-	4 261												
	800		0.601秒		16	214	-	45	12														
	400		0.936秒		8	427	-	60	25														
	200		1.655秒		4	855	-	80	35														
RA7R	1200		0.528秒		24	142	-	20	6	-	4 301												
	800		0.61秒		16	214	-	45	12														
	400		0.936秒		8	427	-	60	25														
	200		1.655秒		4	855	-	80	35														
RA8C	1000		0.545秒		20	339	-	60	20	-	4 263												
	500		0.799秒		10	678	-	80	40														
	250		1.367秒		5	1357	-	100	72														
RA8R	1000		0.557秒		20	339	-	60	20	-	4 303												
	500		0.799秒		10	678	-	80	40														
	250		1.367秒		5	1357	-	100	72														

選定

注意事項

ラジアルシリンダー ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCS4-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

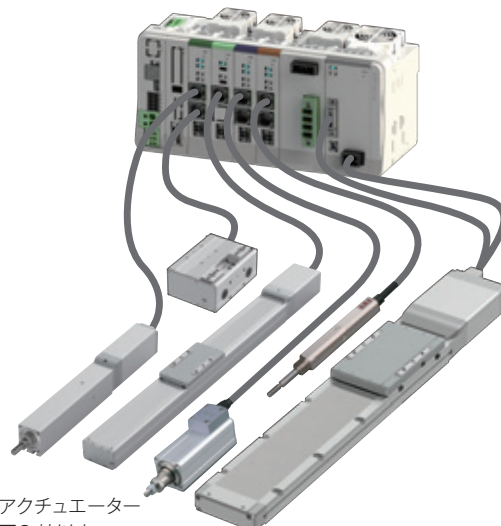
SCON コントローラー 8 215

RCON コントローラー 8 45

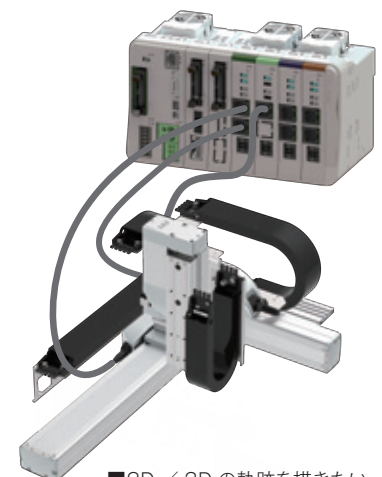
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■1軸



アクチュエーター
■2軸以上



■2D / 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RRA4Cは60~410mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RRA8Cのリード30mm、ストローク700mmの場合、最高速度は350mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)															リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																		水平	垂直		
	25	50~200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850							
RRA4C	960		☺ 0.668秒													16	53	-	8	2	-	4 265
	600		☺ 0.888秒													10	85	-	18	4		
	300		☺ 1.536秒													5	170	-	30	6		
	150		☺ 2.875秒													2.5	340	-	40	10		
RRA4R	960		☺ 0.679秒													16	53	-	8	2	-	4 305
	600		☺ 0.895秒													10	85	-	18	4		
	300		☺ 1.536秒													5	170	-	30	6		
	150		☺ 2.875秒													2.5	340	-	40	10		
RRA6C	1200		☺ 0.608秒													20	85	-	15	4	-	4 269
	720		☺ 0.794秒													12	142	-	25	10		
	360		☺ 1.332秒													6	283	-	50	20		
	180		☺ 2.456秒													3	566	-	60	20		
RRA6R	1200		☺ 0.624秒													20	85	-	15	4	-	4 309
	720		☺ 0.802秒													12	142	-	25	9		
	360		☺ 1.332秒													6	283	-	50	19		
	180		☺ 2.456秒													3	566	-	60	20		
RRA7C	1440		☺ 0.645秒													24	142	-	20	6	-	4 273
	960		☺ 0.783秒													16	214	-	45	12		
	480		☺ 1.28秒													8	427	-	60	25		
	240		☺ 2.332秒													4	855	-	80	35		
RRA7R	1440		☺ 0.664秒													24	142	-	20	6	-	4 313
	960		☺ 0.794秒													16	214	-	45	12		
	480		☺ 1.28秒													8	427	-	60	25		
	240		☺ 2.332秒													4	855	-	80	35		
RRA8C	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350	☺ 2.174秒						30	226	-	30	8	-	4 277
	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230	☺ 3.198秒					20	339	-	60	20		
	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110	☺ 6.488秒					10	678	-	80	40		
	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55	☺ 12.825秒					5	1357	-	100	72		
RRA8R	1300		1230	970	790	650	540	460	400	350	☺ 2.178秒					30	226	-	30	8	-	4 317
	1000		820	650	520	430	360	310	260	230	☺ 3.2秒					20	339	-	60	17		
	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110	☺ 6.488秒					10	678	-	80	34		
	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55	☺ 12.825秒					5	1357	-	100	72		

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCS4-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCS4-WRA10C RCS4-WRA10R RCS4-WRA12C RCS4-WRA12R RCS4-WRA14C RCS4-WRA14R RCS4-WRA16C RCS4-WRA16R

4 281

4 321

4 285

4 325

4 289

4 329

4 293

4 333



適応コントローラー

1軸

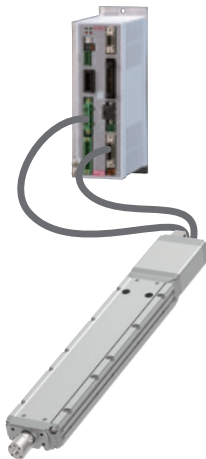
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 215

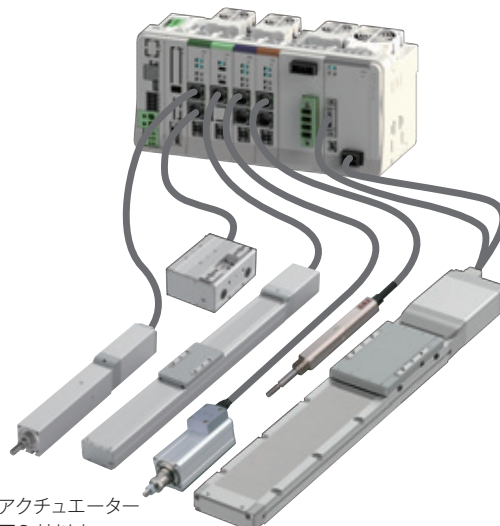
RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45



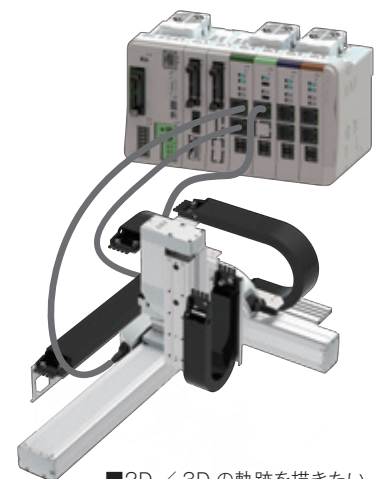
アクチュエーター

■1軸



アクチュエーター

■2軸以上



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレット動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WRA10Cは50~500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) WRA10Cのリード16mm、ストローク500mmの場合、最高速度は770mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※**加速度、設置姿勢**によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																	リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ									
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																				水平	垂直											
	25	50~250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	←				↑												
WRA10C	800			770			0.872秒		16	53	-	5	-	-	4 281																		
	600		580		490		1.213秒		10	85	-	16	3																				
	300		290		240		2.242秒		5	170	-	25	5																				
	150		145		120		4.298秒		2.5	340	-	40	10																				
WRA10R	800			770			0.881秒		16	53	-	5	-	-	4 321																		
	600		580		490		1.218秒		10	85	-	13	2.5																				
	300		290		240		2.242秒		5	170	-	25	5																				
	150		145		120		4.298秒		2.5	340	-	40	10																				
WRA12C	1000			0.745秒		20	85	-	12	2	-	4 285																					
	720		0.912秒		12	142	-	25	6																								
	360		1.568秒		6	283	-	40	15																								
	180		2.928秒		3	566	-	60	20																								
WRA12R	1000			0.757秒		20	85	-	12	2	-	4 325																					
	720		0.92秒		12	142	-	25	6																								
	360		1.568秒		6	283	-	40	15																								
	180		2.928秒		3	566	-	60	20																								
WRA14C	1200			0.763秒		24	142	-	25	3	-	4 289																					
	800			0.976秒		16	214	-	50	8																							
	480		450		390		1.722秒		8	427			-	65	20																		
	240		220		190		3.311秒		4	855			-	85	30																		
WRA14R	1200			0.778秒		24	142	-	25	3	-	4 329																					
	800			0.985秒		16	214	-	50	8																							
	480		450		390		1.722秒		8	427			-	65	20																		
	240		220		190		3.311秒		4	855			-	85	30																		
WRA16C	1300			3.125秒		30	226	-	30	6	-	4 293																					
	1000		880		700		570		470				400		340		295		260		225		200		180		4.589秒		20	339	-	60	12
	500		430		340		280		230				195		165		145		125		110		100		90		9.005秒		10	678	-	80	35
	250		210		170		130		115				95		80		70		60		55		50		45		17.869秒		5	1357	-	100	50
WRA16R	1300			3.128秒		30	226	-	30	6	-	4 333																					
	1000		880		700		570		470				400		340		295		260		225		200		180		4.59秒		20	339	-	60	12
	500		430		340		280		230				195		165		145		125		110		100		90		9.005秒		10	678	-	80	35
	250		210		170		130		115				95		80		70		60		55		50		45		17.869秒		5	1357	-	100	50

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCS3/RCS2-RA シリーズ

バッテリーレス
レスアプモーター
折返し200V
ACサーボ
モーターバッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCS2-RA13R

4 339



RCS3-RA15R

4 343



RCS3-RA20R

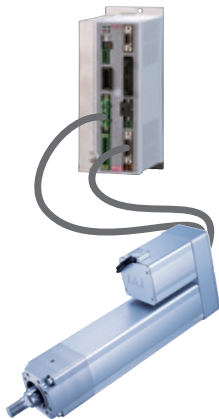
4 347



適応コントローラー

1軸

SCON コントローラー 8 215

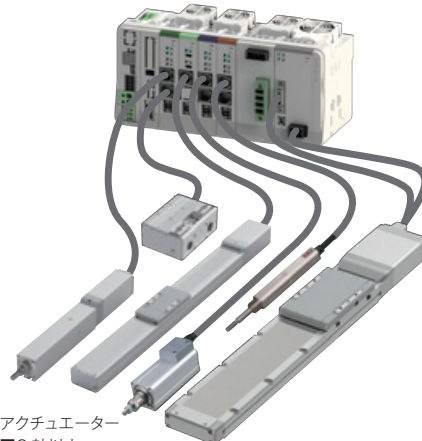


アクチュエーター

■1軸

2軸以上

RCON コントローラー 8 45

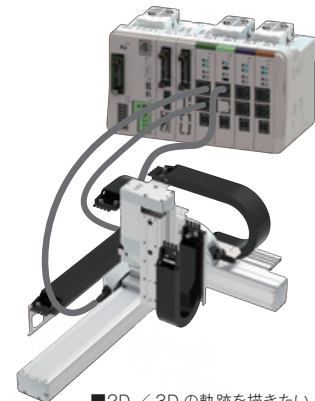


アクチュエーター

■2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 45



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

RCS3-RA15R/RA20R を R ユニット (RCON/RSEL) に接続するには、
拡張ユニット (RCON-EXT) と SCON が別途必要です。

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA13Rは50~200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RA13Rのリード2.5mm、ストローク200mmの場合、最高速度は125mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。**最大可搬での数値ではありません。**

4 最大押付け力

※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量

※**加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。**

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)														リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
		25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				水平	垂直		
RCS2	RA13R	85	120	125											2.5	5106	9800	400	200	-	4 339	
		62													1.25	10211	19600	500	300	-		
RCS3	RA15R	400										7.2	7789	15000	700	400	-	4 343				
	RA20R	400										10	10361	20000	1000	600	-	4 347				

選定

注意事項

ラジアルシリンダー ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCS2-RA シリーズ

200V
ACサーボ
モーター

RCS2-RN5N

4 353



RCS2-RP5N

4 355



RCS2-GS5N

4 357



RCS2-GD5N

4 359



RCS2-SD5N

4 361



適応コントローラー

1軸

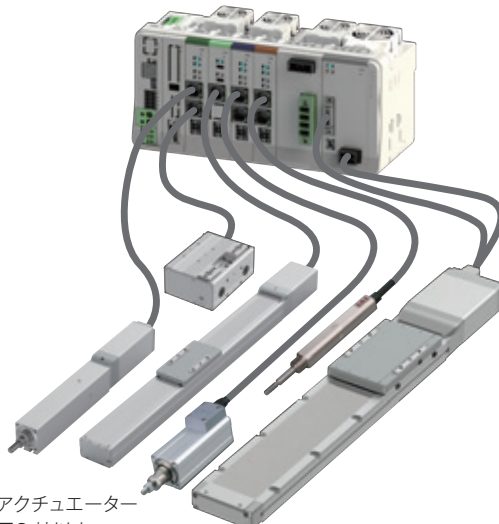
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

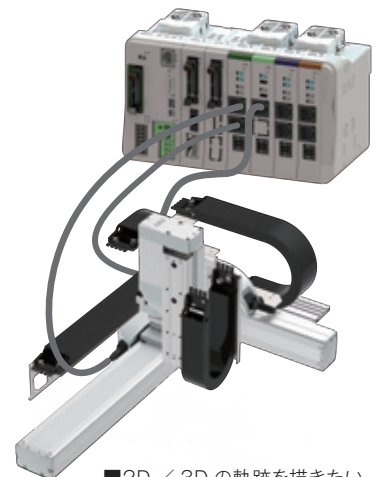
SCON コントローラー 8 215

アクチュエーター
■1軸

RCON コントローラー 8 45

アクチュエーター
■2軸以上

RSEL コントローラー 8 45



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RN5Nは50, 75mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RN5Nのリード10mm、ストローク50mmの場合、最高速度は280mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※**加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。**

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)					リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合								水平 ↔	垂直 ↑↓		
	50	75	100	150	200							
RN5N	280(230)	380(330)	0.442秒			10	89	-	5	1.5		
	250(230)	250	0.498秒			5	178	-	10	3	-	4 353
	125		0.761秒			2.5	356	-	20	6		
RP5N	280(230)	380(330)	0.442秒			10	89	-	5	1.5		
	250(230)	250	0.498秒			5	178	-	10	3	-	4 355
	125		0.761秒			2.5	356	-	20	6		
GS5N	280(230)	380(330)	0.442秒			10	89	-	5	1.5		
	250(230)	250	0.498秒			5	178	-	10	3	-	4 357
	125		0.761秒			2.5	356	-	20	6		
GD5N	280(230)	380(330)	0.442秒			10	89	-	5	1.5		
	250(230)	250	0.498秒			5	178	-	10	3	-	4 359
	125		0.761秒			2.5	356	-	20	6		
SD5N	280(230)	380(330)	0.442秒			10	89	-	5	1.5		
	250(230)	250	0.498秒			5	178	-	10	3	-	4 361
	125		0.761秒			2.5	356	-	20	6		

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCS2-RA シリーズ

200V
ACサーボ
モーター

RCS2-RA5C

4 363



RCS2-RA5R

4 371



RCS2-SRA7BD

4 367



RCS2-RGS5C

4 373



RCS2-RGD5C

4 381



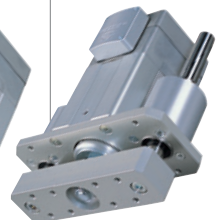
RCS2-SRGS7BD

4 377



RCS2-SRGD7BD

4 385



適応コントローラー

1軸

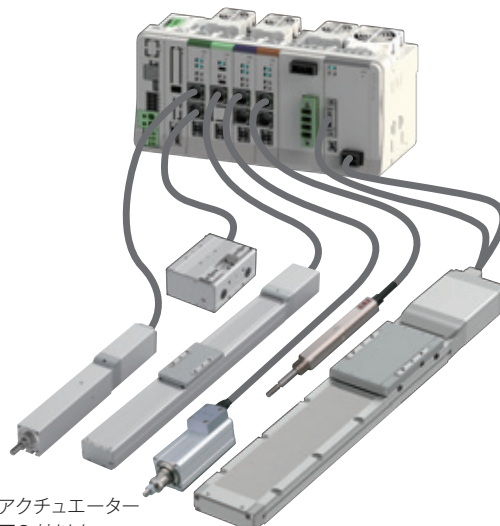
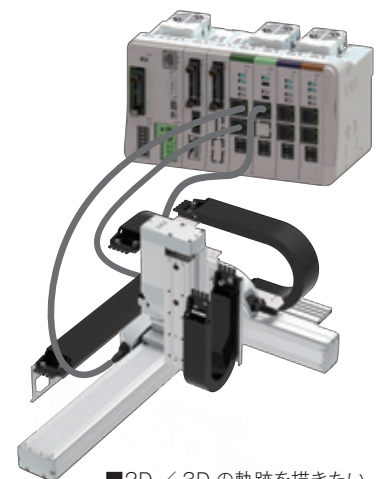
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 215

RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45

アクチュエーター
■ 1軸アクチュエーター
■ 2軸以上■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。例) RA5Cは50~300mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RA5Cのリード16mm、ストローク300mmの場合、最高速度は755mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)									リード(mm)	定格推力(N)	最大押付け力(N)	可搬質量(kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度												水平	垂直		
	50	75	100	150	200	250	300	350	400							
RA5C RA5R (60W)	800			755			0.61秒	16	63.8	—	12	2	—	4 363 4 371		
	400			377			0.974秒	8	127.5	—	25	5	—			
	200			188			1.755秒	4	255.1	—	50	11.5	—			
RA5C (100W)	800			755			0.61秒	16	105.8	—	15	3.5	—	4 363		
	400			377			0.974秒	8	212.7	—	30	9	—			
	200			188			1.755秒	4	424.3	—	60	18	—			
SRA7BD (60W)	800			0.729秒			16	63.4	—	5	2	—	4 367			
	400			1.023秒			8	126.8	—	10	5	—				
	200			1.728秒			4	253.7	—	20	10	—				
SRA7BD (100W)	800			0.705秒			16	103.5	—	10	3.5	—	4 367			
	400			1.001秒			8	207.0	—	22	9	—				
	200			1.703秒			4	413.9	—	40	19.5	—				
SRA7BD (150W)	800			0.705秒			16	156.9	—	15	6.5	—	4 367			
	400			1.001秒			8	313.8	—	35	14.5	—				
	200			1.703秒			4	627.5	—	55	22.5	—				
RGS5C RGD5C (60W)	800			755			0.77秒	16	63.8	—	12	1.3	—	4 373 4 381		
	400			377			1.039秒	8	127.5	—	25	4.3	—			
	200			188			1.792秒	4	255.1	—	50	10.8	—			
RGS5C RGD5C (100W)	800			755			0.77秒	16	105.8	—	15	2.8	—	4 373 4 381		
	400			377			1.039秒	8	212.7	—	30	8.3	—			
	200			188			1.792秒	4	424.3	—	60	17.3	—			
SRGS7BD (60W)	800			0.729秒			16	63.4	—	5	1.5	—	4 377			
	400			1.023秒			8	126.8	—	10	4.5	—				
	200			1.728秒			4	253.7	—	20	9.5	—				
SRGS7BD (100W)	800			0.705秒			16	103.5	—	10	3	—	4 377			
	400			1.001秒			8	207.0	—	22	8.5	—				
	200			1.703秒			4	413.9	—	40	19	—				
SRGS7BD (150W)	800			0.705秒			16	156.9	—	15	6	—	4 377			
	400			1.001秒			8	313.8	—	35	14	—				
	200			1.703秒			4	627.5	—	55	22	—				
SRGD7BD (60W)	800			0.729秒			16	63.4	—	5	1	—	4 385			
	400			1.023秒			8	126.8	—	10	4	—				
	200			1.728秒			4	253.7	—	20	9	—				
SRGD7BD (100W)	800			0.705秒			16	103.5	—	10	2.5	—	4 385			
	400			1.001秒			8	207.0	—	22	8	—				
	200			1.703秒			4	413.9	—	40	18.5	—				
SRGD7BD (150W)	800			0.705秒			16	156.9	—	15	5.5	—	4 385			
	400			1.001秒			8	313.8	—	35	13.5	—				
	200			1.703秒			4	627.5	—	55	21.5	—				

選定

注意事項

ラジアルシリンダー ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

テーブルタイプ

RCP6-TA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCP6-TA4C

4 393
4 397



RCP6-TA4R

4 417
4 421



RCP6-TA6C

4 401
4 405



RCP6-TA6R

4 425
4 429



RCP6-TA7C

4 409
4 413



RCP6-TA7R

4 433
4 437



適応コントローラー

1軸

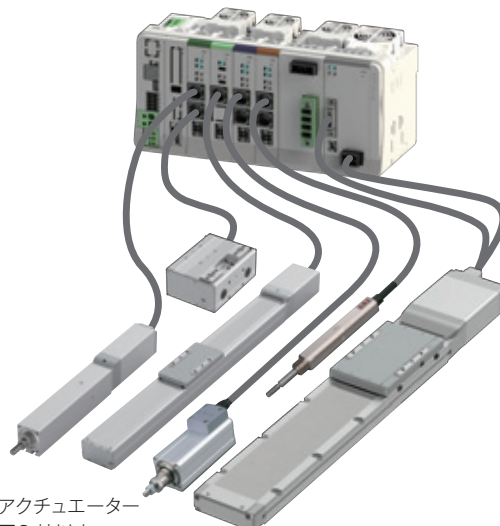
PCON コントローラー 8 153



アクチュエーター
■ 1 軸

2軸以上

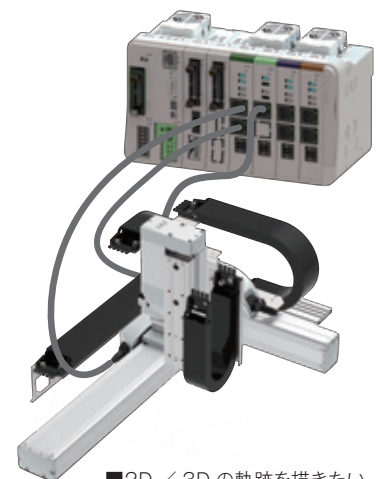
RCON コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 2 軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 45



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

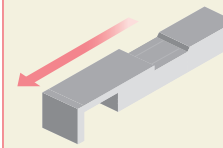
表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク



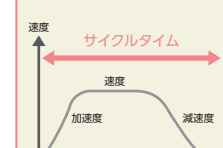
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TA4Cは25~150mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



※ストロークにより最高速度は異なります。
例) TA4C<ダブルブロック>のリード10mm、ストローク240mmの場合、最高速度は680mm/s
※()内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量



※**加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。**

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、()は垂直使用の場合													水平	垂直		
	25	30	50	150	200	250	300	350	400	450				↔	↑↓		
TA4C TA4R (シングルブロック)	980(700)		↻ 0.355秒		16	—	48	3	1	—	4 393						
	785(700)		↻ 0.373秒		10	—	77	4	2.5								
	390		↻ 0.522秒		5	—	155	5	5								
	195		↻ 0.877秒		2.5	—	310	5	10								
TA4C (ダブルブロック)	785(700)		680		↻ 0.524秒		10	—	77	8	2.5	—	4 397				
	390		340		↻ 0.836秒		5	—	155	10	5						
	195		170		↻ 1.515秒		2.5	—	310	10	10						
TA4R (ダブルブロック)	700(525)		680(525)		↻ 0.524秒		10	—	77	8	2.5	—	4 421				
	390		340		↻ 0.836秒		5	—	155	10	5						
	195		170		↻ 1.515秒		2.5	—	310	10	10						
TA6C (シングルブロック)	1120(800)		↻ 0.395秒		20	—	56	5	1	—	4 401						
	800		↻ 0.433秒		12	—	93	8	3								
	400		↻ 0.638秒		6	—	185	10	6								
	200		↻ 1.109秒		3	—	370	10	12								
TA6R (シングルブロック)	1120(800)		↻ 0.395秒		20	—	56	5	1	—	4 425						
	800(680)		↻ 0.433秒		12	—	93	8	3								
	400		↻ 0.638秒		6	—	185	10	6								
	200		↻ 1.109秒		3	—	370	10	12								
TA6C TA6R (ダブルブロック)	800(680)		735(680)		575		↻ 0.715秒		12	—	93	15	3	—	4 405 4 429		
	400		365		285		↻ 1.245秒		6	—	185	20	6				
	200		185		140		↻ 2.381秒		3	—	370	20	12				
TA7C TA7R (シングルブロック)	1080(860)		↻ 0.529秒		24	—	139	10	3	—	4 409 4 433						
	700(560)		↻ 0.601秒		16	—	209	12	7								
	420(350)		↻ 1.012秒		8	—	418	15	16								
	210		↻ 1.688秒		4	—	836	15	20								
TA7C TA7R (ダブルブロック)	700(560)		600(560)		300		↻ 0.854秒		16	—	209	25	7	—	4 413 4 437		
	420(350)		365(350)		300		↻ 1.444秒		8	—	418	30	16				
	210		180		150		↻ 2.707秒		4	—	836	30	24				

※ ()内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

RCP3-TA シリーズ



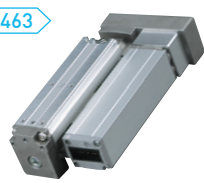
RCP3-TA3C

4 443



RCP3-TA3R

4 463



RCP3-TA4C

4 447



RCP3-TA4R

4 467



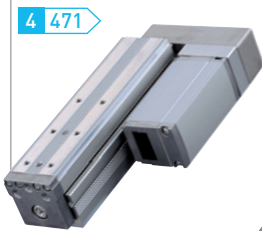
RCP3-TA5C

4 451



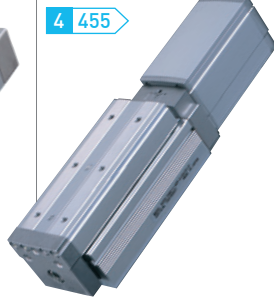
RCP3-TA5R

4 471



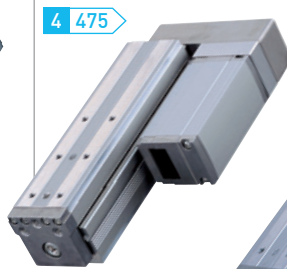
RCP3-TA6C

4 455



RCP3-TA6R

4 475



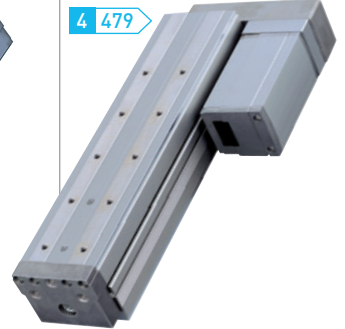
RCP3-TA7C

4 459



RCP3-TA7R

4 479



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

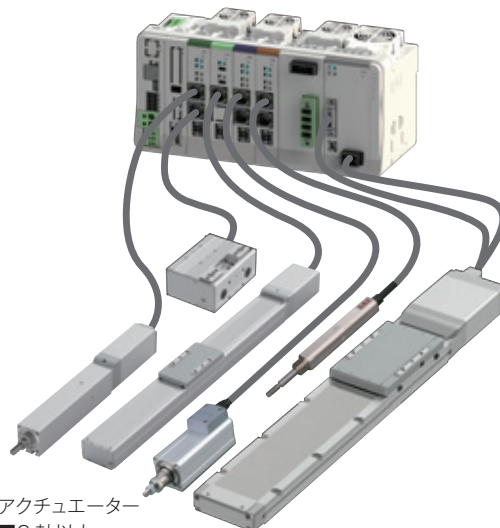
PCON コントローラー 8 153



アクチュエーター

■1軸

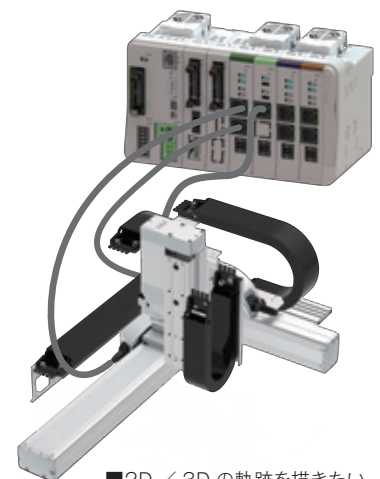
RCON コントローラー 8 45



アクチュエーター

■2軸以上

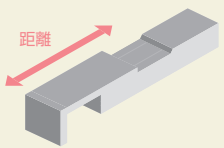
RSEL コントローラー 8 45



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

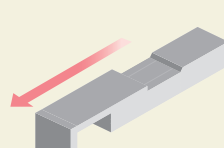
表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク




※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TA3Cは20~100mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



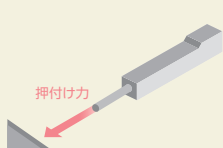
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



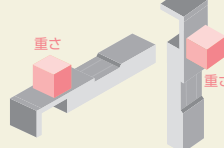
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-269ページをご確認ください。

5 可搬質量



※**加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。**

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直		
	20	30	50	75	100	150	200	250	300	350				↔	↑↓		
TA3C TA3R	300(200)										6	—	15	0.7	0.3	—	4 443 4 463
	200(133)										4	—	22	1.4	0.6	—	
	100(67)										2	—	45	2	1	—	
TA4C TA4R	300										6	—	25	1	0.5	—	4 447 4 467
	200										4	—	37	2	1	—	
	100										2	—	75	3	1.5	—	
TA5C TA5R	465(400)										10	—	34	2	1	—	4 451 4 471
	250										5	—	68	4	1.5	—	
	125										2.5	—	136	6	3	—	
TA6C TA6R	560(500)										12	—	60	4	1	—	4 455 4 475
	300										6	—	110	6	2	—	
	150										3	—	189	8	4	—	
TA7C TA7R	600(580)										12	—	60	6	1	—	4 459 4 479
	300										6	—	110	8	2	—	
	150										3	—	189	10	4	—	

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

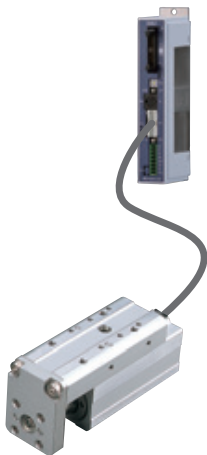
RCA2 シリーズ

24V
ACサーボ
モーターRCA2-TCA3NA 4 485
TCA4NA 4 491RCA2-TWA3NA 4 487
TWA4NA 4 493RCA2-TFA3NA 4 489
TFA4NA 4 495

適応コントローラー

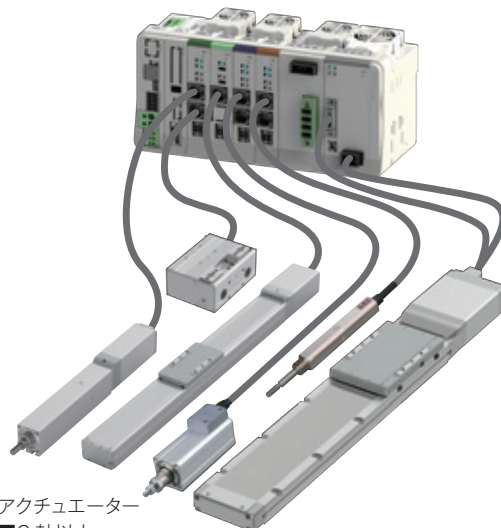
1軸

ACON コントローラー 8 189

アクチュエーター
■1軸

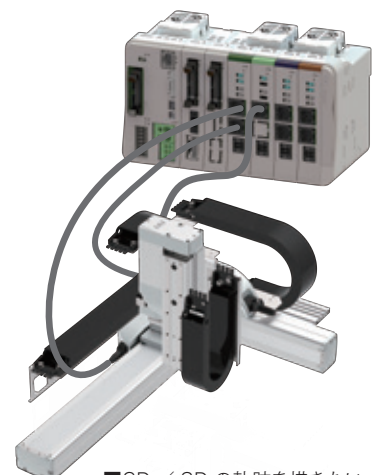
2軸以上

RCON コントローラー 8 45

アクチュエーター
■2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 45

■2D / 3D の軌跡を描きたい
■パレット動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TCA3NAは30~50mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)							リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合										水平	垂直		
	25	30	50	75	100	150	200				↔	↑↓		
TCA3NA (ボールねじ)		200	0.353秒					4	42.7	—	0.75	0.25	—	4 485
		100	0.635秒					2	85.5	—	1.5	0.5		
		50	1.107秒					1	170.9	—	3	1		
TCA3NA (すべりねじ)		200	0.379秒					4	25.1	—	0.25	0.12	—	—
		100	0.645秒					2	50.3	—	0.5	0.25		
		50	1.107秒					1	100.5	—	1	0.5		
TCA4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	0.304秒					6	33.8	—	2	0.5	—	4 491
		200	0.353秒					4	50.7	—	3	0.75		
		100	0.645秒					2	101.5	—	6	1.5		
TCA4NA (すべりねじ)	220	300	0.347秒					6	19.9	—	0.25	0.12	—	—
		200	0.379秒					4	29.8	—	0.5	0.25		
		100	0.645秒					2	59.7	—	1	0.5		
TWA3NA (ボールねじ)		200	0.353秒					4	42.7	—	0.75	0.25	—	4 487
		100	0.635秒					2	85.5	—	1.5	0.5		
		50	1.107秒					1	170.9	—	3	1		
TWA3NA (すべりねじ)		200	0.379秒					4	25.1	—	0.25	0.12	—	—
		100	0.645秒					2	50.3	—	0.5	0.25		
		50	1.107秒					1	100.5	—	1	0.5		
TWA4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	0.304秒					6	33.8	—	2	0.5	—	4 493
		200	0.353秒					4	50.7	—	3	0.75		
		100	0.645秒					2	101.5	—	6	1.5		
TWA4NA (すべりねじ)	220	300	0.347秒					6	19.9	—	0.25	0.12	—	—
		200	0.379秒					4	29.8	—	0.5	0.25		
		100	0.645秒					2	59.7	—	1	0.5		
TFA3NA (ボールねじ)		200	0.353秒					4	42.7	—	0.75	0.25	—	4 489
		100	0.635秒					2	85.5	—	1.5	0.5		
		50	1.107秒					1	170.9	—	3	1		
TFA3NA (すべりねじ)		200	0.379秒					4	25.1	—	0.25	0.12	—	—
		100	0.645秒					2	50.3	—	0.5	0.25		
		50	1.107秒					1	100.5	—	1	0.5		
TFA4NA (ボールねじ)	270 (220)	300	0.304秒					6	33.8	—	2	0.5	—	4 495
		200	0.353秒					4	50.7	—	3	0.75		
		100	0.645秒					2	101.5	—	6	1.5		
TFA4NA (すべりねじ)	220	300	0.347秒					6	19.9	—	0.25	0.12	—	—
		200	0.379秒					4	29.8	—	0.5	0.25		
		100	0.645秒					2	59.7	—	1	0.5		

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

RCS4-TA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

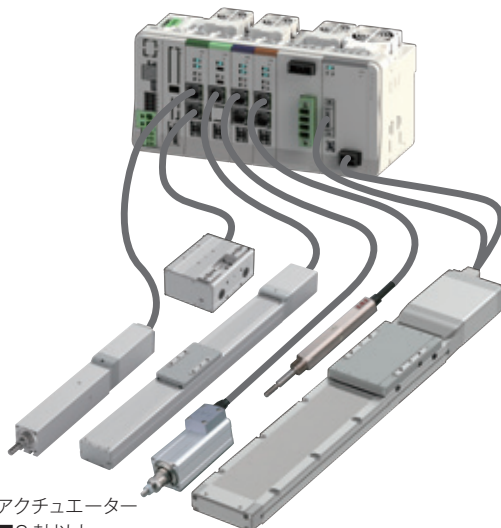
SCON コントローラー 8 215

RCON コントローラー 8 45

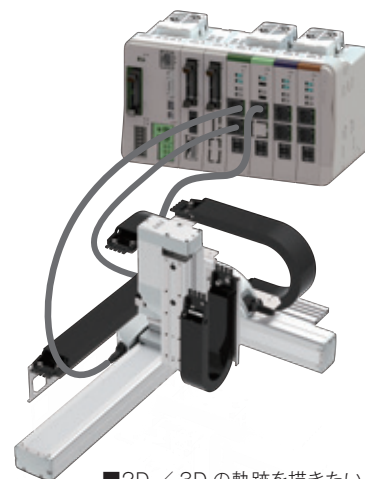
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 1 軸



アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TA4Cは25~150mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより最高速度は異なります。
例) TA6C<ダブルブロック>のリード12mm、
ストローク320mmの場合、
最高速度は575mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、
最高速度、最高加減速度で
動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって
可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ				
	※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度													水平	垂直						
	25	30	50	150	200	250	300	350	400	450											
TA4C (シングルブロック)	900		0.402秒		16	53	—	4	1.5	—	—	—	—	—	—	—					
	600		0.455秒					5	3												
	300		0.67秒					5	6												
	150		1.142秒					5	9												
TA4R (シングルブロック)	800		0.422秒		16	53	—	4	1.5	—	—	—	—	—	—	—					
	600		0.462秒					5	3												
	300		0.67秒					5	6												
	150		1.142秒					5	9												
TA4C TA4R (ダブルブロック)	600		0.605秒		10	85	—	8	3	—	—	—	—	—	—	—					
	300		0.97秒					5	6												
	150		1.742秒					2.5	9												
TA6C (シングルブロック)	1100		0.435秒		20	85	—	8	4	—	—	—	—	—	—	—					
	720		0.496秒					12	6												
	360		0.735秒					6	10												
	180		1.261秒					3	12												
TA6R (シングルブロック)	1000		0.457秒		20	85	—	8	4	—	—	—	—	—	—	—					
	720		0.503秒					12	6												
	360		0.735秒					6	10												
	180		1.261秒					3	10												
TA6C TA6R (ダブルブロック)	720		575		0.759秒		12	142	—	14	6	—	—	—	—	—					
	360		285		1.29秒												6	283	—	20	10
	180		140		2.424秒												3	566	—	20	12
TA7C (シングルブロック)	1300		0.502秒		24	142	—	12	5	—	—	—	—	—	—	—					
	960		0.553秒					16	10												
	480		0.822秒					8	18												
	240		1.415秒					4	20												
TA7R (シングルブロック)	1200		0.528秒		24	142	—	12	5	—	—	—	—	—	—	—					
	960		0.565秒					16	10												
	480		0.822秒					8	18												
	240		1.415秒					4	20												
TA7C TA7R (ダブルブロック)	960		730		0.855秒		16	214	—	25	8	—	—	—	—	—					
	480		365		1.47秒												8	427	—	30	18
	240		180		2.742秒												4	855	—	30	24

選定
注意事項
ラジアルシリンダー

テーブル
ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

RCS3/RCS2 シリーズ

200V
ACサーボ
モーター

RCS2-TCA5N

4 549



RCS2-TWA5N

4 551



RCS2-TFA5N

4 553



RCS3-CTZ5C

4 555



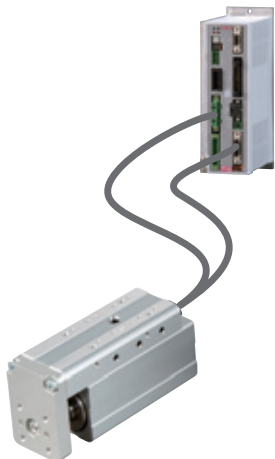
適応コントローラー

1軸

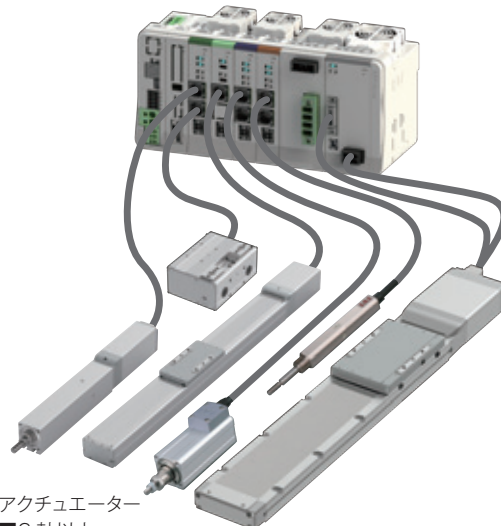
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

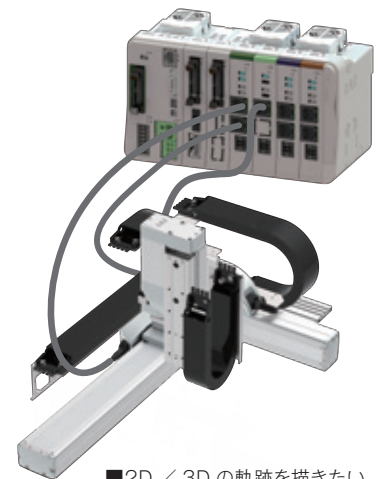
SCON コントローラー 8 215

アクチュエーター
■1軸

RCON コントローラー 8 45

アクチュエーター
■2軸以上

RSEL コントローラー 8 45

■2D / 3D の軌跡を描きたい
■パレット動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) TCA5Nは50.75mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)							リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		25	30	50	75	100	150	200				水平	垂直		
TCA5N				280 (230)	380 (330)	0.442秒			10	89	—	5	1.5		
				250 (230)	250	0.498秒			5	178	—	10	3	—	4 549
				125		0.761秒			2.5	356	—	20	6		
RCS2	TWA5N			280 (230)	380 (330)	0.442秒			10	89	—	5	1.5		
				250 (230)	250	0.498秒			5	178	—	10	3	—	4 551
				125		0.761秒			2.5	356	—	20	6		
RCS2	TFA5N			280 (230)	380 (330)	0.442秒			10	89	—	5	1.5		
				250 (230)	250	0.498秒			5	178	—	10	3	—	4 553
				125		0.761秒			2.5	356	—	20	6		
RCS3	CTZ5C			833			0.186秒								4 555

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3



アイエイアイ
総合カタログ
2021

4

注意事項





機種を選定および当該製品のご使用前に、この「安全上のご注意」をよくお読みの上、正しくお使いください。

以下に示す注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、

お客様や他の人々への危害や財産の損害を未然に防止するためのものです。

JIS B 8433 (産業用ロボットのための安全要求事項)の安全規則とあわせて必ずお守りください。

指示事項は危険度、障害度により「危険」、「警告」、「注意」、「お願い」に区分けしています。

 危険	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る危険が差し迫って生じると想定される内容です。
 警告	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る可能性が想定される内容です。
 注意	取扱いを誤ると、障害または物的損害の可能性が想定される内容です。
 お願い	傷害の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

機器の選定および取扱いにあたっては、システム設計者または担当者など十分な知識と経験を持った人が必ず「カタログ」、「取扱説明書」を（特にその中の「安全ガイド」を）読んだ後に取扱ってください。取扱いを誤ると危険です。

取扱説明書は本体、コントローラーなどの全ての機器の取扱説明書を読んでください。

当該製品とお客様のシステムとの適合性はお客様の方で検証と判断を行った上で、お客様の責任によるご使用をお願いします。

「カタログ」、「取扱説明書」などをお読みになった後は、当該製品をお使いになる方がいつでも読むことができる場所に、必ず保管してください。

「カタログ」、「取扱説明書」などは、お使いになっている当該製品を譲渡されたり貸与される場合には、必ず新しく所有者となられる方が安全で正しい使い方を知るために製品本体の目立つところに添付してください。この「注意事項」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。特に個別の内容は、その機器の「カタログ」「取扱説明書」をよく読んで安全で正しい取り扱いを行ってください。

危険

全般

- 下記の用途に使用しないでください。
 1. 人命および身体の維持、管理などに関わる医療器具
 2. 人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置
 3. 機械装置の重要保安部品

当該製品は高度な安全性を必要とする用途に向けて企画、設計されていません。人命を保証できません。また、保証の範囲は納入する当該製品だけです。

設置

- 発火物、引火物、爆発物などの危険物が存在する場所では使用しないでください。発火、引火、爆発の恐れがあります。動作中または動作できる状態のときはロボットの可動範囲に立ち入ることができない様な安全対策（安全防護柵など）を施してください。動作中のロボットに接触すると死亡または重傷を負うことがあります。
- 製品を取り付ける際には、必ず確実な保持、固定（ワークを含む）を行ってください。製品の転倒、落下、異常動作などによって、ケガをしたり、製品・ワークなどを破損する恐れがあります。
- 本体、コントローラーに水滴、油滴などがかかる場所での使用は避けてください。
- 製品のケーブルの長さを延長または短縮するために、ケーブルの切断、再接続は絶対に行わないでください。火災の恐れがあります。

運転

- 製品の動作中または動作できる状態のときは、機械の可動範囲に立ち入らないでください。アクチュエーターが不意に動くなどして、ケガをする恐れがあります。
- ペースメーカーなどの医療機器を装着された方は、影響を受ける場合がありますので、本製品および配線には近づかないようにしてください。製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす恐れがあります。
- 防滴仕様以外の製品に水をかけないでください。水をかけたり、洗浄したり、水中で使用すると、異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。

保守、点検、修理

- 製品は絶対に改造しないでください。異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。
- 製品の基本構造や性能・機能に関わる不適切な分解組立は行わないでください。ケガ、感電、火災などの原因になります。

警告

全般

- 製品の仕様範囲外では使用しないでください。仕様範囲外で使用されると、製品の故障、機能停止や破損の原因となります。また著しい寿命の低下を招きます。特に、最大積載重量や最大速度・加減速度は守ってください。

設置

- 非常停止、停電などシステムの異常時に、機械が停止する場合、装置の破損・人身事故などが発生しないよう、安全回路あるいは装置の設計をしてください。
- 感電防止、静電気帯電の防止、耐ノイズ性能の向上および不要な電磁放射の抑制のため、アクチュエーター、コントローラーは必ず、D種接地工事(旧第3種接地工事、接地抵抗 100 Ω以下) をしてください。漏電した場合、感電や誤作動の恐れがあります。
- 製品に電気を供給する前および動作させる前には、必ず機器の動作範囲の安全確認を行ってください。不用意に電気を供給すると、感電したり、可動部との接触によりケガをする恐れがあります。
- 製品の配線は「取扱説明書」を確認しながら誤配線がないように行ってください。ケーブル、コネクターの接続は、抜けゆるみのないように確実に行ってください。製品の異常動作、火災の原因になります。

運転

- 電源を入れた状態で、端子台、各種設定スイッチなどに触れないでください。感電や異常動作の恐れがあります。
- 製品の可動部を手で動かすとき(手動位置合わせなど)はサーボオフ(ティーチングツール使用で)していることを確認してから行ってください。ケガの原因になります。
- ケーブルは傷をつけないでください。ケーブルに傷をつけたり、無理に曲げたり、引張ったり、巻き付けたり、重いものを載せたり、挟み込んだりすると、漏電や導通不良による火災や感電、異常動作などの原因になります。
- 停電したときは電源を切ってください。停電復旧時に製品が突然動き出し、ケガ、製品破損の原因になります。その際、ワークなどが落下しない対策を施してください。
- 製品に異常な発熱、発煙、異臭が生じた場合は、ただちに電源を切ってください。そのまま使用すると製品の破損や火災の恐れがあります。
- 異音が発生したり振動が非常に高くなった場合は、ただちに運転を停止してください。そのまま使用すると製品の破損、損傷による異常動作の原因になります。
- 製品の保護装置(アラーム) がはたらいた場合は、ただちに電源を切ってください。製品の異常動作によるケガ、製品の破損、損傷の恐れがあります。電源を切った後、原因を調べ、その原因を取り除き、電源を再投入してください。
- 電源を入れても製品のLED が点灯しないときはただちに電源を切ってください。
- 製品の上に乗ったり、足場にしたり、物を置かないでください。転倒事故、製品の転倒、落下によるケガ、製品の破損、損傷による誤作動、異常動作などの原因となります。
- モーター出力、最大速度・加減速度、エンコーダーパルスなどに係るパラメーターを変更して使用しないでください。アクチュエーター構成部品の破損の原因になります。

保守、点検、修理

- 製品に関する保守点検、整備または交換などの各種作業は、必ず電気の供給を完全に遮断してから行ってください。なお、この時以下の事項を守ってください。
 1. 作業中、第三者が不用意に電源を入れないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示を見やすい場所に掲げてください。
 2. 複数の作業者が保守点検を行う場合は、主と従の関係を明確にし、電源の入り切り、軸の移動は必ず声をかけて安全を確認してから行ってください。

廃棄

- 製品は火中に投げないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する恐れがあります。

注意事項

⚠ 注意

設置

- 大きな熱源からの放射熱があたる場所や、周囲温度が 0 ~ 40° C の範囲を超える場所での使用は行わないでください。製品寿命低下の原因となります。
- 直射日光(紫外線)があたる場所、塩分のある場所、多湿状態の場所、有機溶剤、リン酸エステル系作動油が含まれている雰囲気中で、使用しないでください。
短期間で機能が喪失したり、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。
また製品の異常動作の恐れがあります。
- 腐食ガス(硫酸や塩酸など)などの雰囲気で使用しないでください。錆の発生による強度劣化の恐れがあります。
- 以下の場所を使用する際は、遮蔽対策を十分行ってください。対策を行わない場合は、誤作動を起こす恐れがあります。
 1. 大電流や高磁界が発生している場所
 2. 溶接作業などアーク放電の生じる場所
 3. 静電気などによるノイズが発生する場所
 4. 放射線により被爆する可能性がある場所
- 本体およびコントローラーは、ちり、ほこりの少ない場所、鉄粉のない場所に設置してください。ちり、ほこりの多い場所、鉄粉のある場所に設置した場合には、誤作動を起こす恐れがあります。
- 大きな振動や衝撃が伝わる場所 (4.9m/s² 以上) に設置しないでください。大きな振動や衝撃が伝わると誤作動を起こす恐れがあります。
- 運転中になにか危険なことがあったとき直ちに非常停止が掛けられる位置に非常停止装置を設けてください。ケガの原因になります。
- 製品の取付けには、保守作業のスペース確保をお願いします。
スペースが確保されないと、日常点検やメンテナンスなどができなくなり、装置の停止、製品の破損や作業中のケガにつながります。
- 製品の運搬、取付時は、リフトや支持具で確実に支えたり、複数の人により行うなど、人身の安全を確保して十分に注意して行ってください。
- クレーンなどを使用する場合は、クレーンなどの定格荷重を超える荷物は絶対に吊らないでください。
- 荷物にふさわしい吊具を使用してください。吊具の切断荷重などに安全を見込んでください。
また、吊具に損傷がないか確認してください。
- 設置のとき、製品の可動部、ケーブルを持たないでください。ケガの原因になります。
- アクチュエーター、コントローラー間のケーブルは、必ず弊社の純正部品を使用してください。
なお、アクチュエーター、コントローラー、ティーチングツールなど各構成部品は弊社の純正部品の組合せで使用してください。
- ブレーキ機構は、垂直軸電源オフ時のスライダー、ロッドなどの落下防止用です。
安全ブレーキなど(制動用ブレーキ)に使用しないでください。
- 据付・調整などの作業を行う場合は、不意に電源などが入らないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示をしてください。
不意に電源などが入ると感電や突然のアクチュエーターの動作によりケガをする恐れがあります。

運転

- 電源を投入するときは上位の機器から順に投入してください。製品が急に起動し、ケガ、製品破損の原因になります。
- 製品の開口部に指や物を入れしないでください。火災、感電、ケガの原因になります。
- 製品の1メートル以内に磁気カードなどの磁気媒体を近づけないでください。
マグネットの磁気により磁気カード内のデータが破壊される恐れがあります。

保守、点検、修理

- アクチュエーターのグリースを塗布するときは保護メガネを使用してください。
グリースが飛び、目に入ると目の炎症をおこします。
- 万が一、グリースが目に入った場合は、直ちに専門医の適切な処置を受けてください。
- バッテリー交換などのため電源を切り、内部を開けたときは、電源を切った直後(30秒以内)は製品のコンデンサー接続端子に触れないでください。
残留電圧により感電の原因になります。
- 絶縁抵抗試験を行うときは端子に触れないでください。感電の原因になります。
(ただし、DC電源を使用する製品は絶縁耐圧試験を行わないでください。)

⚠ お願い

全般

- 「カタログ」、「取扱説明書」などに記載のない条件や環境での使用、および航空施設、燃焼装置、娯楽機械、クリーンルーム内、安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途への使用をご検討の場合は、定格、性能に対し余裕を持った使い方やフェイルセーフなどの安全対策に十分な配慮をしてください。なお必ず営業担当までご相談ください。

！ お願い

設置

- コントローラーの周辺には通風を妨げる障害物を置かないでください。コントローラー破損の原因になります。
- 製品を垂直に取り付けて使用する場合は、必ずブレーキ付きを使用してください。
- 機械装置などの動作部分は、人体が直接触れることがないように防護カバーなどで隔離してください。
- 停電時にワークが落下するような制御を構成しないでください。機械装置の停電時や非常停止時における、スライダーやロッド、ワークなどの落下防止制御を構成してください。
- スライダー、テーブルなどの直進精度を上げ、ボールねじおよびリニアガイドの滑らかな運動を確保するために下記の事項に注意してください。
 1. 本体の取付面は平面度 0.05 mm以内に仕上げてください。
 2. アクチュエーターの剛性を得るために、設置取り付け面を十分とってください。
- アクチュエーター / コントローラーの設置にあたっては次の条件を満たす環境としてください。
 - ・ 直射日光があたらないこと。
 - ・ 熱処理炉など、大きな熱源からの放射熱が機械本体に加わらないこと。
 - ・ 周囲温度は 0 ~ 40°C。
 - ・ 湿度 85%以下、結露のないこと。
 - ・ 腐食性ガス、可燃性ガスのないこと。
 - ・ 通常の組立作業環境であり、ちり、ほこりが多くないこと。(防塵・防滴仕様を除く。)
 - ・ オイルミスト、切削液がかからないこと。
 - ・ 甚だしい電磁波、紫外線、放射線がないこと。
 - ・ 本製品は耐薬品性の考慮はされておりません。
 一般には作業者が保護具または保護着なしで作業できる環境です。
- 製品に貼付されている製造番号シールをはがさないでください。お問い合わせいただく際の重要な情報になります。

保管

- 長期保管・保存では結露の発生がないようにしてください。結露により錆が発生し動作異常を起こす原因になります。
- 保管・保存温度は短期間なら 60° Cまで耐えますが、1ヶ月以上の保管・保存の場合は 50° Cまでとしてください。グリース成分の変化による動作異常や、製品の低寿命化を招く恐れがあります。
- 保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は従ってください。製品が変形する恐れがあります。

設置・運転・保守

- 製品を扱う場合は、必要に応じて保護手袋、保護メガネ、安全靴などを着用して安全を確保してください。
- 保守のとき、ボールねじ用グリースは指定のグリースを使用してください。特に、フッ素系グリースとリチウム系グリースが混ざるとグリース機能の低下を招き、機械に損傷を与えます。
- アクチュエーターの機能を十分に発揮させるためには、潤滑が必要となります。潤滑が不足すると転がり部の摩耗が増加したり、早期破損の原因となりますので、以下の給油時期の目安を基に、定期的に給油を行ってください。

グリース給油時期の目安

 - ・ 稼働状況は 1日 8 時間の場合です。
 - ・ 昼夜連続運転など、稼働率の高い場合は状況に応じ短縮してください。
 - ・ 走行距離か月数のいずれか先に達した方を優先してください。

使用速度 (mm/sec)	給油時期	
	走行距離	月数
0を超え750以下	625km	6ヶ月
750を超え1500以下	1,250km	
1500を超え2500以下	2,500km	

(注) アクチュエーターによっては、上の表の値が異なります。取扱説明書をご確認ください。

保証

- 保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内といたします。
 - ・ 弊社出荷後 18 ヶ月
 - ・ ご指定場所に納入後 12 ヶ月
 - ・ 稼働 2500 時間
 上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつ明らかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。ただし、カタログ・取扱説明書に記載されている以外の条件及び環境でのご使用に関しましては保証範囲から除外させていただきます。また保証は弊社納入単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害は、保証の対象から除かせて頂きます。修理は引取修理対応といたします。詳細につきましては、取扱説明書をご確認ください。

廃棄

- 製品が使用不能、または不要になった場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処置を行ってください。
- コントローラーにはバッテリーを使用している製品もありますので、廃棄する際にはバッテリーを取り外してください。処置については、営業担当にお問い合わせください。

その他

- 「安全上のご注意」全般についてお守りいただけない場合は、弊社は一切の責任を負いません。
- 製品に関しての、お問い合わせあるいは修理依頼は、営業担当までご連絡をお願いいたします。

製品取扱い上の注意点 [全機種共通]

目次

1. 速度	4-51
2. 加速度／減速度	4-51
3. デューティー比	4-52
4. すべりネジ仕様の製品について	4-52
5. 原点	4-52
6. エンコーダー種類	4-52
7. エンコーダーパルス数	4-53
8. モーター	4-53
9. 取付け姿勢	4-53
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	4-54
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	4-54
12. 張出し負荷長	4-54
13. 寿命	4-55
14. 本体精度	4-55
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	4-55
16. 垂直設置での使用について	4-55
17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル	4-56
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	4-56
19. 海外規格への対応について	4-56

1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダー(またはロッド、アーム、出力軸)を移動させるときの設定速度です。スライダーは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置(指定されたポジション)の手前で減速して停止します。

ご注意ください

- パルスモーター搭載機種(RCP6、RCP5、RCP4、RCP3、RCP2、TTA)は、搬送物の質量によって最高速度が変化します。機種選定の際は、「速度と可搬質量の相関図」(各機種掲載ページに掲載)をご参照ください。
- ストロークの短い軸や、ストロークの長い軸でも移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しない場合があります。
- ストロークが長くなると危険回転速度の関係から最高速度が低下します。詳細は各機種の掲載ページの「ストロークと最高速度」の表をご覧ください。
- RCP5ベルトタイプは、低速で動作すると振動や共振が発生する場合がありますので、100mm/sec以上でご使用ください。
- ポジションコントローラー(PCON-□/ACON-□/SCON-□/DCON-□/RCON/RCP6S)は最低速度がアクチュエーター毎に設定されています。詳細は、各コントローラーの取扱説明書をご覧ください。
- 移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮する必要があります。詳細な移動時間はサイクルタイム計算ソフトを使用することで算出可能です。(サイクルタイム計算ソフトのダウンロードはこちらから→<http://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html>)

2. 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します(1G≒9807mm/s²)。

※ロータリーは1G≒9807度/s²

ご注意ください

- 加速(減速)度は、数字を大きくすると急加速(急減速)となり移動時間は短縮しますが、可搬重量に合った加減速度以下でご使用ください。
- 定格加速(減速)度は各機種の掲載ページをご覧ください。

3. デューティー比

デューティー比とはアクチュエーター稼働率(1サイクル中のアクチュエーターが動作している時間)を表します。アクチュエーターにかかる負荷、速度、加速度に対してデューティー比が高すぎると、過負荷エラーが発生する場合があります。条件に応じたデューティー比の範囲内でご使用ください。

$$\text{デューティー比} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \%$$

〈パルスモーター〉

パルスモーターを使用したアクチュエーターに関しては、100%のデューティー比で動作可能です。

対象機種: EC※1、RCP2、RCP3、RCP4、RCP5、RCP6※1、WU、TTA、IXP

※1: RCP6S、EC一部機種はモーターの発熱を抑えるため、デューティー比に制限を設けています。詳しくは1-280ページをご参照ください。

〈サーボモーター〉

サーボモーターを使用したアクチュエーターに関しては、動作条件によってデューティー比が制限されます。サーボモーターにおけるデューティー算出方法は1-282ページをご参照ください。

4. すべりネジ仕様の製品について

すべりネジタイプのアクチュエーター(RCP3-SA2□□/RA2□□、RCA2-□□3NA/□□4NA、RCDシリーズ)をご使用になる場合は、以下の点についてご注意ください。

ご注意ください

- 動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼働、年240日稼働の場合寿命は約5年となります)
- 搬送重量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- メンテナンスしやすい場所に設置してください。

5. 原点

原点はアクチュエーターが位置決めを行う際の座標の基準点です。原点がずれると移動する位置も同じ分だけずれますのでご注意ください。

ご注意ください

- ①原点復帰動作中は、可動部がメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意ください。
- ②原点は標準がモーター側(グリッパは開側、ロータリーは出力軸を上から見て左回転側)です。オプションで原点を逆(反モーター側)にすることが可能ですが、納品後に原点方向を変更する場合は弊社に返却して頂き調整が必要なケースもございますのでご注意ください。
- ③オプションで原点逆仕様(記号NM)が設定されていない機種は原点逆仕様ができませんのでご注意ください。
- ④原点復帰動作はメカエンドを基準として原点を決めています。このため原点復帰動作中に外的要因で動作できなくなった場合、メカエンドから阻害された距離だけずれる可能性があります。

6. エンコーダー種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダーは、以下の4種類があります。

- インクリメンタルタイプ 原点位置データを保持しないため、電源投入毎に原点復帰動作が必要なタイプです。
- アブソリュートタイプ 電源を落としても原点位置データをバッテリーで保持していますので、電源投入時に原点復帰をしなくても動作が可能ですが、データ保持用のバッテリーが切れると動作ができなくなりますので注意が必要です。バッテリー寿命の目安については1-235(メンテナンス部品リスト_交換用バッテリー)をご確認ください。
- 擬似アブソリュートタイプ 電源投入時に約16mmの範囲で移動しその場から動作が可能。位置データを電源オフ時は保持しないため、アブソバッテリーは不要です。
- バッテリーレスアブソリュートタイプ 電源を落としてもバッテリーレスアブソリュートエンコーダー(特許取得済)が原点位置データを保持していますので、電源投入時に原点復帰動作を行う必要はありません。また、原点位置データ保持用のバッテリーも不要です。

ご注意ください

上記4タイプの他に「簡易アブソリュートタイプ」がありますが、これはインクリメンタルタイプのエンコーダーを搭載したアクチュエーターのコントローラーに専用の簡易アブソリュートユニットを接続するタイプです。「簡易アブソリュートタイプ」は電源を落としても原点位置データを保持するため電源投入時に原点復帰動作が不要になります。

したがって簡易アブソリュートタイプのアクチュエーター(エンコーダー)は、アブソリュートタイプではなくインクリメンタルタイプとなりますのでご注意ください。

7. エンコーダーパルス数

エンコーダーのパルス数はアクチュエーターによって異なります。各アクチュエーターのパルス数は以下の表をご参照ください。

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
RCP6	全機種	8192
RCP5	全機種	800
RCP4		
RCP3		
RCP2		
RCA2	□□3NA/□□4NA	1048
	上記機種以外	800
RCA	インクリメンタルタイプ	800
	アブソリュートタイプ	16384
RCD	RA1DA/GRSNA	480
RCS4	全機種	16384
RCS3		
RCS2	□□5N(インクリメンタル)	1600
	□□5N(アブソリュート)	16384
	SR□7BD	3072
	上記機種以外	16384
WU	全機種	8192
TTA	パルスモーター仕様全機種	8192
TTA-S	サーボモーター仕様全機種	16384

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
ISB ISDB	バッテリーレス アブソリュート	131072
	インクリメンタルタイプ アブソリュートタイプ	16384
ISDBCR	全機種	16384
SSPA		
ISA		
ISDA		
IF		
RS		
NSA	全機種	131072
NS	S□M□(インクリメンタル)	2400
	上記機種以外	16384
LSA LSAS	全機種	分解能0.001mm
	□18S	131072
DD/DDA	□18P	1048576
	IXA-NNN IXA-NSW	全機種
IXA-NSN	全機種	131072
IX IXP	全機種	16384
		8192

ご注意ください

RCP6、TTA、IXPの移動時の速度は800パルスで制御しますが、位置決め時は8192パルスで制御します。
RCP6をパルス列制御する場合の電子ギアは、8192パルスで計算してください。

8. モーター

シリーズによって使用しているモーターが異なります。

- RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2/WU/TTA/IXP:パルスモーター
- RCD:DCブラシレスモーター
- RCA/RCA2/TTA-S:サーボモーター (DC24V)
- RCS4/RCS3/RCS2/ISB/ISDB(CR)/ISA/ISDA(CR)/NS/NSA/IF/RS/DDA/IX/IXA:サーボモーター (AC200V)
- LSA/LSAS:リニアサーボモーター (AC200V)

ご注意ください

パルスモーターと24Vサーボモーターは、電源投入後、初回のサーボON時に振動が発生する場合があります。

9. 取付け姿勢

取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-261ページをご参照ください。

10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

あらかじめ記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。

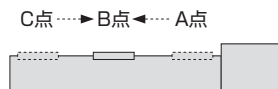
〈繰返し位置決め精度〉

同一のポイントへ同一方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



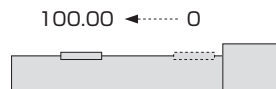
〈ロストモーション〉

同一のポイントへ正と負の方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



〈絶対位置決め精度〉

座標値で指定された任意の位置決めポイントに、位置決めを行った場合の、座標値と実測値の差。



ご注意ください

下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。

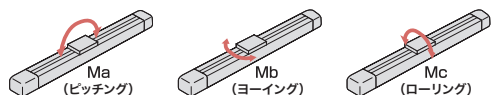
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント (Ma、Mb、Mc)

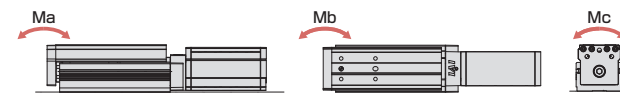
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した*場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-243ページの技術資料をご参照ください。

*走行寿命の設定は機種によって異なります。詳細は各機種の掲載ページをご参照ください。

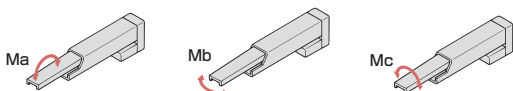
〈スライダタイプモーメント方向〉



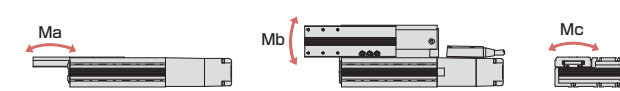
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈アームタイプモーメント方向〉

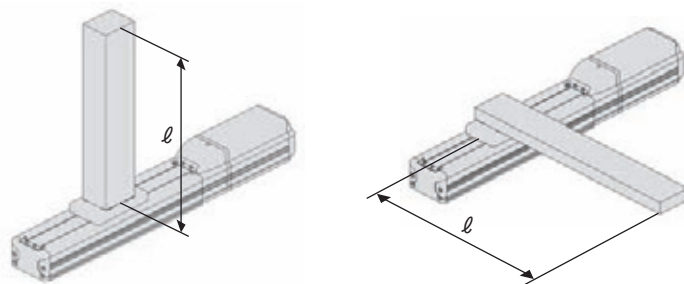


〈フラットタイプモーメント方向〉



12. 張出し負荷長(ℓ)

ワークやブラケット等をアクチュエーターのスライダーからオフセットして取付けた場合に、アクチュエーターが円滑に動作できるオフセット量の目安です。目安となる長さを大きく超えた場合、振動などで故障に至る可能性があります。目安となる長さ以内でご使用ください。詳細な数値は各機種の掲載ページをご覧ください。



13. 寿命

アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品(ガイド、ボールネジ、モーター等)の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

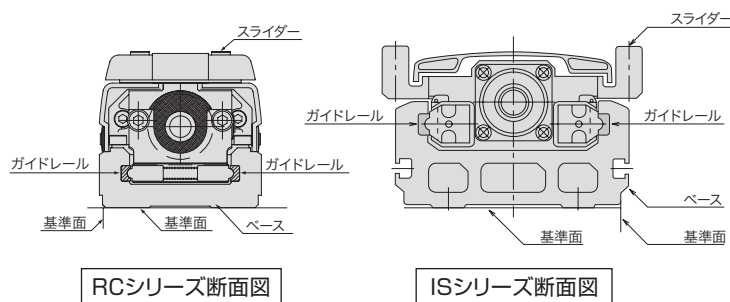
例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント(1-243ページ参照)が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。

余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

14. 本体精度

スライダータイプの本体精度は以下の通りです(回転軸は除く)。

また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付け時の平行の目安にご使用ください。



フレーム取付け時の平行度(平滑面上※1に固定した場合)

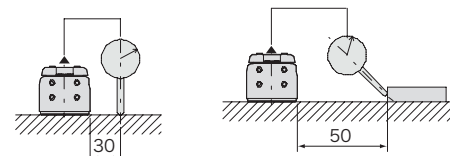
RCP3-SA2AC/SA2BC 上下0.5mm/全ストローク

左右0.1mm/全ストローク

RCP4W 0.1~0.18mm以下

(ストロークにより平行度が異なります。詳細は取扱い説明書をご覧ください。)

上記以外の機種 0.05mm/m以下



条件 ・上記値は20°Cにおける値です。
・架台の基準面に対してアクチュエーターの基準面を押し当てて取付けた場合。
*詳細はアクチュエーターの取扱説明書をご参照ください。

※1 平面度0.05mm以下。

15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)

ガイドなしロッドタイプはロッド先端の振れや耐荷重を考慮していません(アクチュエーター仕様に記載されているロッド不回転精度は工場出荷時の初期値で、動作と共にガタ量は大きくなります)。ロッドの振れ幅の制限や不回転精度が必要な場合、また直進方向以外から力がかかる場合はガイド付タイプをご使用になるか外付けガイドを併用してください。

ガイド付ロッドタイプ:RCP6-RRA/WRA、RCP5-RA、RCP4-RA、RC□□-RGS/RGD/SRGS/SRGD

ご注意ください

ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ(回り止めロッドタイプ)はリジッドで固定する事を推奨いたします。

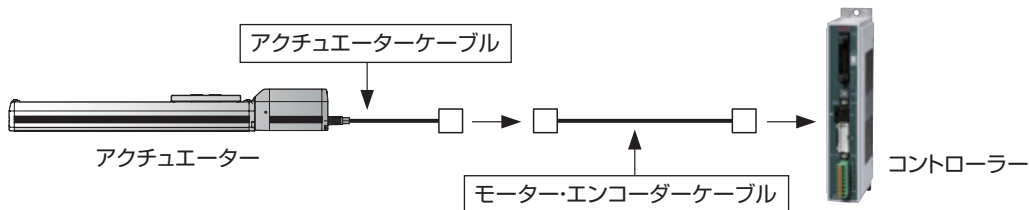
詳細は1-246ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

16. 垂直設置での使用について

アクチュエーターを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合に可動部が下降して装置を壊さないように、ブレーキ(オプション)をご指定ください。ただしブレーキ付タイプは、コントローラーと接続してブレーキ解除を行わないと可動部が動きませんので、ご注意ください。

17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル

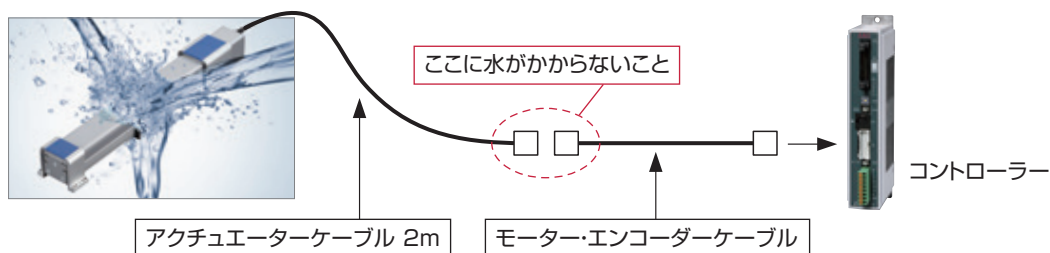
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルペアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)。機種毎のケーブル型式を確認する場合は、1-109ページの「アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表」をご覧ください。

18. 防滴仕様のアクチュエーターについて

保護等級はケーブルまで含んで規定されていますが、ケーブル末端コネクターは防滴処理されていないので、保護構造の対象とはなりません (ISWAシリーズは除く)。したがって、ケーブル末端から水が浸入する恐れがある使用方法は避けてください。



19. 海外規格への対応について

海外規格対応品については1-353ページの「改正RoHS/CEマーク/UL規格対応表」をご参照ください。また、海外規格対応品については各機種の掲載ページにアイコンを記載しておりますので、そちらでもご確認いただけます。

〈海外規格アイコン一覧〉



ロッドタイプ / ラジアルシリンダー

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
アッロ

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA







RCS4

RCS2

RCS3

オプション

パルスモーター

RCP6/RCP6S-RA4C	4-63	
RCP6/RCP6S-RA6C	4-67	
RCP6/RCP6S-RA7C	4-71	
RCP6/RCP6S-RA8C	4-75	
RCP6/RCP6S-RRA4C	4-79	
RCP6/RCP6S-RRA6C	4-83	
RCP6/RCP6S-RRA7C	4-87	
RCP6/RCP6S-RRA8C	4-91	
RCP6/RCP6S-WRA10C	4-95	
RCP6/RCP6S-WRA12C	4-99	
RCP6/RCP6S-WRA14C	4-103	
RCP6/RCP6S-WRA16C	4-107	
RCP6/RCP6S-RA4R	4-111	
RCP6/RCP6S-RA6R	4-115	
RCP6/RCP6S-RA7R	4-119	
RCP6/RCP6S-RA8R	4-123	
RCP6/RCP6S-RRA4R	4-127	
RCP6/RCP6S-RRA6R	4-131	
RCP6/RCP6S-RRA7R	4-135	
RCP6/RCP6S-RRA8R	4-139	
RCP6/RCP6S-WRA10R	4-143	
RCP6/RCP6S-WRA12R	4-147	
RCP6/RCP6S-WRA14R	4-151	
RCP6/RCP6S-WRA16R	4-155	

パルスモーター

RCP3-RA2AC	4-161	
RCP3-RA2BC	4-165	
RCP4-RA3C	4-169	
RCP4-RA5C	4-173	
RCP5-RA10C	4-177	
RCP3-RA2AR	4-181	
RCP3-RA2BR	4-185	















パルスモーター

RCP4-RA3R	4-189	
RCP2-SRA4R	4-193	
RCP4-RA5R	4-197	
RCP5-RA10R	4-201	
RCP2-SRGS4R	4-205	
RCP2-SRGD4R	4-209	








**DCサーボモーター
(超小型ロッドタイプ)**

RCD-RA1DA	4-215	
-----------	-------	-----------------------------------------------------------------------------------

サーボモーター 24V

RCA2-RN3NA	4-219	
RCA2-RP3NA	4-221	
RCA2-GS3NA	4-223	
RCA2-GD3NA	4-225	
RCA2-SD3NA	4-227	
RCA2-RN4NA	4-229	
RCA2-RP4NA	4-231	
RCA2-GS4NA	4-233	
RCA2-GD4NA	4-235	
RCA2-SD4NA	4-237	
RCA-RA3C	4-241	
RCA-RA4C	4-245	
RCA-RA3R	4-249	
RCA-RA4R	4-251	

サーボモーター 200V

RCS4-RA4C	4-257	
RCS4-RA6C	4-259	
RCS4-RA7C	4-261	
RCS4-RA8C	4-263	
RCS4-RRA4C	4-265	
RCS4-RRA6C	4-269	
RCS4-RRA7C	4-273	
RCS4-RRA8C	4-277	
RCS4-WRA10C	4-281	
RCS4-WRA12C	4-285	
RCS4-WRA14C	4-289	
RCS4-WRA16C	4-293	
RCS4-RA4R	4-297	
RCS4-RA6R	4-299	
RCS4-RA7R	4-301	
RCS4-RA8R	4-303	
RCS4-RRA4R	4-305	
RCS4-RRA6R	4-309	
RCS4-RRA7R	4-313	
RCS4-RRA8R	4-317	
RCS4-WRA10R	4-321	
RCS4-WRA12R	4-325	
RCS4-WRA14R	4-329	
RCS4-WRA16R	4-333	
RCS2-RA13R	4-339	
RCS3-RA15R	4-343	
RCS3-RA20R	4-347	

次ページへ続く

ロッドタイプ / ラジアルシリンダー

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

サーボモーター 200V

RCS2-RN5N	4-353	
RCS2-RP5N	4-355	
RCS2-GS5N	4-357	
RCS2-GD5N	4-359	
RCS2-SD5N	4-361	
RCS2-RA5C	4-363	
RCS2-SRA7BD	4-367	
RCS2-RA5R	4-371	
RCS2-RGS5C	4-373	
RCS2-SRGS7BD	4-377	
RCS2-RGD5C	4-381	
RCS2-SRGD7BD	4-385	
オプション		4-557

総合カタログ2021非掲載機種

下記機種は、2021年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、販売は継続しております。
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

<http://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/>



Web製品情報

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載	
ロッドタイプ	RCP2-RGS4C	2015総合カタログ	—	
	RCP2-RGS6C			
	RCP2-RGD3C			
	RCP2-RGD4C			
	RCP2-RGD6C			
	RCA2-RA2AC	2016総合カタログ	—	
	RCA2-RA2AR			
	RCP5-RA4C	2017総合カタログ	○	
	RCP5-RA6C			
	RCP5-RA7C			
	RCP5-RA8C			
	RCP5-RA4R			
	RCP5-RA6R			
	RCP5-RA7R			
	RCP5-RA8R			
	RCP4-RA6C			
	RCP4-RA6R			
	RCP2-RA2C			
	RCP2-RA3C			
	RCP2-RA8C			
	RCP2-RA8R			
	RCA-RA3D			
	RCA-RA4D			
	RCA-SRA4R			
	RCA-RGS3C			
	RCA-RGS4C			
	RCA-RGS3D			
	RCA-RGS4D			
	RCA-SRGS4R			
	RCA-RGD3C			
	RCA-RGD4C			
	RCA-RGD3D			
	RCA-RGD4D			
	RCA-RGD3R			
	RCA-RGD4R			
	RCA-SRGD4R			
	RCS2-RA4C			
	RCS2-RA4D			
	RCS2-RA4R			
	RCS2-RGS4C			
	RCS2-RGS4D			
	RCS2-RGD4C			
RCS2-RGD4D				
RCS2-RGD4R				
RCP2-RA10C	2020総合カタログ			○

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

選定







注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6

パルスモーター				
RCP6 RCP6S	ロッド	RCP6/RCP6S-RA4C	4-63	
		RCP6/RCP6S-RA6C	4-67	
		RCP6/RCP6S-RA7C	4-71	
		RCP6/RCP6S-RA8C	4-75	
	ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCP6/RCP6S-RAA4C	4-79	
		RCP6/RCP6S-RAA6C	4-83	
		RCP6/RCP6S-RAA7C	4-87	
		RCP6/RCP6S-RAA8C	4-91	
	ワイド ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCP6/RCP6S-WRA10C	4-95	
		RCP6/RCP6S-WRA12C	4-99	
		RCP6/RCP6S-WRA14C	4-103	
		RCP6/RCP6S-WRA16C	4-107	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-RA4R	4-111	
		RCP6/RCP6S-RA6R	4-115	
		RCP6/RCP6S-RA7R	4-119	
		RCP6/RCP6S-RA8R	4-123	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCP6/RCP6S-RAA4R	4-127	
		RCP6/RCP6S-RAA6R	4-131	
		RCP6/RCP6S-RAA7R	4-135	
		RCP6/RCP6S-RAA8R	4-139	
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCP6/RCP6S-WRA10R	4-143		
	RCP6/RCP6S-WRA12R	4-147		
	RCP6/RCP6S-WRA14R	4-151		
	RCP6/RCP6S-WRA16R	4-155		

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

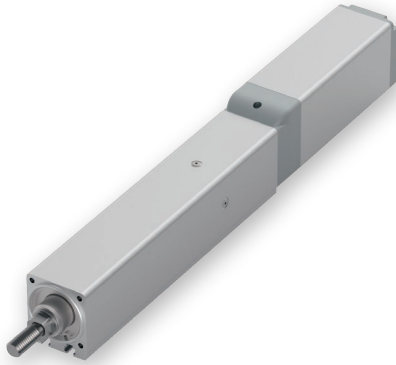
オプション

RCP6-RA4C RCP6S-RA4C

±10μm 標準
バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 40mm
24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	RA4C	WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35mmサイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 200 50mm 200mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4C		RCP6S-RA4C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
	R20(20m)	-	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	15	28	40
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	最高速度 (mm/s)	840	700	350	175
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.1	0.5
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1.5	2.5	5	10
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2	5	10
	最高速度 (mm/s)	840	700	350	175
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	5	10
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	200	200	200	200
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	
140	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	
280	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	
420	6	6	6	4	3	1	1	1	
560	6	6	3	3		1	1	1	
700		5.5	5	2	1.5		1	1	
840			3	1	0.5			1	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
85	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
175	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
260	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	
350	15	15	13	13	10	2.5	2.5	2.5	
435	15	15	13	11	8	2.5	2.5	2.5	
525		14	10	8	6		2.5	2.5	
610		9	7	5	4		2	2	
700		6	4	3	2		1.5	1.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	20	5	5	5	
40	28	25	22	20	20	5	5	5	
85	28	25	22	20	20	5	5	5	
130	28	25	22	20	20	5	5	5	
175	28	25	22	20	20	5	5	5	
215	28	25	22	20	20	5	5	5	
260	28	25	22	20	18	5	5	5	
305	28	22	20	18	15	5	5	4.5	
350	28	20	15	13	11	5	4	3.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	40	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	8	7.5	7	
150	40	35	35	30	25	6	5.5	5	
175	40	30	30	25	20	5	4.5	4	

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	2	
85	10	8	2	
175	10	8	2	
260	9	7	2	
350	7	5	1.5	
435	6	3	1	
525	1		0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	22	20	5	
40	22	20	5	
85	22	20	5	
130	22	18	5	
175	20	14	4	
215	15	10	3	
260	12	6	2	

リード2.5

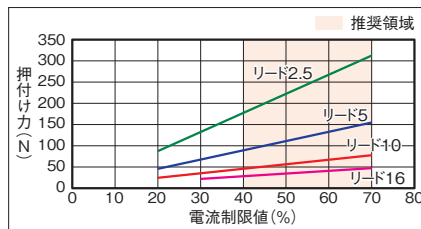
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ロボット
ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

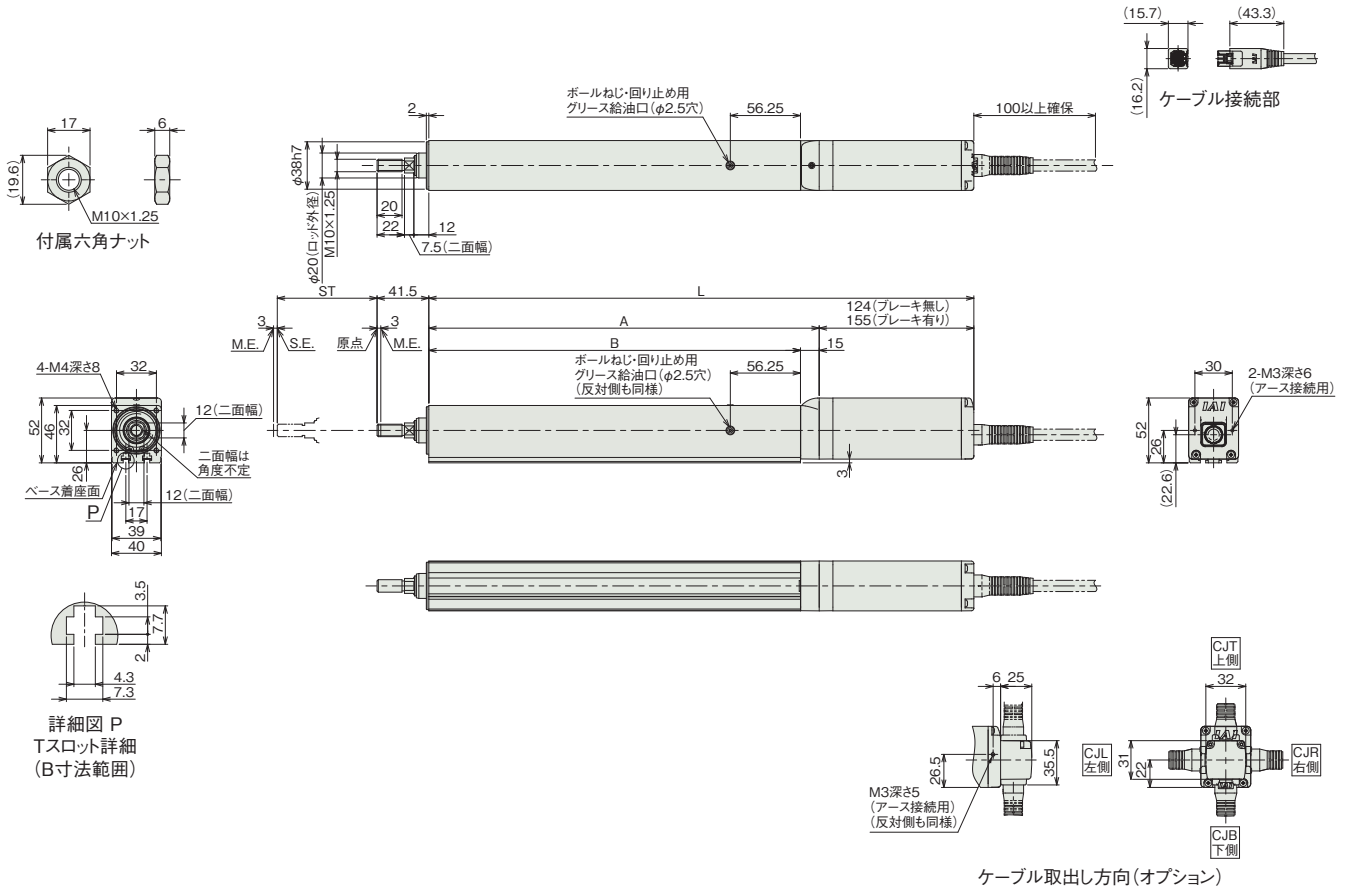
RCS3

オプション

■RCP6-RA4C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST : ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	ブレーキ無し	287	337	387
	ブレーキ有り	318	368	418
A		163	213	263
	B	148	198	248

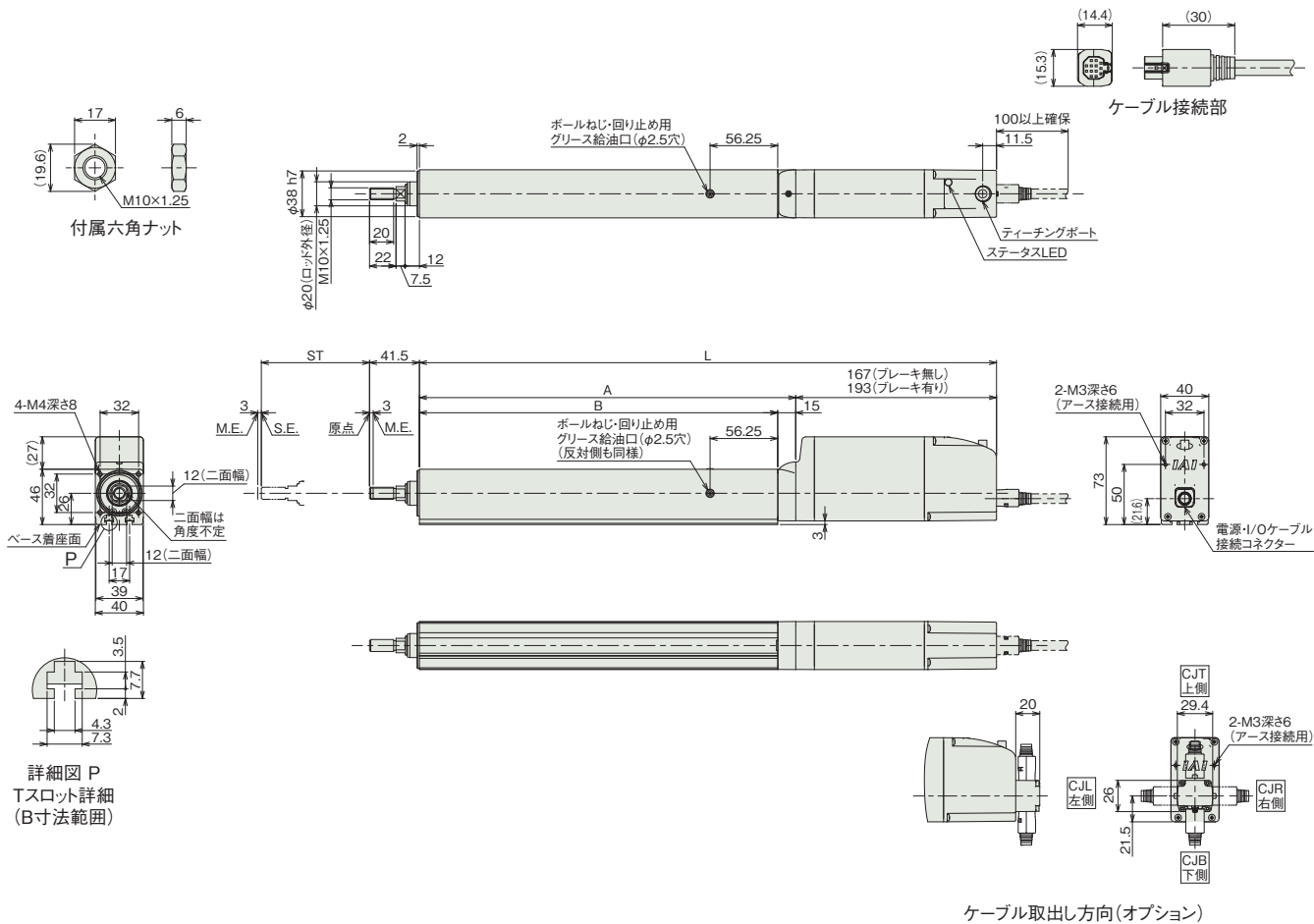
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9

■RCP6S-RA4C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200
L	ブレーキ無し	330	380	430	480
	ブレーキ有り	356	406	456	506
	A	163	213	263	313
	B	148	198	248	298

■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.8	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-RA6C RCP6S-RA6C

±10μm 精度
バッテリーレス
モーターレス
ストレート
本体幅 60mm
24V パルスモーター

型式項目

RA6C		WA		42P		リード	ストローク	適用コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	下記オプション 価格表参照	
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA	42P パルスモーター 42サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 300 50mm 300mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル			



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - RCP6S（コントローラ内蔵）のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。

ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（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	4-557	-
ケーブル取だし方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取だし方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取だし方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取だし方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6-RA6C		RCP6S-RA6C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
		-	-	-

メインスペック

項目	内容			
	20	12	6	3
リード	ボールねじリード (mm)			
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40
水平	最高速度 (mm/s)	800	700	450
	最低速度 (mm/s)	25	15	8
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1
可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10
垂直	最高速度 (mm/s)	800	700	450
	最低速度 (mm/s)	25	15	8
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10
	最小ストローク (mm)	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
640		6	4	3	2		1.5	1.5	
800		4	3				1	1	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	
600		10	6	3	2		3	2	
700		6	2				2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	
300	40	35	25	20	14	6	6	6	
350	40	30	14	12	10	5	5	5	
400	30	18	10	6	5	4	3	3	
450	25	8	3			2	2	1	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10	
150	60	50	40	30	25	14	10	6	
175	60	40	35	25	20	12	6	5	
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	
225	40	16	16	10	6	5	5	4	

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	4	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	25	10	4	
100	25	10	4	
200	25	10	4	
300	20	8	3	
400	10	5	2	
500	5	2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	40	20	10	
50	40	20	10	
100	40	20	10	
150	40	20	8	
200	35	18	5	
250	10	6	3	

リード3

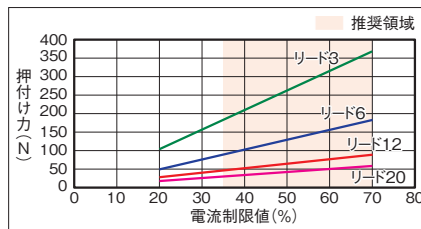
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ロボット
ケーブル型式

ケーブル
型式

ケーブル
型式

ケーブル
型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

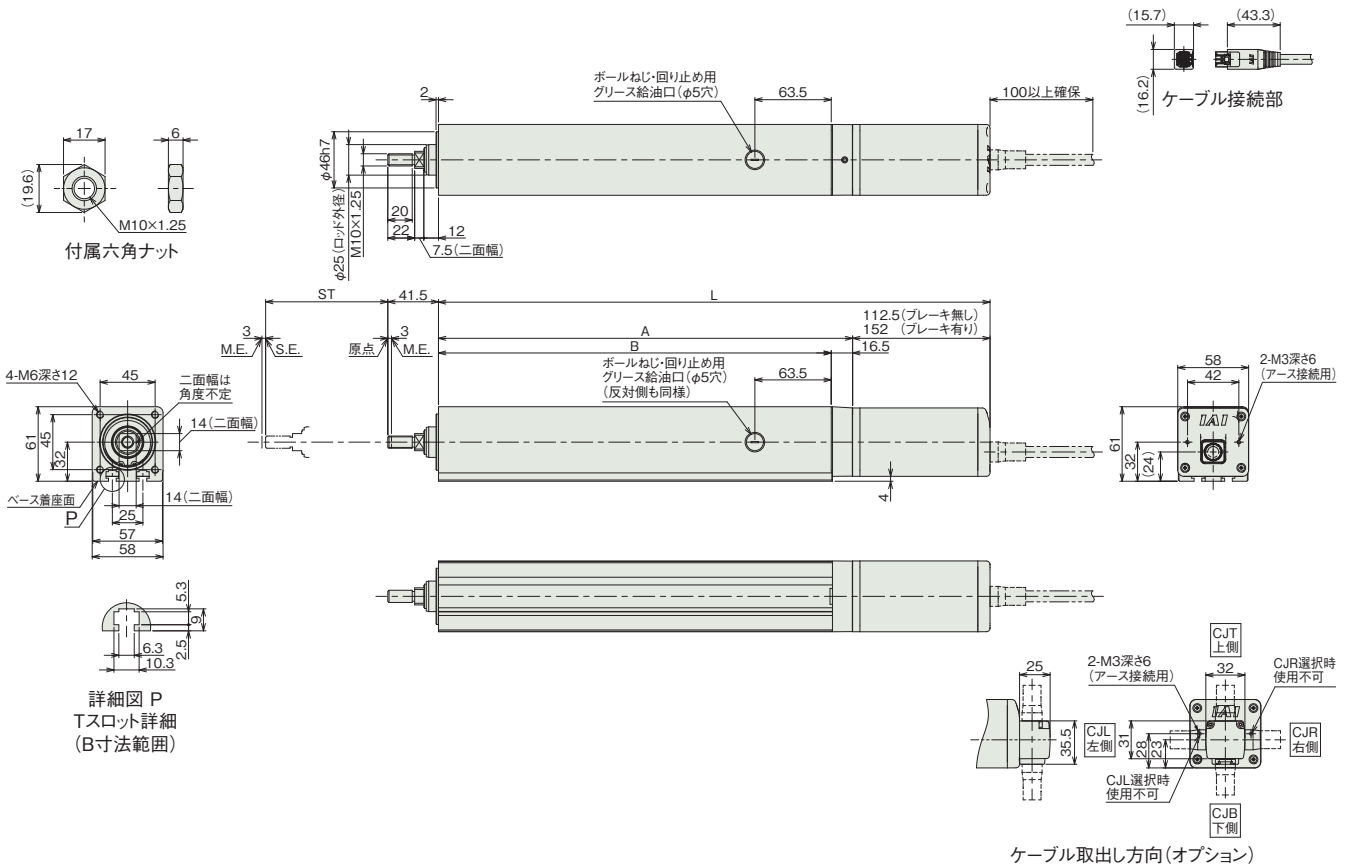
RCS3

オプション

■RCP6-RA6C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

RCD	ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
	ブレーキ有り	341	391	441	491	541	591
RCA2	A	189	239	289	339	389	439
	B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

RCS4	ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.9	3.3	3.6	4	4.4
	ブレーキ有り	2.7	3.1	3.5	3.9	4.3	4.7

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

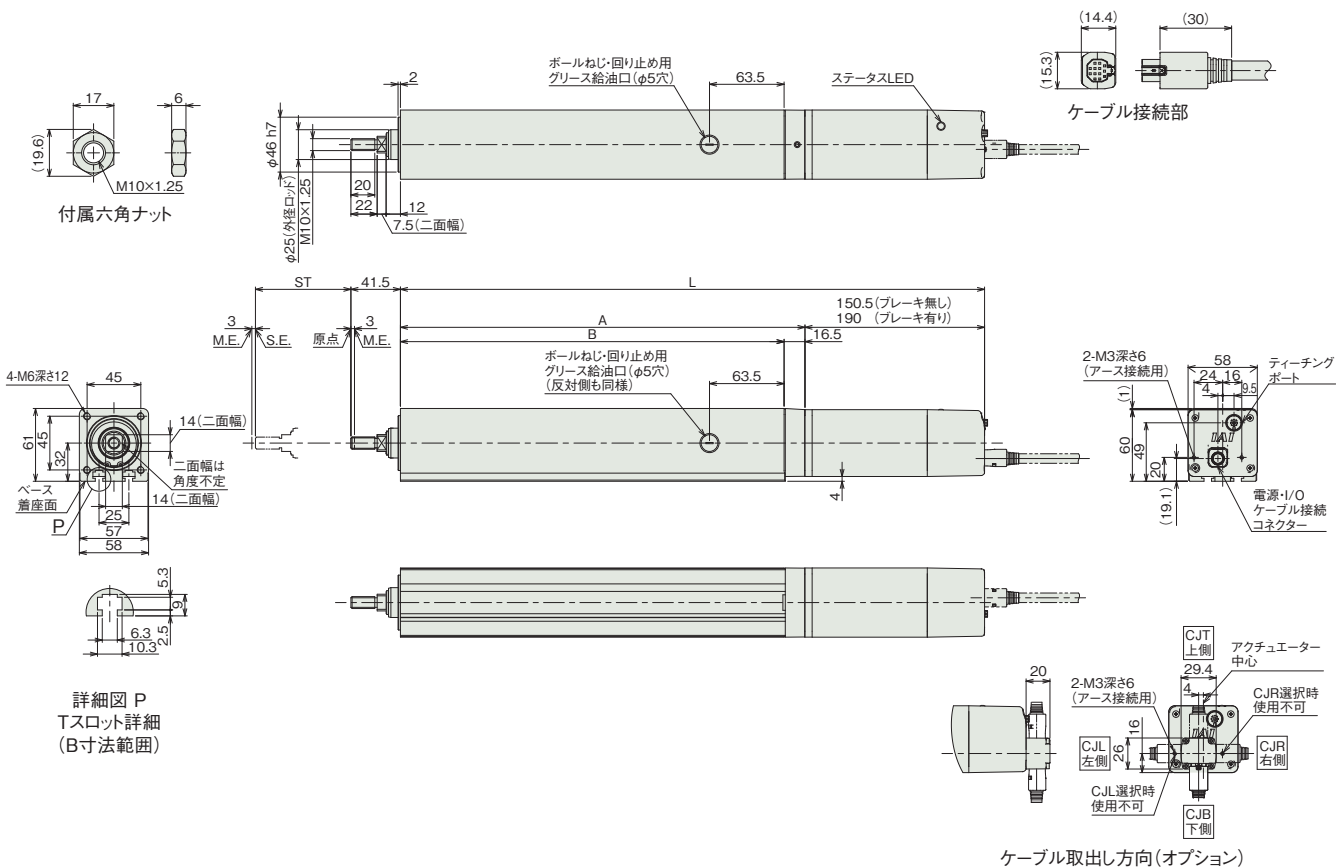
RCS3

オプション

■RCP6S-RA6C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
ロボット
テーブル
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し		339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
	ブレーキ有り		379	429	479	529	579	629
	A		189	239	289	339	389	439
	B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し		2.6	3	3.4	3.8	4.2
	ブレーキ有り		2.9	3.2	3.6	4	4.4	4.8

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

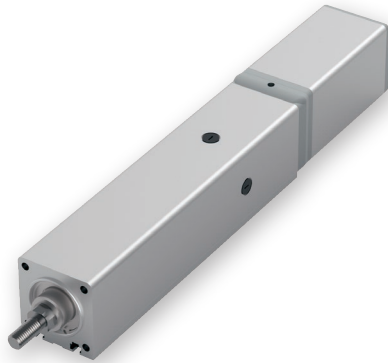
RCP6-RA7C

RCP6S-RA7C

±10μm 精度
 バッテリーレスアップ
 モーターストレート
 本体幅 70mm
 24V パルスモーター

型式項目

RA7C		WA		56P		リード	ストローク	適用コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	下記オプション価格表参照	
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56mmサイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 300 50mm 300mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル			



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA7C		RCP6S-RA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	項目		内容			
	ボールねじリード (mm)		24	16	8	4
リード	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	水平	最高速度 (mm/s)	860	700	420	210
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	最高速度 (mm/s)	640	560	350	175	
	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	14	12	8	3	3	3	
420	20	17	12	10	6	3	3	3	
600		14	6	5	4		3	2	
640		5	3	2	1.5		2	1	
800		5	1	1					
860		2	0.5						

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	25	20	8	7	7	
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4	
560		10	5	3	2		2	1	
700		2							

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	34	20	15	11	7	5	4	
350	50	12	4	1		3	2	1	
420	10								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	22	18	
140	80	50	30	20	15	14	12	10	
175	50	15				5	2		
210	20								

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
400	11	6	1.5	
420	10	5		
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

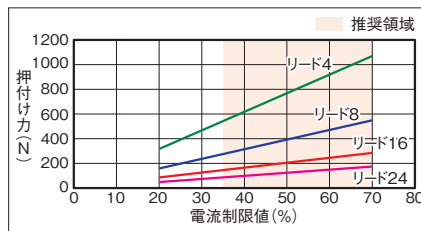
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル
型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

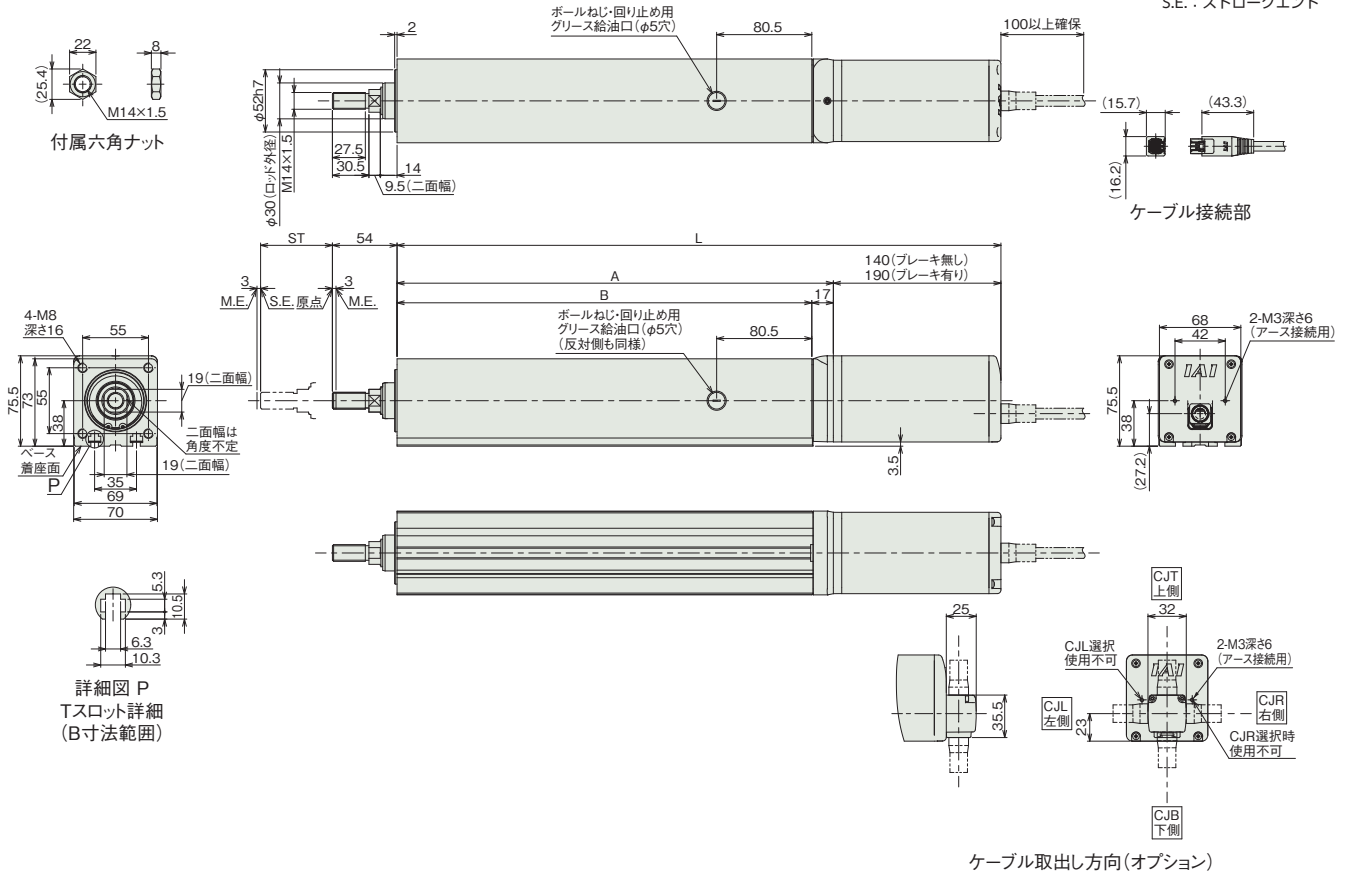
RCS2

RCS3

オプション

■RCP6-RA7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法

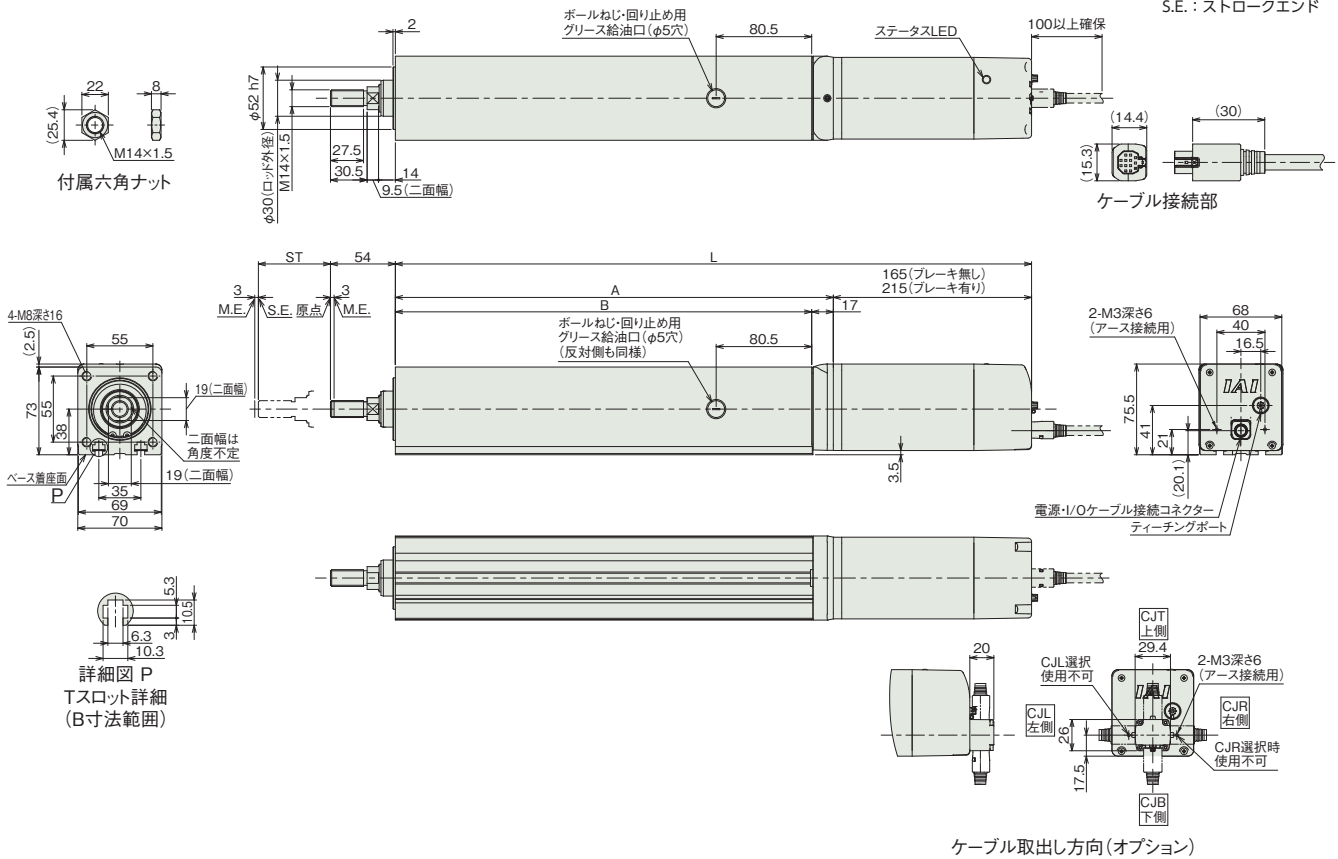
		50	100	150	200	250	300
RCD	L	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
		404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5
RCA2	A	214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
	B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

		50	100	150	200	250	300
RCS4	質量 (kg)	4.5	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3
		4.9	5.5	6	6.6	7.2	7.7

■RCP6S-RA7C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5
	ブレーキ有り	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5
A		214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.2	5.8	6.3	6.9	7.5
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定
注意事項
ロボット
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP6-RA8C

RCP6S-RA8C

±10μm

バッテリーレスアップ

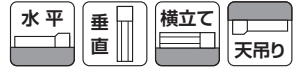
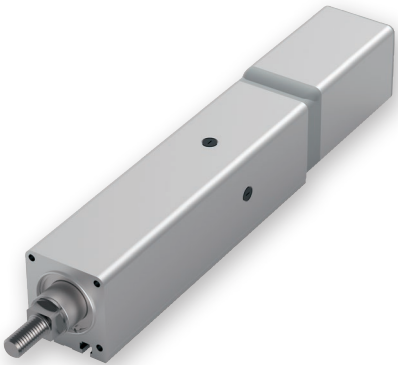
モーターストレート

本体幅
90mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

	RA8C	WA	60P					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	選応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - (4) RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ 70%以下で運転してください。
 - (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA8C		RCP6S-RA8C
		P4	P6	SE
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)	-	-	-
		-	-	-

メインスペック

項目	内容				
	20	10	5		
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	600	300	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	40	70
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	450	250	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

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

選定
 注意事項
 ロボットケーブル
 テーブル
 ケーブル型式
 一覧表

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
270	30
300	30
360	24
420	16
450	12
480	10
510	8
540	6
600	5

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	5
50	5
100	5
150	5
180	5
200	5
240	5
300	5
360	5
400	3
420	2.5
450	2

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
150	60
200	45
240	40
300	10

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	40
88	40
100	33
110	28
120	23
130	18
140	15
150	11
160	10
170	8
180	7
190	5
200	4
220	3
250	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
120	100
130	90
140	75
150	60

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	70
48	70
60	50
70	35
80	25
90	20
100	15
120	10
150	2

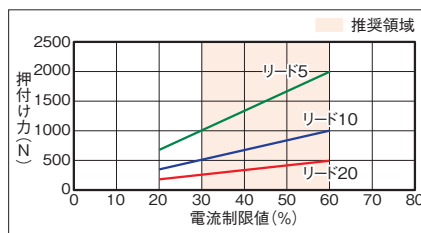
ストロークと最高速度

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

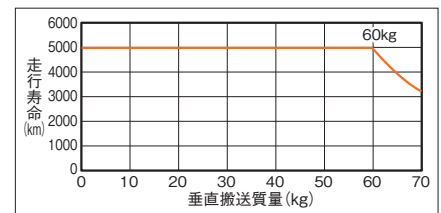
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

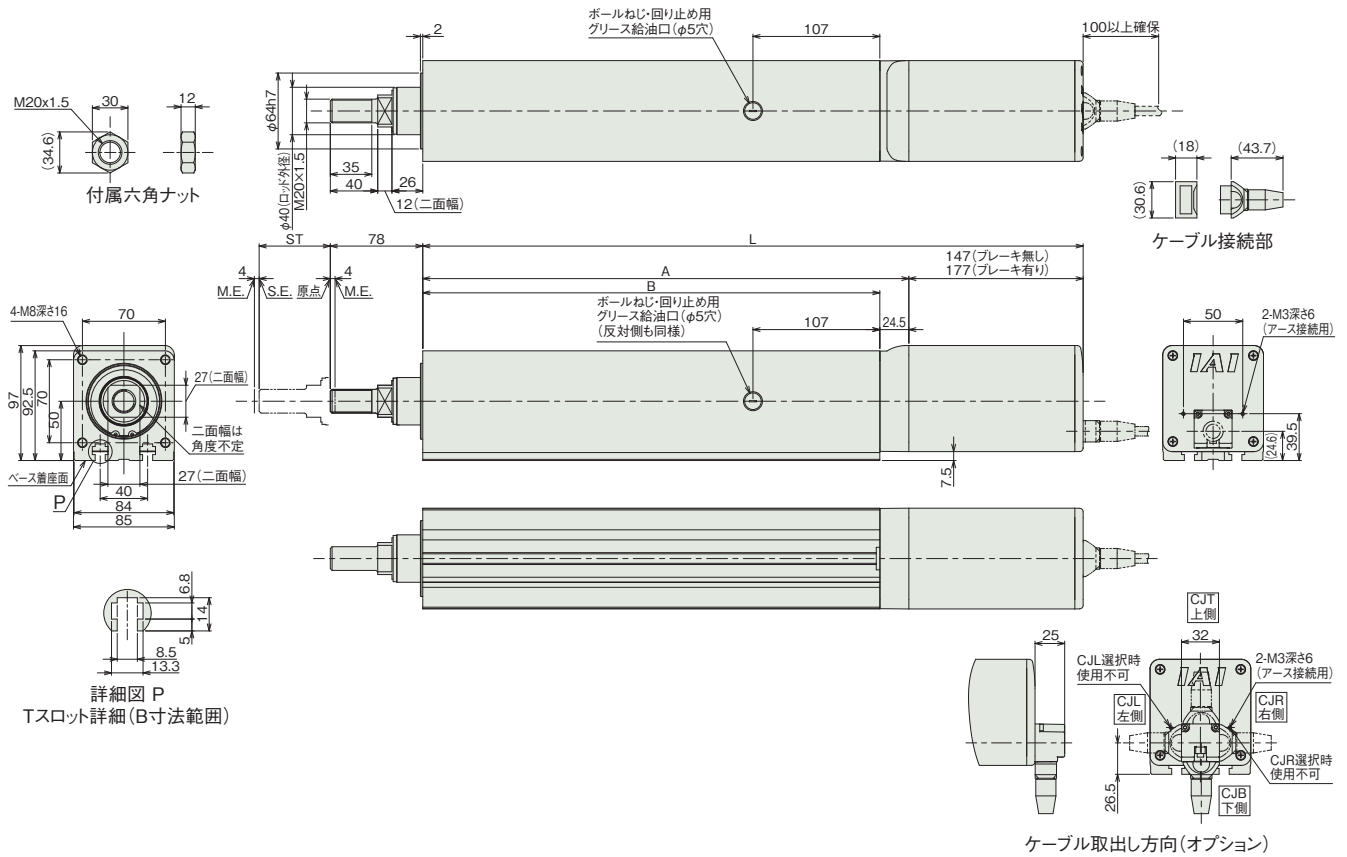
RCS3

オプション

■RCP6-RA8C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	407	457	507	557	607	657
	ブレーキ有り	437	487	537	587	637	687
A		260	310	360	410	460	510
B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.8	8.6	9.5	10.3	11.1	11.9
	ブレーキ有り	8.4	9.2	10	10.9	11.7	12.5

確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

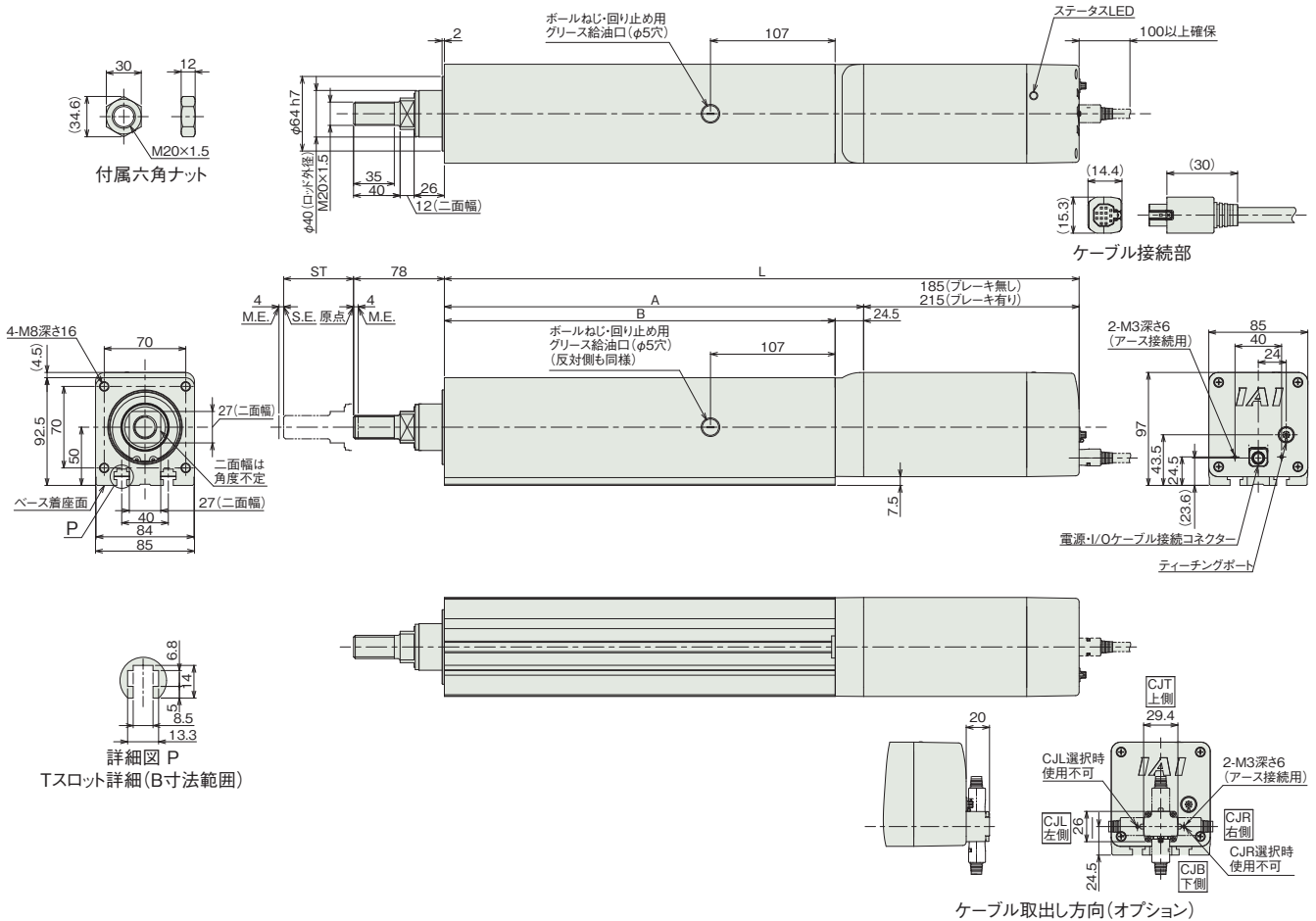
RCS3

オプション

■RCP6S-RA8C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	445	495	545	595	645	695
	ブレーキ有り	475	525	575	625	675	725
A		260	310	360	410	460	510
B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.1	9	9.8	10.6	11.4	12.3
	ブレーキ有り	8.7	9.5	10.4	11.2	12	12.8

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1		● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

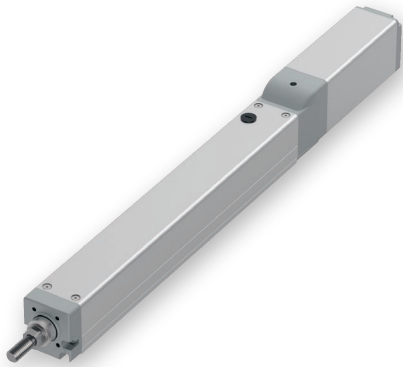
RCP6-RRA4C

RCP6S-RRA4C

±10μm 精度
 バッテリーレスアブソリュート
 モーターレスストレート
 本体幅 40mm
 24V パルスモーター

型式項目

RRA4C		WA		35P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション					
RCP6 コントローラー別置		WA バッテリーレスアブソ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60 60mm 410 410mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ		N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照					



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA4C		RCP6S-RRA4C	
		P3	P5	SE	SE
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)	-	-	-	-

メインスペック

項目	内容	内容				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7	18	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175
		最低速度 (mm/s)	20	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	3	6	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175
		最低速度 (mm/s)	20	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
押付け	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	10	
	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
ストローク	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
ストローク	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560		6.5	6	5	3.5	1	1.5	1.5		
700		5.5	5	4	2.5	1	1			
840		4.5	3.5	3	2	1	1			
980			2.5	2	1.5	1	0.75			
1120			1	1	0.75					

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	17	15	14	13	3	3	3	3	3
85	18	17	15	14	13	3	3	3	3	3
175	18	17	15	14	12	3	3	3		
260	18	17	13	13	12	3	3	3		
350	18	17	13	13	10	2.5	2.5	2.5		
435	18	17	13	11	9	2.5	2.5	2.5		
525	18	15	10	8	7	2.5	2.5	2.5		
610		9	7	5	4	2	2			
700		6	5	3	2	1.5	1			

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
40	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
85	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
130	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6
175	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5
260	28	25	22	20	16	5	5	5	5	5
305	28	22	20	16	14	5	5	5	5	5
350	28	20	14	12	11	4.5	3	3		

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	10	10	10	9	9
150	40	35	35	30	30	10	9	8		
175	40	35	35	30	25	8	7	7		

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	10	8	2	
85	10	8	2	
175	10	8	2	
260	9	7	2	
350	7	5	1.5	
435	6	3	1	
525	1		0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	22	20	5	
40	22	20	5	
85	22	20	5	
130	22	18	5	
175	20	14	4	
215	15	10	3	
260	12	6	2	

リード2.5

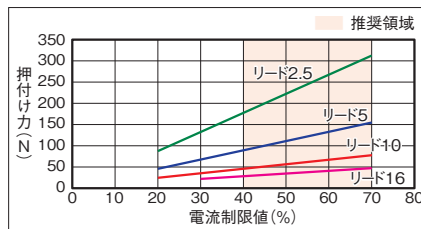
姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

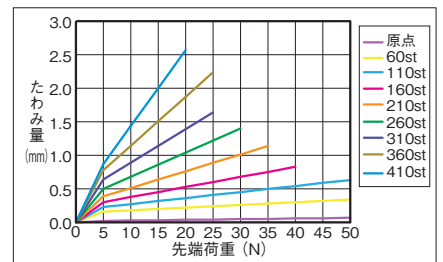
リード (mm)	接続 コントローラー	60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	1120	1080
	高出力無効	560	
10	高出力有効	700	685
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

(単位はmm/s)

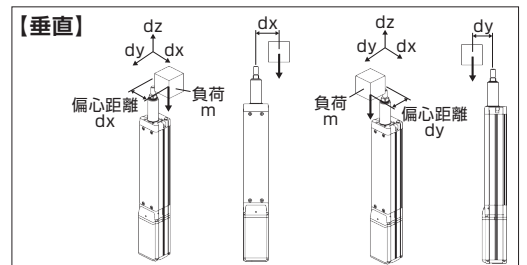
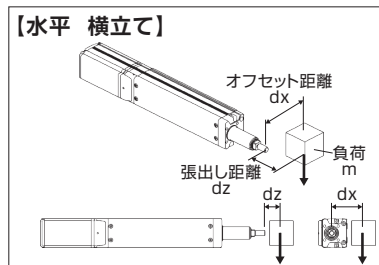
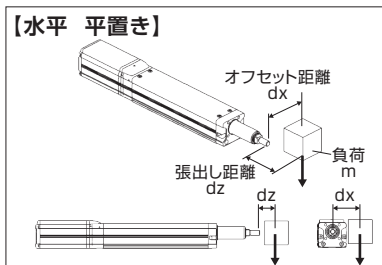
押付け力と電流制限値の相関図



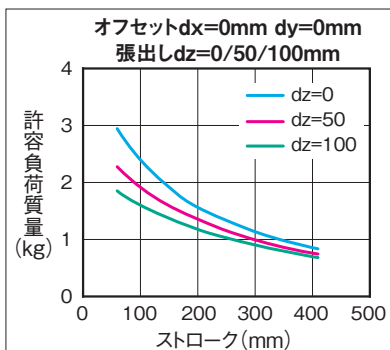
ロッドたわみ量 (参考値)



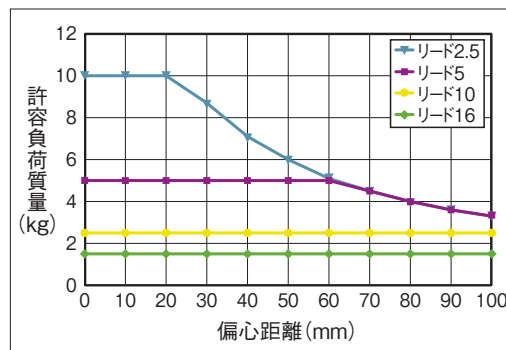
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

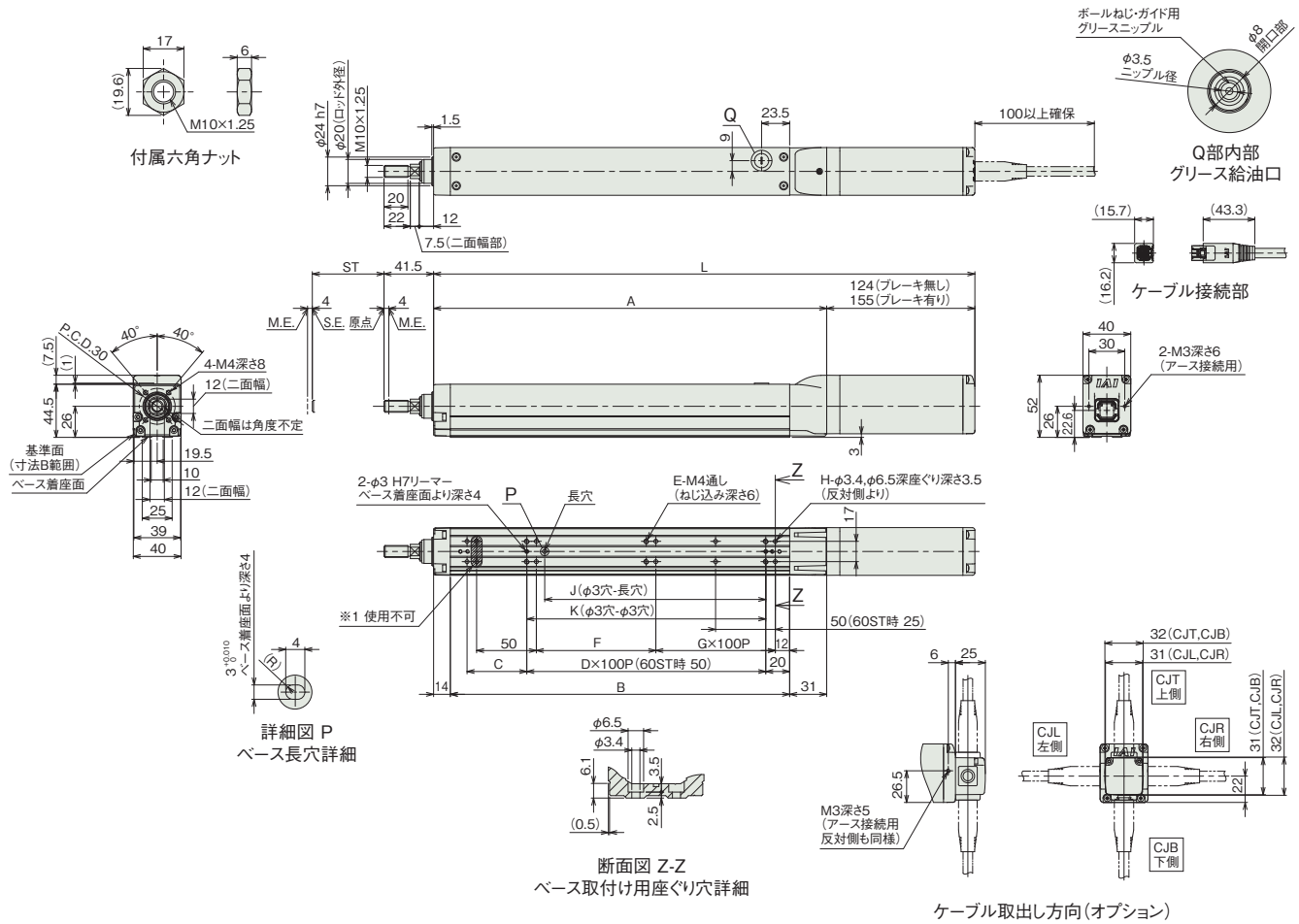
選定
注意事項
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■RCP6-RRA4C

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410	
L	RCP6	ブレーキ無し	303	353	403	453	503	553	603	653
		ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634	684
	RCP6S	ブレーキ無し	346	396	446	496	546	596	646	696
		ブレーキ有り	372	422	472	522	572	622	672	722
A		179	229	279	329	379	429	479	529	
B		134	184	234	284	334	384	434	484	
C		50	50	100	50	100	50	100	50	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	
E		6	6	6	8	8	10	10	12	
F		50	100	50	100	50	100	50	100	
G		0	0	1	1	2	2	3	3	
H		6	6	8	8	10	10	12	12	
J		35	85	85	185	185	285	285	385	
K		50	100	100	200	200	300	300	400	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	

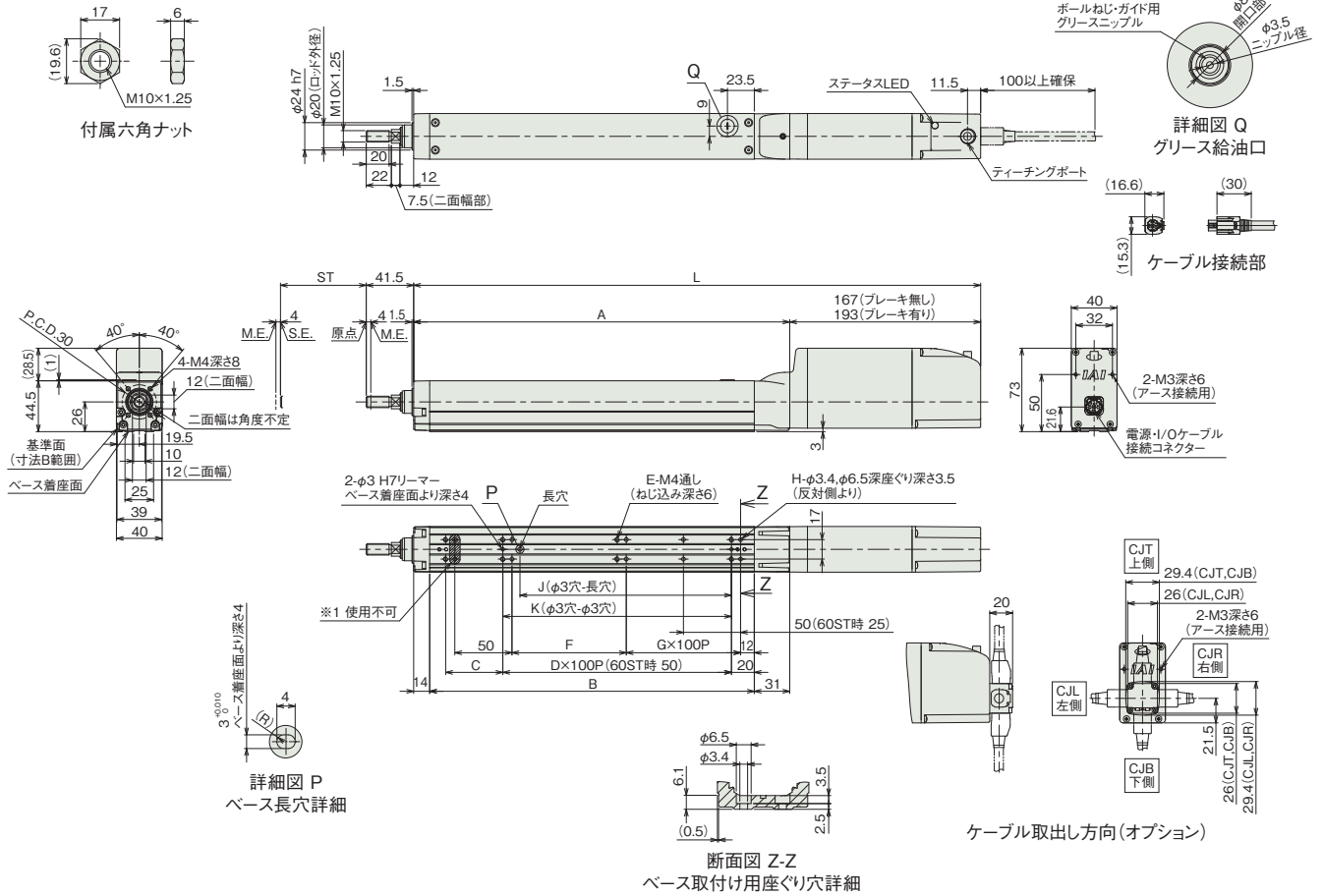
■ストローク別質量

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
		ブレーキ有り	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
		ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

■RCP6S-RRA4C

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

ロボシリンダー

ケーブル型表

ケーブル型表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-47
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

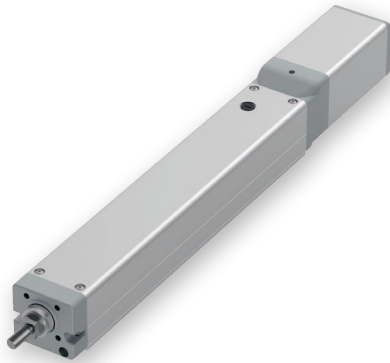
RCP6-RRA6C

RCP6S-RRA6C

±10μm 標準
 バッテリーレスアプソ
 モーターレスアプソ
 本体幅 60mm
 24V パルスモーター

型式項目

RRA6C		WA		42P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	65 415 65mm 415mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S（コントローラー内蔵）のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター（フランジ）	FFA	4-558	-
先端アダプター（キー溝）	KFA	4-566	-
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA6C		RCP6S-RRA6C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容	内容			
		20	12	6	3
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3
可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
垂直	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20
ストローク	最小ストローク (mm)	65	65	65	65
	最大ストローク (mm)	415	415	415	415
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
800	4	3				1	1	1	1	1	1	1	1

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	3	3	3	3	3
600	10	10	6	3	2	4	3	2	2	2	2	2	2
700		6	2			2	1	1	1	1	1	1	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	8	8	8	8	8
300	40	35	25	20	14	6	6	6	6	6	6	6	6
350	40	30	14	12	10	5	5	5	5	5	5	5	5
400	30	18	10	6	5	4	3	3	3	3	3	3	3
450	25	8	3			2	2	1	1	1	1	1	1

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10	10	10	10
150	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6	6	6	6
175	60	40	35	25	20	12	6	5	5	5	5	5	5
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
225	40	16	16	10	6	5	5	5	5	5	5	5	5

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	1
160	6	5	1	1
320	6	5	1	1
480	4	3	1	1
640	3	1	0.5	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	25	10	4	4
100	25	10	4	4
200	25	10	4	4
300	20	8	3	3
400	10	5	2	2
500	5	2	1	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	20	10	10
50	40	20	10	10
100	40	20	10	10
150	40	20	8	8
200	35	18	5	5
250	10	6	3	3

リード3

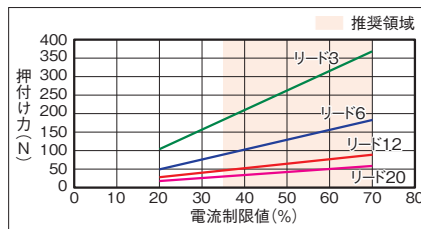
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	20
25	40	25	20	20
50	40	25	20	20
75	40	25	12	12
100	40	25	9	9
125	40	25	5	5

ストロークと最高速度

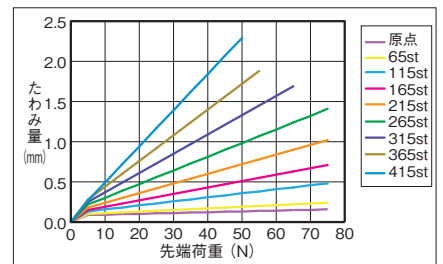
リード (mm)	接続 コントローラー	65~365 (50mm毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

(単位はmm/s)

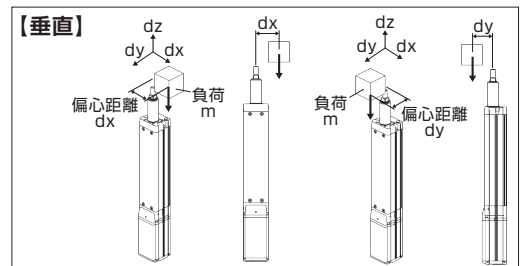
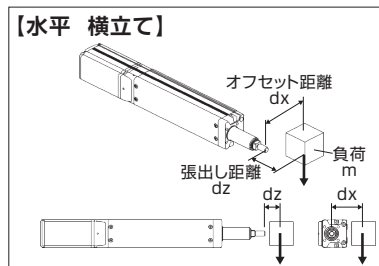
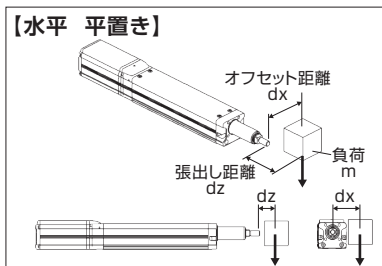
押付け力と電流制限値の相関図



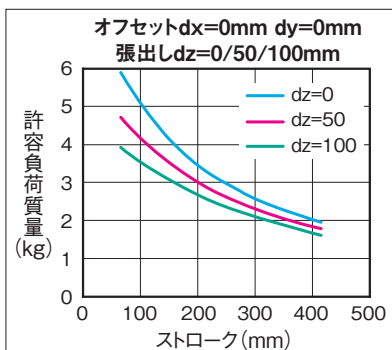
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

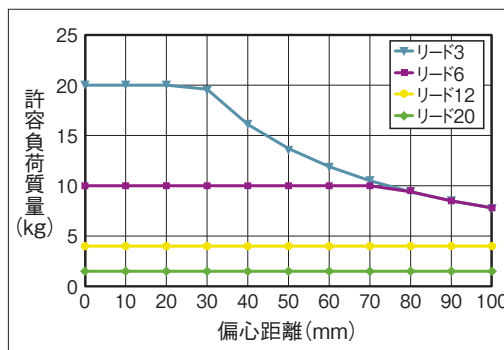


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



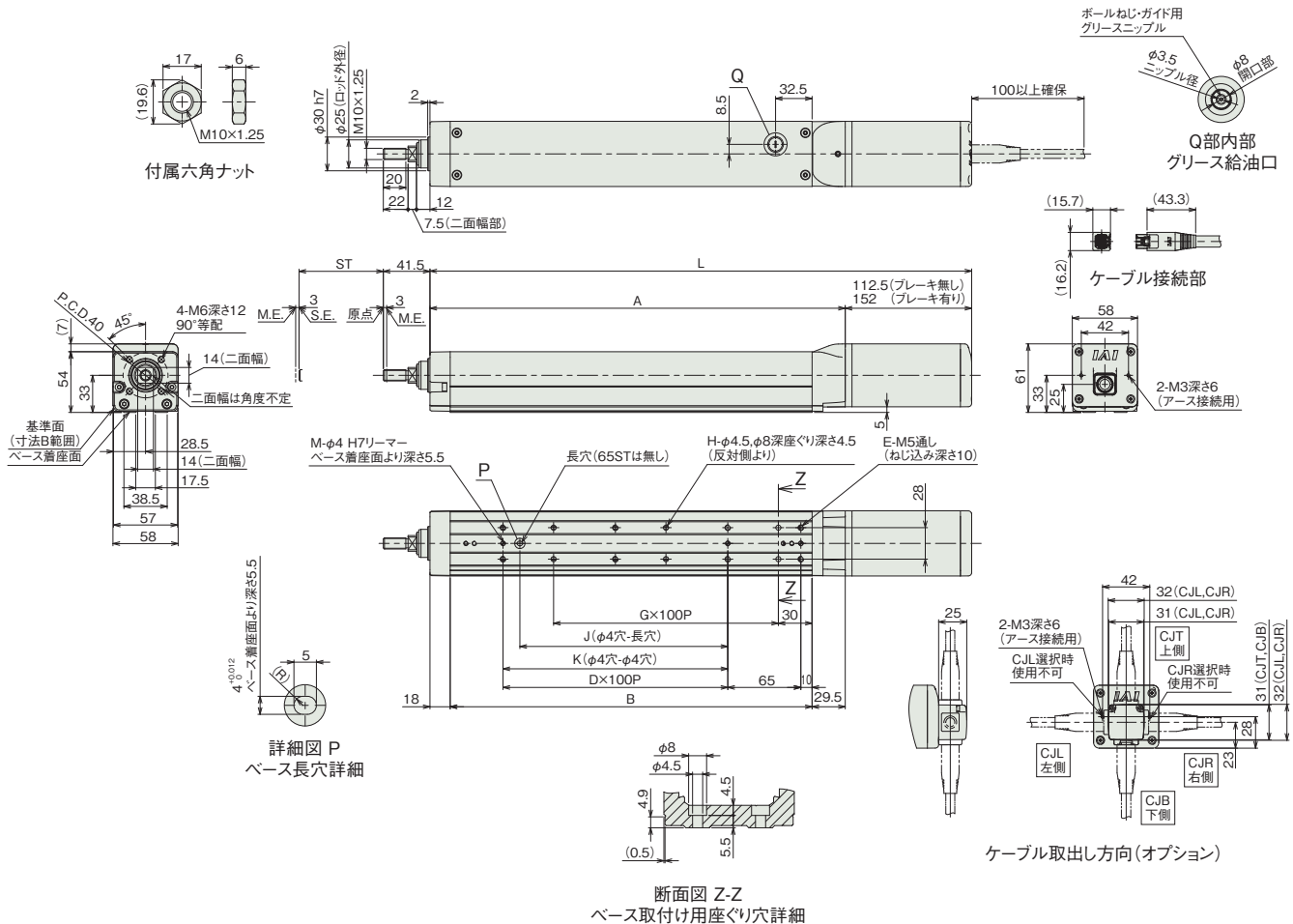
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定
注意事項
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■RCP6-RRA6C

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



■ストローク別寸法

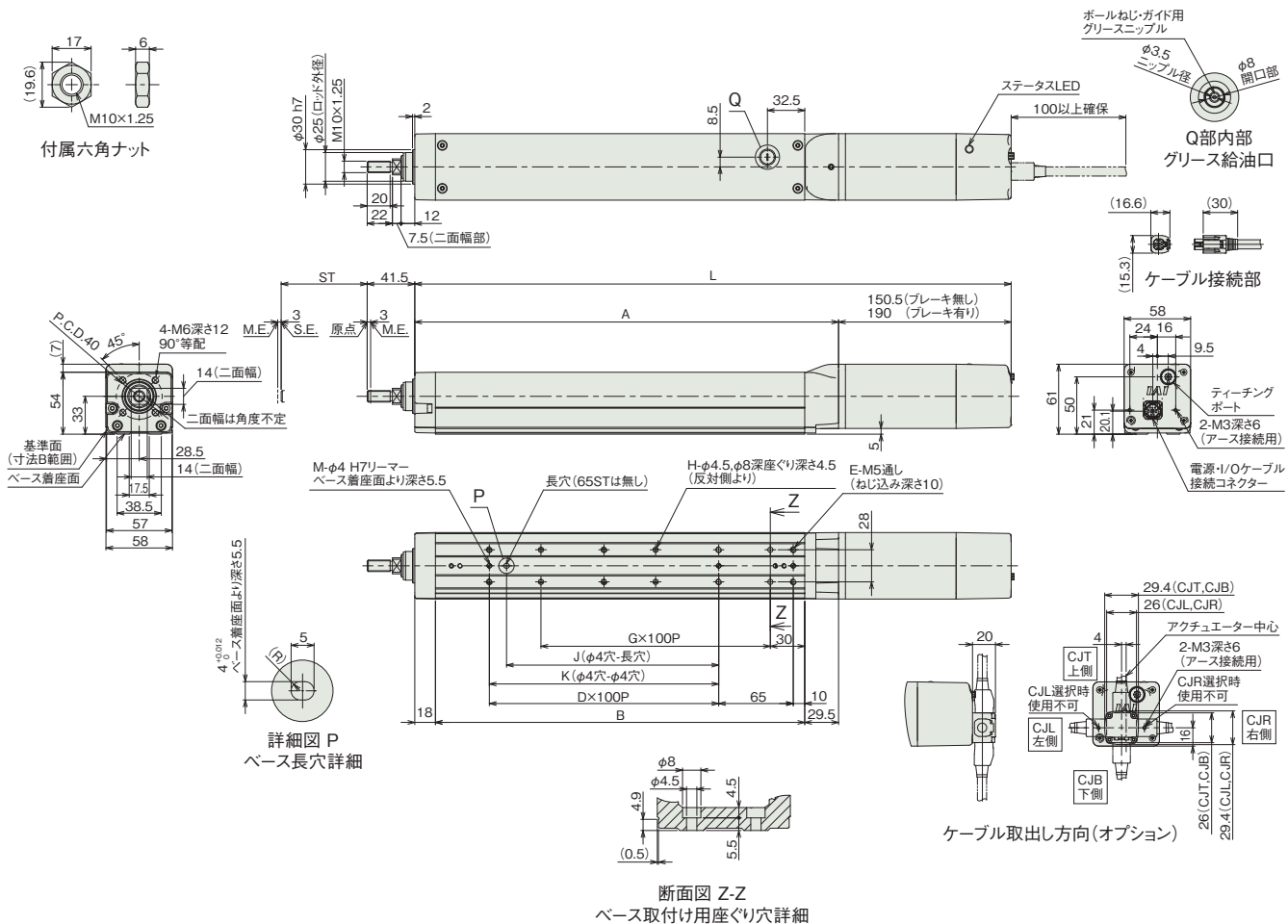
		ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
L	RCP6	ブレーキ無し		332	382	432	482	532	582	632	682
		ブレーキ有り		371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	RCP6S	ブレーキ無し		370	420	470	520	570	620	670	720
		ブレーキ有り		409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
A				219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5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

■ストローク別質量

		ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し		2.1	2.3	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7
		ブレーキ有り		2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9
	RCP6S	ブレーキ無し		2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
		ブレーキ有り		2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1

■RCP6S-RRA6C

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



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

ボールねじガイド用
グリースニップル
φ3.5 ニップル径 φ8 開口部

ステータスLED
100以上確保

ケーブル接続部
16.6 (16.3) (30)

ティーチング
ポート
2-M3深さ6 (アース接続用)
電源-/0ケーブル
接続コネクタ

ケーブル取出し方向(オプション)
29.4 (CJT, CJB)
26 (CJL, CJR)
アクチュエーター中心
2-M3深さ6 (アース接続用)
CJT 選択時 使用不可
CJL 左側
CJR 選択時 使用不可
CJR 右側
29.4 (CJT, CJB)
26 (CJL, CJR)

選定
注意事項
ロボット
ケーブル型式
テーブル
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク			※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	●	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

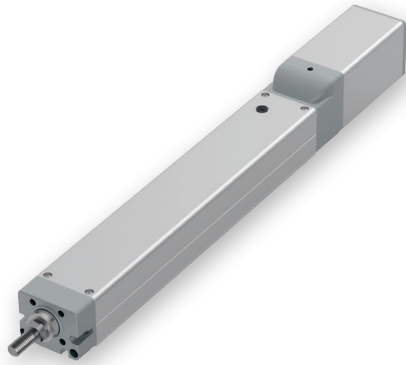
RCP6-RAA7C

RCP6S-RAA7C

±10μm 標準
 バッテリーレスアップ
 モーターストレート
 本体幅 70mm
 24V パルスモーター

型式項目

RRA7C		WA		56P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション							
RCP6 コントローラー別置		WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70 70mm 520 520mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RAA7C		RCP6S-RAA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	860	700	420	210
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	640	560	420	210
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
押付け	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28	
	最小ストローク (mm)	70	70	70	70	
	最大ストローク (mm)	520	520	520	520	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3			
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3			
420	20	20	18	15	10	3	3	3	3	3			
640	15	14	9	7	4	3	3	2					
860		5	1	1									

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8			
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8			
280	50	50	35	25	20	8	7	7					
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4					
560	12	10	5	3	2	4	2	1					
700	3	2											

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18			
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18			
140	60	60	50	45	40	16	16	12					
210	60	60	40	31	26	10	10	9					
280	60	34	22	15	11	8	7	6					
350	60	14	5	1		3	2.5	1.5					
420	15	1											

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28			
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28			
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28			
105	80	80	60	50	40	22	20	18					
140	80	50	30	20	15	16	12	10					
175	50	15				8.5	4						
210	20					1.5							

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
420	10	5	1.5	
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

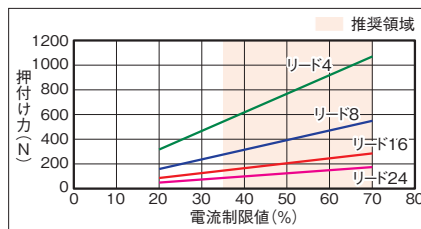
ストロークと最高速度

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

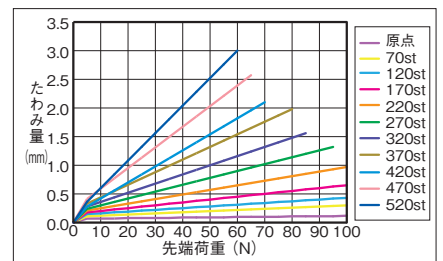
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

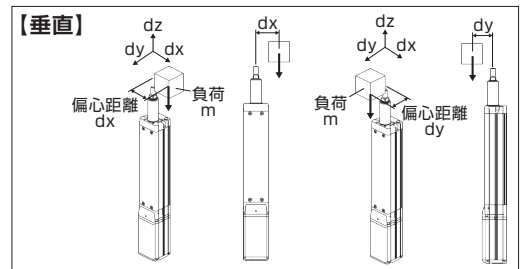
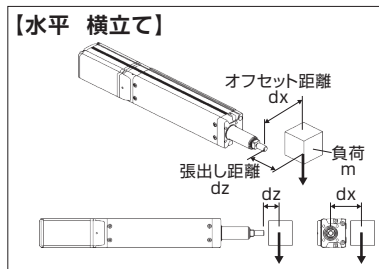
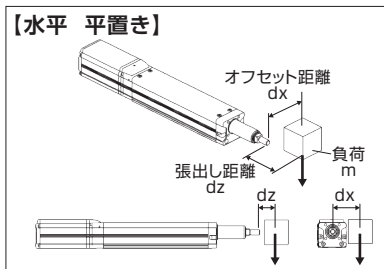
押付け力と電流制限値の相関図



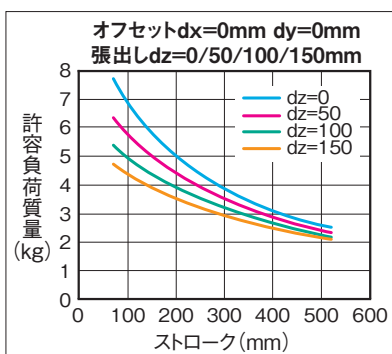
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

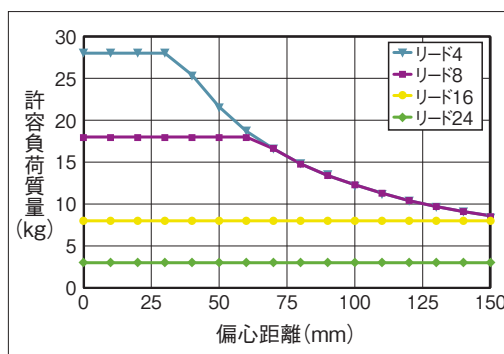


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

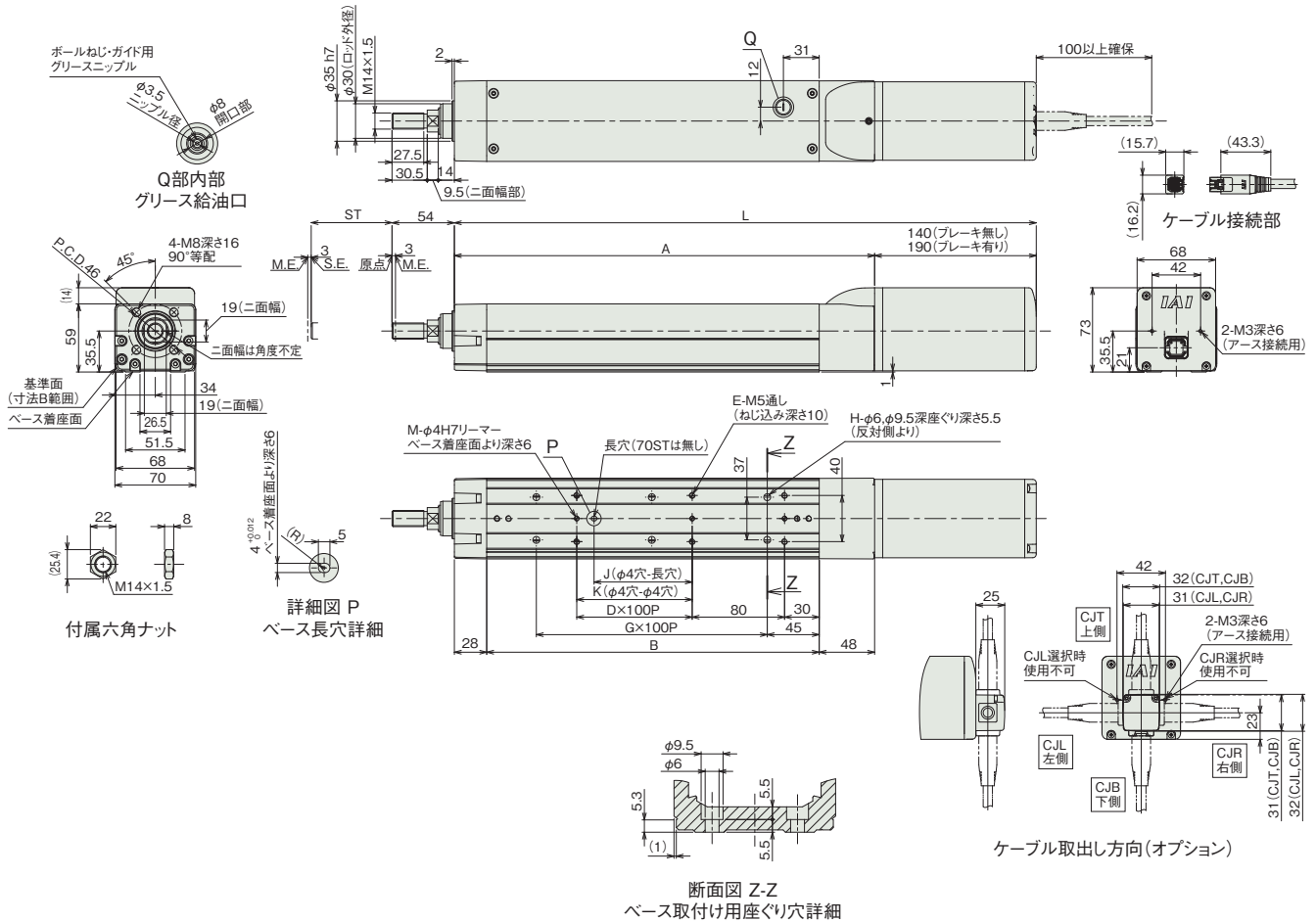
選定
注意事項
ロボット
ケーブル
型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■RCP6-RAA7C

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

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
L	RCP6	ブレーキ無し	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
		ブレーキ有り	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
	RCP6S	ブレーキ無し	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879
		ブレーキ有り	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
A		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		175	147	126	111	99	89	81	74	68	63	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
		オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45	
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		5	4.5	4	3.6	3.3	3	2.8	2.5	2.32	2.16	

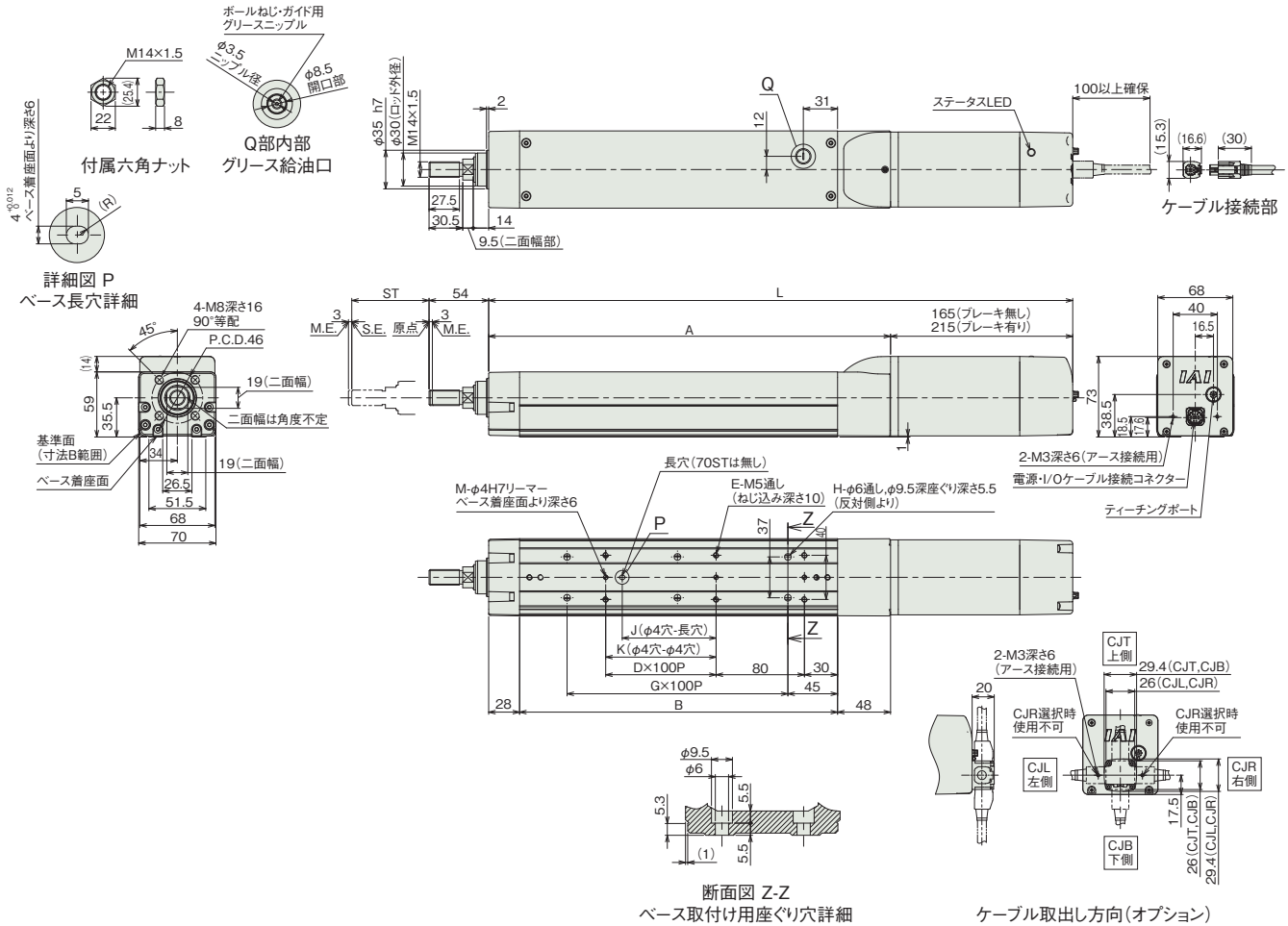
■ストローク別質量

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.0	4.3	4.6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5
		ブレーキ有り	4.4	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9
	RCP6S	ブレーキ無し	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.7
		ブレーキ有り	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1

■RCP6S-RR7C

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

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボットシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

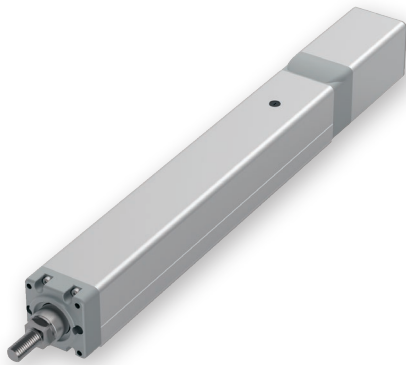
RCP6-RRA8C

RCP6S-RRA8C

±10μm 精度
 バッテリーレスアップ
 モーターレスアップ
 本体幅 90mm
 24V パルスモーター

型式項目

RRA8C		WA		60P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m 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									



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ 70% 以下で運転してください。
 - リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA8C		RCP6S-RRA8C
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	600	300	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	40	70
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	450	250	150
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	30	30
240	30	30
270	30	30
300	30	30
360	24	24
420	16	16
450	12	12
480	10	10
510	8	8
540	6	6
600	5	5

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	5	5
50	5	5
100	5	5
150	5	5
180	5	5
200	5	5
240	5	5
300	5	5
360	5	5
400	3	3
420	2.5	2.5
450	2	2

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	60	60
150	60	60
200	45	45
240	40	40
300	10	10

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0.2	0.1
0	40	40
88	40	40
100	33	33
110	28	28
120	23	23
130	18	18
140	15	15
150	11	11
160	10	10
170	8	8
180	7	7
190	5	5
200	4	4
220	3	3
250	2	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.1	0.05
0	100	100
90	100	100
120	100	100
130	90	90
140	75	75
150	60	60

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0.1	0.05
0	70	70
48	70	70
60	50	50
70	35	35
80	25	25
90	20	20
100	15	15
120	10	10
150	2	2

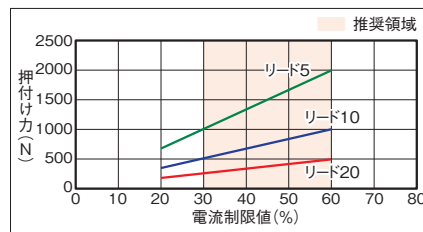
ストロークと最高速度

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

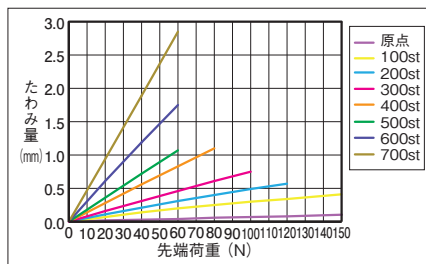
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

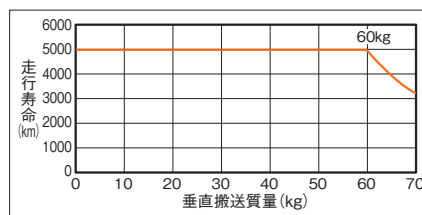
押付け力と電流制限値の相関図



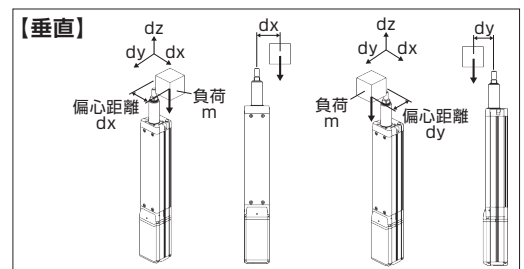
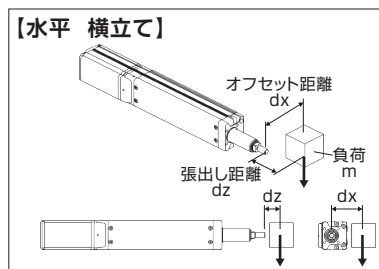
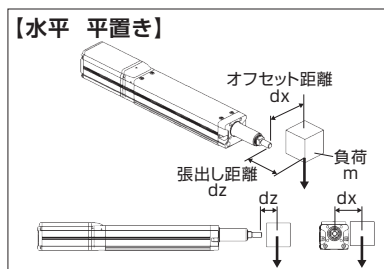
ロッドたわみ量 (参考値)



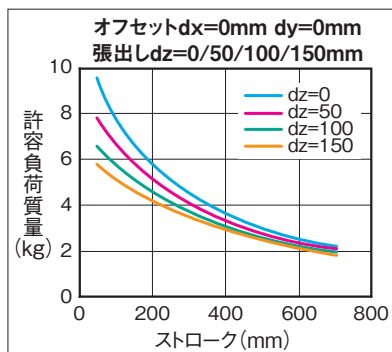
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

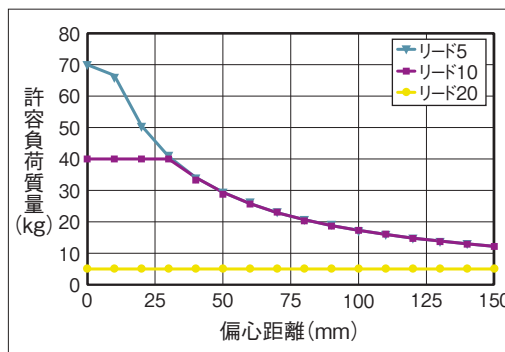


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度600mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度450mm/s)

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

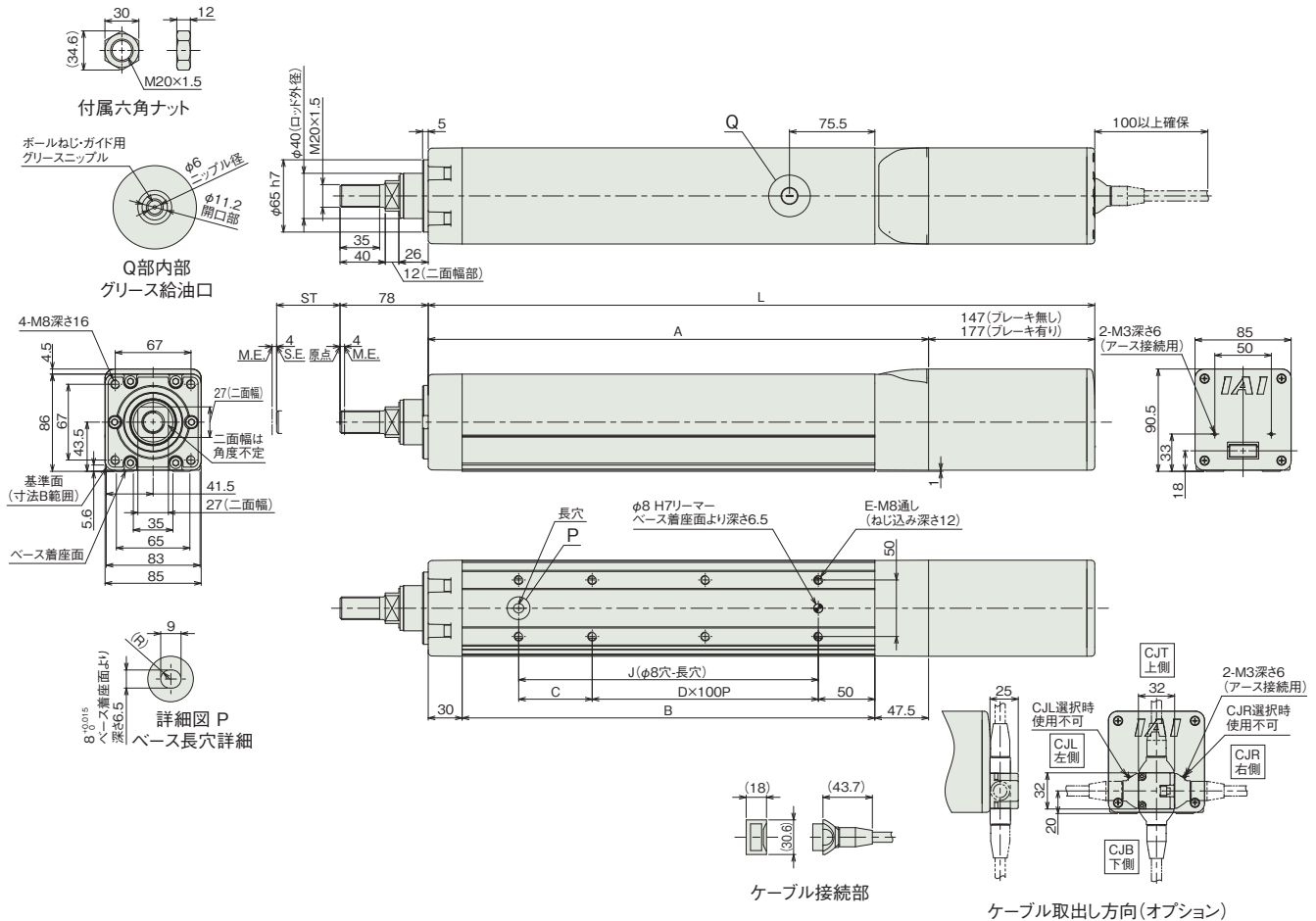
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-RRR8C

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

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

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

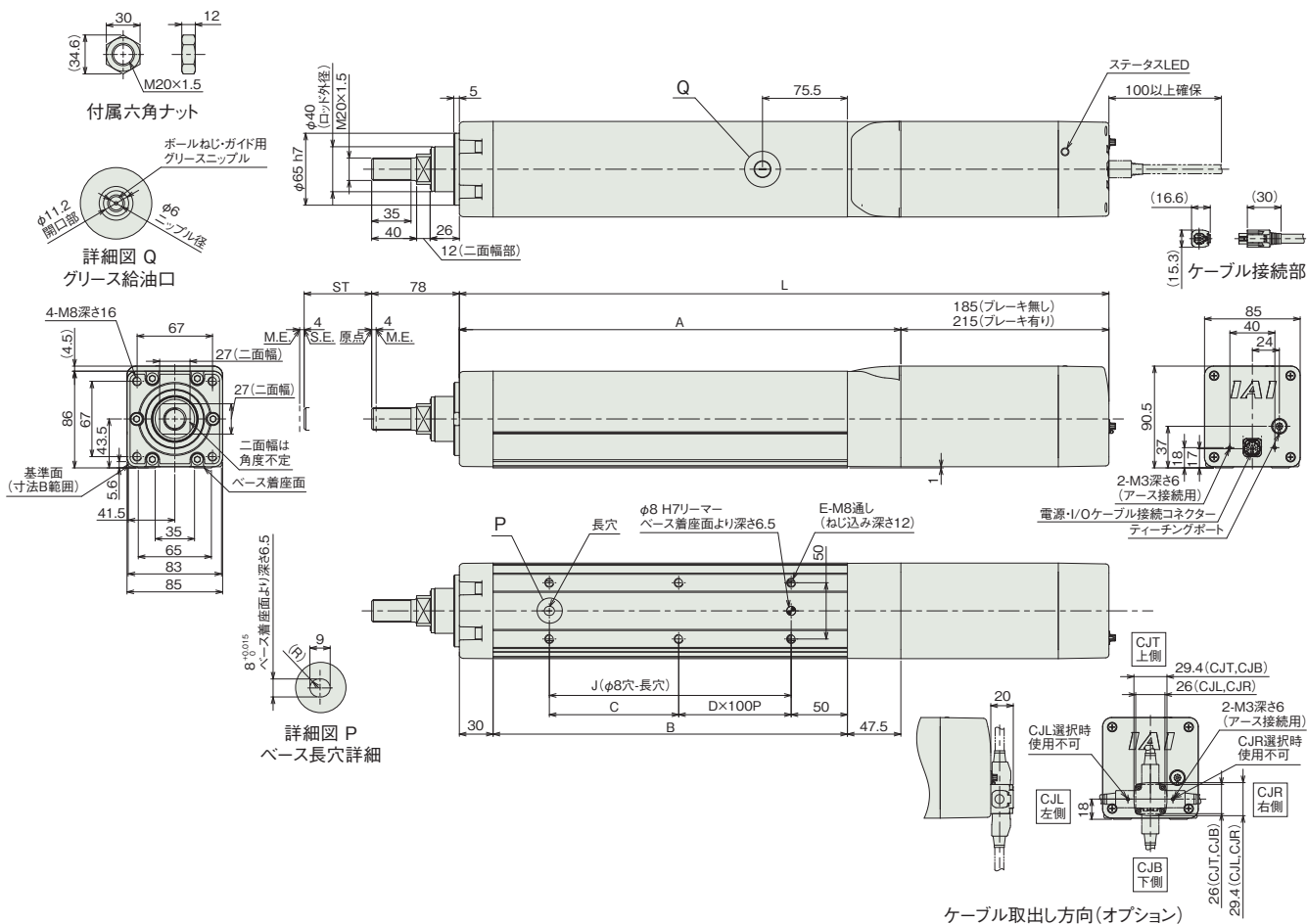
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8
		ブレーキ有り	7.2	7.7	8.2	8.6	9.1	9.6	10.1	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4
	RCP6S	ブレーキ無し	7.0	7.4	7.9	8.4	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
		ブレーキ有り	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7

■RCP6S-RR8C

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

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

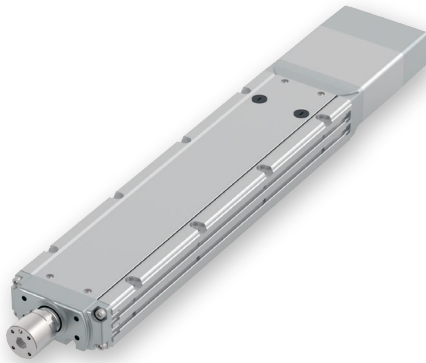
RCP6-WRA10C

RCP6S-WRA10C

±10μm 標準
 バッテリーレスアプソ
 モーターレスアプソ
 本体幅 100mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WRA10C	WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA10C		RCP6S-WRA10C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	-

(注1) RCP6Sは選択できません。

メインスペック

	項目	内容				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	4	14.5	28	40
水平	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3.5	9.5	25	40
		最高速度 (mm/s)	700	525	350	175
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.1	0.5	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	5	10
		最高速度 (mm/s)	-	-	260	175
	最低速度 (mm/s)	-	-	7	4	
	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10
押付け	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	3.5	2.5	1.5
140	4	4	3.5	2.5	1.5
280	4	4	3.5	2.5	1
420	4	4	3.5	2	0.5
560		2.5	2.5		
700			0.5		

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	14.5	14.5	13	12.5	12
85	14.5	14.5	13	12.5	12
175	14.5	14.5	12.5	11.5	9.5
260	14.5	14.5	12.5	8.5	6.5
350	14.5	14.5	11.5	7.5	3.5
435	14.5	12.5	7.5	4.5	2.5
525	10.5	7.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	13.5	12.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	4.5	2.5			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	8.5	8.5	8.5	8.5	8.5
150	40	35	35	30	30	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
175	40	33.5	29.5	27.5	17.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.3	0.7
0	3.5	0.5
140	3.5	0.5
280	3.5	0.5
420	3.5	0.5
560	2.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.3	0.7
0	9.5	8
85	9.5	8
175	9.5	8
260	9.5	6.5
350	7.5	6
435	5	2.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		垂直
	0.3	0.7	
0	25	19	5
40	25	19	5
85	25	19	5
130	25	19	5
175	25	15.5	4
215	18	12	2.5
260	10.5	6.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	40	27	10	
20	40	27	10	
40	36	27	10	
65	36	27	10	
85	36	27	8.5	
105	36	27	6	
130	33	22.5	3.5	

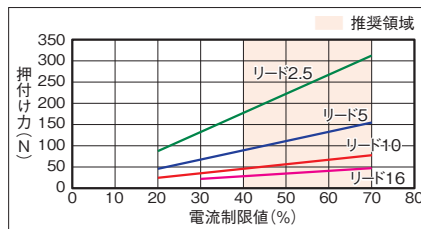
ストロークと最高速度

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

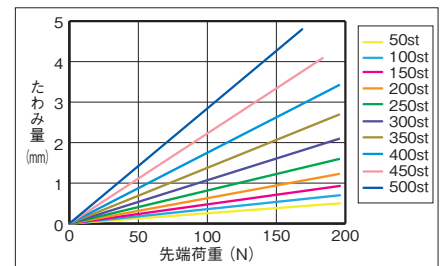
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

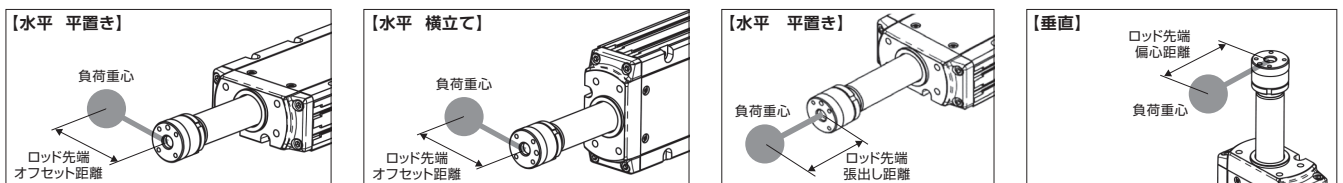
押付け力と電流制限値の相関図



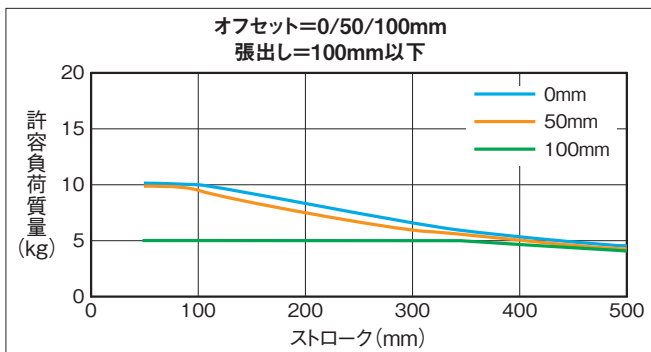
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

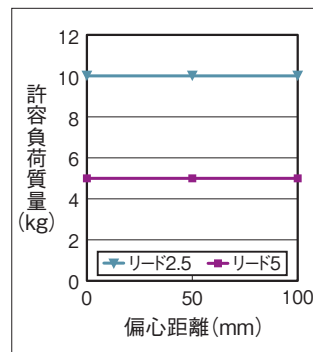


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した。
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した。
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定
注意事項
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

寸法図

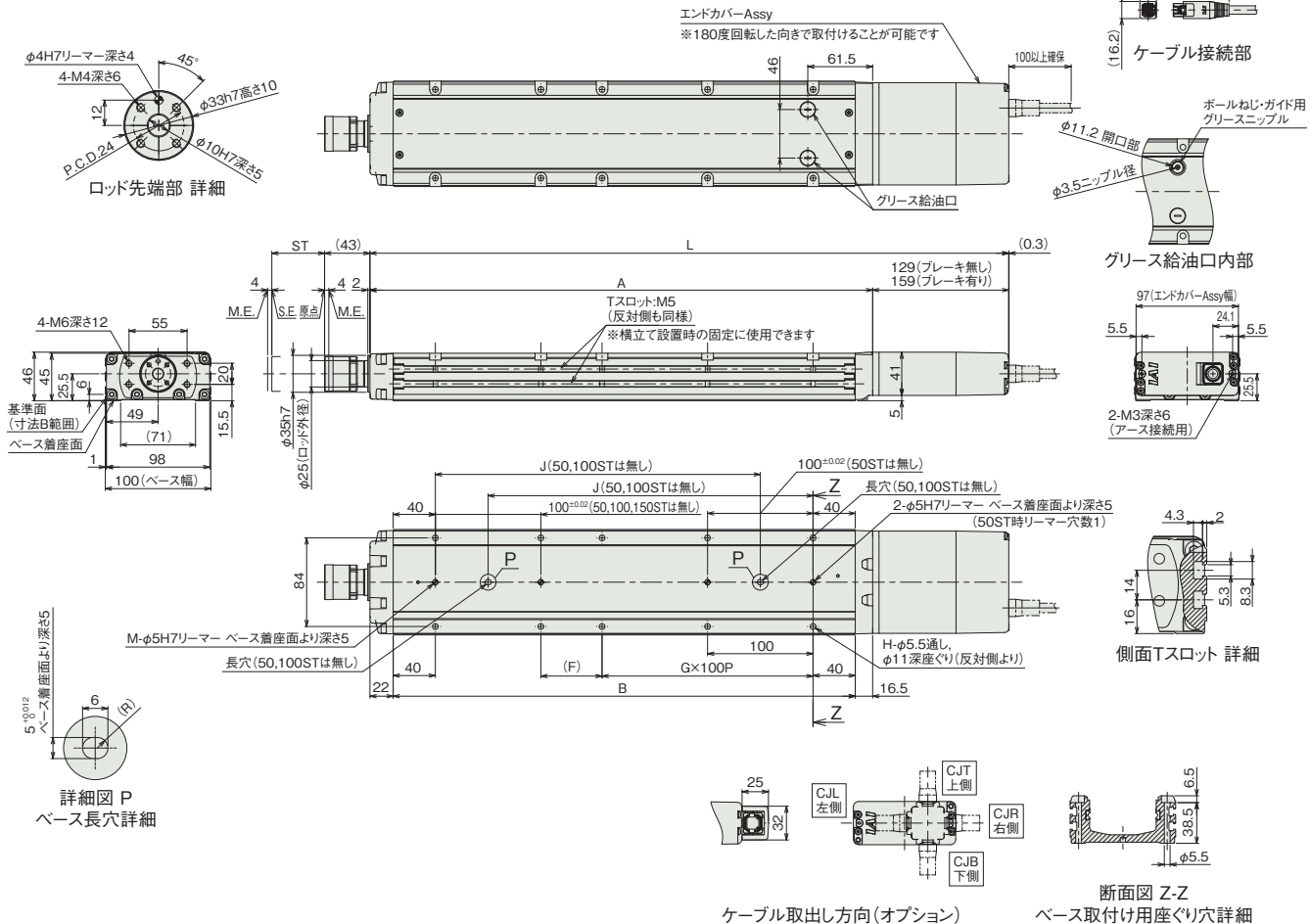
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-WRA10C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST : ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

		ストローク										
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	RCP6	ブレーキ無し	355.5	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5
		ブレーキ有り	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
	RCP6S	ブレーキ無し	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
		ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5
A		226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9	
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	

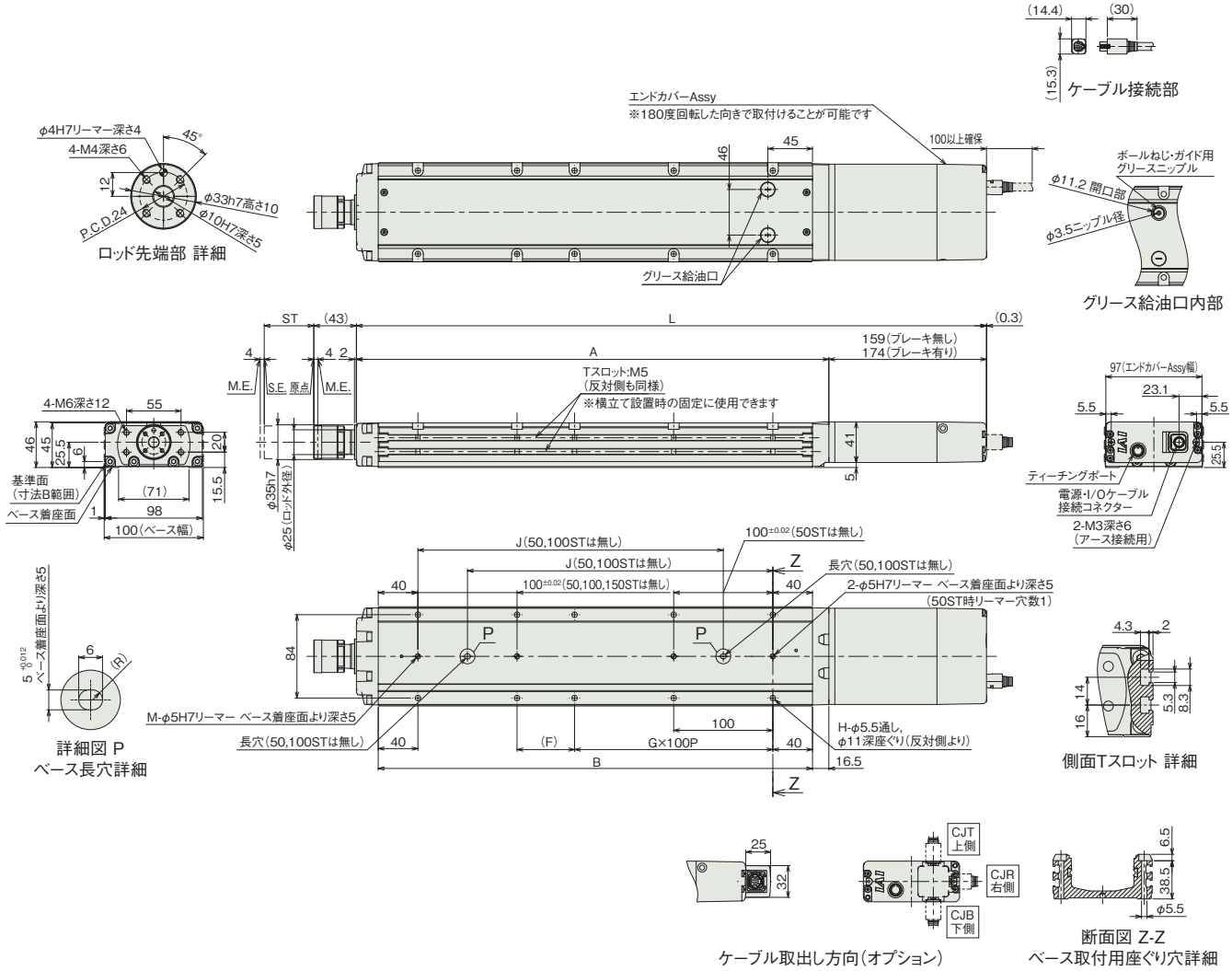
■ストローク別質量

		ストローク										
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
		ブレーキ有り	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6
	RCP6S	ブレーキ無し	3.4	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
		ブレーキ有り	3.6	4.1	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6

■RCP6S-WRA10C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

フランジリマー穴

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

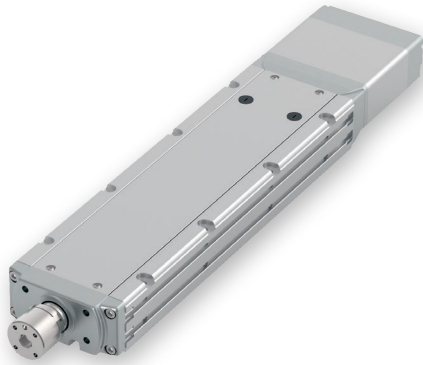
RCP6-WRA12C

RCP6S-WRA12C

±10μm 精度
 バッテリーレスアップ
 モーターストレート
 本体幅 120mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WRA12C	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - リード 12、20 は、垂直で設置することはできません。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA12C		RCP6S-WRA12C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7.5	30	55	70
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	7.5	18.5	39	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	560	400	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	7.5	17.5
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	6	13
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	340	200
		最低速度 (mm/s)	-	-	8	4
押付け	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ストローク	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	7.5	17.5	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5
640		4.5	3.5		
800		0.5	0.5		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	12
80	30	25	18	16	12
200	30	25	18	16	10
320	30	25	18	12	8
440	25	20	13.5	10	6
560		15	8	6	4

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5	6.5	6.5
280	55	35	25	20	14	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
340	55	25.5	14	12	10	0.5				
400	45	12.5	10	6	3.5					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	13.5	6	6	6
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
200	70	35	30	20	14	1	1	1	1	1
225	50	16	16	10	6					

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	7.5	5.5
160	7.5	5.5
320	7.5	2.5
480	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18.5	10.5
80	18.5	10.5
200	18.5	9.5
320	15	7
440	3	1.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	
0	39	30	6
40	39	30	6
100	39	30	6
160	39	24	5
220	24	15	2

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	60	45	13
20	60	45	13
50	60	45	13
80	60	45	12
110	60	45	6

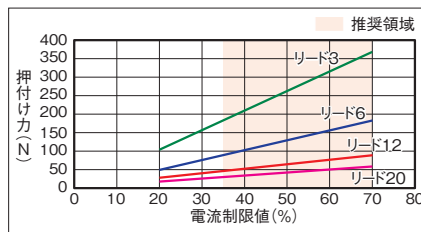
ストロークと最高速度

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

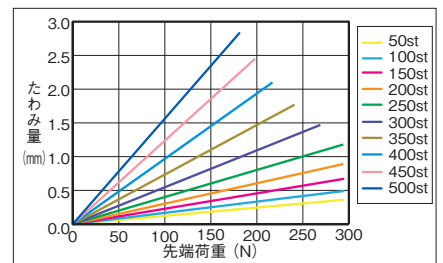
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

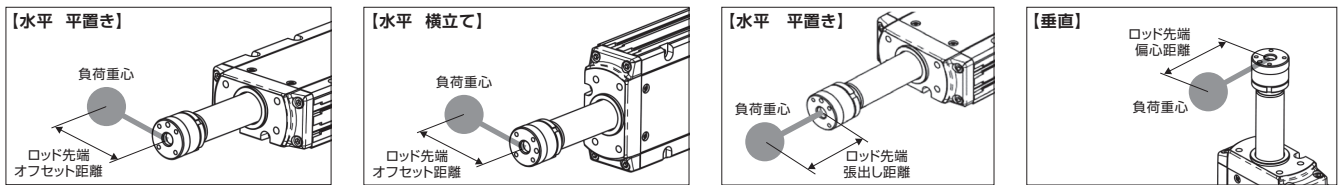
押付け力と電流制限値の相関図



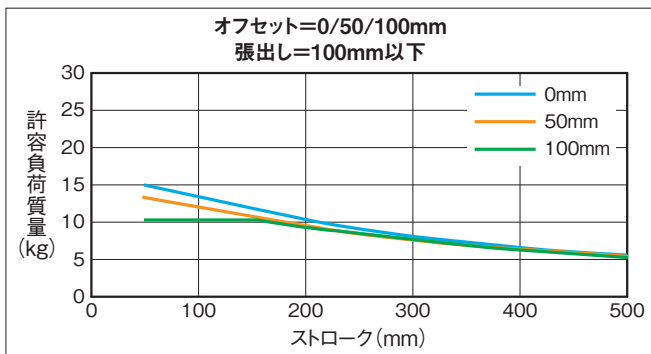
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

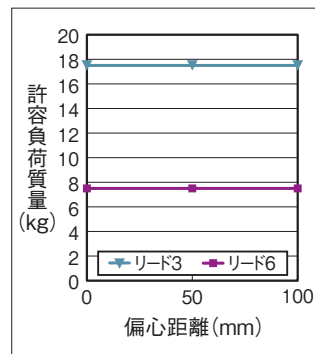


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル
型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

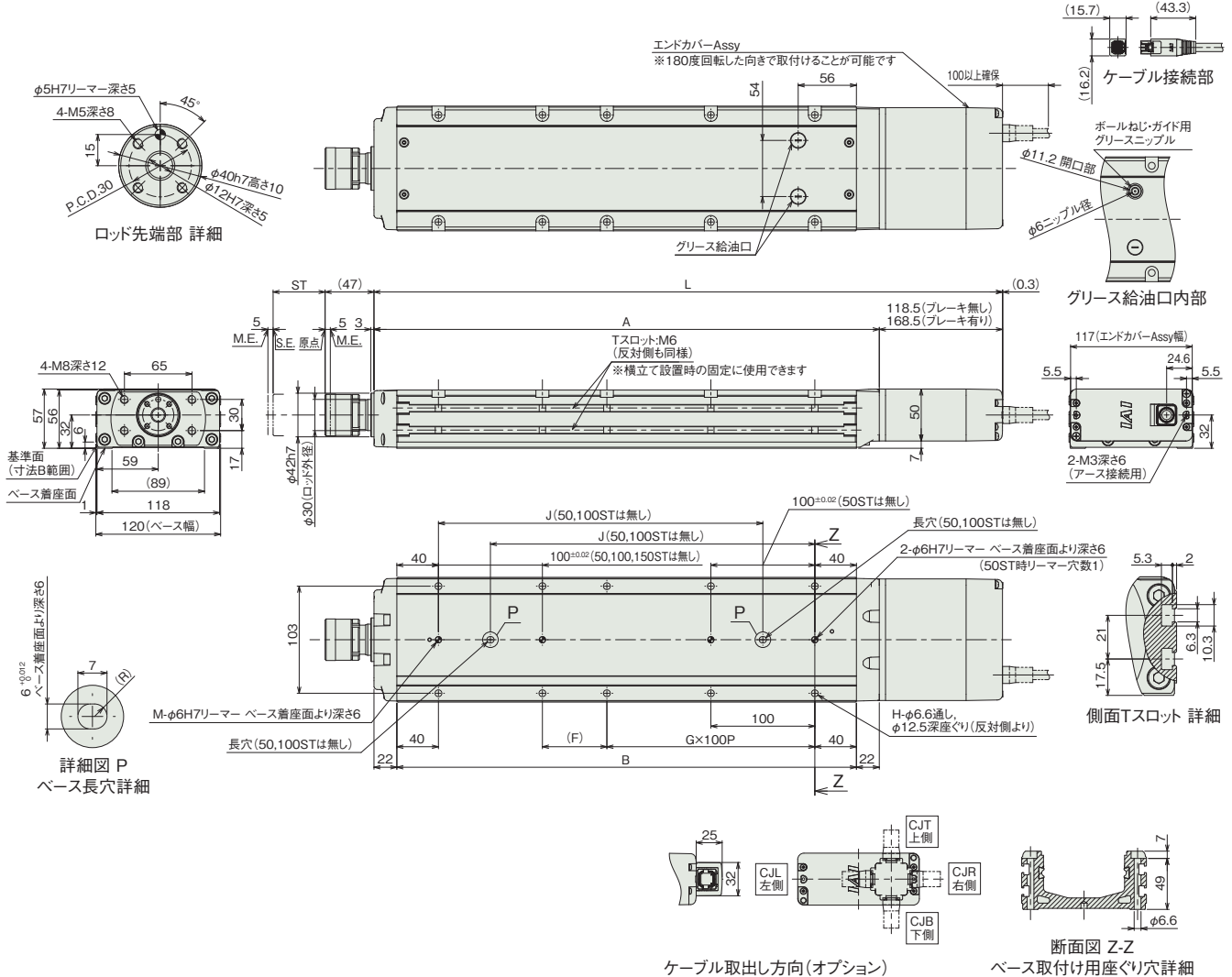
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-WRA12C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCS2	L	RCP6	ブレーキ無し	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5
			ブレーキ有り	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
	RCP6S	ブレーキ無し	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	
		ブレーキ有り	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5	
RCS3	A		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686	
	B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
	F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
	G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J		-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
	M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181	
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65	
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63	
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3	
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54	
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51	
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	

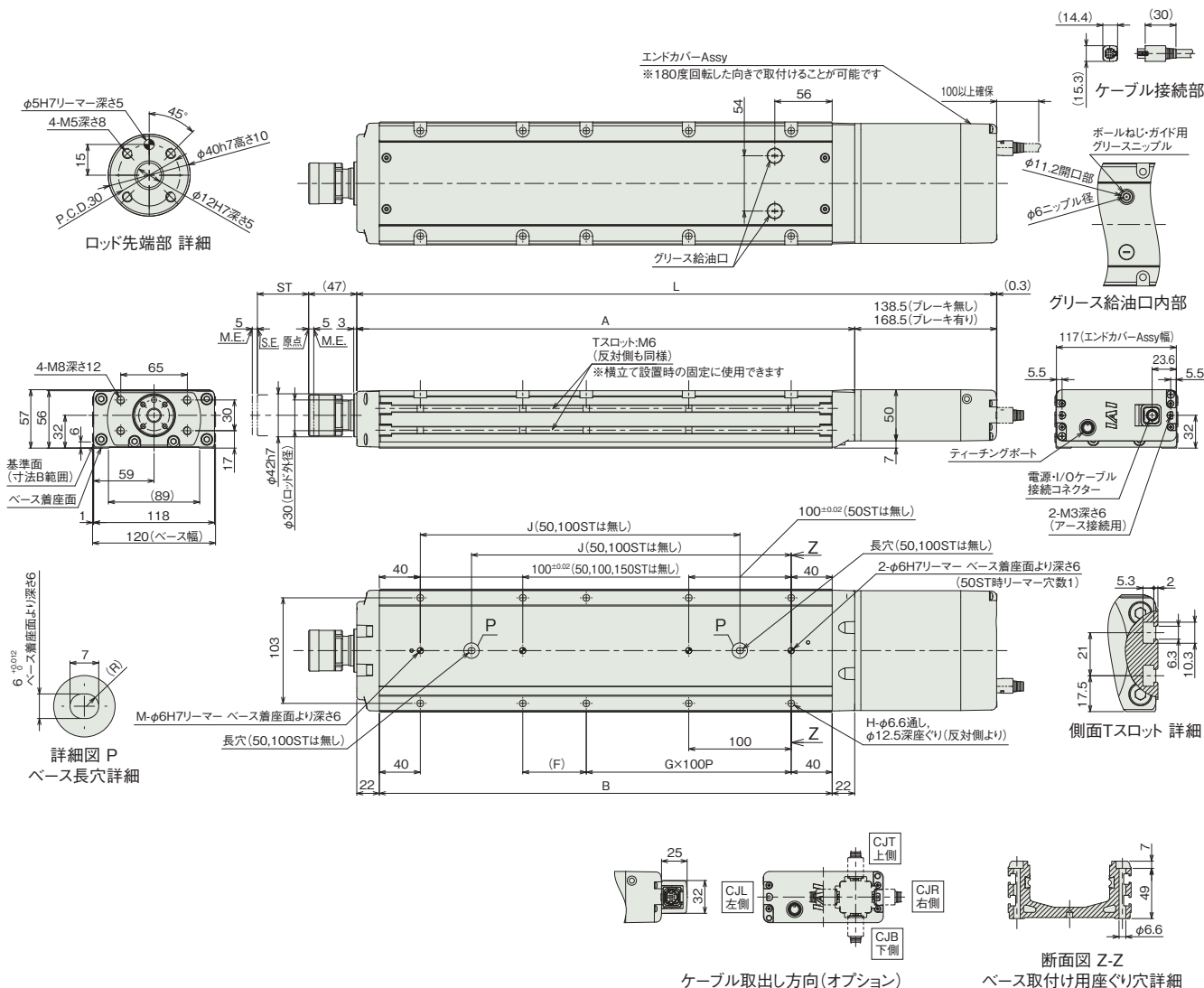
■ストローク別質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.7	5.3	6	6.6	7.3	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5
		ブレーキ有り	5	5.6	6.3	6.9	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8
	RCP6S	ブレーキ無し	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8	8.6	9.3	9.9	10.5
		ブレーキ有り	5	5.7	6.3	6.9	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8

■RCP6S-WRA12C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

フラットロッド

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク							※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

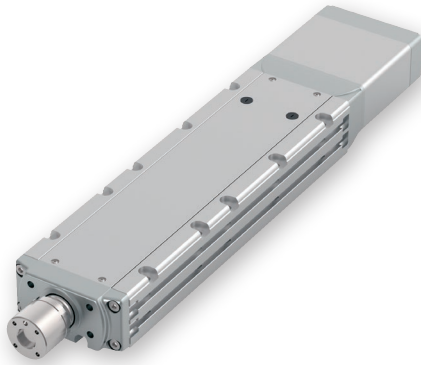
RCP6-WRA14C

RCP6S-WRA14C

±10μm 精度
 バッテリーレスアップ
 モーターレストレート
 本体幅 140mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	WRA14C	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 600 600mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA14C		RCP6S-WRA14C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65	85
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	37	45	57
		最高速度 (mm/s)	630	560	420	210
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.3	0.1
	可搬質量	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
		最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	15	25
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	12	18
		最高速度 (mm/s)	-	-	210	130
	可搬質量	最低速度 (mm/s)	-	-	10	5
		定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5
押付け	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	15	25	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	12
210	25	22	14	12	12
420	25	18	14	6	5
630	20	8	2		

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	50	31	25	20
420	50	25	14	8	6
560	10	6			

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15	15
140	65	65	55	50	45	15	15	11
210	65	65	40	30	25	7	5	4
280	65	30	17	9	3			
350	50	7						
420	7							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	25	25	25
35	85	80	70	65	60	25	25	25
70	85	80	70	65	60	25	25	25
105	85	80	60	50	40	21	19	17
130	85	50	30	20	15	11	9	7
175	55	11						
210	15							

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18	9.5
210	18	9.5
420	8	3

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	37	27
140	37	27
280	18	13
420	3.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	45	33	12	
70	45	33	12	
140	45	27	6	
210	12	4.5		

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	57	48	18	
35	57	48	18	
70	57	48	13.5	
105	12	7.5	1	

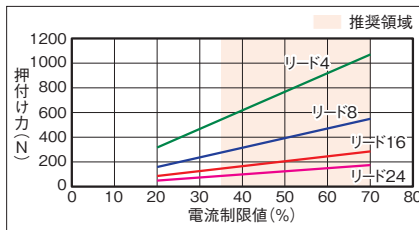
ストロークと最高速度

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

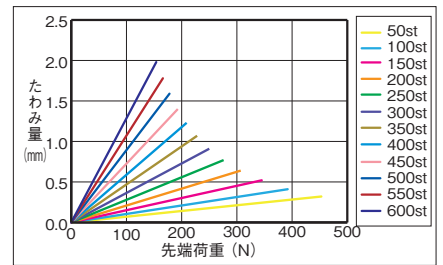
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

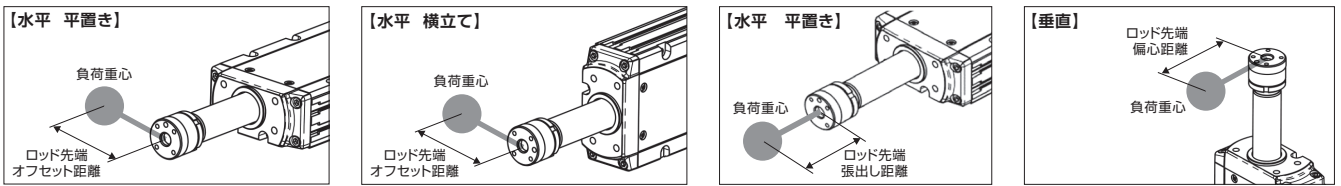
押付け力と電流制限値の相関図



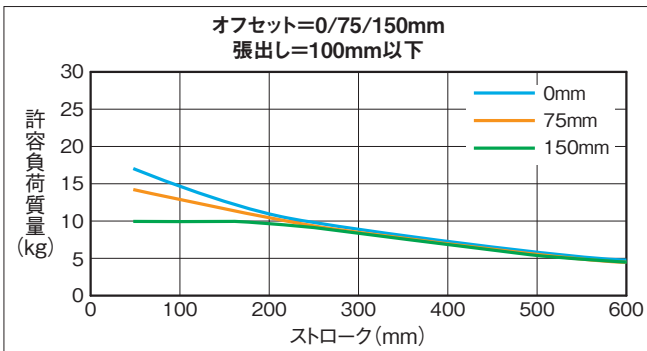
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

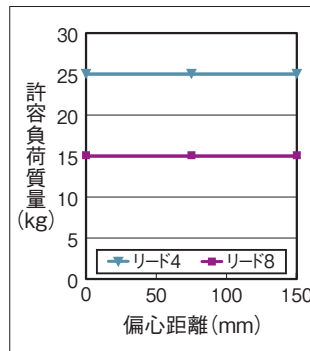


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定
注意事項
ロボット
ケーブル型式
テーブル
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

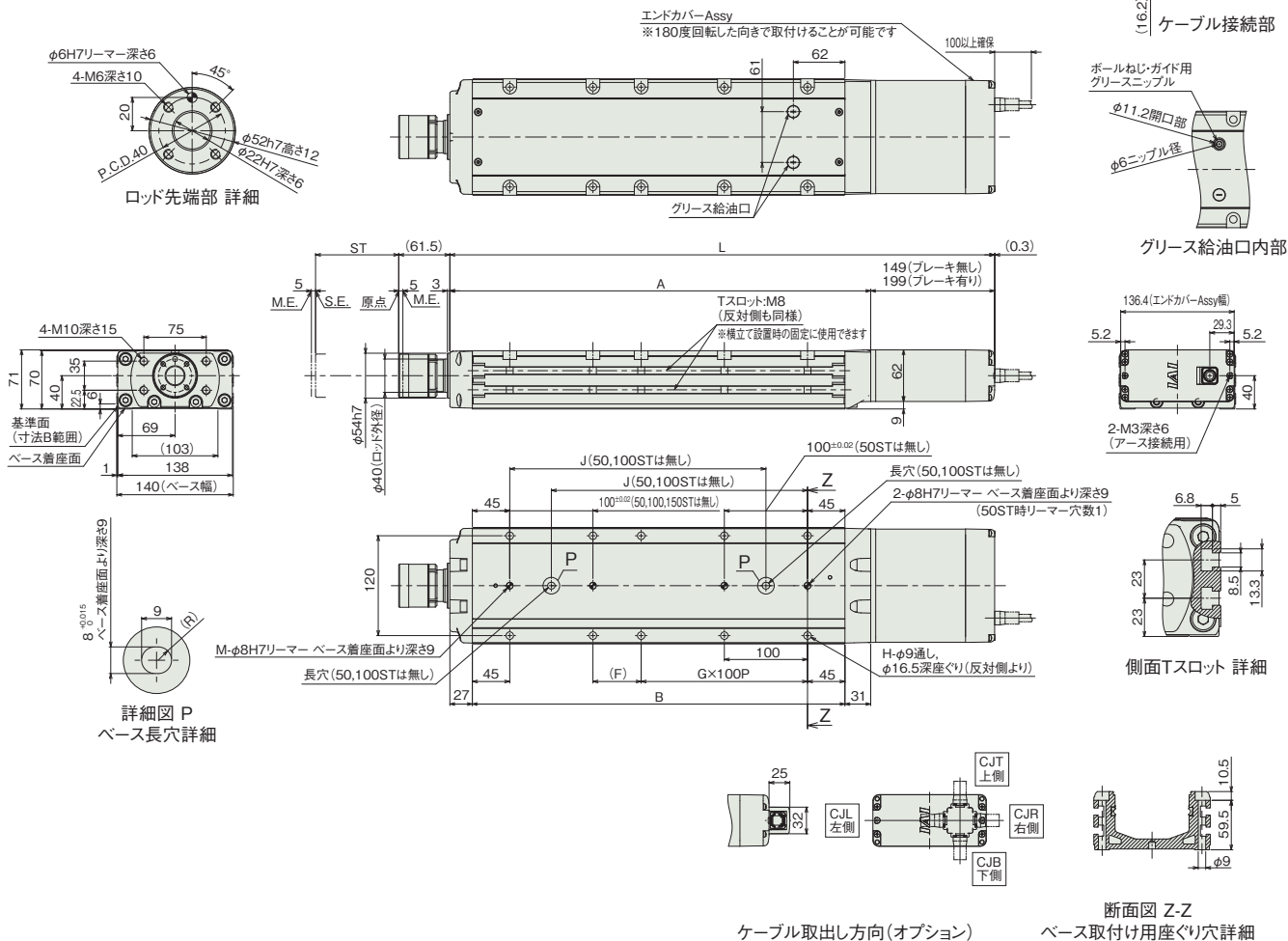
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6-WRA14C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955
	ブレーキ有り	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005
A		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

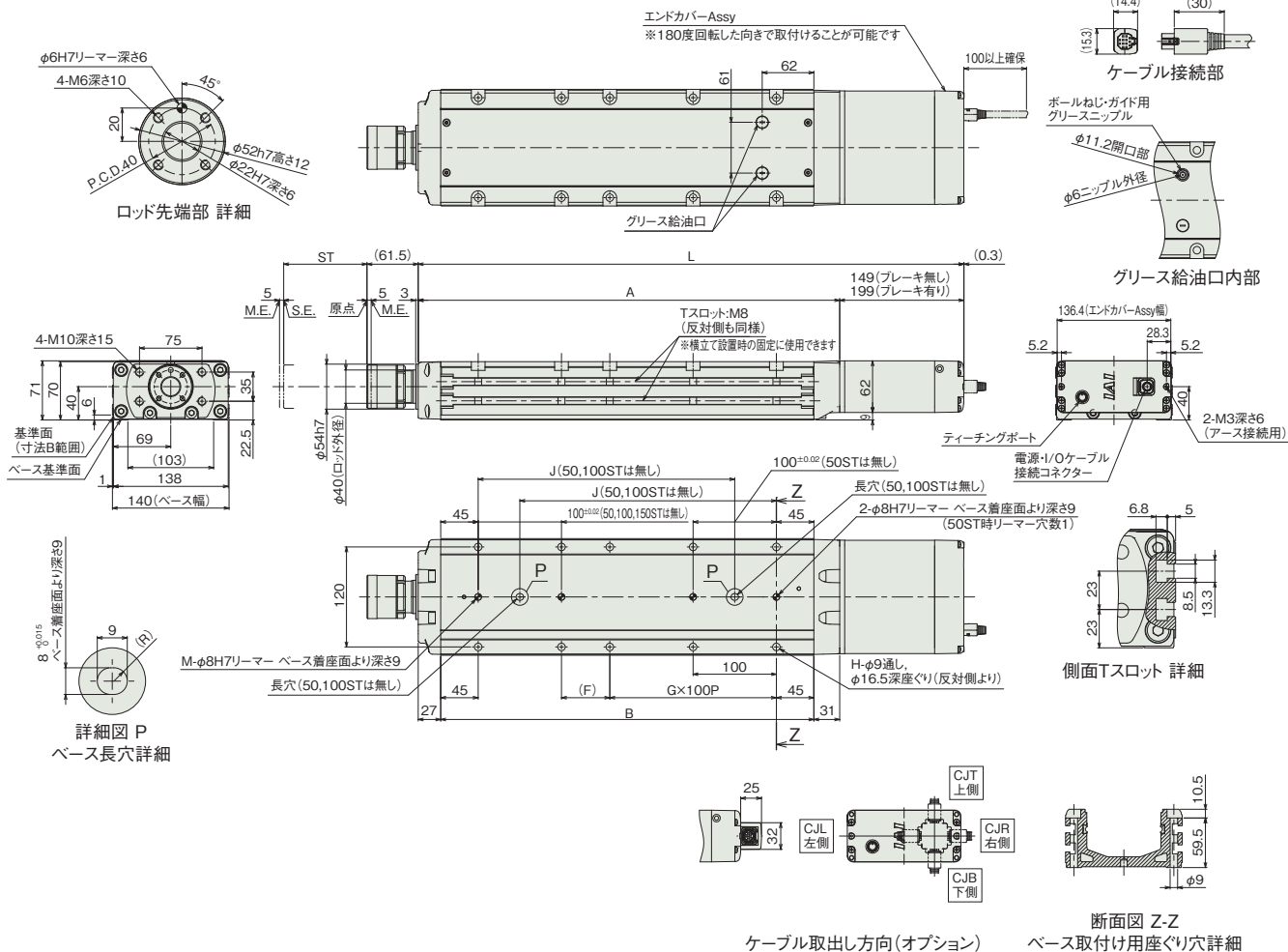
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	8.0	8.9	9.8	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7
		ブレーキ有り	8.5	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.6	15.5	16.4	17.3	18.2
	RCP6S	ブレーキ無し	8.0	8.9	9.8	10.7	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.8	17.7
		ブレーキ有り	8.5	9.4	10.3	11.2	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.4	17.3	18.2

■RCP6S-WRA14C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

フランジリッター
 ロッド

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

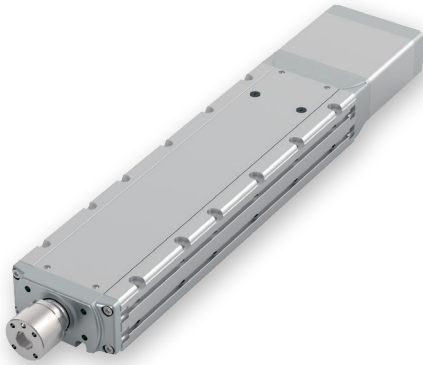
RCP6-WRA16C

RCP6S-WRA16C

±10μm 標準
 バッテリーレスアップ
 モーターレスアップ
 モーターストレート
 本体幅 160mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WRA16C	WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
 - リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - リード20は垂直で設置することはできません。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16C		RCP6S-WRA16C
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	450	240	130
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	36.5	70
		最高速度 (mm/s)	-	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	13	7
		定格加減速度 (G)	-	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	-	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	36.5	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	24
420	14
450	5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
150	60
200	45
240	36

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	36.5
88	36.5
100	29.5
110	24.5
120	19.5
130	16.5
140	14.5
150	11
160	9.5
170	5.5
180	4.5
190	2.5
200	0.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
120	58
130	24

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	70
48	70
60	50
70	35
80	25
90	20
100	13

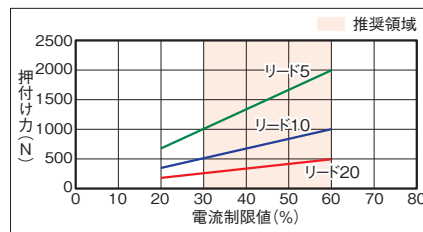
ストロークと最高速度

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

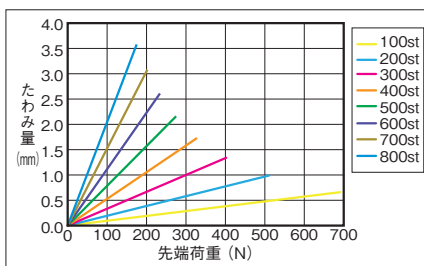
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

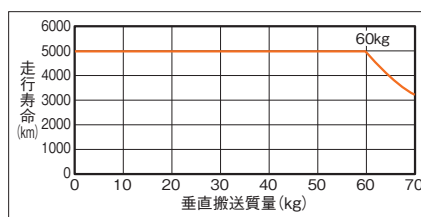
押付け力と電流制限値の相関図



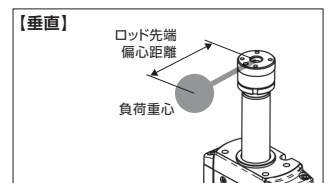
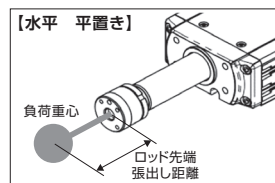
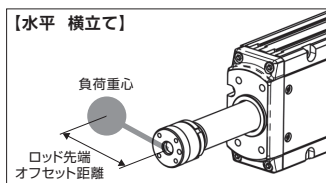
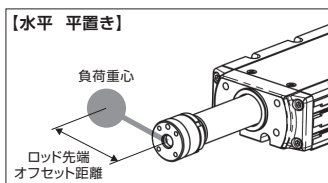
ロッドたわみ量 (参考値)



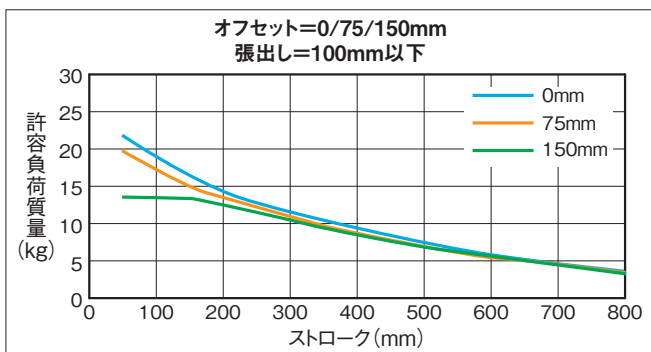
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

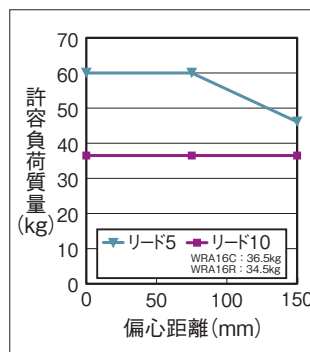


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度450mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度200mm/s)

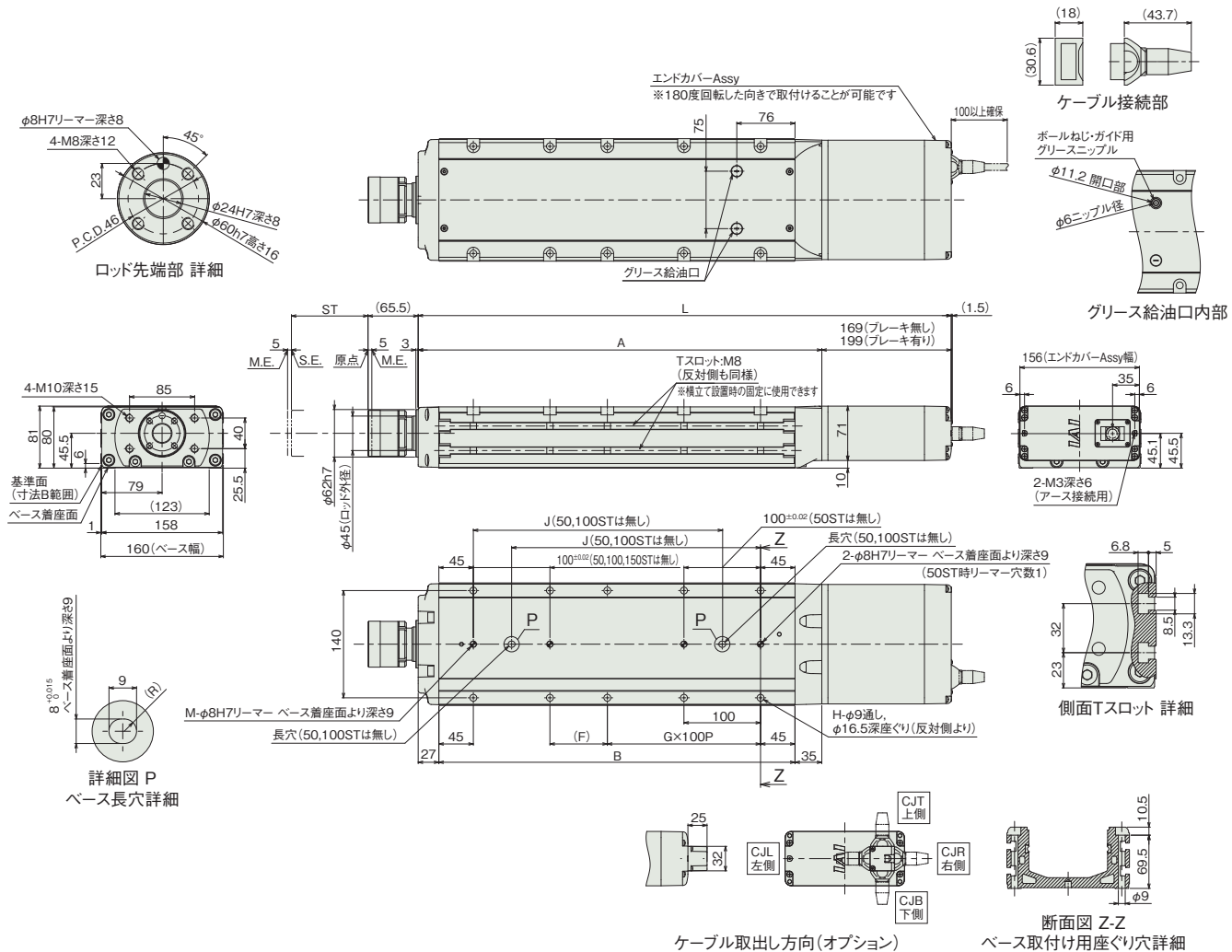
選定
注意事項
ロボット
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3

オプション

■RCP6-WRA16C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリナーはロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



■ストローク別寸法

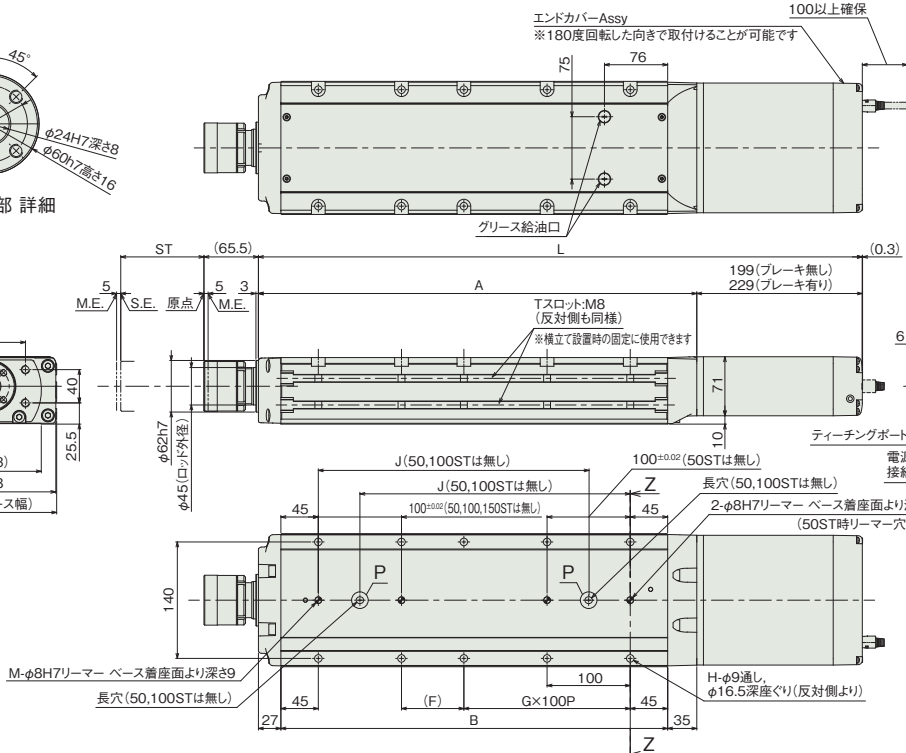
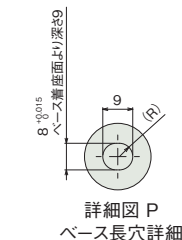
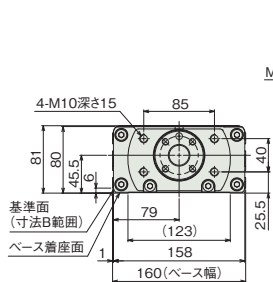
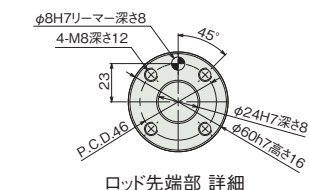
		ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RCS4	L	RCP6	ブレーキ無し	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196
			ブレーキ有り	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
	RCS2	RCP6S	ブレーキ無し	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
			ブレーキ有り	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256
RCS3	A		277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
	B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
	F		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
	G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
オプション	H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
	J		-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
	M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重(N)			588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク(N・m)			40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50	
		オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48	
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)			20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
オフセット150mm			133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36	
ロッド先端動的許容トルク(N・m)			20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3	

■ストローク別質量

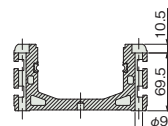
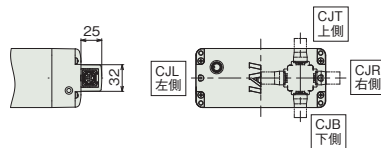
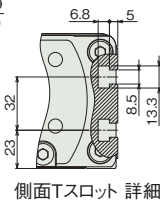
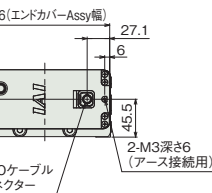
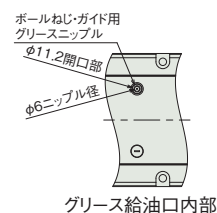
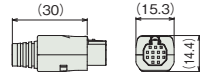
		ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し		11.5	12.6	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3	19.4	20.5	21.7	22.8	23.9	25.1	26.2	27.3	28.5
		ブレーキ有り		12.0	13.1	14.3	15.4	16.5	17.6	18.8	19.9	21.1	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0
	RCP6S	ブレーキ無し		11.6	12.7	13.9	15.0	16.2	17.3	18.4	19.5	20.7	21.8	23.0	24.1	25.2	26.3	27.5	28.6
		ブレーキ有り		12.1	13.3	14.4	15.5	16.7	17.8	18.9	20.1	21.2	22.3	23.5	24.6	25.8	26.9	28.0	29.1

■RCP6S-WRA16C

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN	ECM	
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定

注意事項

フラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

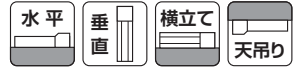
RCP6-RA4R

RCP6S-RA4R

±10μm 精度
 バッテリーレスアップ
 モーター折返し
 本体幅 40mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 200 50mm 200mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4R		RCP6S-RA4R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12	25	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
押付け	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	押付け時最大推力 (N)	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310
		押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560		5	4.5	2.5	2		1	1	
700		4.5	3.5	2	1.5		1	1	
840			2.5	1	0.5			0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	
85	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	
175	12	12	10	10	6	2.5	2.5	2.5	
260	12	12	10	10	5	2.5	2.5	2.5	
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5	
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5	
525		8	6	3	2		2.5	2	
610		5	2				2	1.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	22	20	18	5	5	5	
40	25	25	22	20	18	5	5	5	
85	25	25	22	20	18	5	5	5	
130	25	25	22	18	18	5	5	5	
175	25	25	22	18	16	5	5	5	
215	25	25	22	16	14	5	5	5	
260	25	22	20	14	12	5	5	5	
305	22	20	14	12	8	4	4	4	
350	20	14	10	8	6	3	2.5	2.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	8	8	
130	40	40	35	30	30	8	8	8	
150	40	35	35	30	25	6	6	6	
175	40	30	30	25	20	4	4	4	

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	2	
85	10	8	2	
175	10	8	2	
260	9	7	2	
350	7	5	1.5	
435	6	3	1	
525	1		0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	22	20	5	
40	22	20	5	
85	22	20	5	
130	22	18	5	
175	20	14	4	
215	15	10	3	
260	12	6	2	

リード2.5

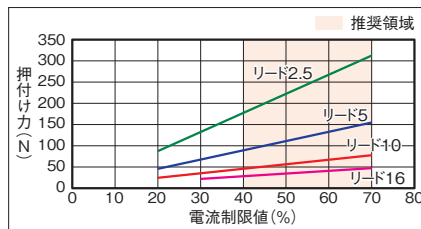
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

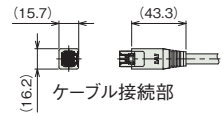
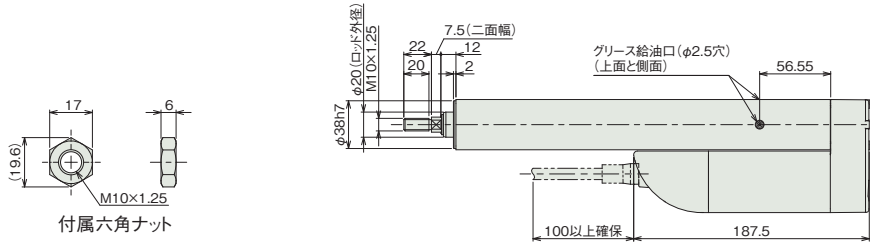
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

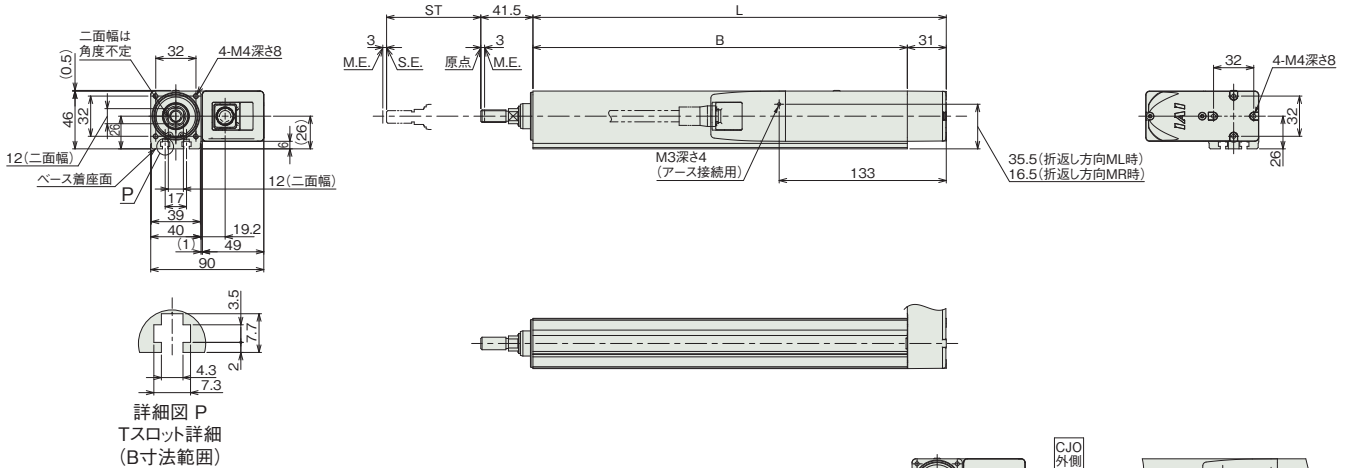
■RCP6-RA4R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

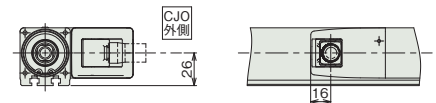
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



付属六角ナット



詳細図 P
Tスロット詳細
(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向 (オプション)

■ストローク別寸法

RCD	ストローク	50	100	150	200
	L	179	229	279	329
RCA2	B	148	198	248	298

■ストローク別質量

RCA	ストローク	50	100	150	200
	質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.7	1.9
RCS4	ブレーキ有り	1.6	1.8	2	2.2

選定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

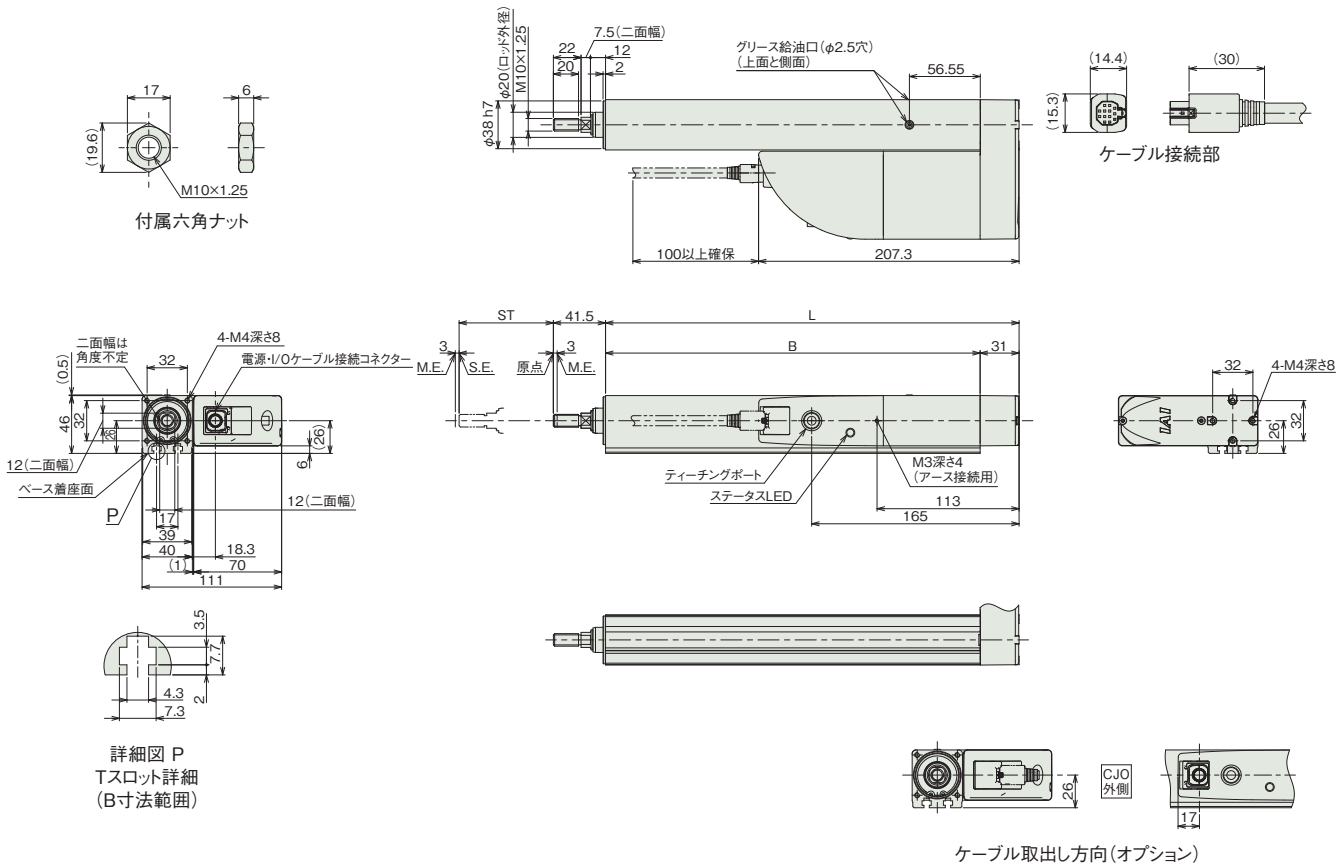
RCS3

オプション

■RCP6S-RA4R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.8	2	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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					
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6-RA6R

RCP6S-RA6R

±10μm 精度
 バッテリーレスアプソ
 モーター折返し
 本体幅 60mm
 24V パルスモーター

型式項目

RA6R		WA		42P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA	バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42mmサイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCAN RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575 ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA6R		RCP6S-RA6R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	4	3	3	2		1.5	1.5			
800	3	2	2	1		1	1			

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	3.5	3			
600	10	6	3	2		3	2			
700	6	2				2	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8		
300	40	35	25	20	14	6	6	6		
350	40	25	14	12	10	5	5	5		
400	30	16	10	6	5	4	3	3		
450	25	8	3			2	2	1		

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10		
150	60	50	40	30	25	14	10	6		
175	60	40	35	25	20	12	6	5		
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5		
225	40	16	16	10	6	5	5	4		

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	4	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	25	10	4	
100	25	10	4	
200	25	10	4	
300	20	8	3	
400	10	5	2	
500	5	2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	20	10	
50	40	20	10	
100	40	20	10	
150	40	20	8	
200	35	18	5	
250	10	6	3	

リード3

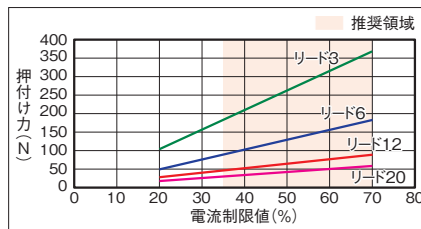
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	20	
25	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ロボット
ケーブル型
ケーブル型

ケーブル
型

ケーブル
型

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

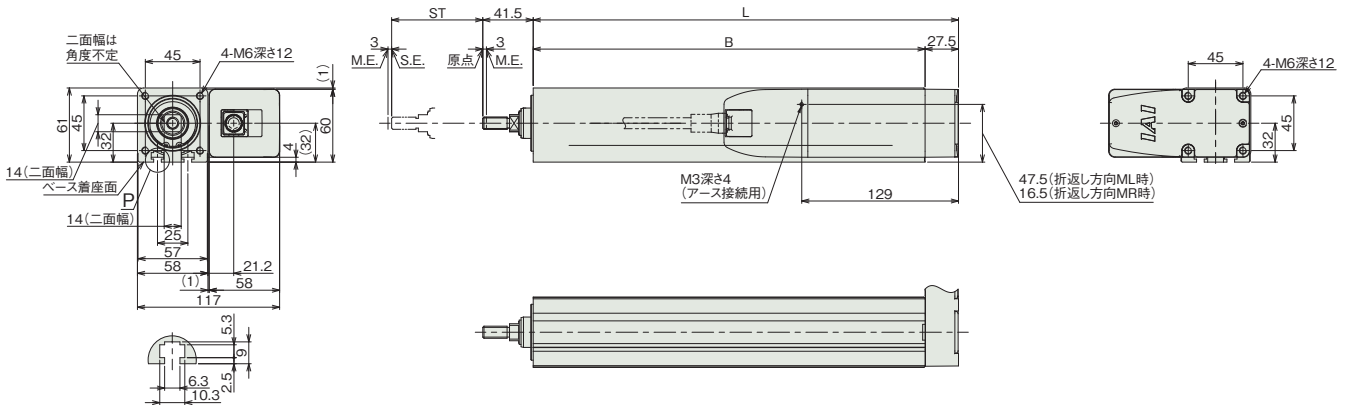
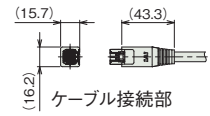
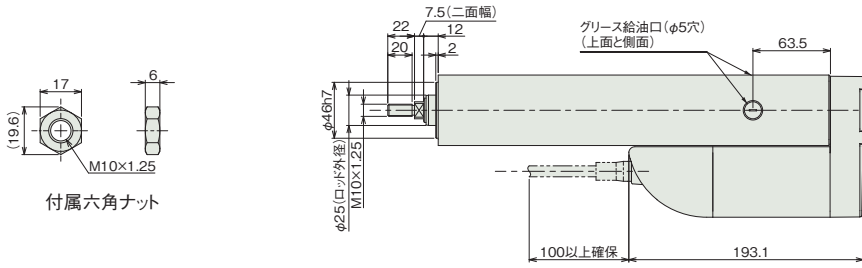
RCS3

オプション

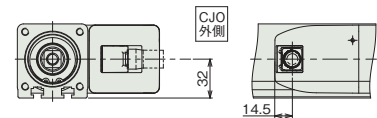
■RCP6-RA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P
Tスロット詳細
(B寸法範囲)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9

確定

注意事項

ロボットアクセサリー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

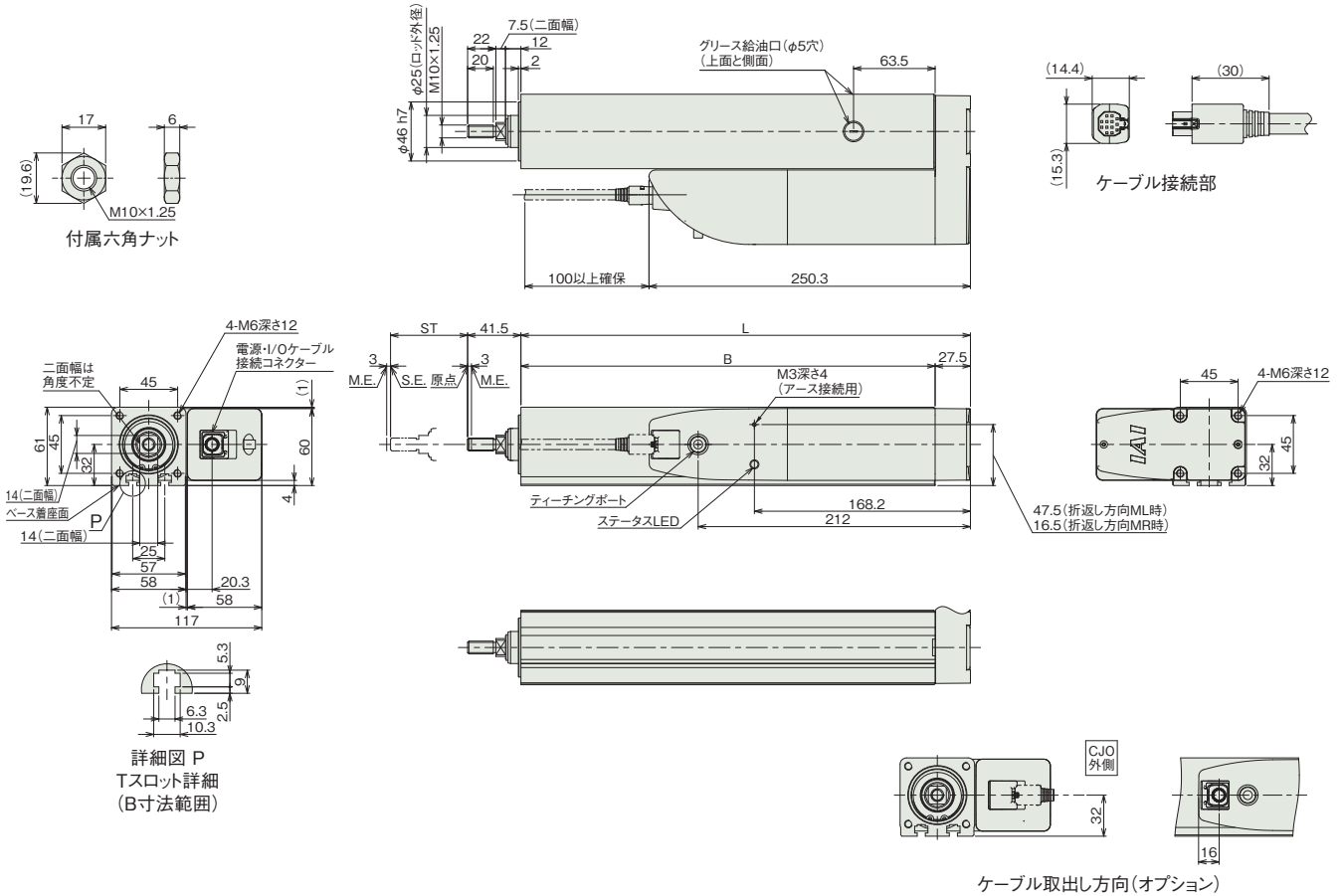
RCS3

オプション

■RCP6S-RA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.3	3.7	4.1	4.9
	ブレーキ有り	3	3.4	3.8	4.2	5

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

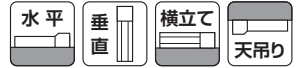
RCP6-RA7R

RCP6S-RA7R

±10μm 標準
 バッテリーレスアップ
 モーター折返し
 本体幅 70mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	RA7R	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56mmサイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCAN RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA7R		RCP6S-RA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575 ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	最高速度 (mm/s)	800	560	420	175	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	最高速度 (mm/s)	640	560	350	175	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	16	12	8	3	3	3	
420	20	20	15	10	6	3	3	3	
600		12	8	5	3		2	2	
640		10	6	4	2		1	1	
800			2						

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	23	20	8	7	7	
420	50	25	18	13	10	4.5	4.5	4	
560		10	5	3	2		1	1	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	26	16	10	8	8	4	3	
350	30	3				2	0.5		
420	2								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	10	6	6	12	8	3	
175	40	5				4			

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
400	11	6	1.5	
420	10	5		
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

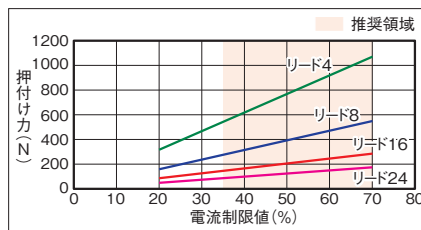
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

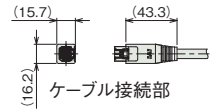
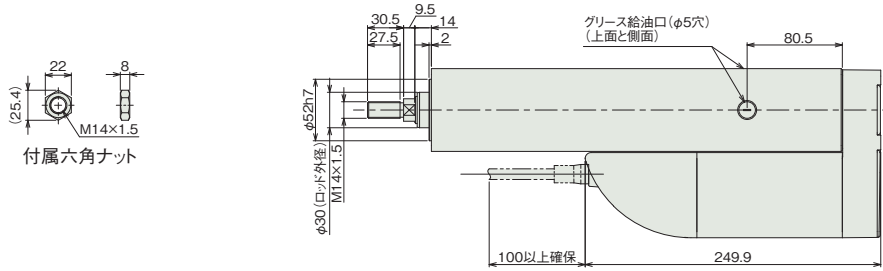
RCS3

オプション

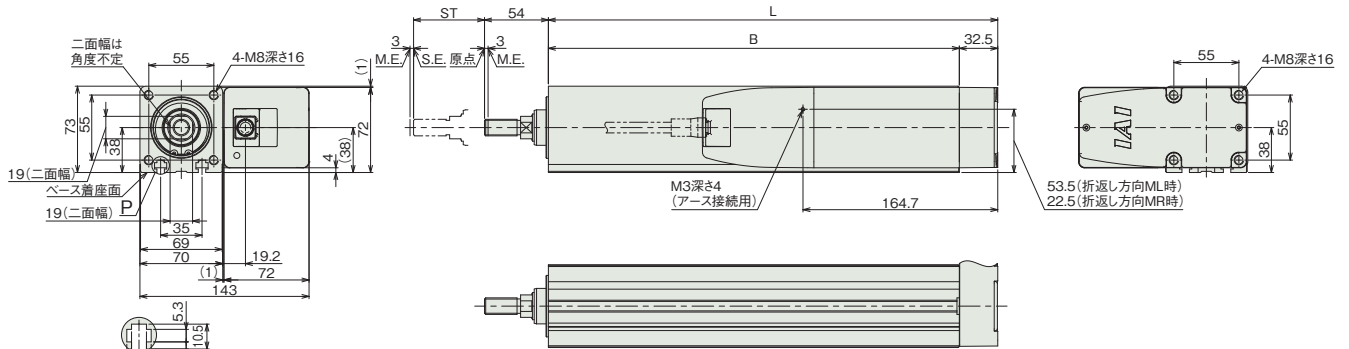
■RCP6-RA7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド

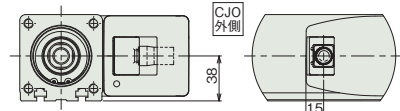


ケーブル接続部



詳細図 P

Tスロット詳細 (B寸法範囲)



ケーブル取出し方向 (オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1
	ブレーキ有り	5.2	5.8	6.4	7	7.6	8.2

確定

注意事項

ロボット用アクセサリー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

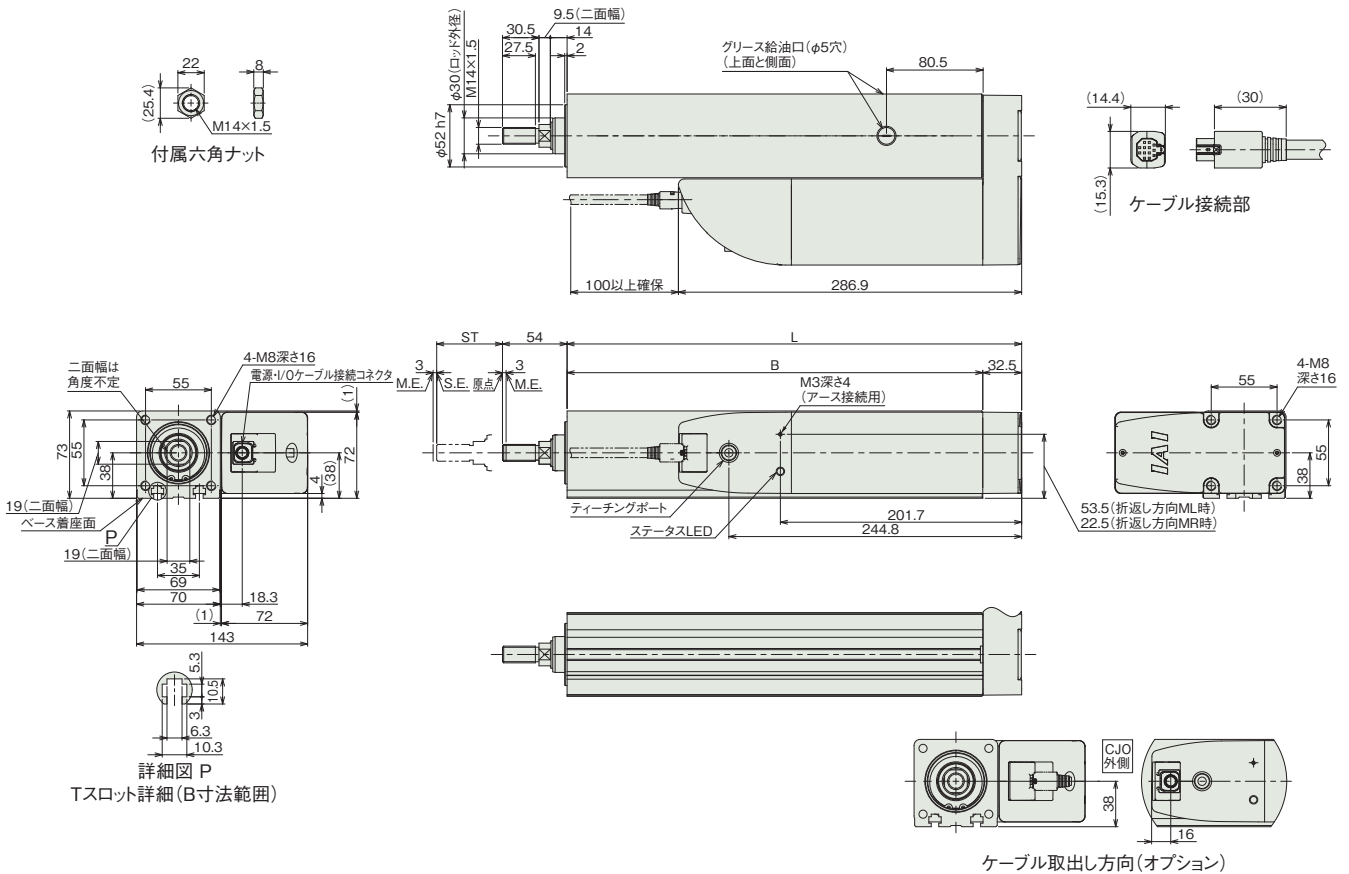
RCS3

オプション

■RCP6S-RA7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.4	7	7.6	8.1
	ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.1	7.7	8.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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						
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボット
シリンダー

テーブル

ケーブル
型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-RA8R

RCP6S-RA8R

±10μm
精度

バッテリー
レスアップ

モーター
折返し

本体幅
90
mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

	RA8R	WA	60P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ		ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ		N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

水平

垂直

横立て

天吊り

- POINT
選定上の
注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - (4) RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ 70%以下で運転してください。
 - (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA8R		RCP6S-RA8R
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	400	200	100
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最大可搬質量 (kg)	5	40	70
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	400	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
	可搬質量	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
300	30
350	14
400	6

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	5
300	5
330	3.5
360	2
400	0.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
160	60
170	40
180	25
190	15
200	12

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	40
80	40
90	34
100	28
110	23
120	18
130	15
140	12
150	10
160	8
170	6
180	4
190	3
200	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
100	75

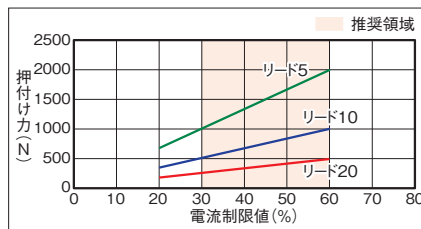
姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	16
100	10

ストロークと最高速度

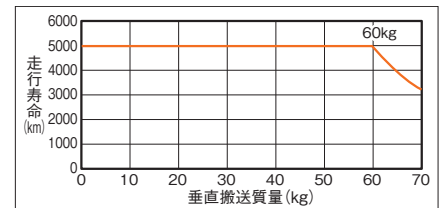
リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	400
10	200
5	100

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

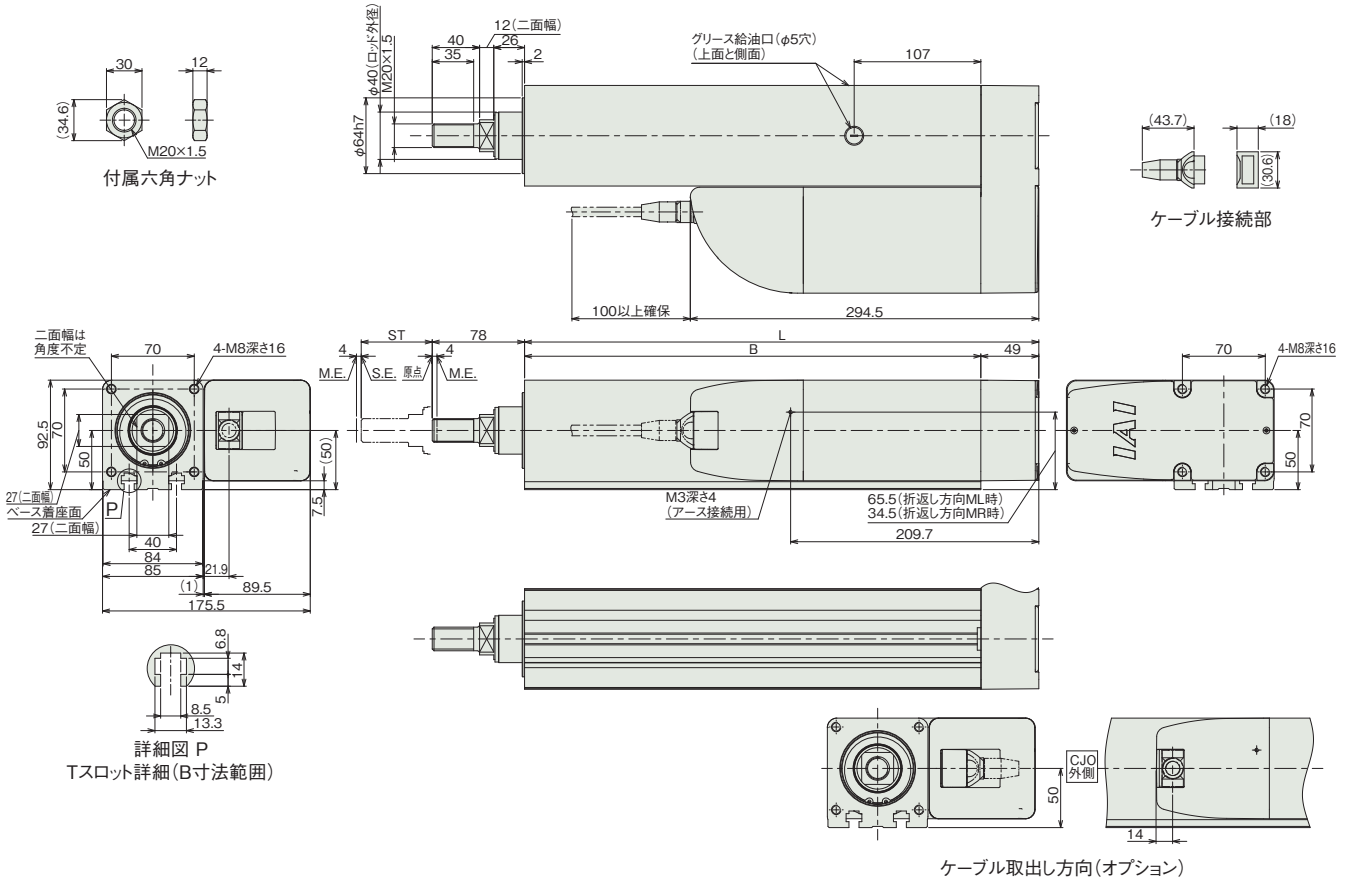
RCS3

オプション

■RCP6-RA8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

RCD	ストローク	50	100	150	200	250	300
	L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
RCA2	B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

RCA	ストローク	50	100	150	200	250	300	
RCS4	質量 (kg)							
		ブレーキ無し	9	9.9	10.8	11.7	12.6	13.5
		ブレーキ有り	9.2	10.1	11	11.9	12.8	13.7

確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

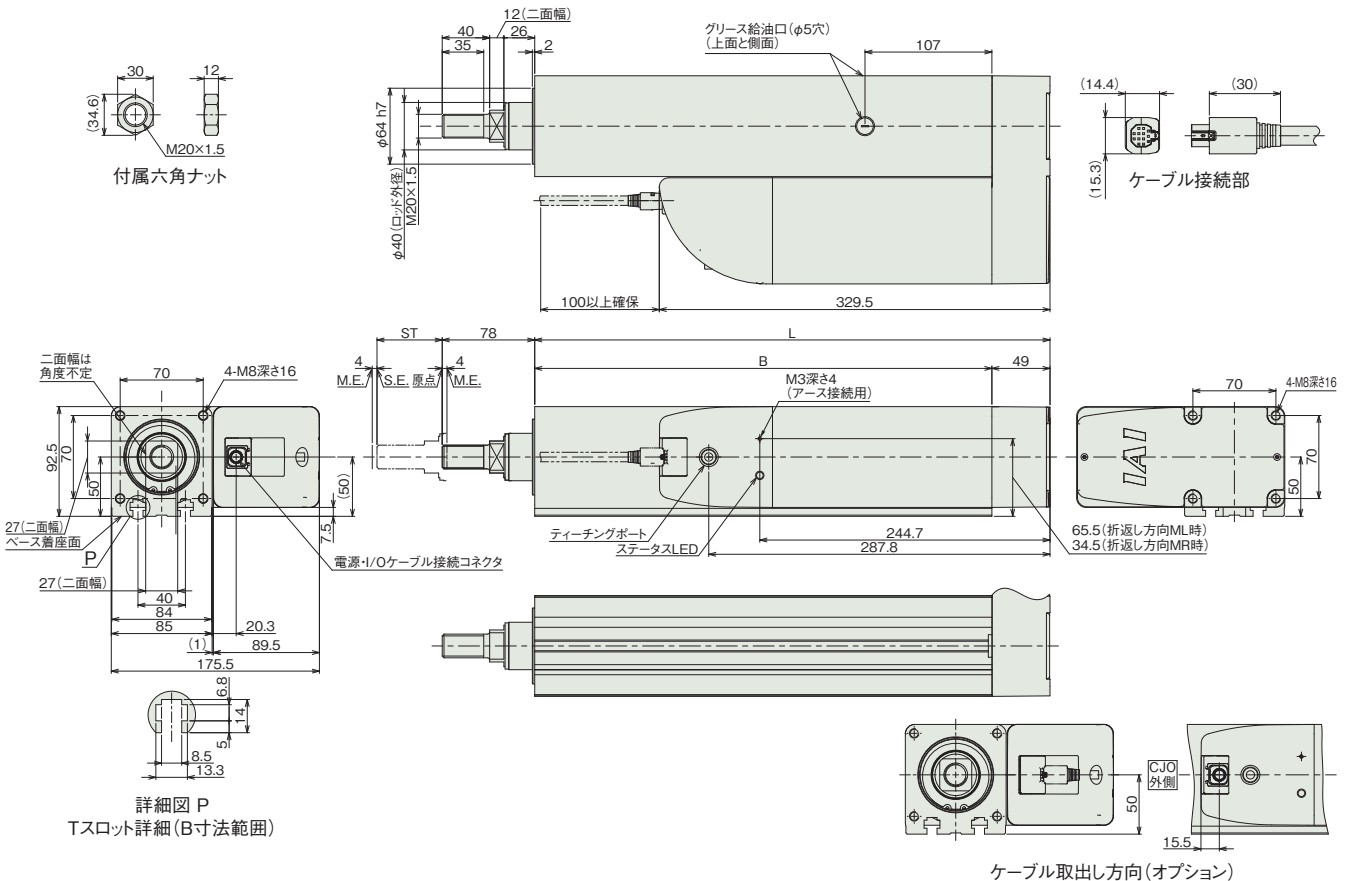
RCS3

オプション

■RCP6S-RA8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.2	10.1	11	11.9	12.8	13.7
	ブレーキ有り	9.4	10.3	11.2	12.1	13	13.9

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1		● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定

注意事項

ロボット
シリンダー

テーブル

ケーブル
型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-RRA4R

RCP6S-RRA4R

±10μm 標準
 バッテリーレスアップ
 モーター折返し
 本体幅 40mm
 24V パルスモーター

型式項目

RRA4R		WA		35P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション							
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35 □サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60 60mm 410 410mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は1-297ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-568	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
クレビス (注1)	QR	4-571	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA4R		RCP6S-RRA4R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	13	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.1	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10	
	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10					
繰返し位置決め精度	±0.01mm					
ロストモーション	0.1mm以下					
リニアガイド	直動無限循環型					
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理					
ロッド不回転精度 (注4)	0度					
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)					
保護等級	IP30					
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²					
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令					
モーター種類	パルスモーター					
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート					
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev					
納期	ホームページ【納期照会】に記載					

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1	
700	4.5	3.5	2	1.5		1	1	1	
840	3	2.5	1	0.5		0.5	0.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
85	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
175	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
260	13	13	12	10	6	2.5	2.5	2.5	
350	13	12	12	8	5	2.5	2.5	2.5	
435	13	10	10	6	4	2.5	2.5	2.5	
525	13	8	6	3	2	2.5	2.5	2	
610		5	2			2	1.5		

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	18	5	5	5	
40	28	25	22	20	18	5	5	5	
85	28	25	22	20	18	5	5	5	
130	28	25	22	20	18	5	5	5	
175	28	25	22	20	18	5	5	5	
215	28	25	22	20	18	5	5	5	
260	28	24	20	16	12	5	5	5	
305	25	20	16	12	8	5	4	4	
350	22	16	10	8	6	3.5	3	3	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	10	10	8	
150	40	35	35	30	30	8	8	7	
175	40	35	35	30	25	7.5	7	6	

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	5	3	1	
140	5	3	1	
280	5	3	1	
420	4	2.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	10	8	2	
85	10	8	2	
175	10	8	2	
260	9	7	2	
350	7	5	1.5	
435	6	3	1	
525	1		0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	22	20	5	
40	22	20	5	
85	22	20	5	
130	22	18	5	
175	20	14	4	
215	15	10	3	
260	12	6	2	

リード2.5

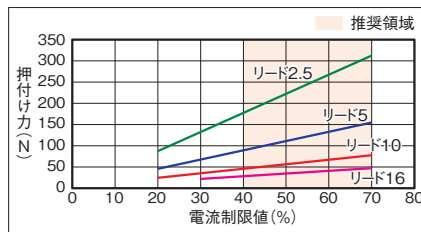
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	35	30	10	
20	35	30	10	
40	35	30	10	
65	35	25	10	
85	30	20	7	
105	25	15	5	
130	20	10	4	

ストロークと最高速度

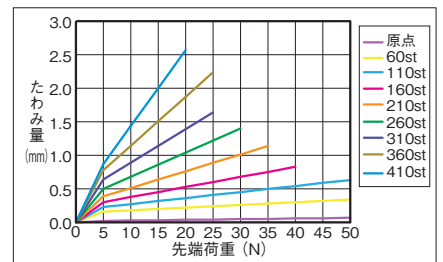
リード (mm)	接続 コントローラー	60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	840	
	高出力無効	560	
10	高出力有効	610	
	高出力無効	525	
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	

(単位はmm/s)

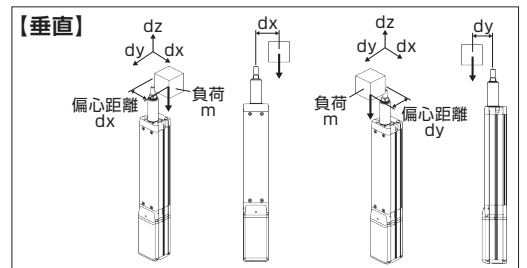
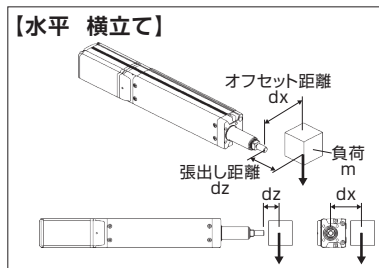
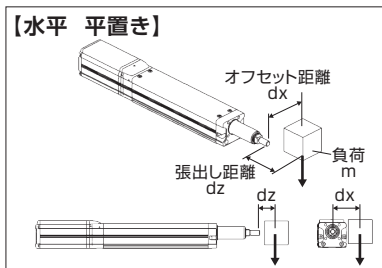
押付け力と電流制限値の相関図



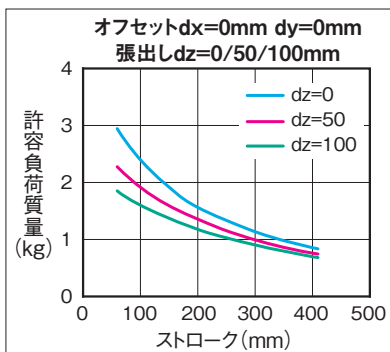
ロッドたわみ量 (参考値)



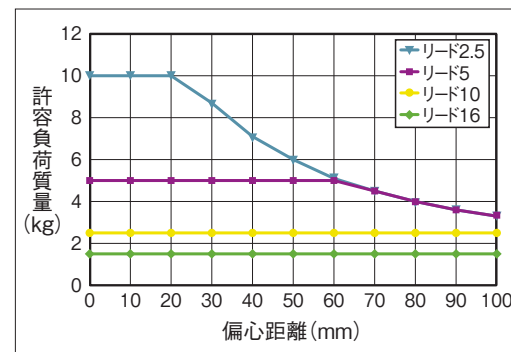
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

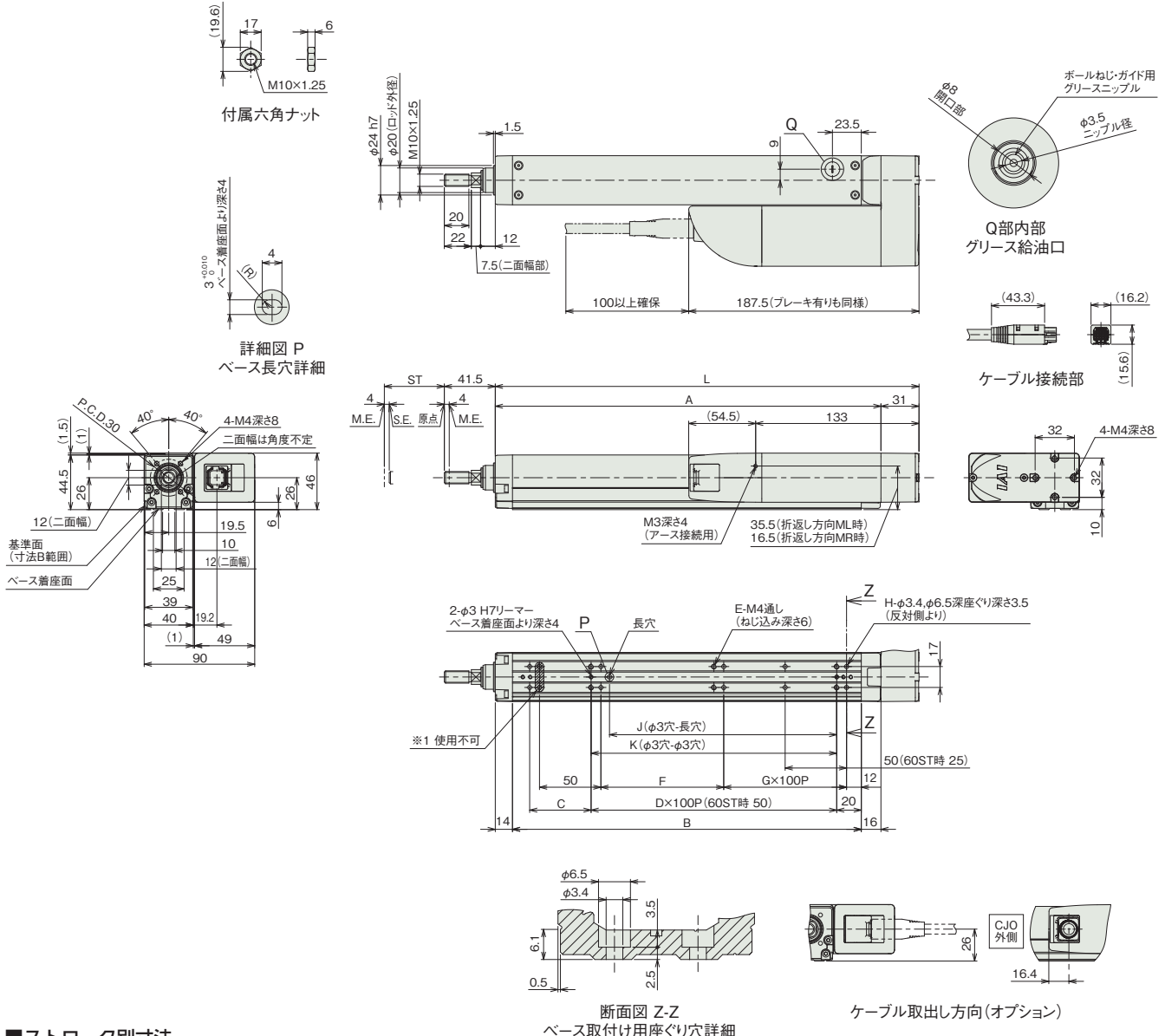
選定
注意事項
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■RCP6-RRA4R

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
L	195	245	295	345	395	445	495	545
A	164	214	264	314	364	414	464	514
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400
ロッド先端静的許容荷重(N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4
	オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

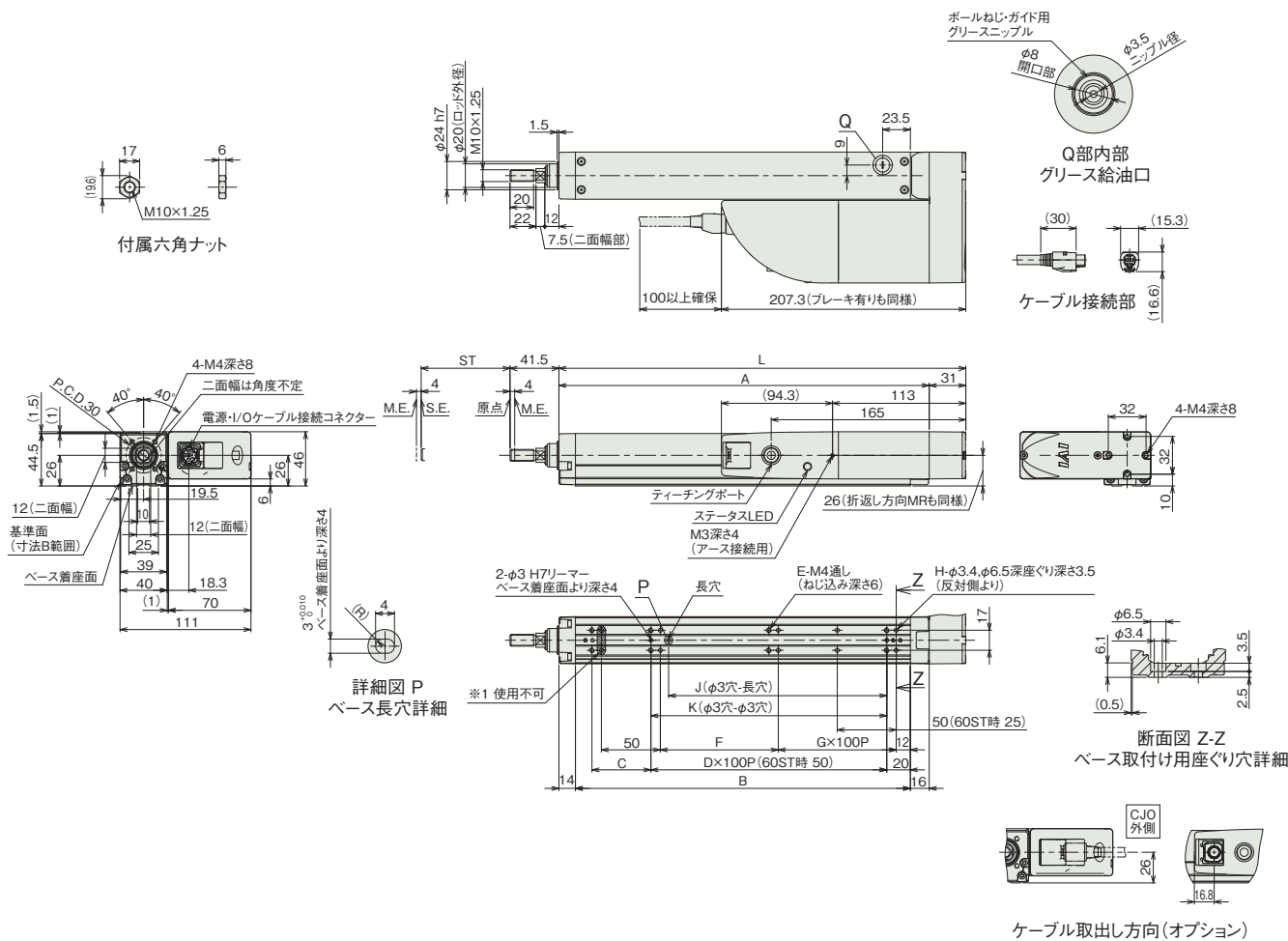
■ストローク別質量

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410	
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3
		ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
	RCP6S	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4
		ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4

■RCP6S-RRA4R

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

フラットシリンダー
 ロッド
 モーター

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-RRA6R

RCP6S-RRA6R

±10μm
 バッテリーレスアップ
 モーター折返し
 本体幅 60mm
 24Vパルスモーター

型式項目

RRA6R		WA		42P												
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション							
RCP6 コントローラ別置		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	65 65mm 415 415mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル		下記オプション 価格表参照							



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-568	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
クレビス (注1)	QR	4-571	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA6R		RCP6S-RRA6R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10
垂直	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
	押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20
ストローク	最小ストローク (mm)	65	65	65	65
	最大ストローク (mm)	415	415	415	415
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5	
800	4	3				1	1	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3
600	10	10	6	3	2	4	3	2
700		6	2			2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8
300	40	35	25	20	14	6	6	6
350	40	30	14	12	10	5	5	5
400	30	18	10	6	5	4	3	3
450	25	8	3			2	2	1

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10
150	60	50	40	30	25	14	10	6
175	60	40	35	25	20	12	6	5
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5
225	40	16	16	10	6	5	5	4

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	6	5	1
160	6	5	1
320	6	5	1
480	4	3	1
640	3	1	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	25	10	4
100	25	10	4
200	25	10	4
300	20	8	3
400	10	5	2
500	5	2	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	40	20	10
50	40	20	10
100	40	20	10
150	40	20	8
200	35	18	5
250	10	6	3

リード3

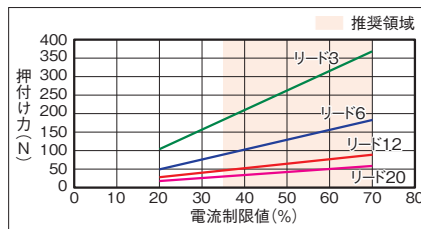
姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	40	25	20
25	40	25	20
50	40	25	20
75	40	25	12
100	40	25	9
125	40	25	5

ストロークと最高速度

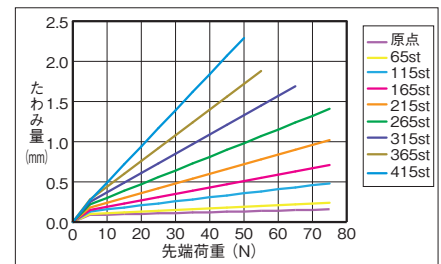
リード (mm)	接続 コントローラー	65~365 (50mm毎)	415 (mm)
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	220
	高出力無効	125	

(単位はmm/s)

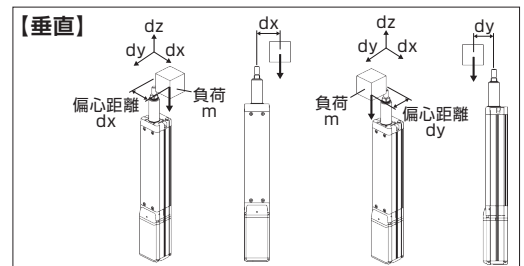
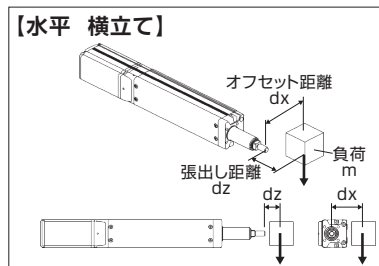
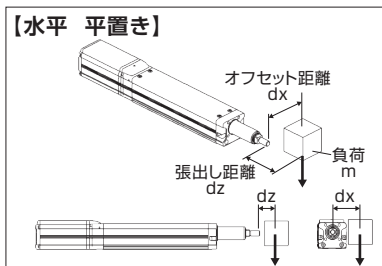
押付け力と電流制限値の相関図



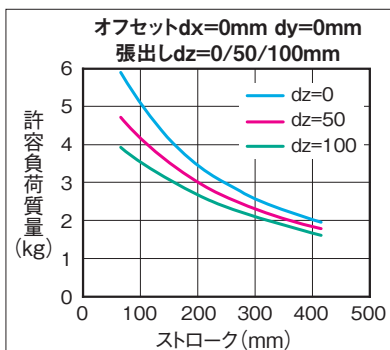
ロッドたわみ量 (参考値)



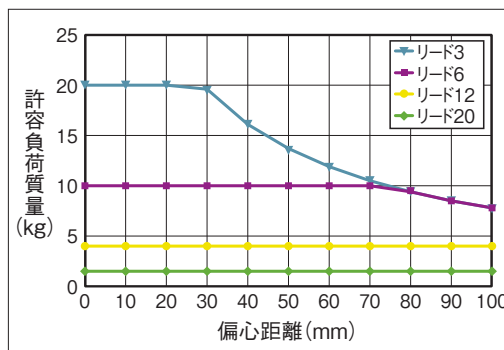
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ロボット
ケーブル
型式
一覧表

テーブル

ケーブル
型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

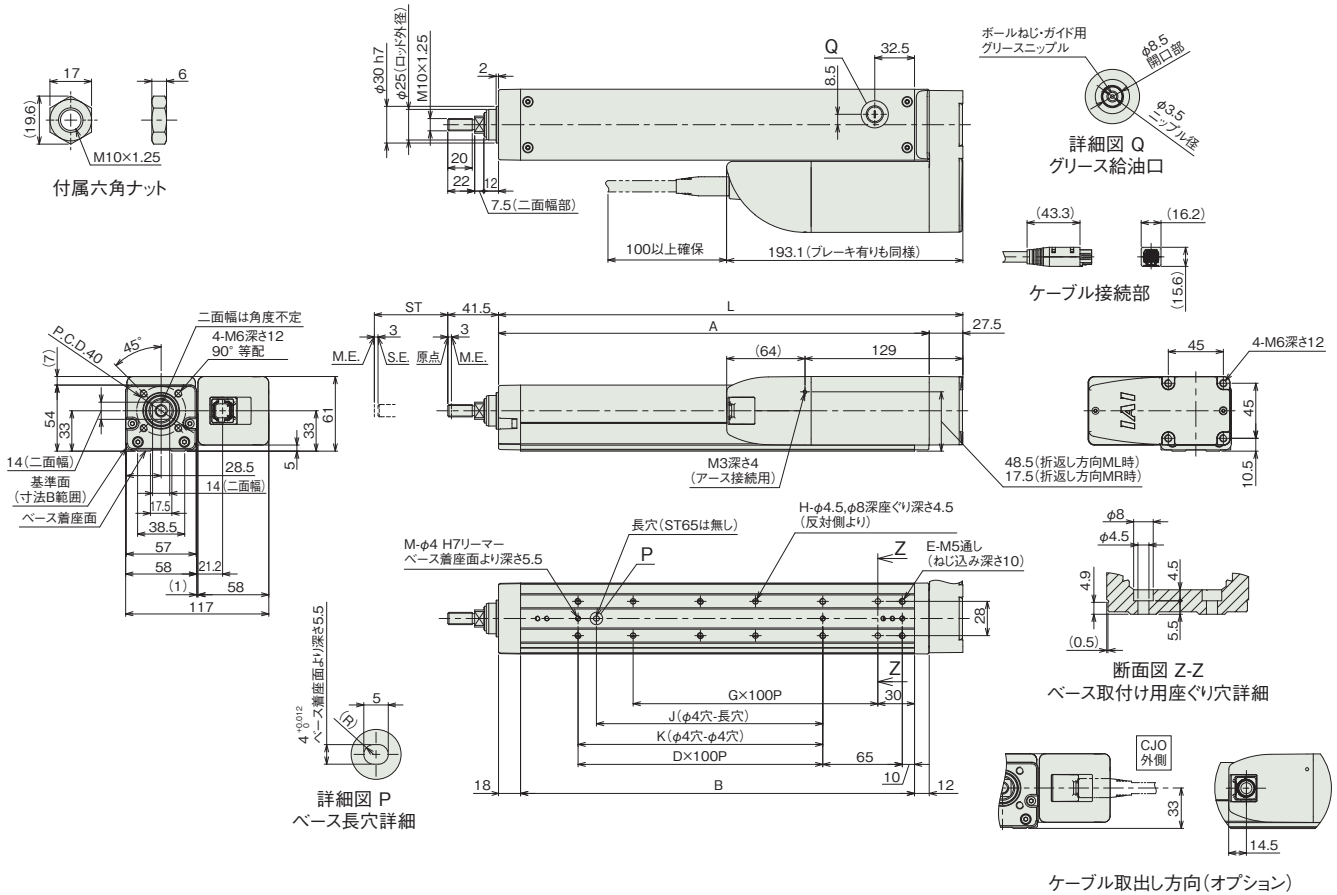
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-RRA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
L	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5
A	202	252	302	352	402	452	502	552
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)	144	117.5	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.8	4.0
		ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	4.1
質量 (kg)	RCP6S	ブレーキ無し	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.9	4.1
		ブレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0

選定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■RCP6S-RRA6R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド

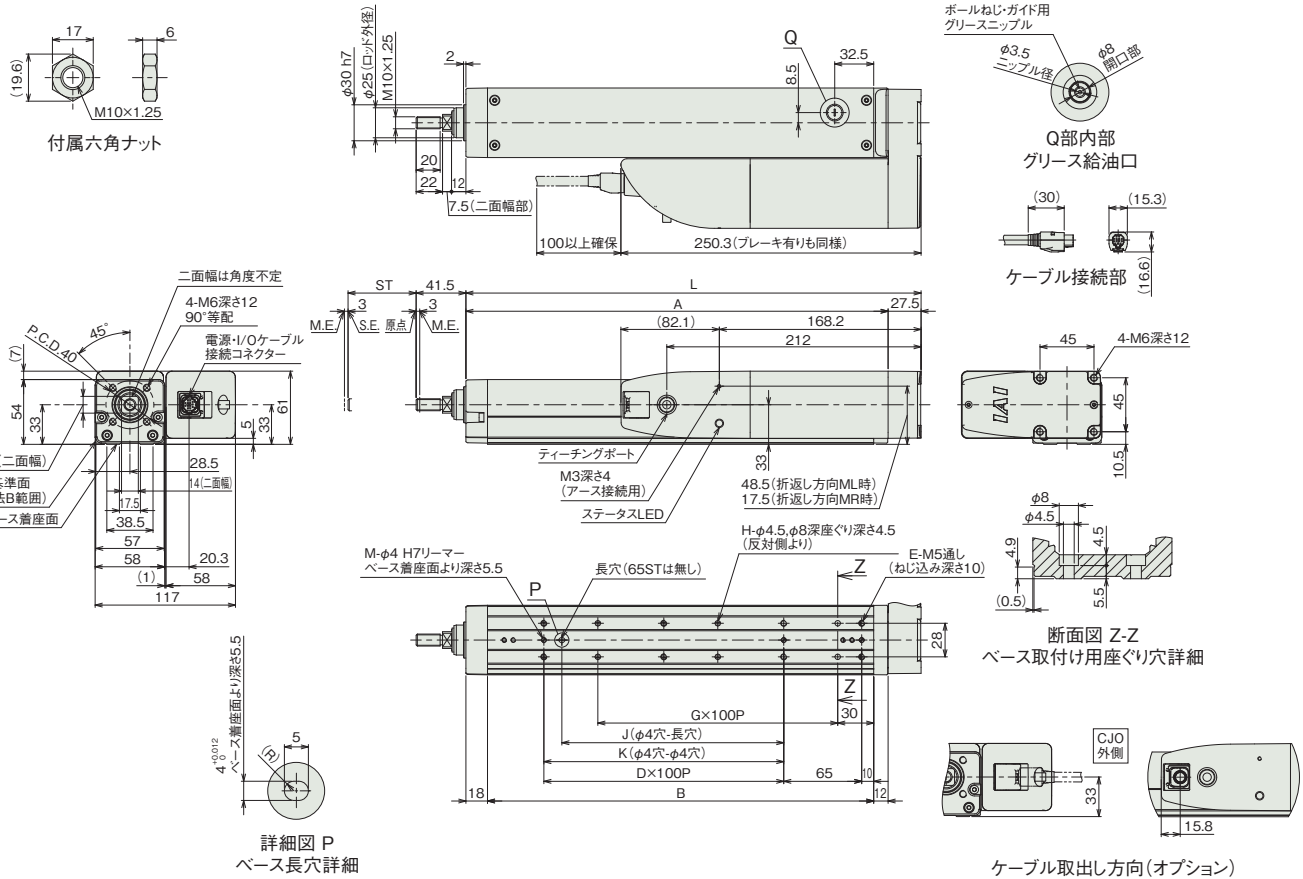
選定

注意事項

ロボット
 フラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
 一覧表



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN				ECM
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6-RRA7R

RCP6S-RRA7R

±10μm 精度
 バッテリーレスアプソ
 モーター折返し
 本体幅 70mm
 24V パルスモーター

■型式項目

RRA7R		WA		56P													
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション								
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70 70mm 520 520mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10
 水平 垂直 横立て 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-568	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
クレビス (注1)	QR	4-571	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA7R		RCP6S-RRA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	40	50	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	860	560	420	175
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	640	560	350	175
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
押付け	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
押付け	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3	8	18	28	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3	5	17.5	26	
押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
	押付け時最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	18	28	
ストローク	最小ストローク (mm)	70	70	70	70	
	最大ストローク (mm)	520	520	520	520	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	15	12	3	3	3
200	20	20	18	15	12	3	3	3
420	20	20	18	15	10	3	3	3
640	15	14	9	7	4	3	3	2
860		3	1					

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	50	35	25	20	8	7	7
420	50	25	18	14	10	4.5	4.5	4
560	12	10	5	3	2	2	1	1

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12
210	60	60	40	31	26	10	10	9
280	60	26	16	10	8	6	5	3
350	30	3				3	1	
420	2							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度 (G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	10	6	6	13	8	3
175	40	5				3		

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	18	9.5	3	
200	18	9.5	3	
420	10	5	1.5	
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	40	25	5	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

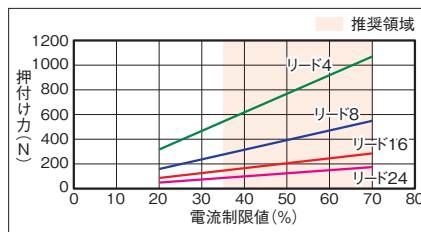
ストロークと最高速度

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

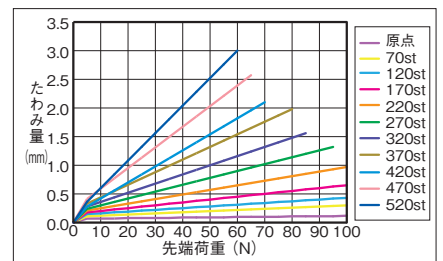
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

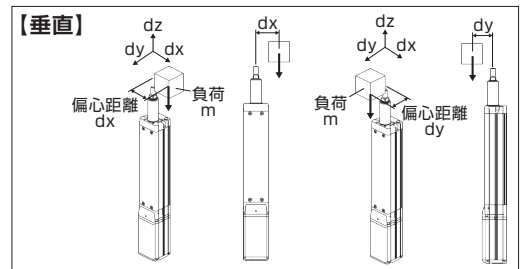
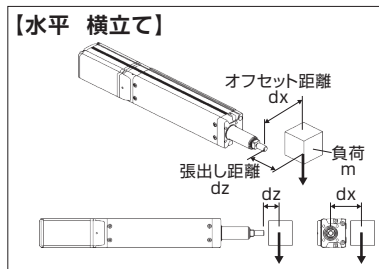
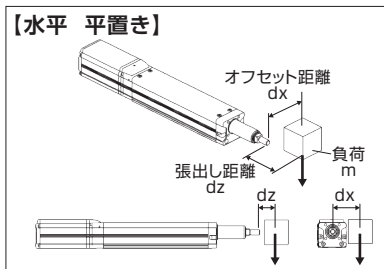
押付け力と電流制限値の相関図



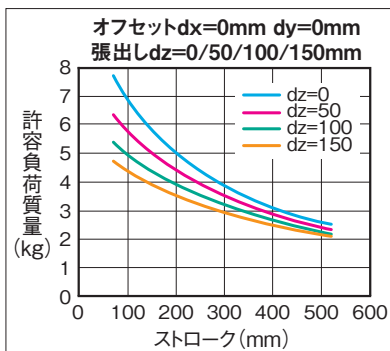
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

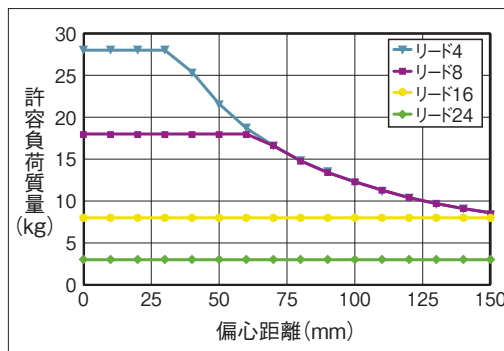


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

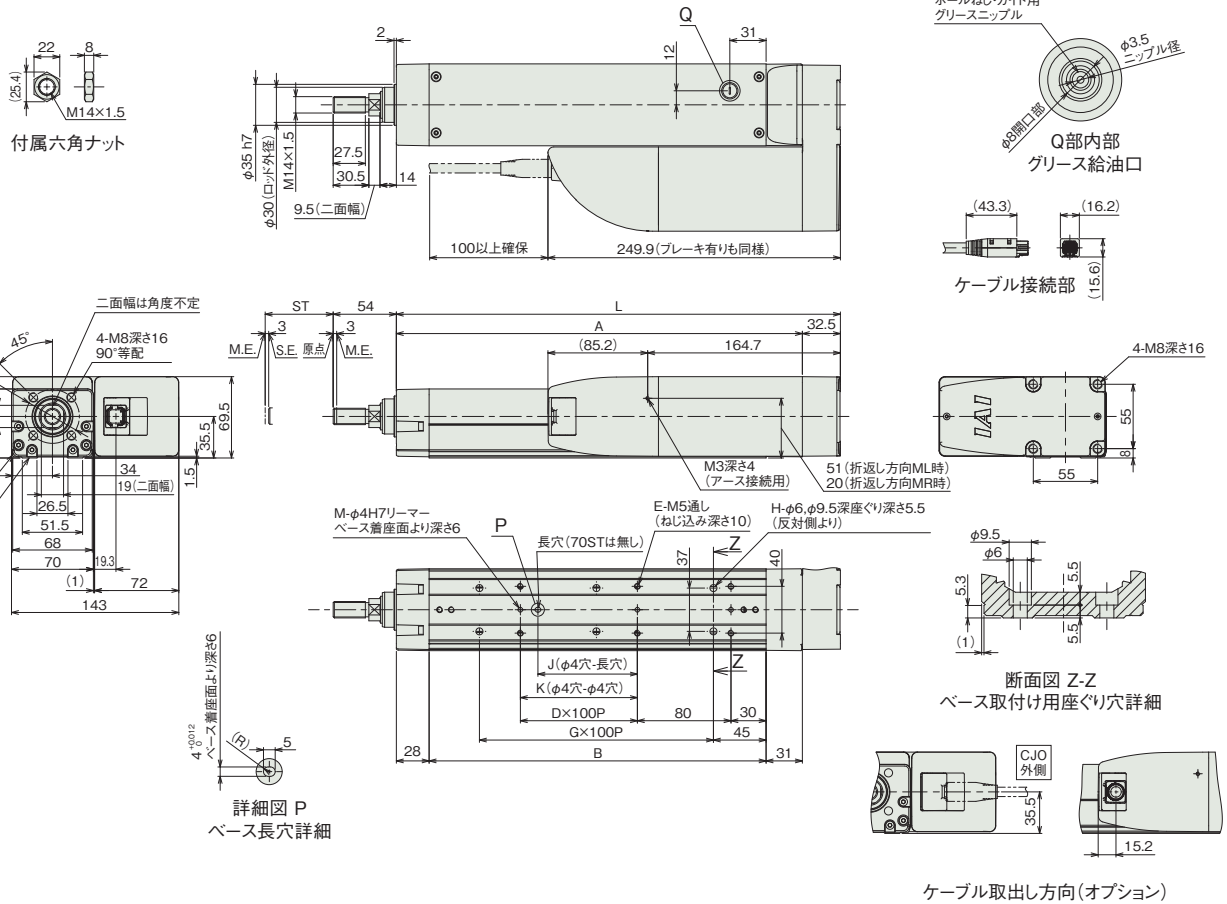
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-RRR7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



確定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

■ストローク別寸法

	ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
RCA2	L	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	
	A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	
RCA	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
	D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
	E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
RCS4	H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
	J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
RCS2	K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
	M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
RCS3	ロッド先端静的許容荷重 (N)	175	147	126	111	99	89	81	74	68	63	
	ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm		75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9
オプション	オフセット100mm		49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2	

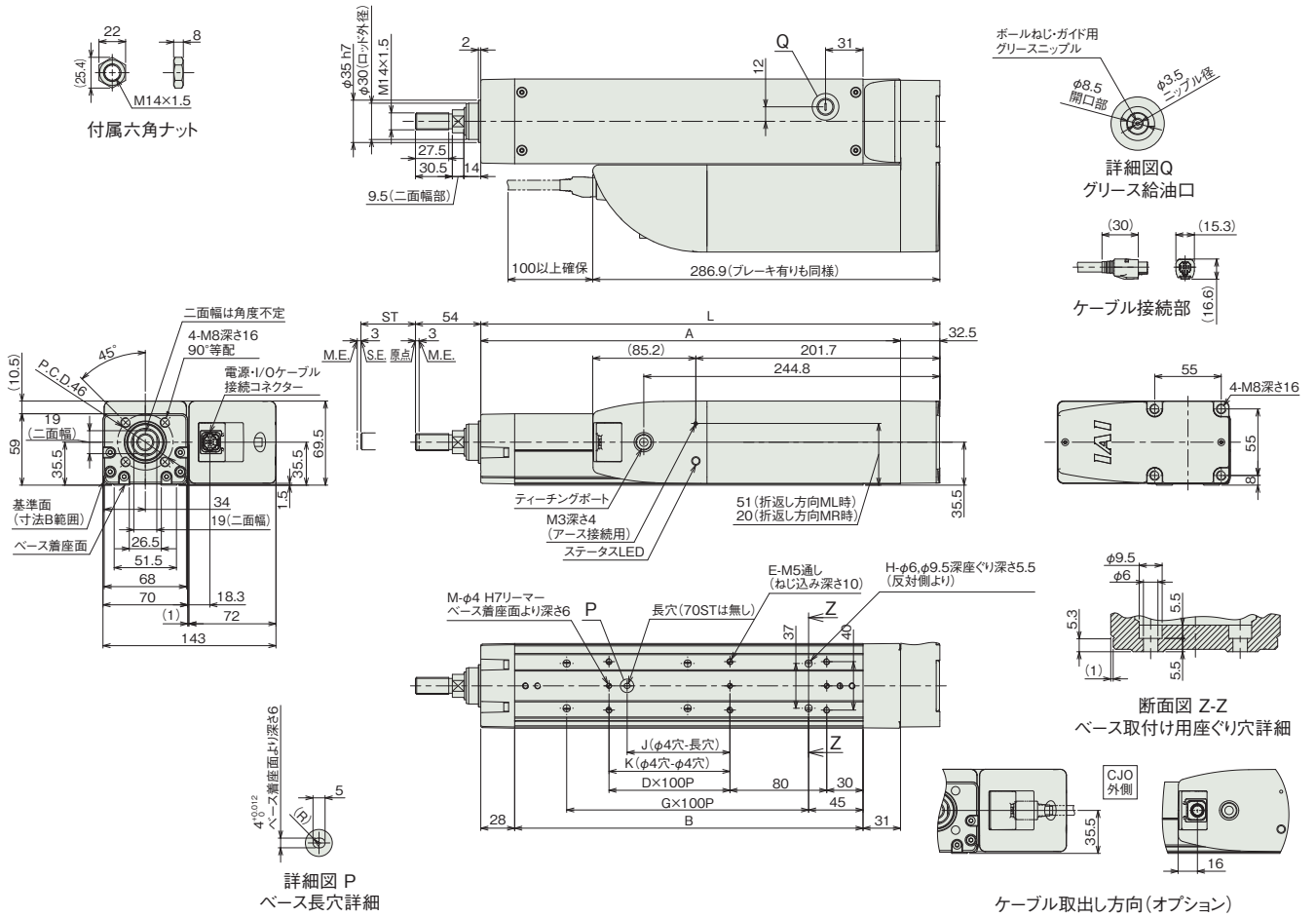
■ストローク別質量

	ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1
		ブレーキ有り	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2
	RCP6S	ブレーキ無し	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2
		ブレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.2	6.5	6.8	7.1	7.3

■RCP6S-RR7R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ロボット
 アルミシリンダー

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択							ECM					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6-RAA8R

RCP6S-RAA8R

±10μm 標準
 バッテリーレスアプソ
 モーター折返し
 本体幅 90mm
 24V パルスモーター

型式項目

RRA8R		WA		60P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション							
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	60P パルスモーター 60mmサイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 700 50mm 700mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ 70% 以下で運転してください。
 - リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RAA8R		RCP6S-RAA8R
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-568	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
クレビス (注1)	QR	4-571	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575 ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm) 20 10 5		
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) 30 60 100 最高速度 (mm/s) 400 200 100 最低速度 (mm/s) 25 13 7 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1 最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1	
	垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 5 40 70 最高速度 (mm/s) 400 200 100 最低速度 (mm/s) 25 13 7 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1 最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
		押付け	押付け時最大推力 (N) 500 1000 2000 押付け最高速度 (mm/s) 10 10 10
		ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持力 (kgf) 5 40 70 最小ストローク (mm) 50 50 50
		ストローク	最大ストローク (mm) 700 700 700 ストロークピッチ (mm) 50 50 50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	30	
300	30	
350	14	
400	6	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	5	
300	5	
330	3.5	
360	2	
400	0.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	60	
160	60	
170	40	
180	25	
190	15	
200	12	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	40	
80	40	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	
180	4	
190	3	
200	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
100	100	
90	100	
100	75	

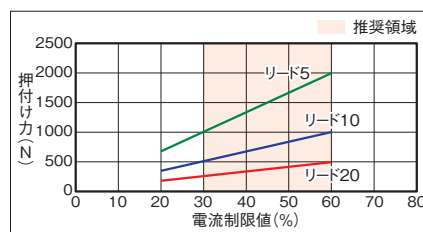
姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
70	70	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	16	
100	10	

ストロークと最高速度

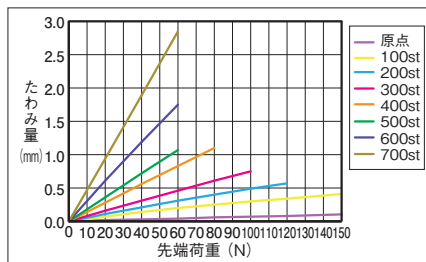
リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

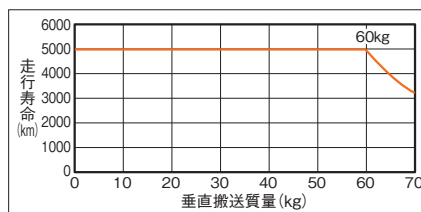
押付け力と電流制限値の相関図



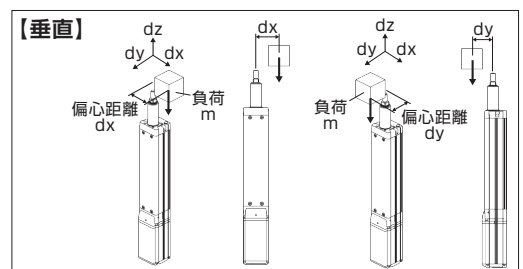
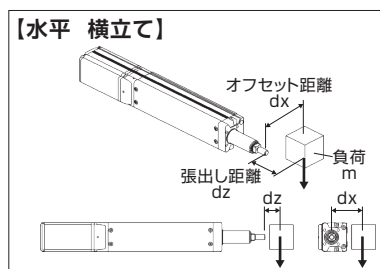
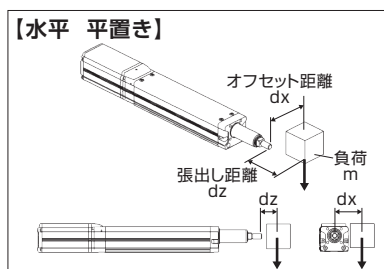
ロッドたわみ量 (参考値)



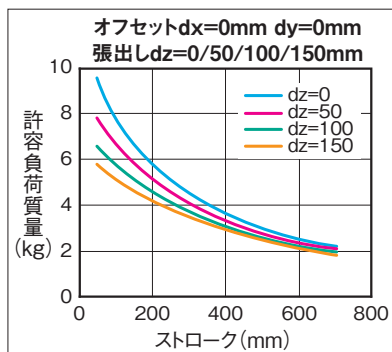
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容荷質量

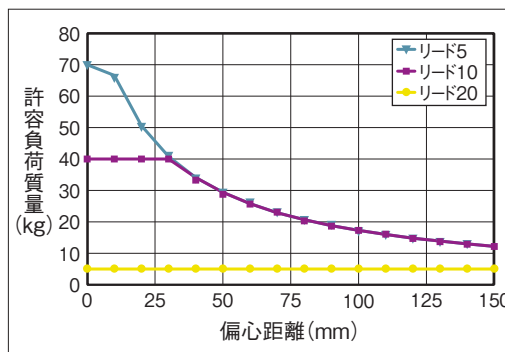


■水平



許容荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる荷質量。
(加速度0.2G、速度400mm/s)

■垂直



許容荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる荷質量。
(加速度0.2G、速度400mm/s)

選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

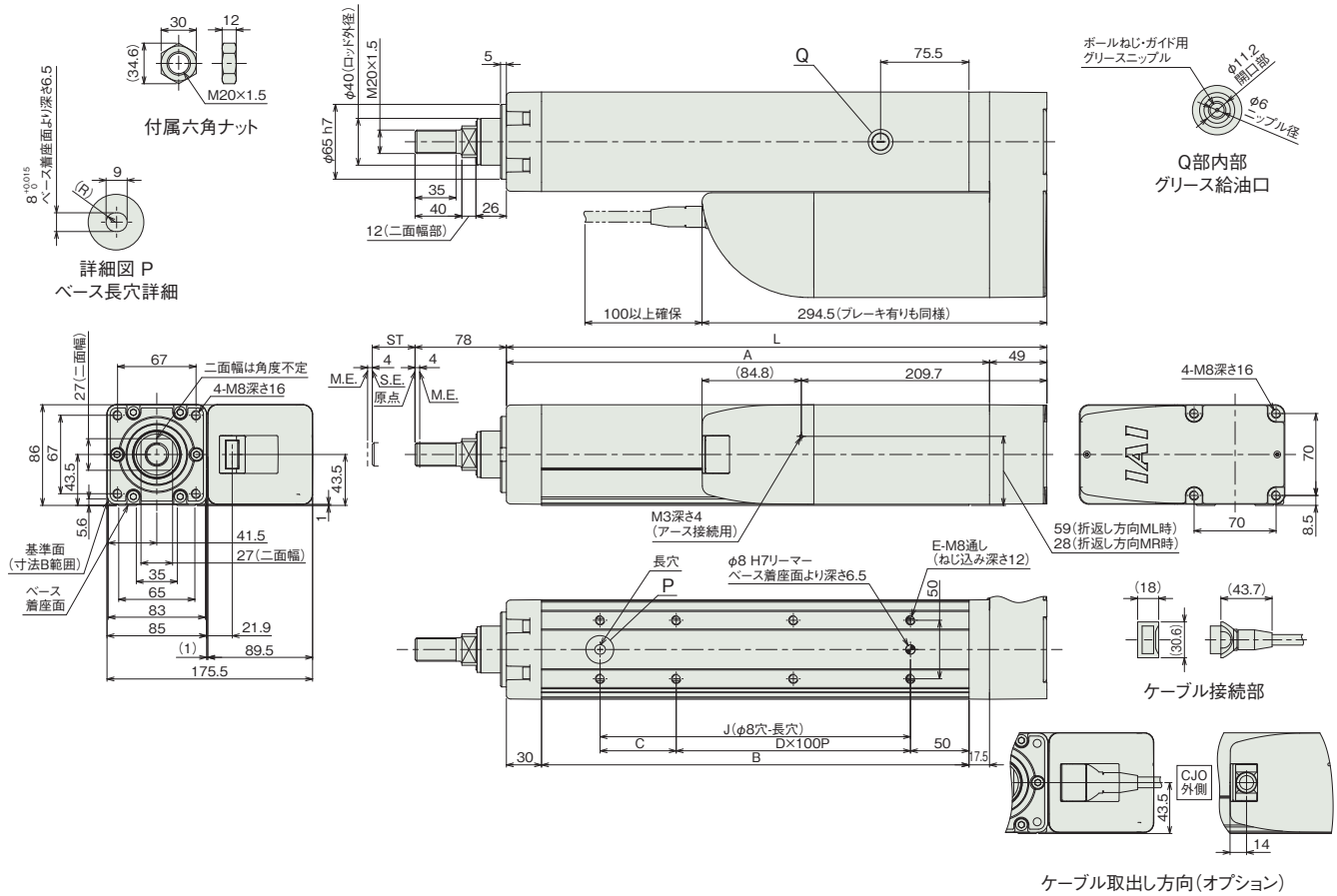
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-RRR8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
	オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
RCS3	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)														

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
RCP6	ブレーキ無し	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0
	ブレーキ有り	8.1	8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3
RCP6S	ブレーキ無し	8.1	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2
	ブレーキ有り	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5

確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

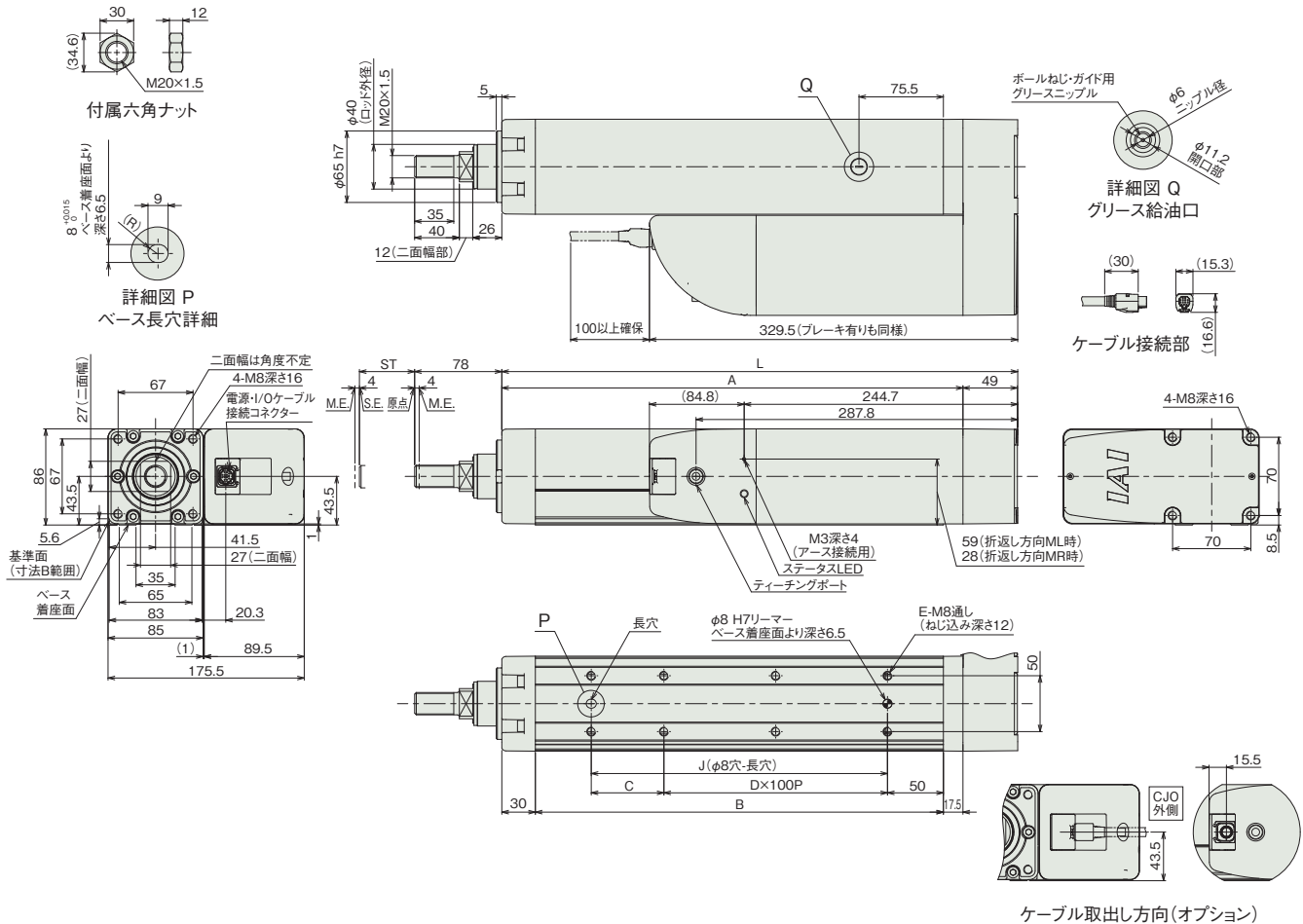
RCD

オプション

■RCP6S-RR A8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

ロボット
 フジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

RCP6-WRA10R

RCP6S-WRA10R

±10μm

バッテリーレスアプン

モーター折返し

本体幅
100mm

24V
パルスモーター

型式項目

	WRA10R	WA	35P					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプン	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT
選定上の
注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- (5) リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA10R		RCP6S-WRA10R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	4	11.5	28	40
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3.5	9.5	25	40	
	最高速度 (mm/s)	700	525	350	175	
	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.1	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.7	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	5	10	
	最高速度 (mm/s)	-	-	260	150	
	最低速度 (mm/s)	-	-	7	4	
	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
押付け	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	5	10	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプンリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	3.5	2.5	0.5	
140	4	3.5	2.5	0.5	
280	4	3.5	2.5	0.5	
420	4	3.5	2.5	0.5	
560		2.5	2		
700			0.5		

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	7.5	2.5
350	11.5	11.5	8.5	6.5	2.5
435	11.5	8.5	6.5	3.5	1.5
525	10.5	6.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	12.5	10.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5	0.5			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	
105	40	40	35	35	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	3.5	3.5	3.5	
150	40	35	35	30	30	1.5	1.5	1.5	
175	40	33.5	29.5	25.5	17.5				

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	3.5	0.5
140	3.5	0.5
280	3.5	0.5
420	3.5	0.5
560	2.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	9.5	8
85	9.5	8
175	9.5	8
260	9.5	6.5
350	7.5	6
435	5	2.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	25	19	5
40	25	19	5
85	25	19	5
130	25	19	5
175	25	15.5	4
215	18	12	2.5
260	10.5	6.5	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	40	27	10
20	40	27	10
40	36	27	10
65	36	27	10
85	36	27	8.5
105	36	27	6
130	33	22.5	3.5

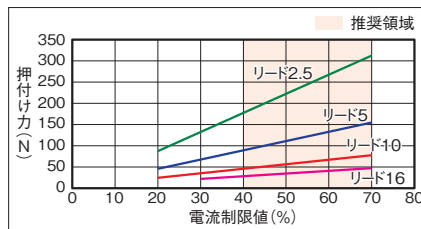
ストロークと最高速度

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

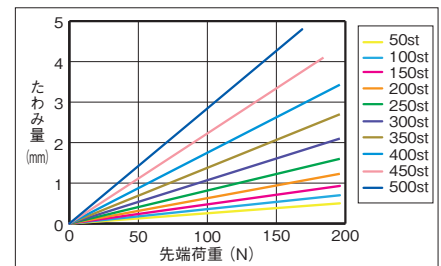
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

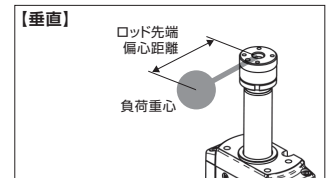
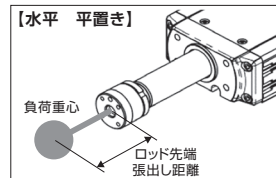
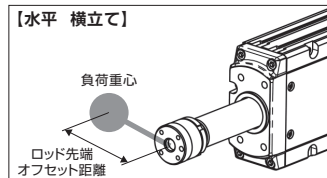
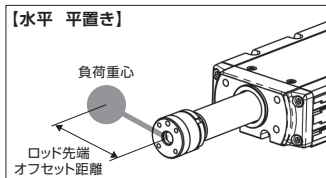
押付け力と電流制限値の相関図



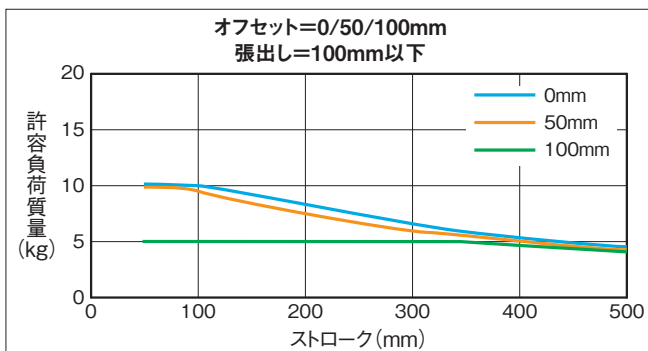
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

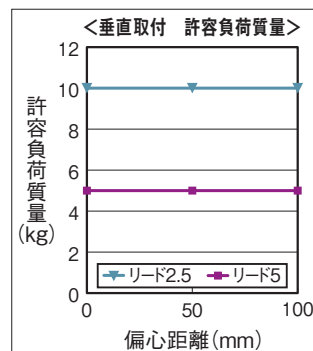


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル
型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

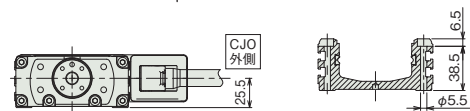
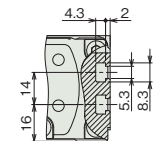
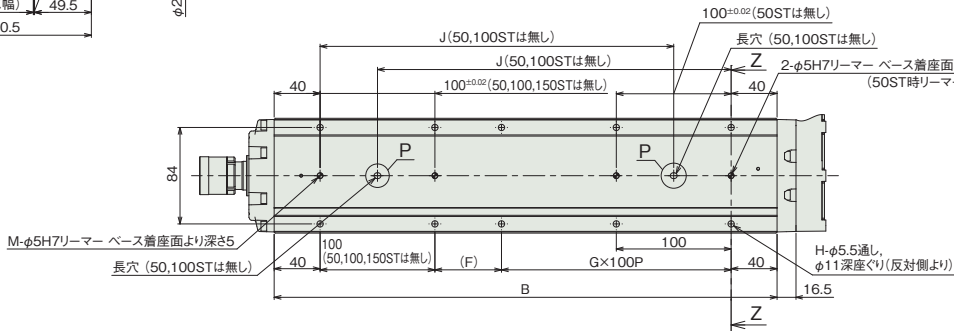
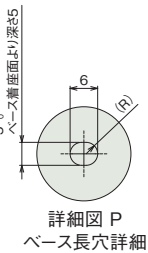
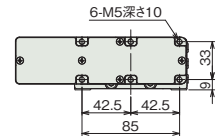
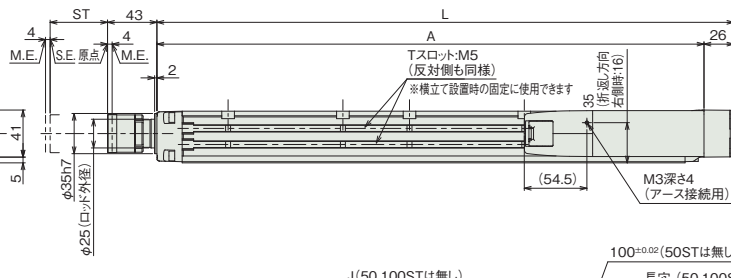
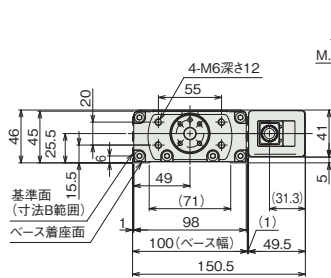
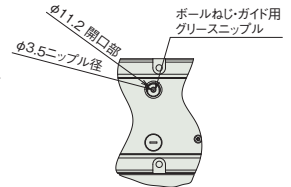
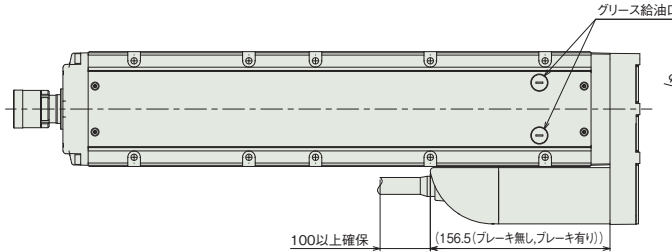
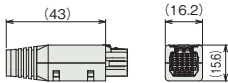
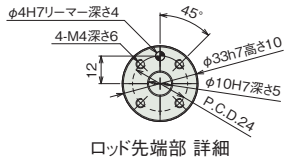
RCS3

オプション

■RCP6-WRA10R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリナーはロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCS2	L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	
	A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
RCS3	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
オプション	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	196	169	
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9	
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

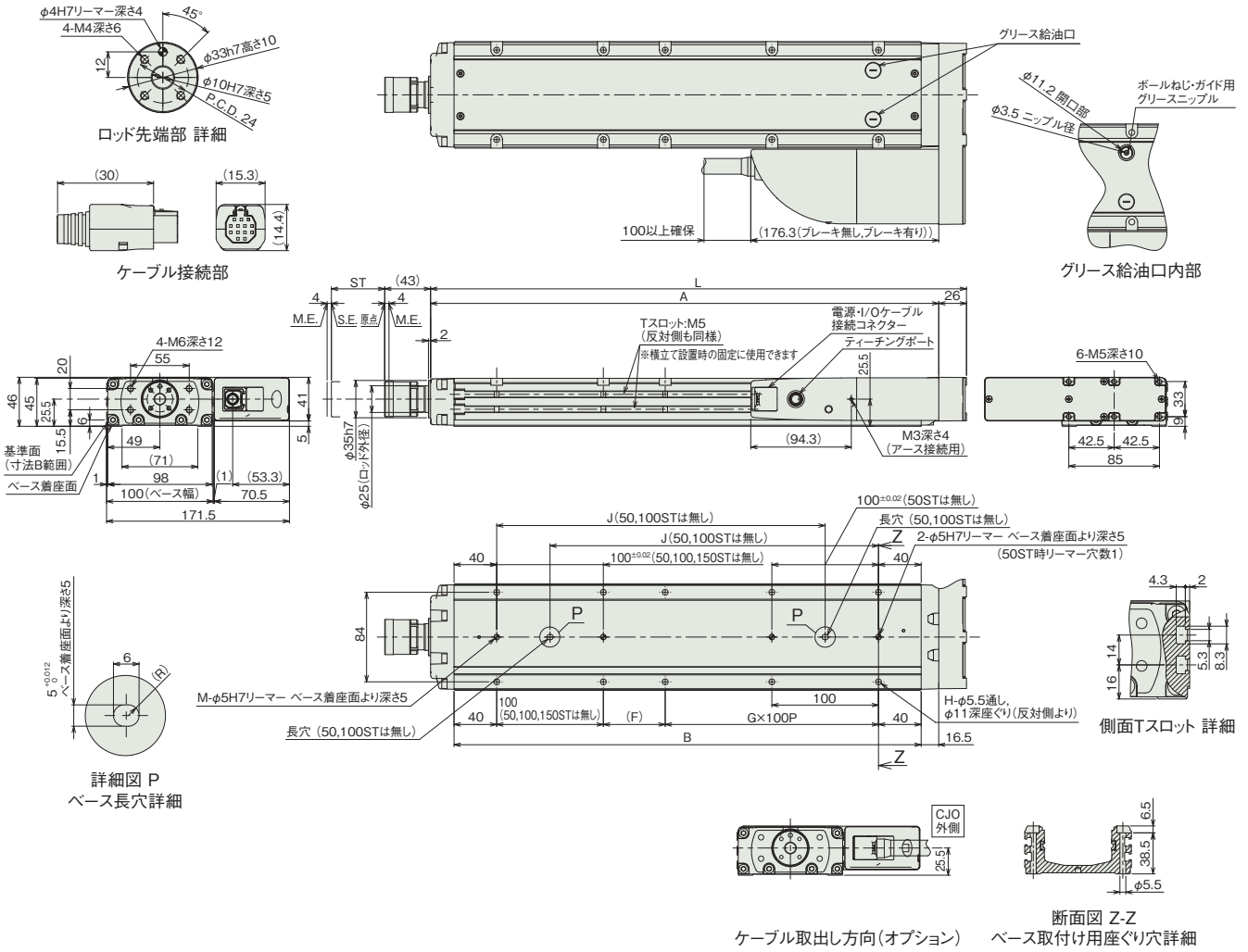
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	3.4	3.8	4.3	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0	7.4
		ブレーキ有り	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
	RCP6S	ブレーキ無し	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5
		ブレーキ有り	3.6	4.0	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6

■RCP6S-WRA10R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定
 注意事項
 フランジリマー穴
 ロッド
 テーブル
 ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S
 RCP2/3
 RCP4/5
 RCD
 RCA2
 RCA
 RCS4
 RCS2
 RCS3
 オプション

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

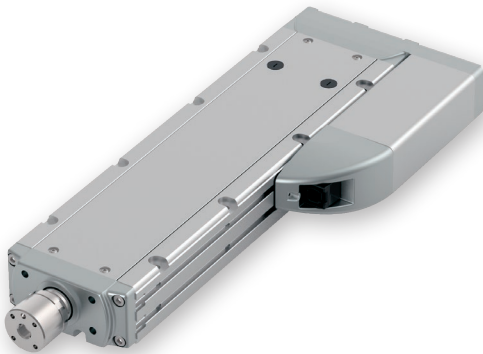
RCP6-WRA12R

RCP6S-WRA12R

±10μm 精度
 バッテリーレスアップ
 モーター折返し
 本体幅 120mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		WRA12R	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	42P	パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 500	50mm 500mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル
RCP6S	コントローラ内蔵								下記オプション 価格表参照	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- リード 12、20 は、垂直で設置することはできません。

CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA12R		RCP6S-WRA12R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容	項目		
		20	12	6
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6
	可搬質量 (注2)	7.5	30	55
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7.5	18.5	39
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	7.5	18.5	39
	最高速度 (mm/s)	800	560	400
	最低速度 (mm/s)	25	15	8
	定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1
	可搬質量	-	-	7.5
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	6
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	13
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	280
	最低速度 (mm/s)	-	-	8
	定格加減速度 (G)	-	-	0.5
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	7.5
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	500	500	500
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5
640		4.5	3.5		
800		0.5	0.5		

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	18	16	10
320	30	25	18	12	8
440	25	20	13.5	10	6
560		13.5	8	5.5	3.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5	7.5	7.5
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5		
280	55	35	25	20	14	3.5	3.5	3.5		
340	55	25.5	14	12	10					
400	45	12.5	10	6	3.5					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	10	6		
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5		
200	70	35	30	20	14	1	1	0.5		
225	50	16	16	10	6					

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	7.5	5.5
160	7.5	5.5
320	7.5	2.5
480	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18.5	10.5
80	18.5	10.5
200	18.5	9.5
320	15	7
440	3	1.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	
0	39	30	6
40	39	30	6
100	39	30	6
160	39	24	5
220	24	15	2

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	60	45	13
20	60	45	13
50	60	45	13
80	60	45	12
110	60	45	6

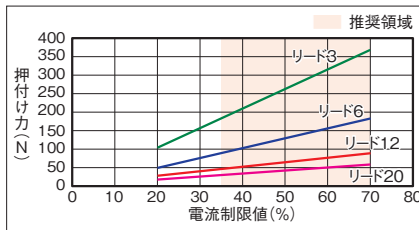
ストロークと最高速度

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

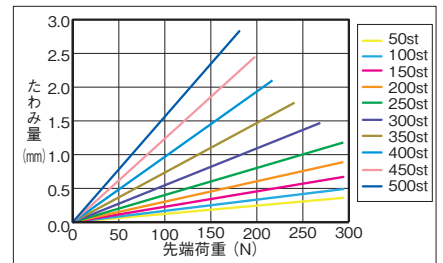
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

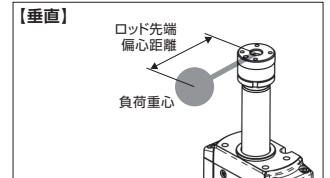
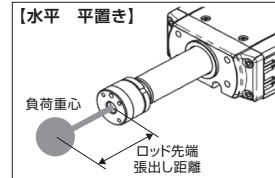
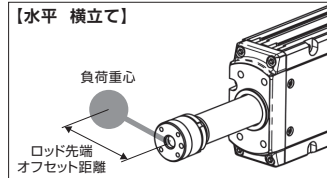
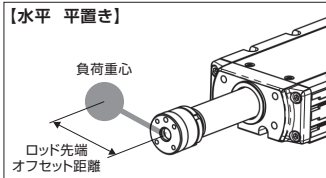
押付け力と電流制限値の相関図



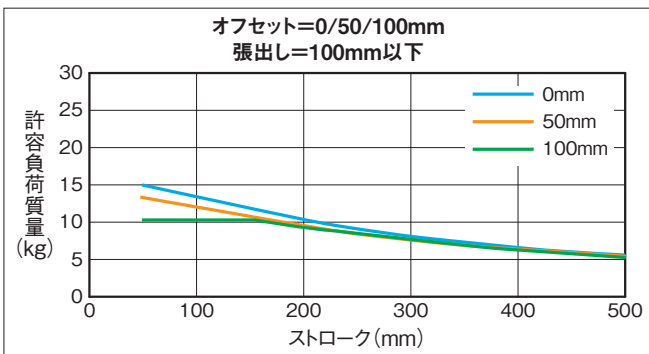
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

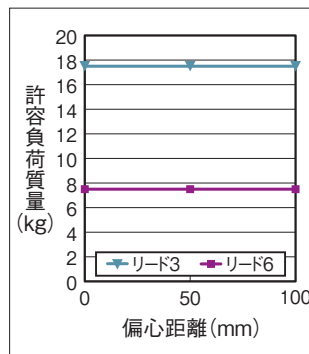


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度280mm/s)

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル
型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

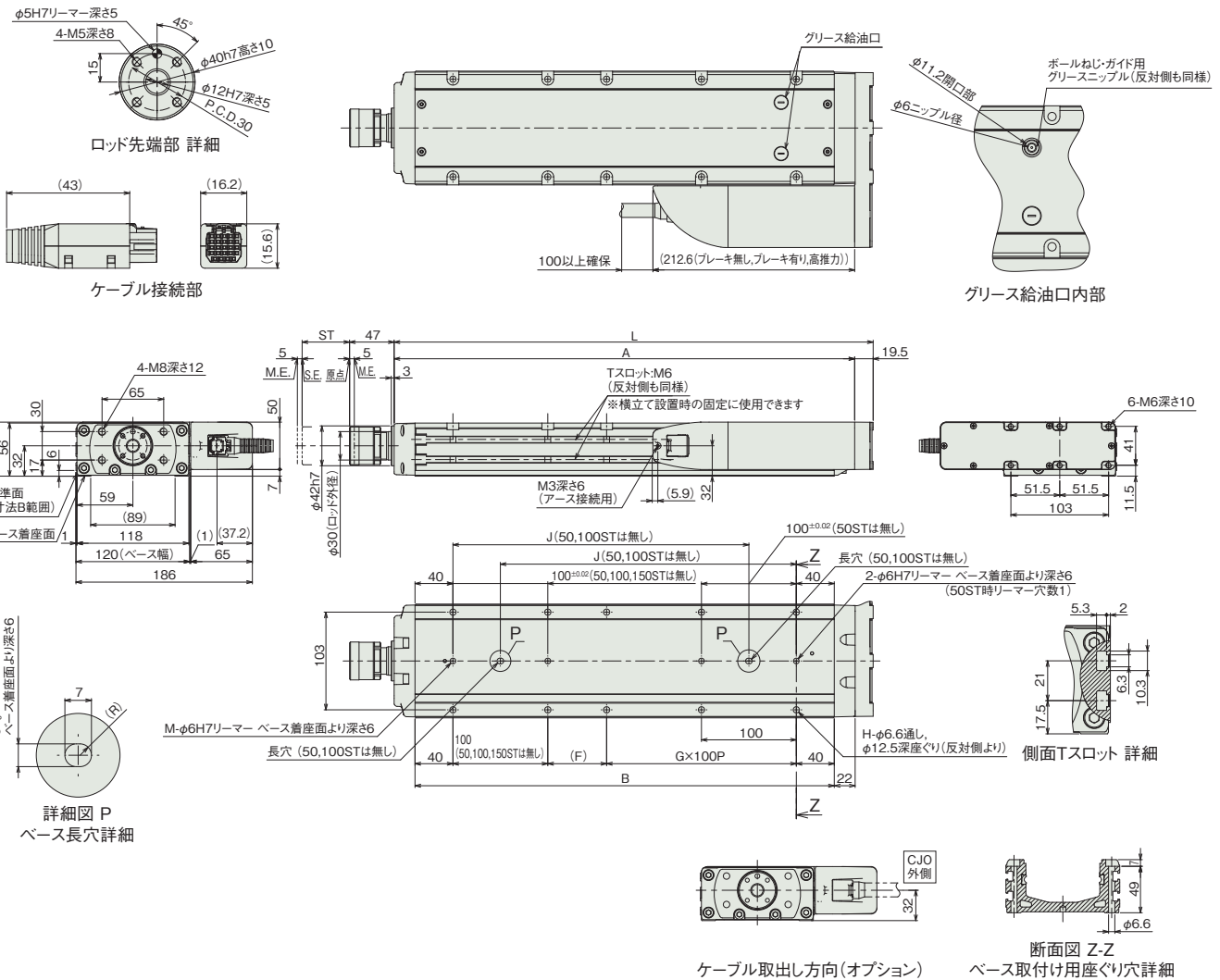
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-WRA12R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
RCS4	L	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	
	A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686	
	B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
	F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
RCS3	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
オプション	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重 (N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3	
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	

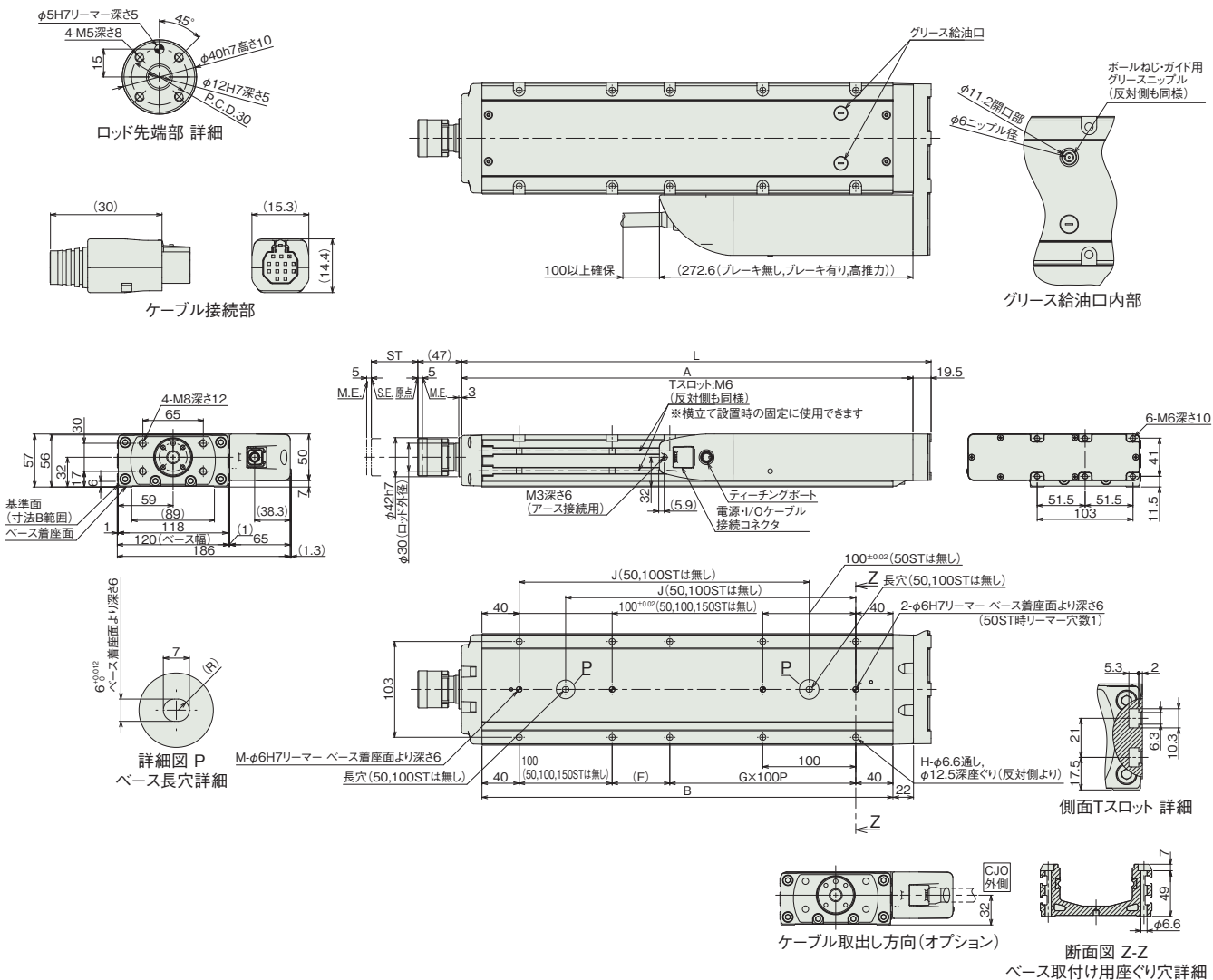
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	5.1	5.7	6.3	7.0	7.6	8.2	8.9	9.5	10.2	10.8
		ブレーキ有り	5.1	5.8	6.4	7.0	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9
	RCP6S	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.5	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.3	10.9
		ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.2	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11.0

■RCP6S-WRA12R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリナー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ロボット
 フランジリナー穴

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

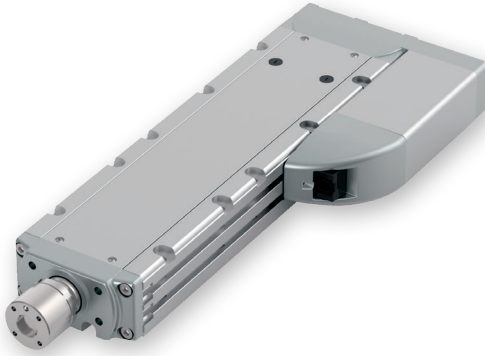
RCP6-WRA14R

RCP6S-WRA14R

±10μm 精度
 バッテリーレスアップ
 モーター折返し
 本体幅 140mm
 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		WRA14R	WA	56P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置	RCP6S コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 600 50mm 600mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□ 長さ指定 R□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り
 ラジアル荷重対応
 ラジアルシリンダー®

- POINT**
 選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - リード 16, 24 は垂直で設置することはできません。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA14R		RCP6S-WRA14R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65	85
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	37	45	57
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	630	560	350	175
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	15	25
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	12	18
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	210	130
		最低速度 (mm/s)	-	-	10	5
押付け	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.1	
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ストローク	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	15	25	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7
0	25	22	14	12
210	25	22	14	12
420	25	18	14	6
630		8	2	

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7
0	50	50	40	35
140	50	50	40	35
280	50	46	31	22
420	50	22	12	8
560	10	2		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15
140	65	65	55	50	45	13	10
210	65	65	40	30	23	5	4
280	65	25	13	7	3		
350	35						

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	25	23
35	85	80	70	65	60	25	23
70	85	80	70	65	60	25	23
105	85	80	60	50	40	19	17
130	85	50	10	6	6	7	4
175	45						

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	18	9.5
210	18	9.5
420	8	3

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.3	0.7
0	37	27
140	37	27
280	18	13
420	3.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	45	33	12
70	45	33	12
140	45	27	6
210	12	4.5	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直
	0.3	0.7	0.3
0	57	48	18
35	57	48	18
70	57	48	13.5
105	12	7.5	1

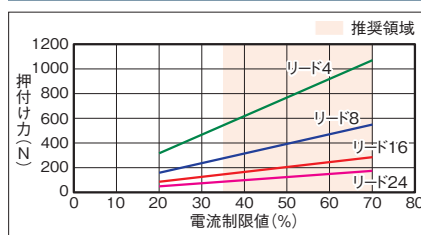
ストロークと最高速度

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

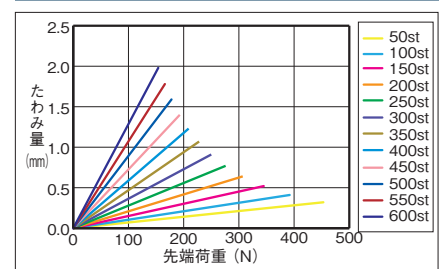
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

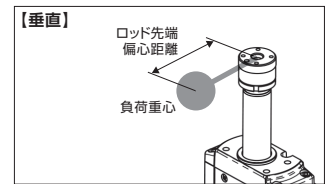
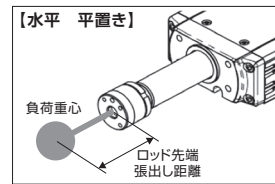
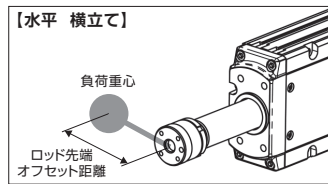
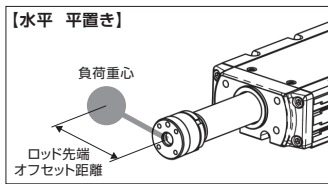
押付け力と電流制限値の相関図



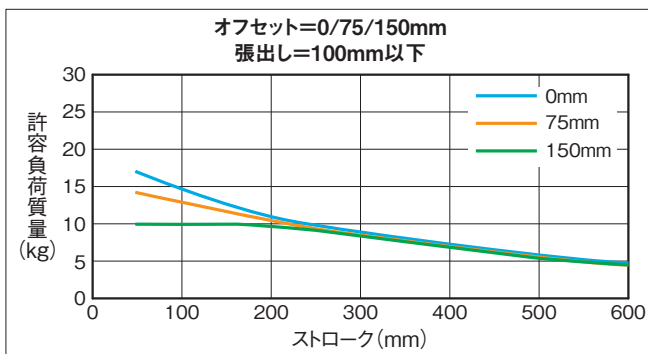
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

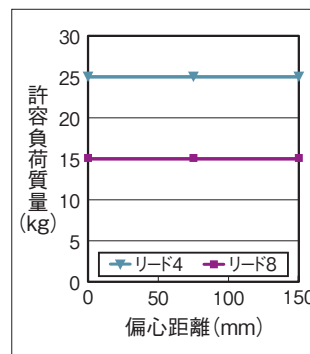


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定
注意事項
ロボシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

寸法図

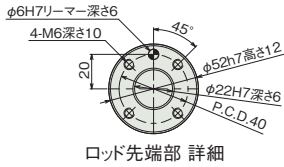
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



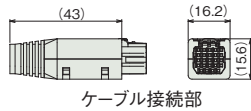
■RCP6-WRA14R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

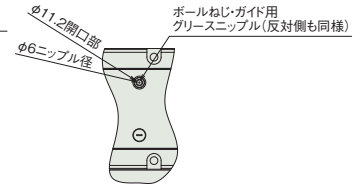
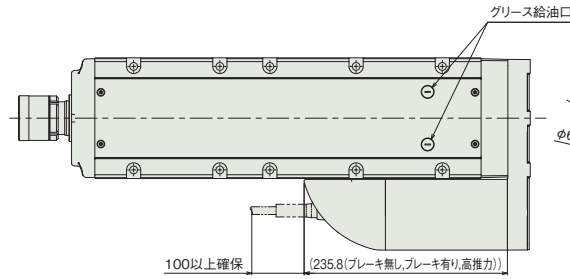
ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



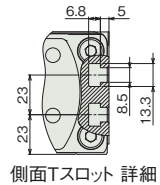
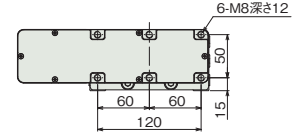
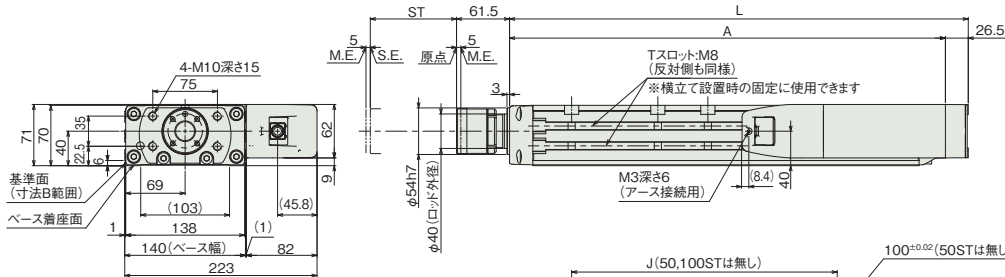
ロッド先端部 詳細



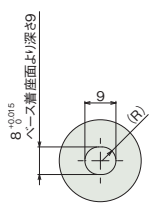
ケーブル接続部



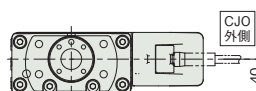
グリース給油口内部



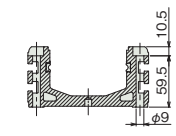
側面Tスロット 詳細



詳細図 P
ベース長穴詳細



ケーブル取出し方向 (オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
RCS4	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
	L	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	
RCS2	A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	
	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
RCS3	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
オプション	ロッド先端静的許容荷重 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154	
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

■ストローク別質量

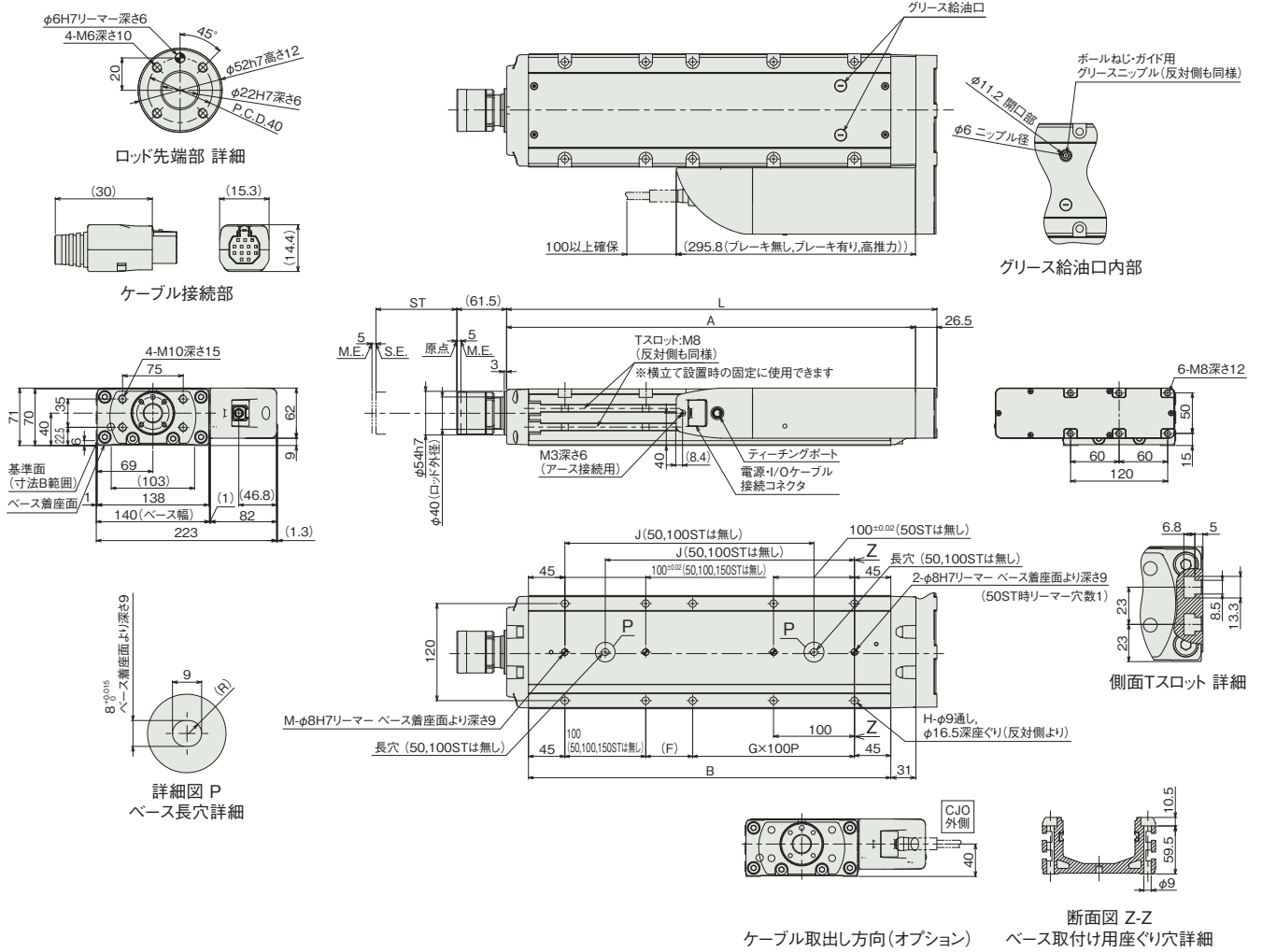
	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5	18.4
		ブレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5
	RCP6S	ブレーキ無し	8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5
		ブレーキ有り	9.0	9.9	10.8	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.7

注意事項
 テーブル
 ケーブル型式
 RCP6/RCP6S
 RCP2/3
 RCP4/5
 RCD
 RCA2
 RCA
 RCS4
 RCS2
 RCS3
 オプション

■RCP6S-WRA14R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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								ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

フランジリマー穴

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-WRA16R

RCP6S-WRA16R

±10μm | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WRA16R	WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立 | 天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と「電流制限値」の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
 - リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - リード20は垂直で設置することはできません。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16R		RCP6S-WRA16R
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5		
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100	
		最高速度 (mm/s)	420	240	120	
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	34.5	63
			最高速度 (mm/s)	-	180	100
垂直	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	13	7	
		定格加減速度 (G)	-	0.2	0.1	
		最高加減速度 (G)	-	0.2	0.1	
		押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000
			押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	34.5	63		
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50		
	最大ストローク (mm)	800	800	800		
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50		

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップリポート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	19
420	10.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	60
150	60
200	45
240	18

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	34.5
88	34.5
100	24.5
110	19.5
120	16.5
130	14.5
140	11.5
150	7.5
160	5.5
170	4.5
180	2.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	100
90	100
120	58

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	63
48	63
60	33
70	28
80	18
90	9
100	2

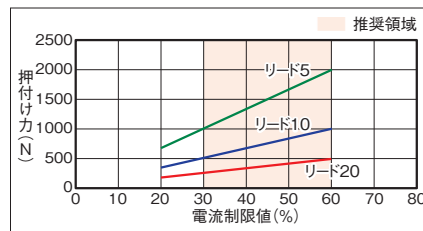
ストロークと最高速度

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

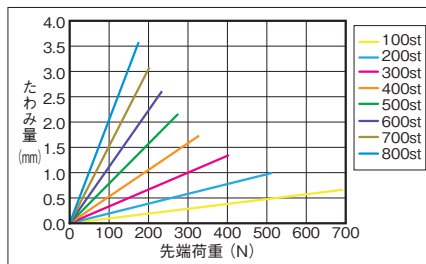
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

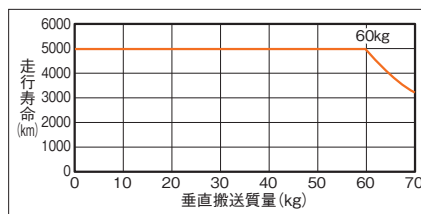
押付け力と電流制限値の相関図



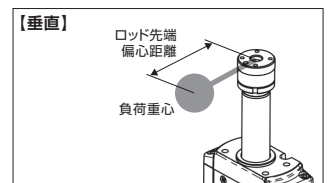
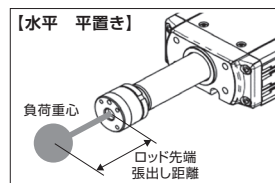
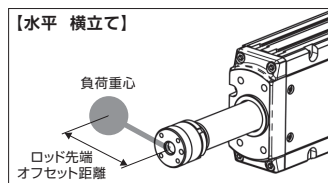
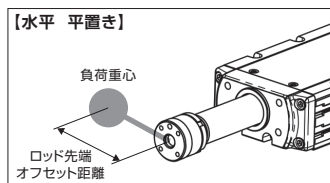
ロッドたわみ量 (参考値)



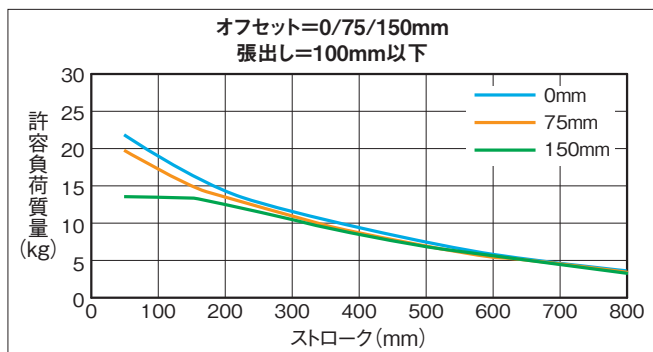
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

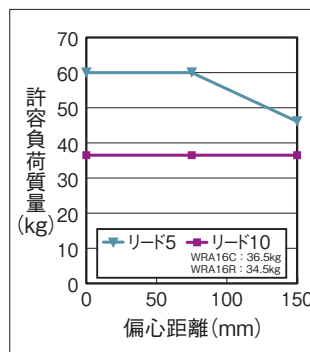


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度420mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度180mm/s)

選定
注意事項
ラジアルシリンダー
ロッド
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3

オプション

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



確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

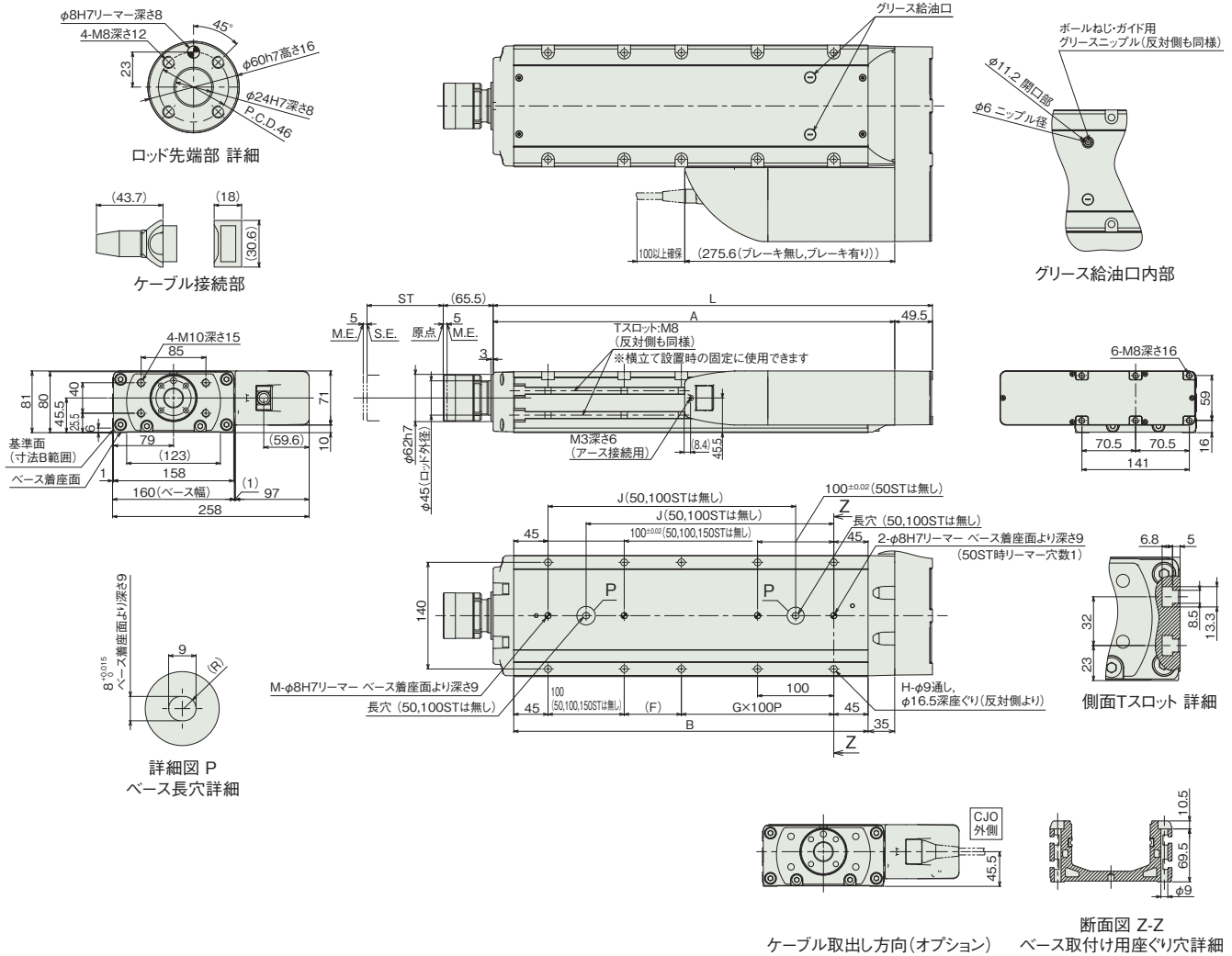
RCS3

オプション

■RCP6-WRA16R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せず搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : ストローク
M.E. : メカニカルエンド
S.E. : ストロークエンド



■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RCS4	L	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
	A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
RCS2	B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
	F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
RCS3	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
オプション	J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
3000km寿命	ロッド先端静的許容荷重 (N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
	ロッド先端動的許容荷重 (N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
5000km寿命	ロッド先端静的許容荷重 (N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容荷重 (N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

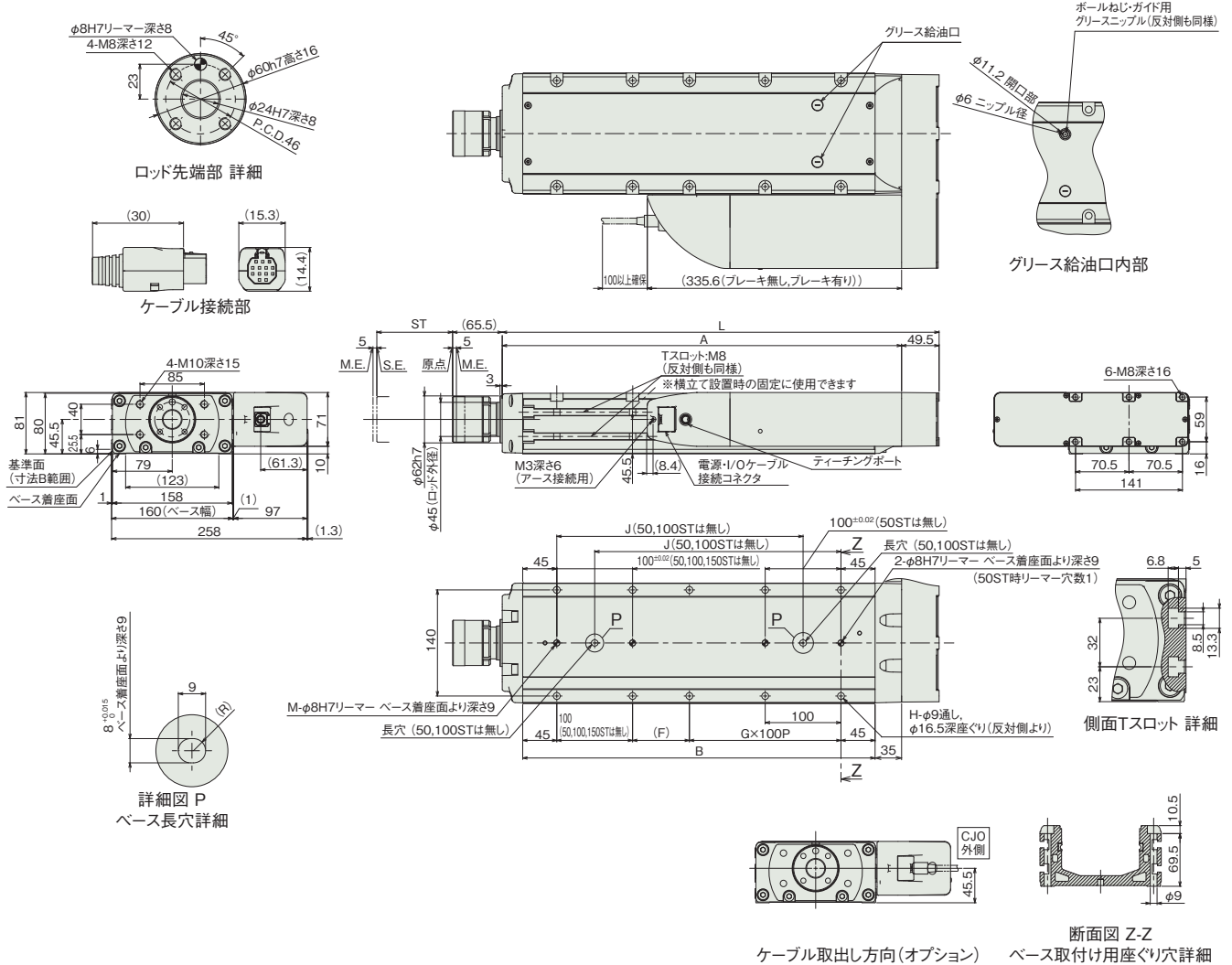
■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	13.1	14.2	15.3	16.5	17.6	18.7	19.9	21.0	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0	30.1
		ブレーキ有り	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.3	30.4
	RCP6S	ブレーキ無し	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.2	30.4
		ブレーキ有り	13.6	14.7	15.8	16.9	18.1	19.2	20.4	21.5	22.7	23.8	24.9	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6

■RCP6S-WRA16R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマーマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定

注意事項

フラットシリンドリッシャー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

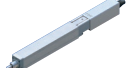








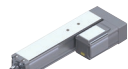




注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP2 / RCP3 / RCP4 / RCP5

パルスモーター				
RCP2 RCP3 RCP4 RCP5	ロッド	RCP3-RA2AC	4-161	
		RCP3-RA2BC	4-165	
	ラジアルシリンダー	RCP4-RA3C	4-169	
		RCP4-RA5C	4-173	
		RCP5-RA10C	4-177	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP3-RA2AR	4-181	
		RCP3-RA2BR	4-185	
		RCP2-SRA4R	4-193	
		RCP2-SRGS4R	4-205	
		RCP2-SRGD4R	4-209	
		RCP4-RA3R	4-189	
		RCP4-RA5R	4-197	
		RCP5-RA10R	4-201	
		RCP4-RA5R	4-197	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

ロッド
テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP3-RA2AC

細小型

モーター
ストレート

本体幅
20
mm

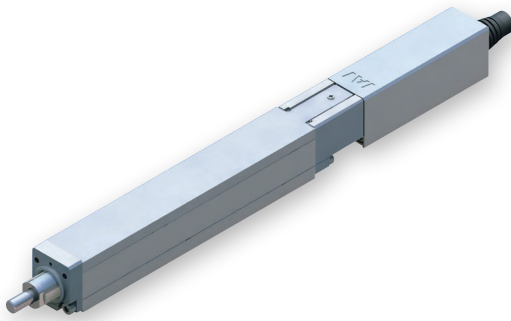
24v
パルス
モーター

ボール
ねじ

■型式項目

RCP3 - RA2AC - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□標準タイプ 20SP パルスモーター 20□高推力タイプ	リード 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mm毎)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	----------------------------------------------------------------	--------------------------------	------------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (7) パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ		内容							
		標準タイプ				高推力タイプ			
水平	リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	4	2	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	1	2	4	
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	
		最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2	
垂直	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
		最大可搬質量 (kg)	0.20	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25	
	可搬質量	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	
オプション	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	5	3	2	5	3	2	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	押付け	押付け時最大推力 (N)	12.6	25.2	50.4	23.1	46.2	92.4	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5		
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.20	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25		
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25		
	最大ストローク (mm)	100	100	100	100	100	100		
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	1	0.32

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	2	0.62

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	4	1.25

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	0.5	0.2

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	1	0.37

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	2	0.75

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
4	180	200
2	100	
1	50	

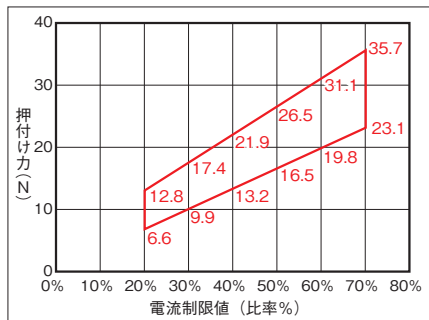
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

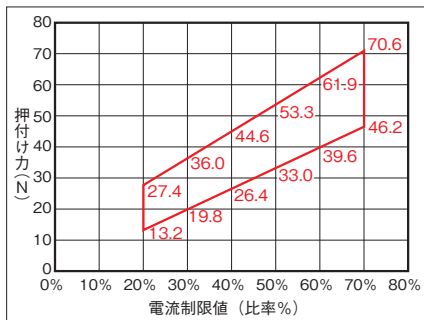
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

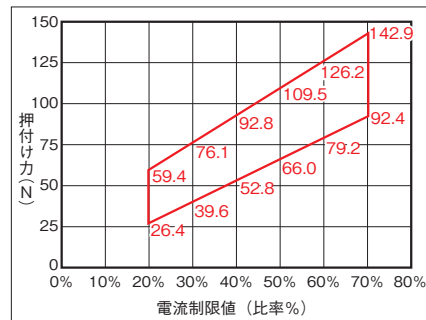
リード4



リード2

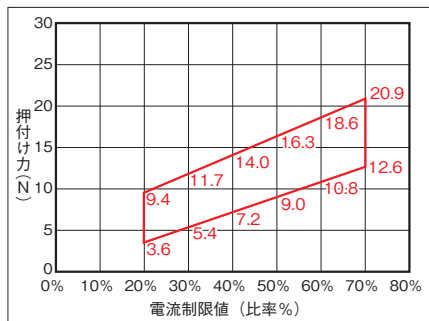


リード1

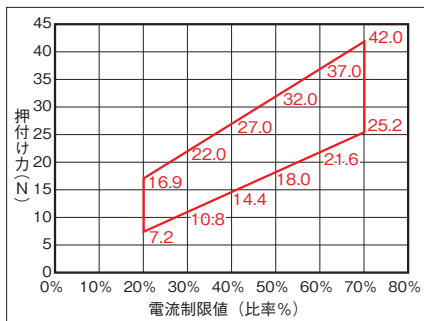


■標準タイプ

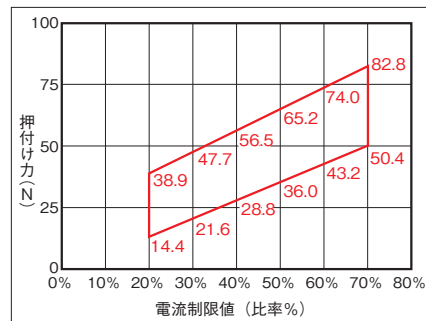
リード4



リード2



リード1



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

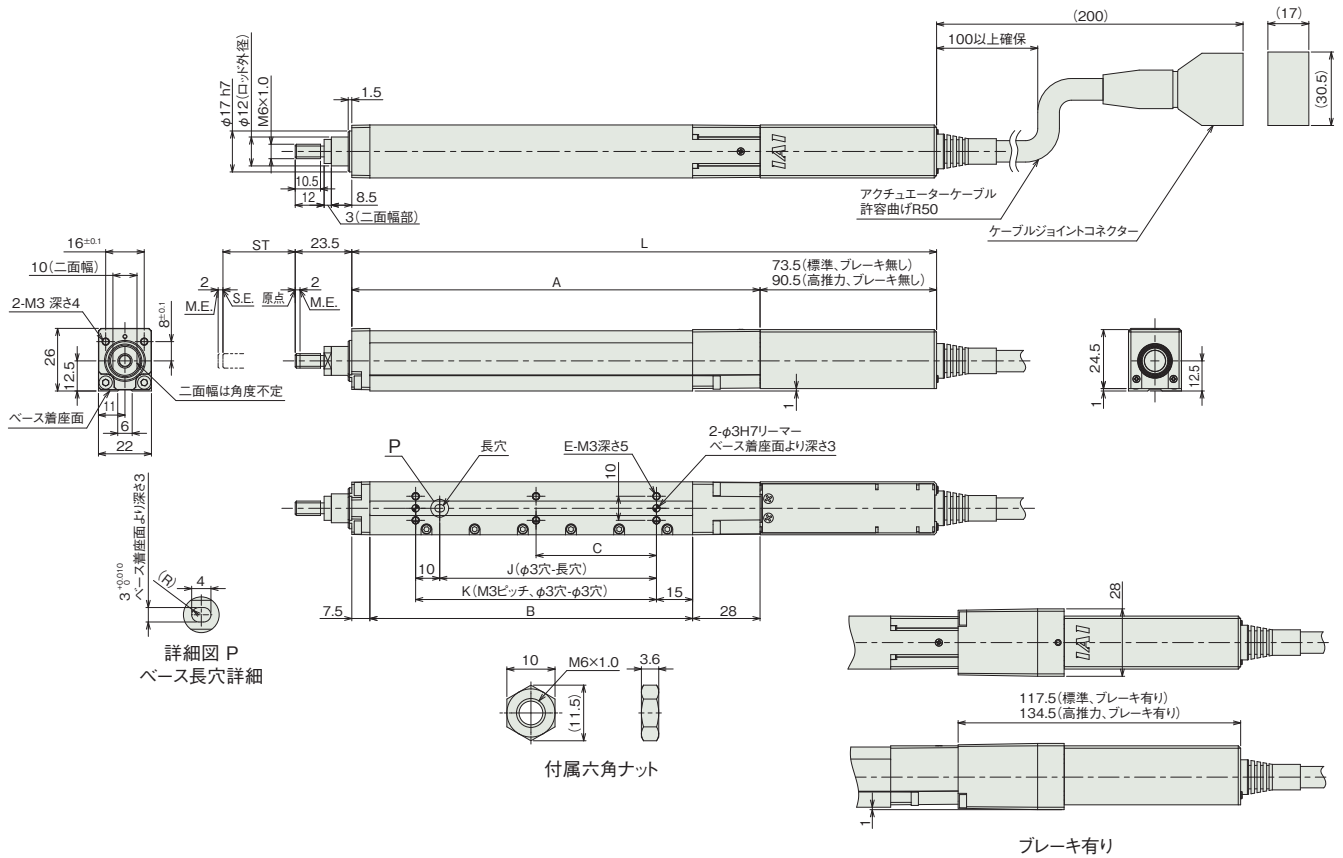
寸法図

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



- (注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出していますので、取付の際はご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

		ストローク				
		25	50	75	100	
L	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243
	高推力	ブレーキ有り	212	237	262	287
		ブレーキ無し	185	210	235	260
		ブレーキ有り	229	254	279	304
	A	94.5	119.5	144.5	169.5	
	B	59	84	109	134	
	C	0	0	0	50	
	E	4	4	4	6	
	J	15	40	65	90	
	K	25	50	75	100	

■ストローク別質量

		ストローク				
		25	50	75	100	
質量 (kg)	標準	ブレーキ無し	0.28	0.3	0.32	0.34
	高推力	ブレーキ有り	0.38	0.4	0.43	0.45
		ブレーキ無し	0.31	0.34	0.36	0.38
		ブレーキ有り	0.42	0.45	0.47	0.49

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP3-RA2BC

細小型

モーター
ストレート

本体幅
30
mm

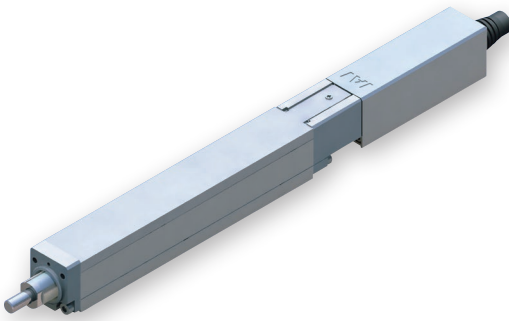
24v
パルス
モーター

ボール
ねじ

■型式項目

RCP3 - RA2BC - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□標準タイプ 20SP パルスモーター 20□高推力タイプ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mm毎)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	-------------------------	----------------------------------------------------------------	-----------------------------------------	------------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (7) パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ		内容							
		標準タイプ				高推力タイプ			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	1	6	4	2	1
	可搬質量	0.5	1	2	4	1	2	4	8
水平	最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
	可搬質量	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
垂直	最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
	可搬質量	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	6.3	12.6	25.2	50.4	15.4	23.1	46.2	92.4
	押付け時最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5	5	5
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25
	最大ストローク (mm)	150	150	150	150	150	150	150	150
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	1	0.32

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	2	0.62

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	4	1.25

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	8	2.5

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	0.5	0.2

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	1	0.37

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	2	0.75

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	4	1.5

ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
6	180	280	300
4	180	200	
2	100		
1	50		

(単位はmm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

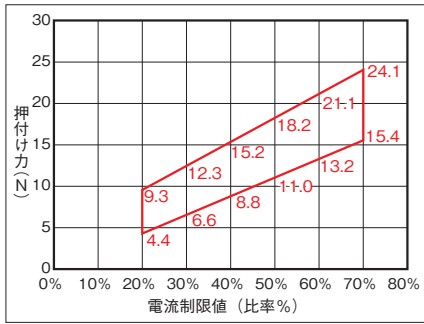
オプション

押付け力と電流制限値の相関図

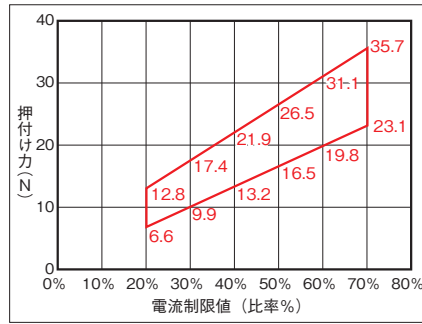
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

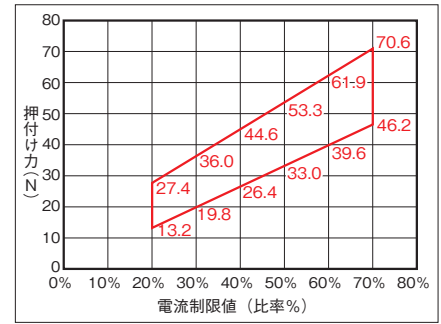
リード6



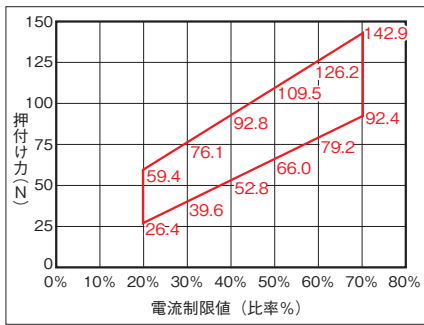
リード4



リード2

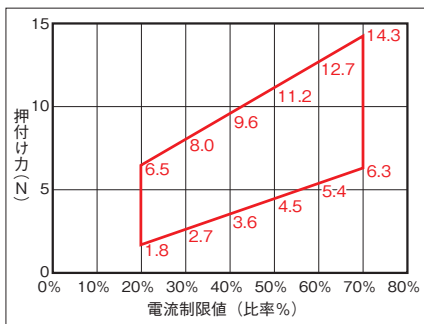


リード1

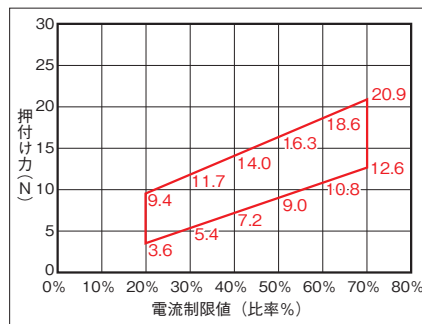


■標準タイプ

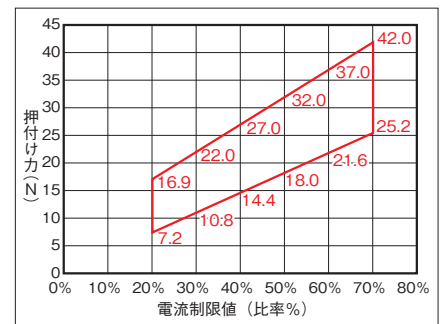
リード6



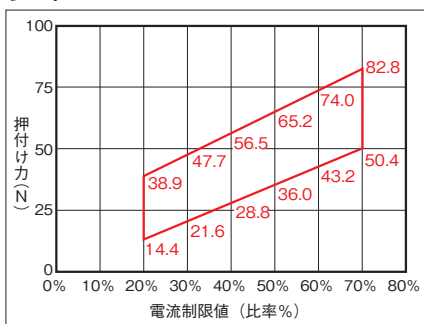
リード4



リード2



リード1



選定

注意事項

ケーブルタイプ

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

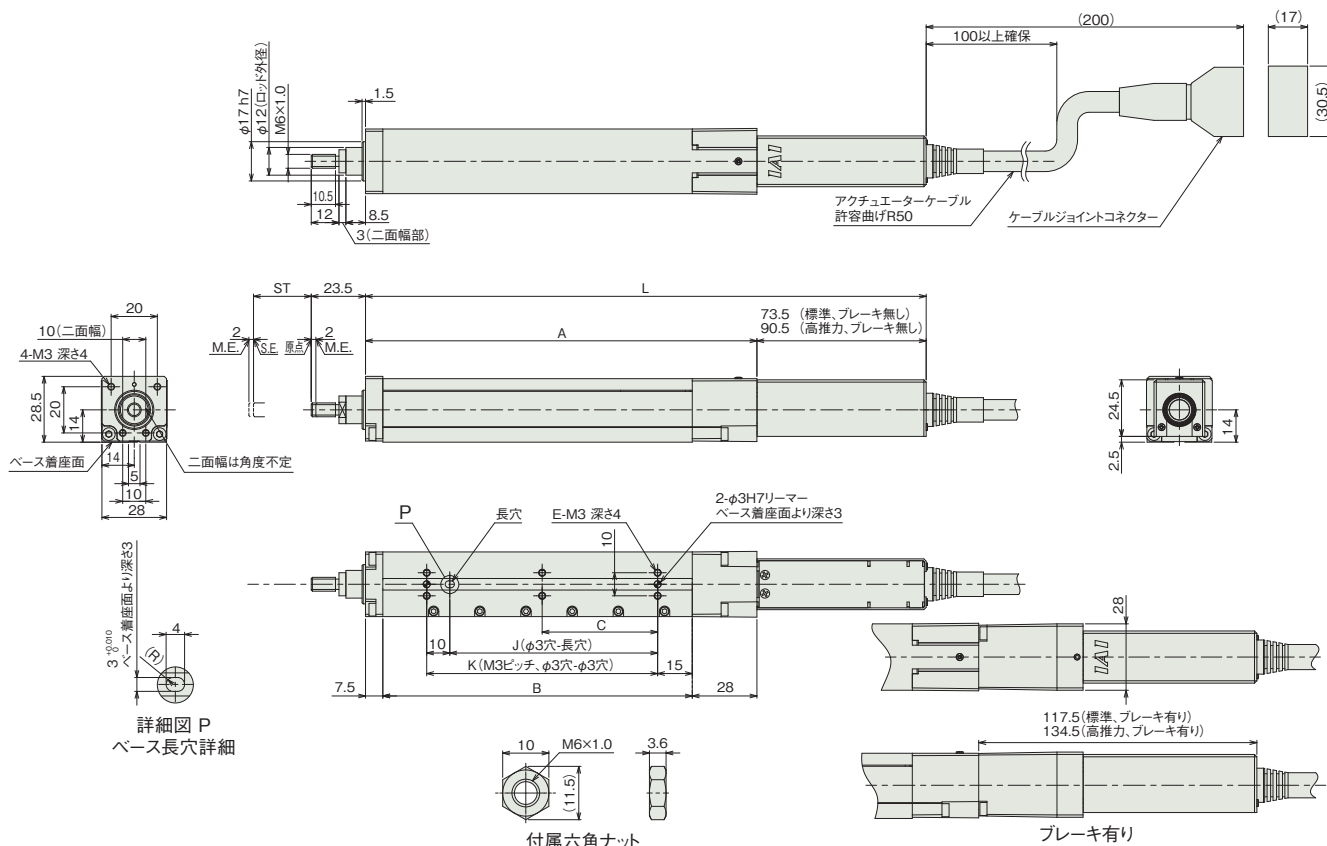
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
(注) 一面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	
L	標準	ブレーキ無し	168	193	218	243	268	293
		ブレーキ有り	212	237	262	287	312	337
	高推力	ブレーキ無し	185	210	235	260	285	310
		ブレーキ有り	229	254	279	304	329	354
A		94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5	
B		59	84	109	134	159	184	
C		0	0	0	50	62.5	75	
E		4	4	4	6	6	6	
J		15	40	65	90	115	140	
K		25	50	75	100	125	150	

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	
質量 (kg)	標準	ブレーキ無し	0.32	0.36	0.39	0.42	0.45	0.48
		ブレーキ有り	0.44	0.47	0.5	0.53	0.56	0.59
	高推力	ブレーキ無し	0.36	0.39	0.42	0.45	0.48	0.51
		ブレーキ有り	0.47	0.5	0.54	0.57	0.59	0.62

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ケーブルジョイントコネクタ

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP4-RA3C

モーター
ストレート

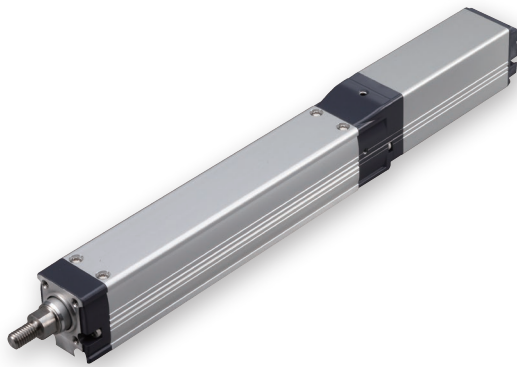
本体幅
30
mm

24V
パルス
モーター

型式項目

RCP4 - RA3C - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mm毎)	適応コントローラー P3 PCON /MSEL P5 RCON /RSEL	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	-------------------------------------------------	------------------------------------------	---------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
 - 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
原点確認センサー	HS	4-565	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	12	24	36
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	12	24	36	
	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175	
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.5	
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	2.5	5	10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1.5	2.5	5	10	
	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175	
速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	36	57	114	229	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

Table showing load capacity (kg) for different lead lengths (16, 10, 5, 2.5 mm) and acceleration levels (0.1 to 0.5 G) for high output setting.

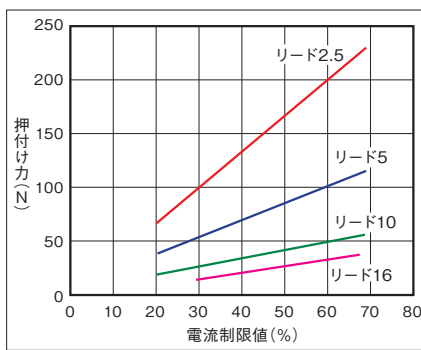
■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

Table showing load capacity (kg) for different lead lengths (16, 10, 5, 2.5 mm) and acceleration levels (0.1 to 0.5 G) for no high output setting.

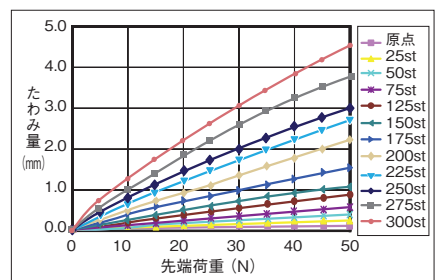
ストロークと最高速度

Table mapping lead length (mm) to high output setting (有効/無効) and maximum stroke (25-300 mm).

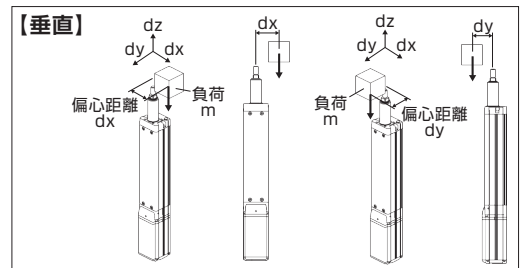
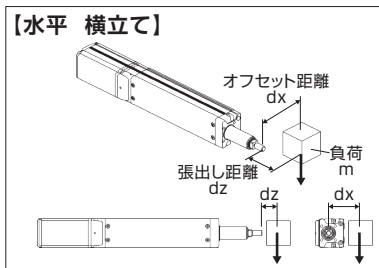
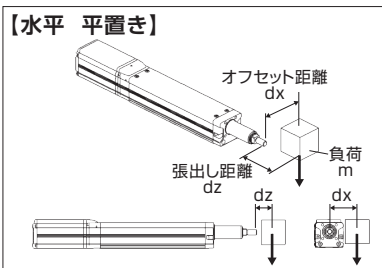
押付け力と電流制限値の相関図



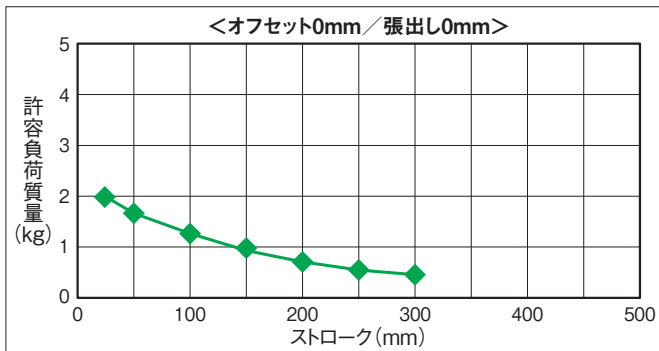
ロッドたわみ量(参考値)



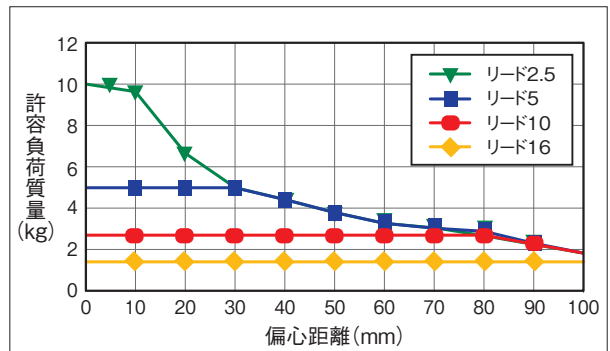
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

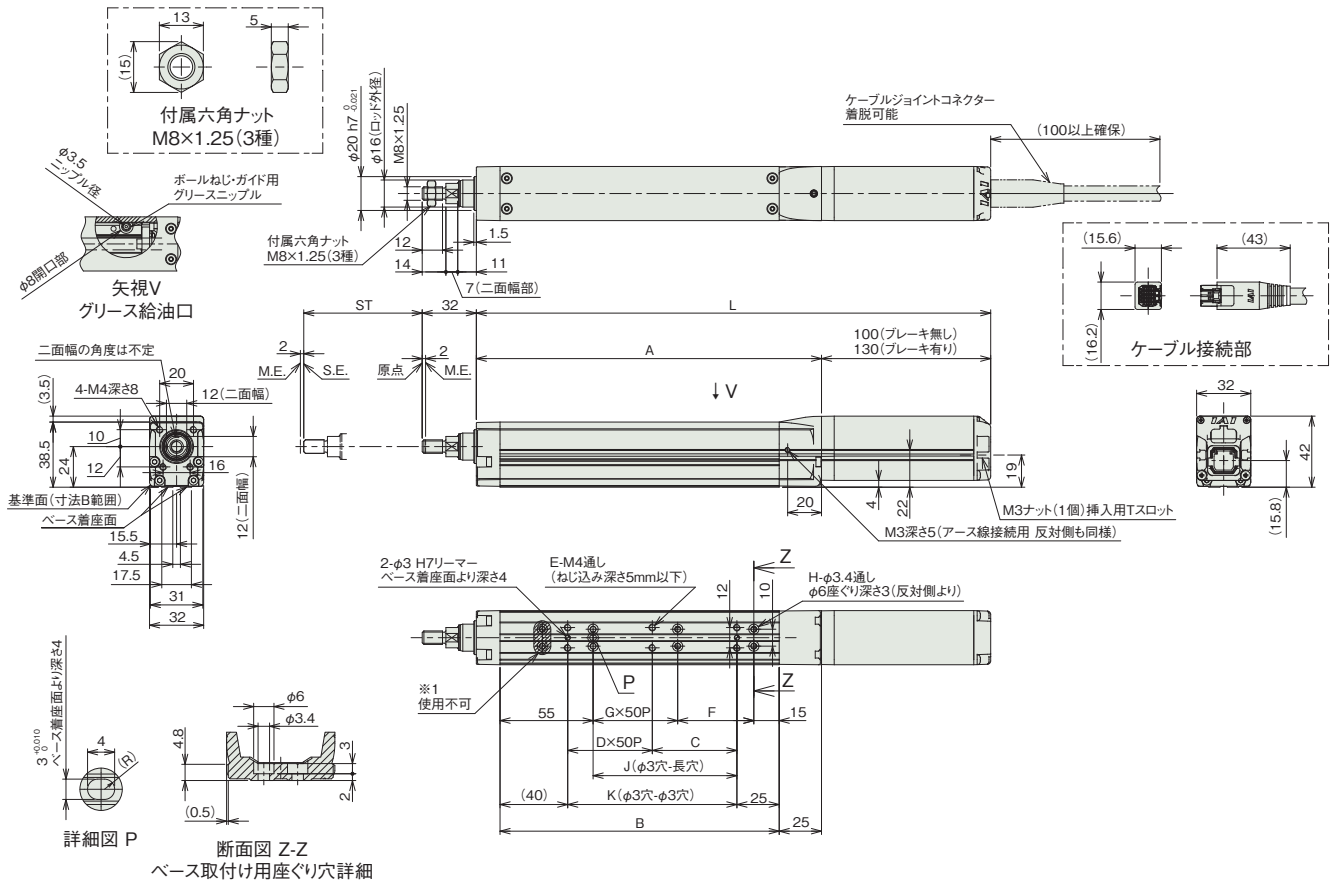
寸法図

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



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

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ロボット用アクセサリー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

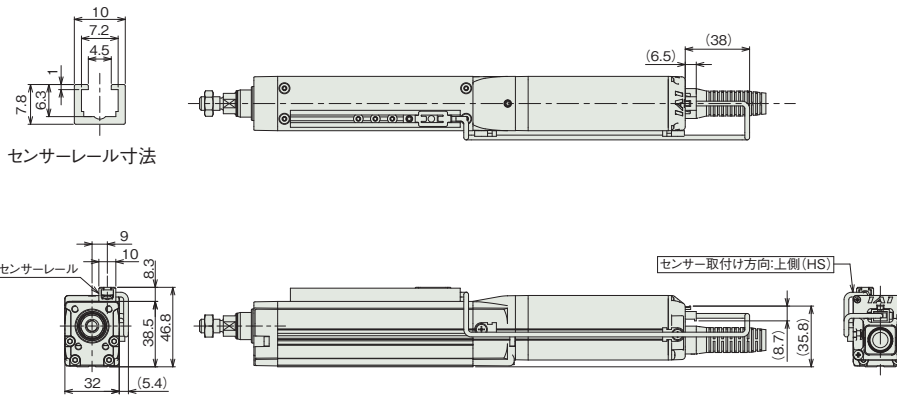
RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■センサー取付(オプション)



センサーレール寸法

■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	ブレーキ無し	229	254	279	304	329	354	379	404	429	454	479	504
	ブレーキ有り	259	284	309	334	359	384	409	434	459	484	509	534
A		129	154	179	204	229	254	279	304	329	354	379	404
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
D		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F		20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
G		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
K		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
ロッド先端静的許容荷重(N)		38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7	6.4	5.8	5.4
	オフセット100mm	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
質量(kg)	ブレーキ無し	0.59	0.64	0.69	0.73	0.78	0.83	0.88	0.93	0.98	1.02	1.07	1.12
	ブレーキ有り	0.68	0.73	0.78	0.82	0.87	0.92	0.97	1.02	1.07	1.11	1.16	1.21

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCP4-RA5C

モーター
ストレート

本体幅
50mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP4 - RA5C - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ 42SP 高推力 パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 400 50mm 400mm (50mm毎)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	-------------------------	------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------	------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は8-121ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ金具	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
スクレーパ	SC	4-572	-

(注1) 高推力パルスモーターを選択した場合は標準装備です。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 20 12 6 3 (高推力)
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 6 25 40 60 -
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 6 25 40 240 -
	最高速度 (mm/s) 800 700 450 225 -
	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 -
速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.5 0.3 0.3 0.3 -
	最高加減速度 (G) 1 1 1 1 -
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 1.5 4 10 20 35
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 1.5 4 10 20 35
垂直	最高速度 (mm/s) 800 700 450 225 80
	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 4
	定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
	最高加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
押付け	押付け時最大推力 (N) 56 93 185 370 750
	押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20 20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 1.5 4 10 20 35
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 400 400 400 400 400
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	リード20: ±0.03mm リード12/6/3: ±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5			
800	4	3				1	1			

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	3.5	3			
600	10	10	6	3	2	4	3	2		
700		6	2			2	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8		
300	40	35	25	20	14	6	6	6		
350	40	30	14	12	10	5	5	5		
400	30	18	10	6	5	4	3	3		
450	25	8	3			2	2	1		

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10		
150	60	50	40	30	25	14	10	6		
175	60	40	35	25	20	12	6	5		
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5		
225	40	16	16	10	6	5	5	4		

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.2
0	6	1.5
160	6	1.5
320	6	1.5
480	4	1
640	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	25	4
100	25	4
200	25	4
300	20	3
400	10	2
500	5	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	10
50	40	10
100	40	10
150	40	8
200	35	5
250	10	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	20
25	40	20
50	40	16
75	40	12
100	40	9
125	40	5

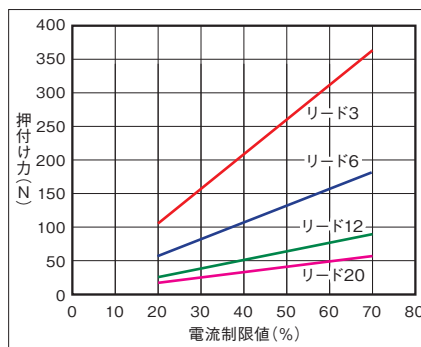
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

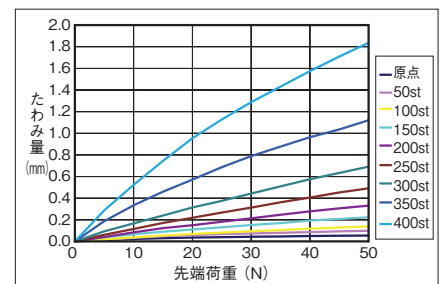
(注3) 高推力仕様は高出力設定でのみ動作可能です。

押付け力と電流制限値の相関図

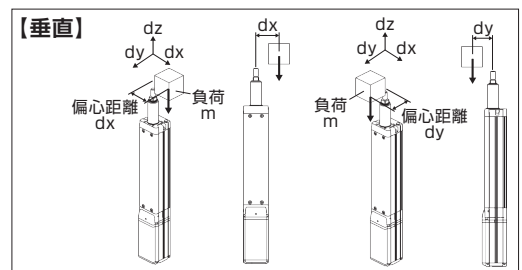
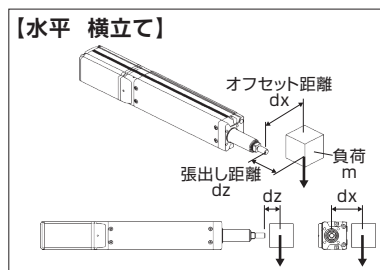
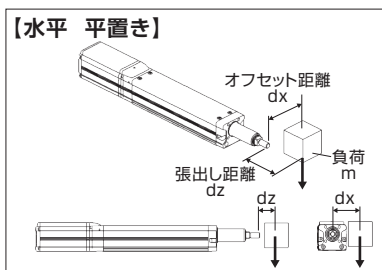


ロッドたわみ量(参考値)

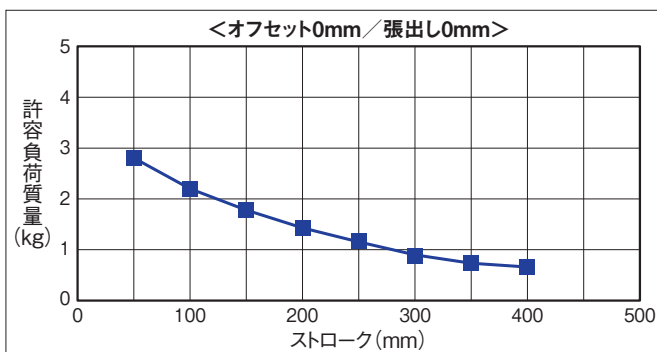
下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。



ロッド先端許容負荷質量

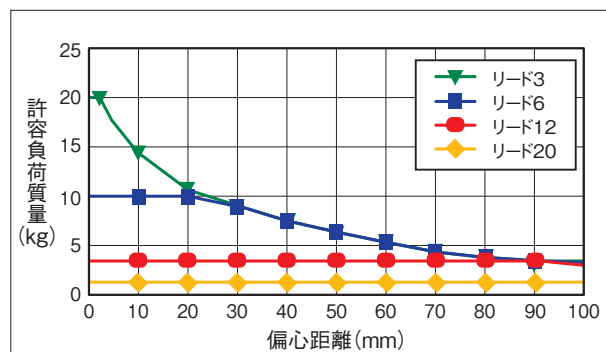


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定
注意事項
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

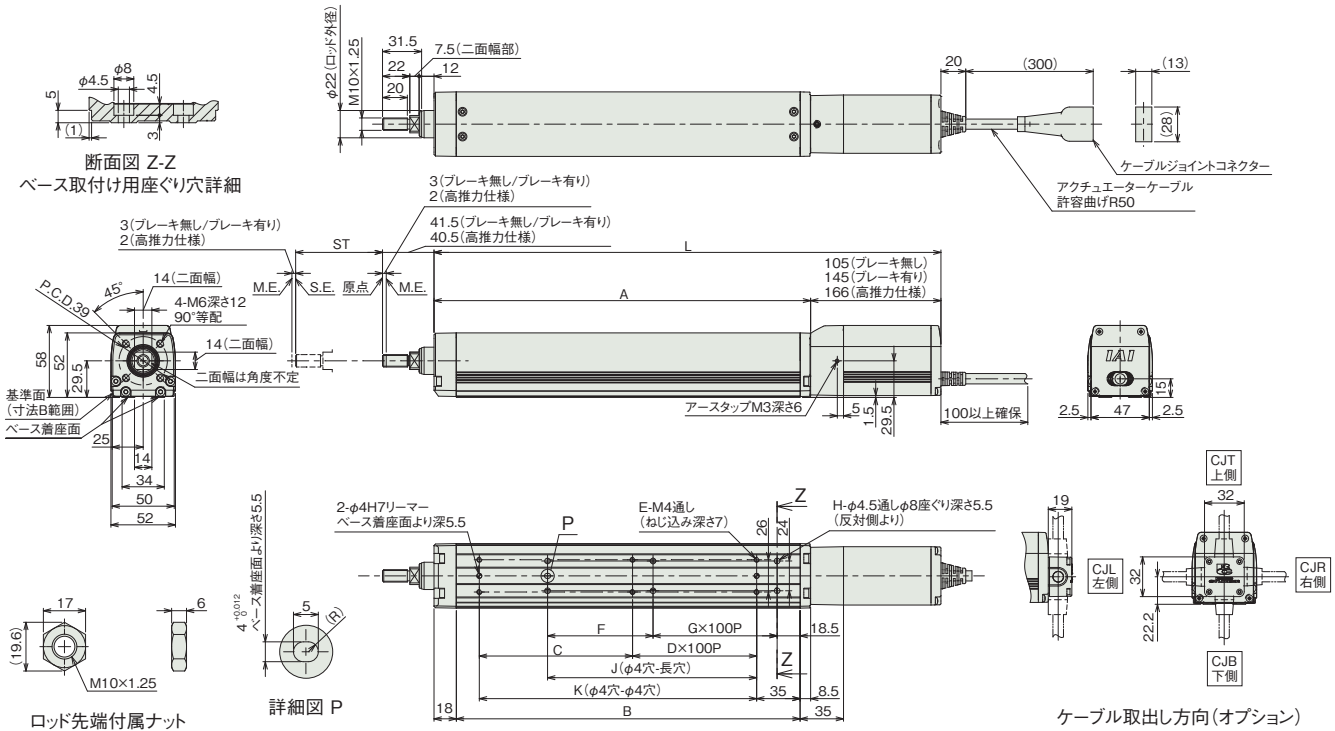
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。また高推力仕様は原点-M.E.間、S.E.-M.E.間の寸法が2になりますのでご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) フロントハウジングおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5
	ブレーキ有り	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5
	高推力仕様	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5
A		153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
B		127	177	227	277	327	377	427	477
C		73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5
D		0	0	1	1	2	2	3	3
E		4	4	6	6	8	8	10	10
F		35	85	135	85	135	85	135	85
G		0	0	0	1	1	2	2	3
H		4	4	4	6	6	8	8	10
J		18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K		73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
ロッド先端静的許容荷重 (N)		66	51	42	35	30	26	22	20
RCS4	オフセット0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2
	オフセット100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7
RCS2	ロッド先端静的許容トルク (N·m)	6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.9	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2	3.4	3.7
	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	3.9
	高推力仕様	2.3	2.6	2.8	3.1	3.3	3.6	3.9	4.1

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

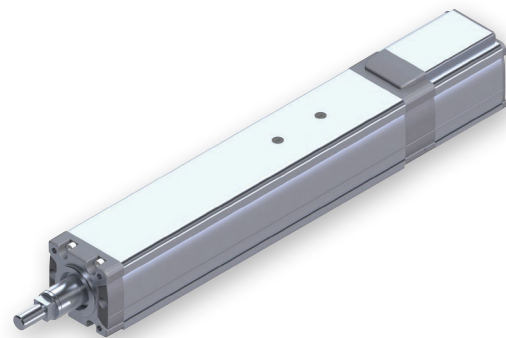
RCP5-RA10C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 110 mm
24V パルスモーター

■型式項目

RCP5 - RA10C - WA - 86P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 86P パルスモーター 86□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	適応コントローラー P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL	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
------	-----	----------------------------	-----------------------------------	--------------------------------------------	----------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
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) ~ X17(17m)	-	-
	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) ~ R17(17m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ金具	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	80	150	300
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	250	125	63
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
		最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	80	100	150
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	167	125	63
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
		最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
押付け	押付け時最大推力 (N)	1500	3000	6000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	80	100	150	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm(リード 10/2.5) 転造C10 ボールねじ φ16mm(リード 5) 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	80	
100	80	
175	80	
200	80	
225	38	
240	20	
250	15	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	80	
34	80	
37	69	
45	58	
53	50	
75	35	
105	20	
120	15	
140	10	
152	8	
167	6	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	150	
83	150	
125	150	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	100	
20	100	
26	90	
40	65	
45	55	
55	40	
58	37	
60	35	
65	29	
68	27	
70	25	
77	20	
90	13	
100	9	
105	7	
125	3	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	300	
42	300	
63	300	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	150	
20	150	
30	100	
35	75	
37	65	
50	30	
55	20	
63	10	

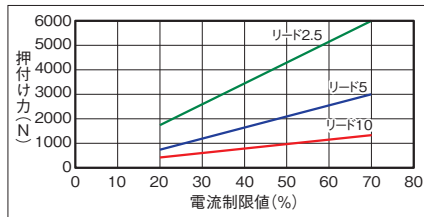
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm 以下	600mm 以下	650mm 以下	700mm 以下	750mm 以下	800mm 以下
10	グラフのとおり					
5	グラフの とおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり					

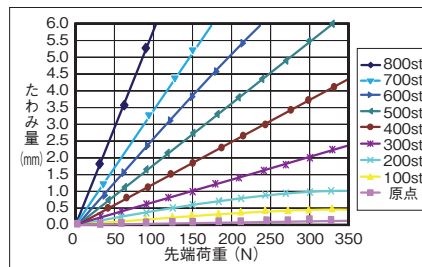
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

ロッドたわみ量(参考値)

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



選定

注意事項

デジタルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

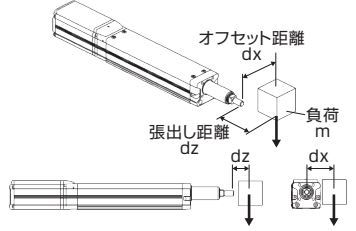
RCS2

RCS3

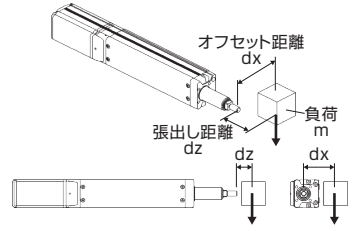
オプション

ロッド先端許容負荷質量

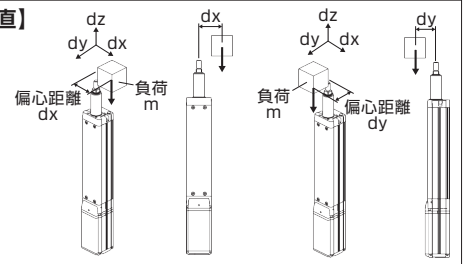
【水平 平置き】



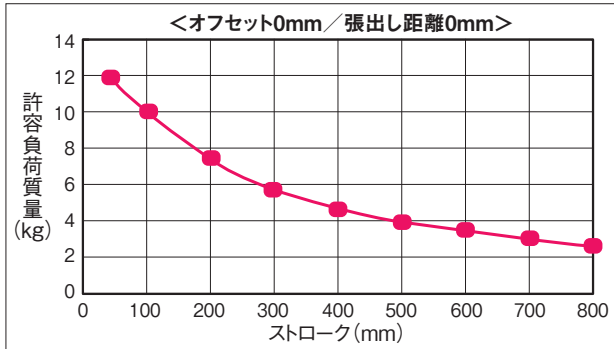
【水平 横立て】



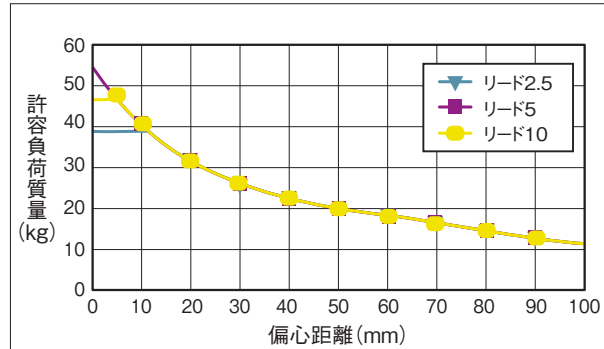
【垂直】



■水平

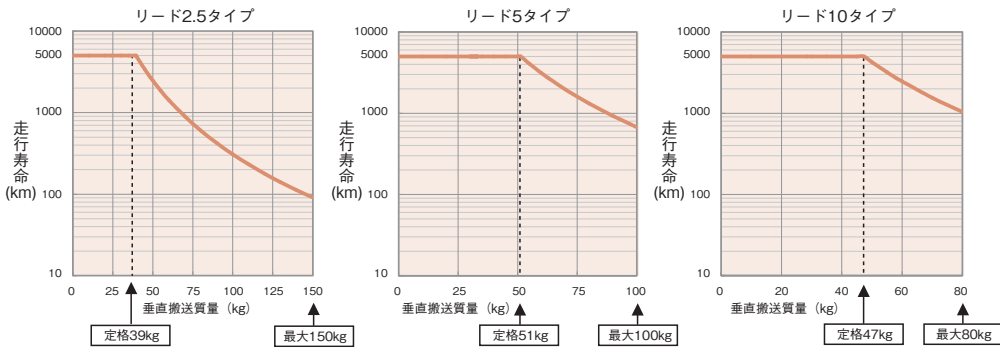


■垂直



垂直搬送質量と走行寿命の相関図

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



(注) 定格の数値は、走行寿命5000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上記グラフのように減少しますのでご注意ください。

選定

注意事項

ロボット用
リニアシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

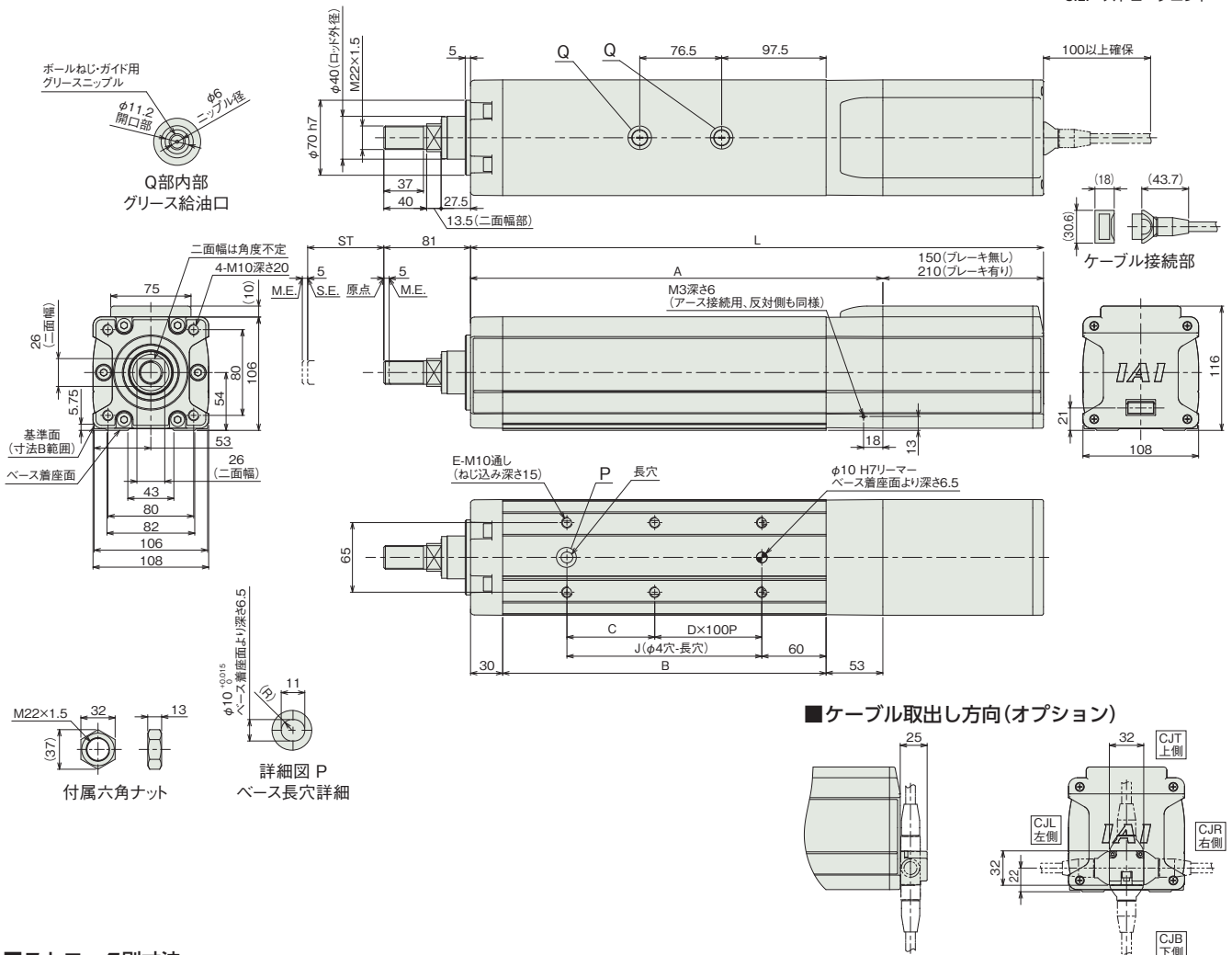
寸法図

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

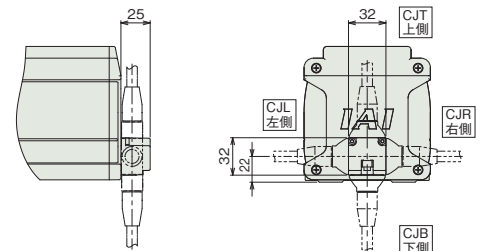
2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235
	ブレーキ有り	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295
A		335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002
C		132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重 (N)		316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm		119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2
		オフセット100mm		100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.5	12.2	12.9	13.6	14.3	15	15.7	16.4	17.1	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3	22
	ブレーキ有り	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5	22.2	22.9	23.6

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ネットワーク ※選択																	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定
注意事項
ロボット
ケーブル型式
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP3-RA2AR

細小型

モーター折返し

本体幅
20mm

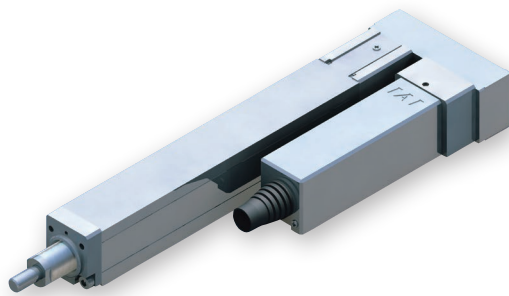
24V
パルスモーター

ボールねじ

型式項目

RCP3 - RA2AR - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20標準タイプ 20SP パルスモーター 20高推力タイプ	リード 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mm毎)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	---------------------------	--------------------------------------------------------------	--------------------------------	------------------------------------------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、回り止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- (4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- (5) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (7) パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-

オプション価格表(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	4-557	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

		内容						
		標準タイプ			高推力タイプ			
モータータイプ	ボールねじリード(mm)	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	1	2	1	2	4
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50	200	100	50
	最低速度(mm/s)	5	3	2	5	3	2	
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.2	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50	200	100	50
	最低速度(mm/s)	5	3	2	5	3	2	
	定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
押付け	押付け時最大推力(N)	12.6	25.2	50.4	23.1	46.2	92.4	
	押付け最高速度(mm/s)	5	5	5	5	5	5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力(kgf)	0.2	0.37	0.75	0.32	0.62	1.25	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	100	100	100	100	100	100	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	1	0.32

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	2	0.62

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	4	1.25

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
200	0.3	0.2

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
100	0.3	0.2

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
50	0.3	0.2

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50~100 (mm)
4	180	200
2	100	
1	50	

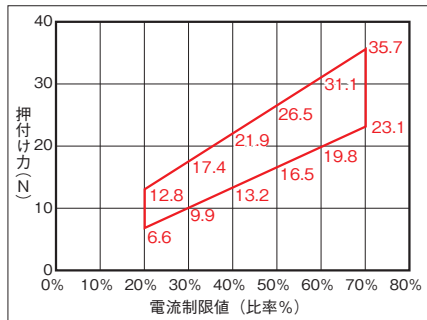
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

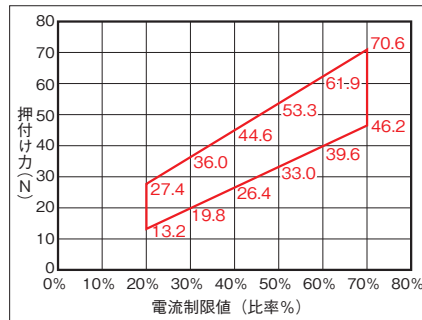
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

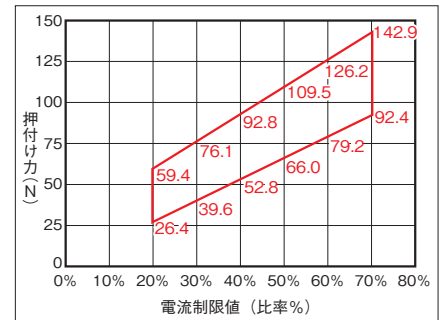
リード4



リード2

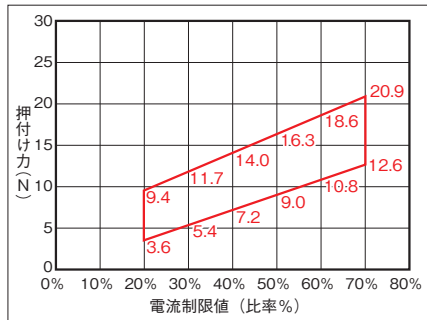


リード1

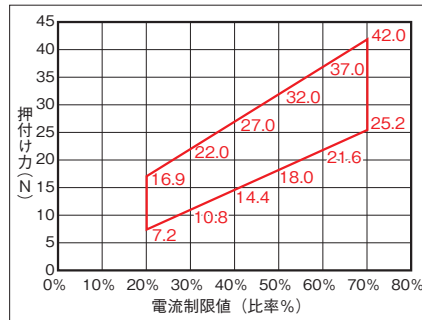


■標準タイプ

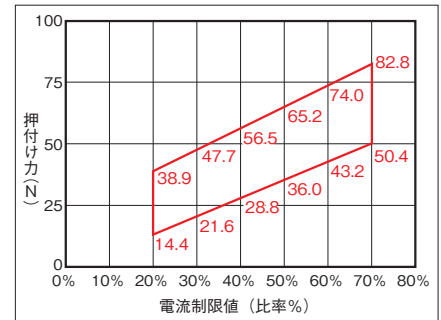
リード4



リード2



リード1



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

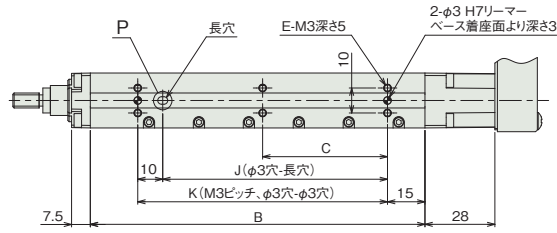
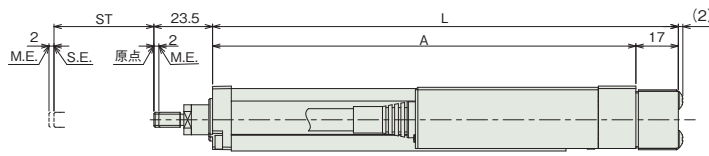
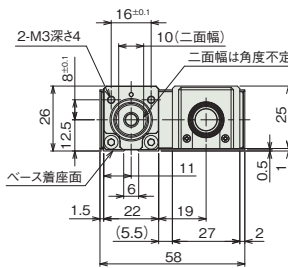
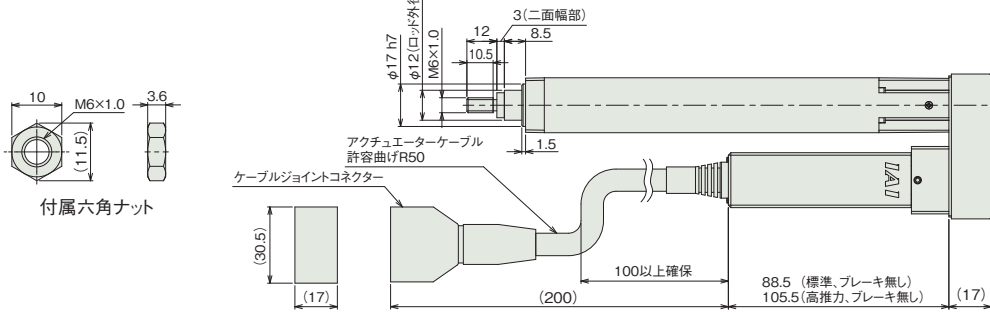
寸法図

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

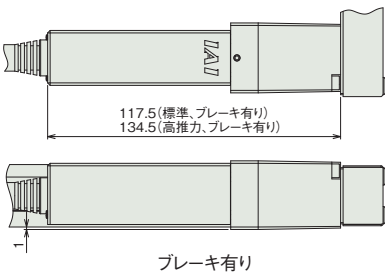


- (注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。
- (注) 二面幅部はモーター左折返し仕様です。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出していますので、取付の際にはご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P
ベース長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100		
質量 (kg)	標準	ブレーキ無し	0.31	0.33	0.35	0.37
		ブレーキ有り	0.41	0.43	0.46	0.47
	高推力	ブレーキ無し	0.34	0.36	0.39	0.41
		ブレーキ有り	0.45	0.48	0.5	0.52

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク															
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

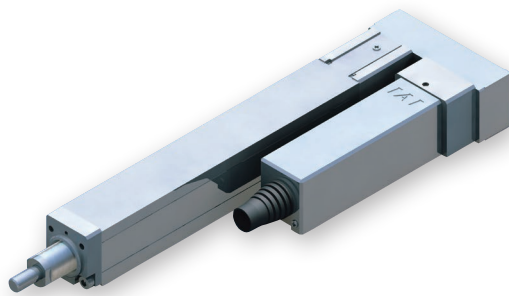
RCP3-RA2BR

細小型  モーター折返し  本体幅 30mm  24V パルスモーター  ボールねじ

型式項目

RCP3 - RA2BR - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20標準タイプ 20SP パルスモーター 20高推力タイプ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm 1 1mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mm毎)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	--------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------	------------------------------------------------	-------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、回り止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 最大押付け力は 5mm/s で動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- パルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	高推力タイプ	標準タイプ
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

モータータイプ		内容								
		標準タイプ				高推力タイプ				
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	1	6	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	4	1	2	4	8
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	50	300	200	100	50
	最低速度 (mm/s)	8	5	3	2	8	5	3	2	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
押付け	押付け時最大推力 (N)	6.3	12.6	25.2	50.4	15.4	23.1	46.2	92.4	
	押付け最高速度 (mm/s)	5	5	5	5	5	5	5	5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.2	0.37	0.75	1.5	0.32	0.62	1.25	2.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	150	150	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
ロッド	φ12mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.7度
走行寿命	5000km もしくは 5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

■高推力タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	1	0.32

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	2	0.62

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	4	1.25

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	8	2.5

■標準タイプ 可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
300	0.5	0.2

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
200	1	0.37

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
100	2	0.75

リード1

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
50	4	1.5

ストロークと最高速度

ストローク リード	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
6	180	280	300
4	180	200	
2	100		
1	50		

(単位はmm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

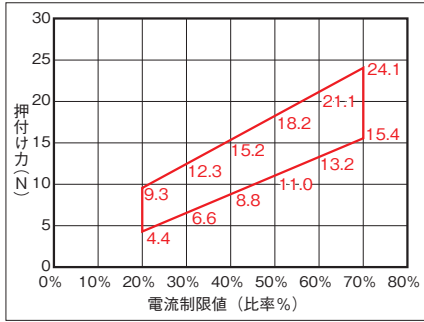
オプション

押付け力と電流制限値の相関図

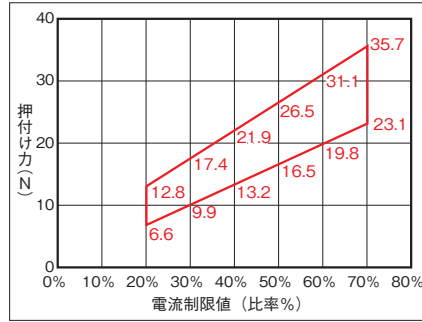
押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

■高推力タイプ

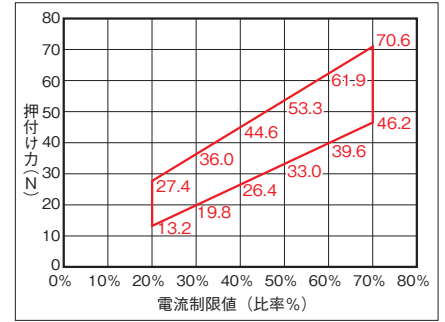
リード6



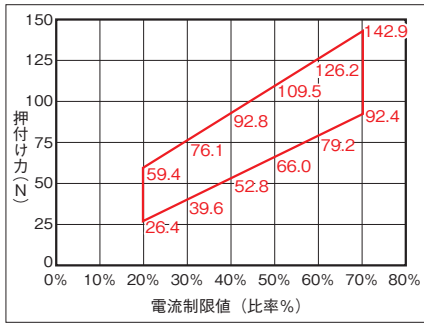
リード4



リード2

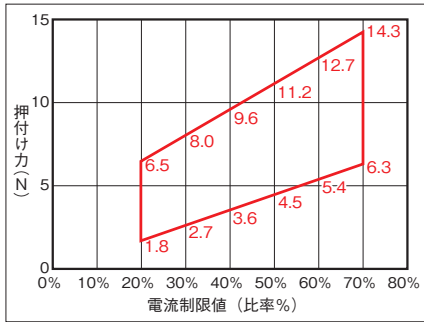


リード1

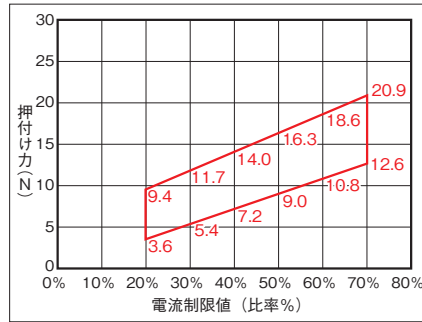


■標準タイプ

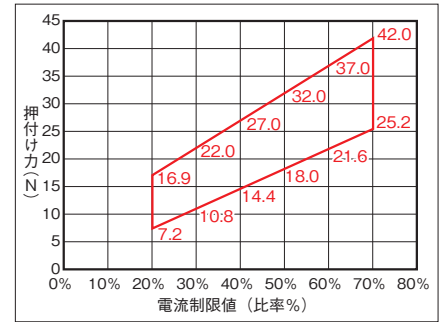
リード6



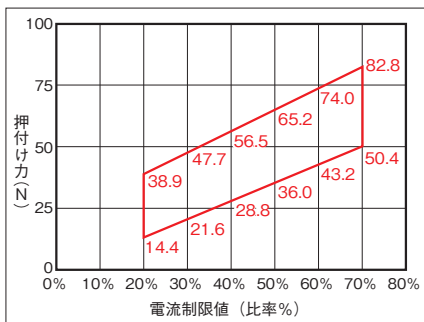
リード4



リード2



リード1



選定

注意事項

ケーブルタイプ

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

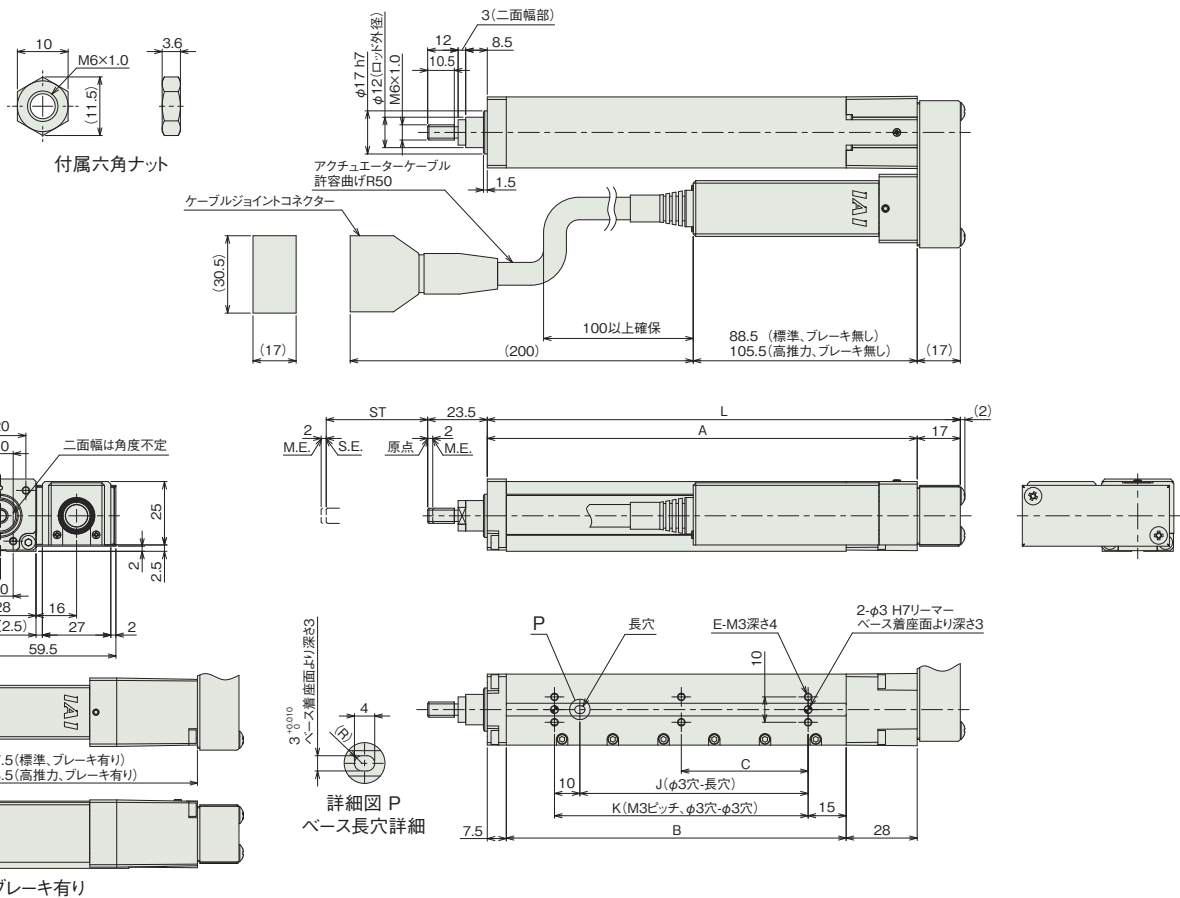
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅部の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	59	84	109	134	159	184
C	0	0	0	50	62.5	75
E	4	4	4	6	6	6
J	15	40	65	90	115	140
K	25	50	75	100	125	150

■ストローク別質量

		ストローク		25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	標準	ブレーキ無し		0.35	0.38	0.41	0.44	0.47	0.5
		ブレーキ有り		0.46	0.49	0.52	0.55	0.58	0.61
	高推力	ブレーキ無し		0.38	0.41	0.45	0.48	0.5	0.53
		ブレーキ有り		0.49	0.52	0.56	0.59	0.62	0.65

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク														
			DC24V	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1			●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1			●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)			-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP65

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP4-RA3R



本体幅
30mm

24V
パルス
モーター

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

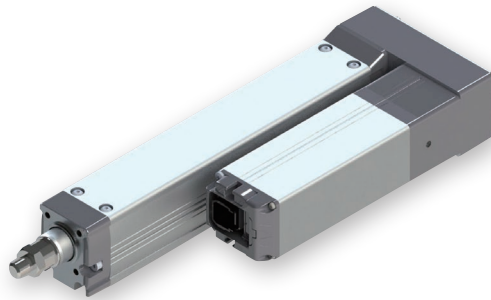
テーブル

ケーブル型式

型式項目

RCP4 - RA3R - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28Pサイズ	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mm毎)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	-------------------------------------------------	------------------------------------------	-------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで 사용되는場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点確認センサー	HS	4-565	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
背面取付けプレート	RP	4-572	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12	24	36
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	12	24	36
	最高速度 (mm/s)	1120	700	350	175	
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2.5	5	10
	最高速度 (mm/s)	840	700	350	175	
	最低速度 (mm/s)	20	13	7	4	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	36	57	114	229	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

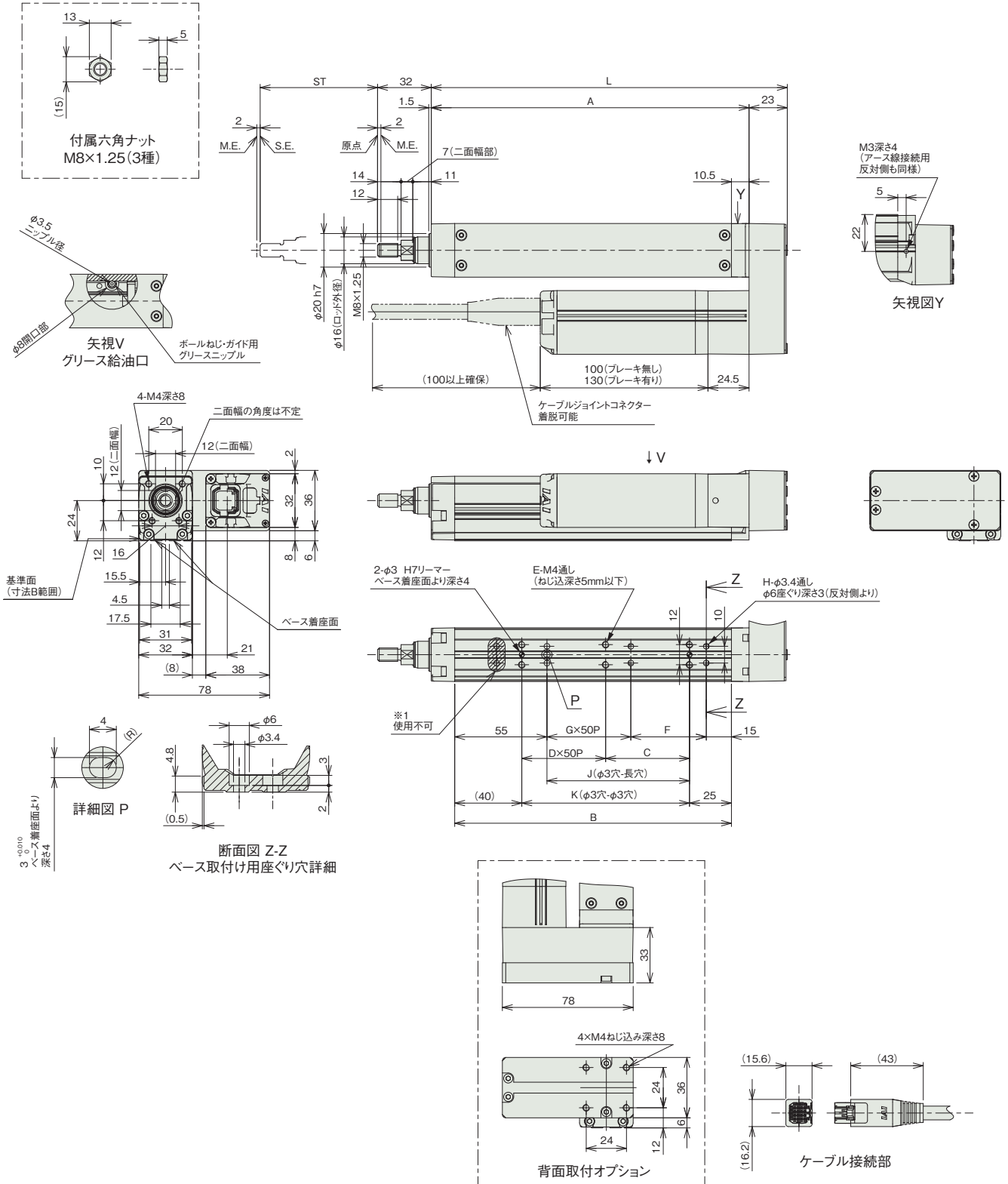
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

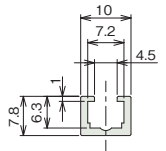
RCS4

RCS2

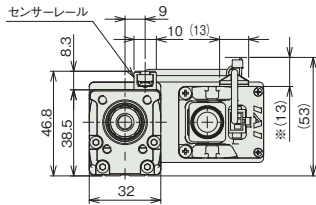
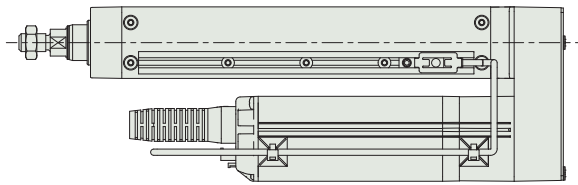
RCS3

オプション

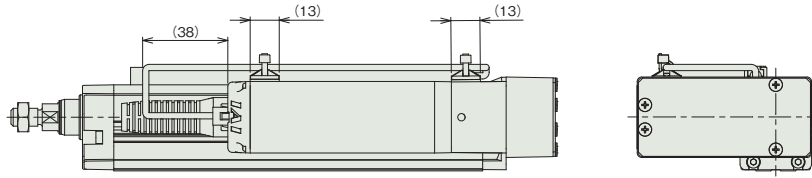
■センサー取付(オプション)



センサーレール寸法



※ケーブルタイ張出し量目安



■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
L	標準	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	337.5	362.5	387.5	412.5
	背面取付オプション	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	297.5	322.5	347.5	372.5	397.5	422.5
A		114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50
D		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F		20	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
G		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285
K		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
ロッド先端静的許容荷重(N)		38.8	33.5	29.5	26.3	23.7	21.6	19.8	18.2	16.9	15.7	14.7	13.8
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	19.4	16.6	14.2	12.2	10.7	9.5	8.5	7.7	7	6.4	5.8	5.4
	オフセット100mm	9.1	9.4	8.9	8.3	7.7	7.1	6.6	6.1	5.6	5.2	4.9	4.5
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		3.9	3.4	3.0	2.7	2.4	2.2	2.0	1.9	1.7	1.6	1.5	1.4
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		0.9	0.9	0.9	0.8	0.8	0.7	0.7	0.6	0.6	0.5	0.5	0.5

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300
質量(kg)	ブレーキ無し	0.71	0.76	0.81	0.85	0.90	0.95	1.00	1.05	1.10	1.14	1.19	1.24
	ブレーキ有り	0.80	0.85	0.90	0.94	0.99	1.04	1.09	1.14	1.19	1.23	1.28	1.33

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定
注意事項
ケーブル型式
テーブル
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP2-SRA4R



本体幅
50mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - SRA4R - I - 35P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 200 20mm 200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は 50mm毎設定	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---------------------------	-----------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めに破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20~50	-
60~100	-
150	-
200	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-557	-
フランジ金具 (前)	FL	4-559	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-561	-
フート金具1 (底面取付)	FT	4-562	-
フート金具2 (右/左側面取付)	FT2/FT4	4-565	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 25 35 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.2
水平	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) 9 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 9 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) 9 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 9 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N) 112 224 押付け最高速度 (mm/s) 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 9 15	
	最小ストローク (mm) 20 20 最大ストローク (mm) 200 200 ストロークピッチ (mm) (注2) 10 10	

(注2) 100mm以上は50mm毎となります。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±1.5度
ロッド先端静的許容トルク	0.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種別	パルスモーター
エンコーダー種別	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

選定

注意事項

ロボット
アクセ
ories

テーブル

ケーブル
型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	25	9
100	25	7
150	20	5
200	15	3.5
250	10	2

リード2.5

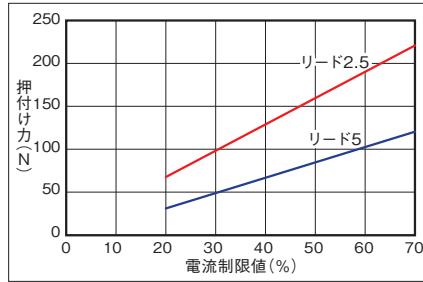
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

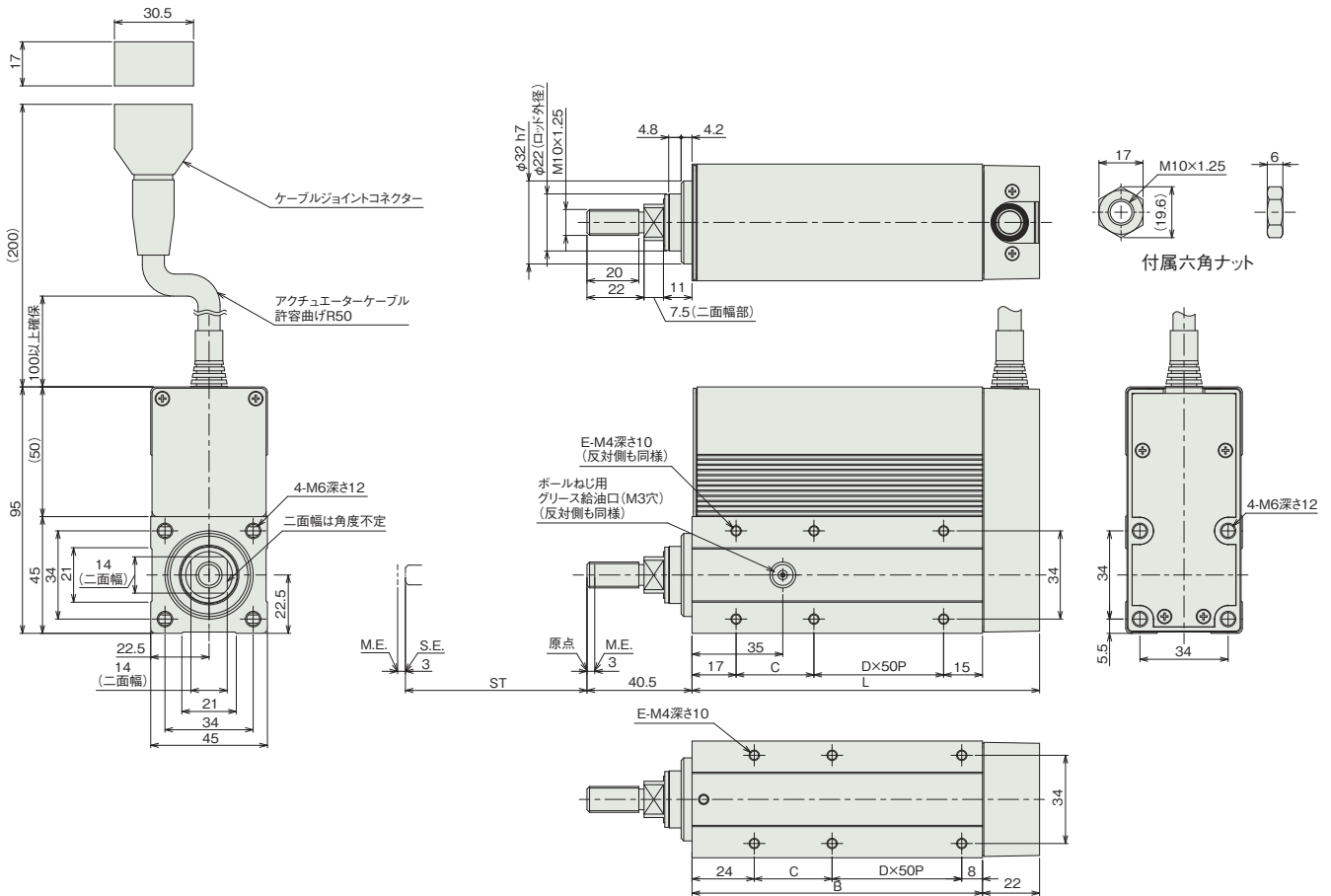
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただしブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。
 (60mm以下の対応はできません)

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.83	0.89	0.96	1.02	1.08	1.14	1.21	1.27	1.33	1.64	1.95
	ブレーキ有り	-	-	-	-	-	1.35	1.41	1.47	1.53	1.84	2.15

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP4-RA5R

モーター折返し

本体幅 50mm

24Vパルスモーター

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

■型式項目

RCP4 - RA5R - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 400 400mm (50mm毎)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	---------------------------------------------	------------------------------------------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

POINT
選定上の
注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は全て外付ガイドを併用した場合の数値です。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ金具 (注1)	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
スクレーパ	SC	4-572	-

(注1) 50ストロークのブレーキ有りは、モーターカバーとフランジが干渉するため使用出来ません。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1.5	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
押付け	定格加減速度 (G)	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	押付け時最大推力 (N)	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	400	400	400	400	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	リード20: ±0.03mm リード12/6/3: ±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5						
800	4	3				1	1						

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3					
600	10	10	6	3	2	4	3	2					
700		6	2			2	1						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8					
300	40	35	25	20	14	6	6	6					
350	40	30	14	12	10	5	5	5					
400	30	18	10	6	5	4	3	3					
450	25	8	3			2	2	1					

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直 加速度(G)						
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10					
150	60	50	40	30	25	14	10	6					
175	60	40	35	25	20	12	6	5					
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5					
225	40	16	16	10	6	5	5	4					

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.2
0	6	1.5
160	6	1.5
320	6	1.5
480	4	1
640	3	0.5

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	25	4
100	25	4
200	25	4
300	20	3
400	10	2
500	5	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	10
50	40	10
100	40	10
150	40	8
200	35	5
250	10	3

リード3

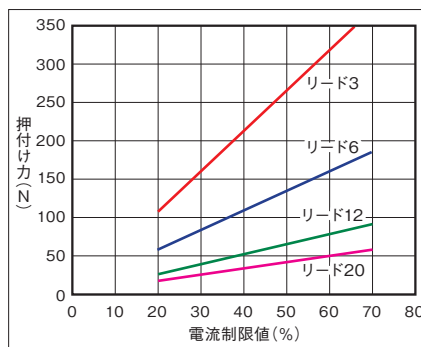
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.2	0.2
0	40	20
25	40	20
50	40	16
75	40	12
100	40	9
125	40	5

ストロークと最高速度

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

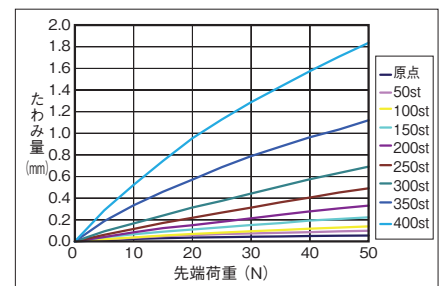
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

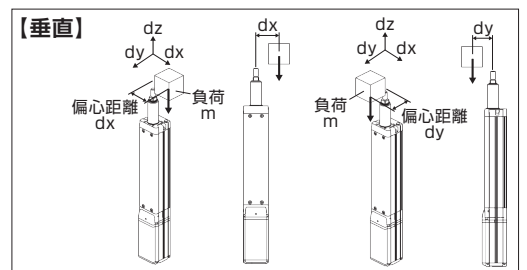
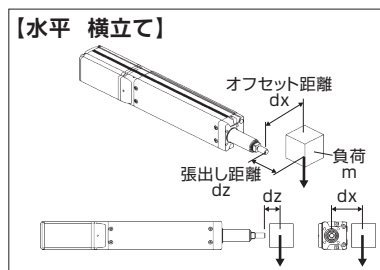
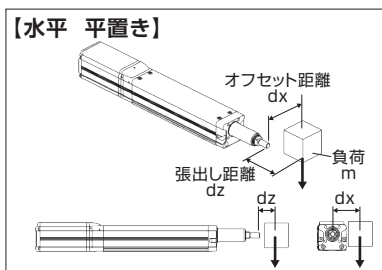


ロッドたわみ量(参考値)

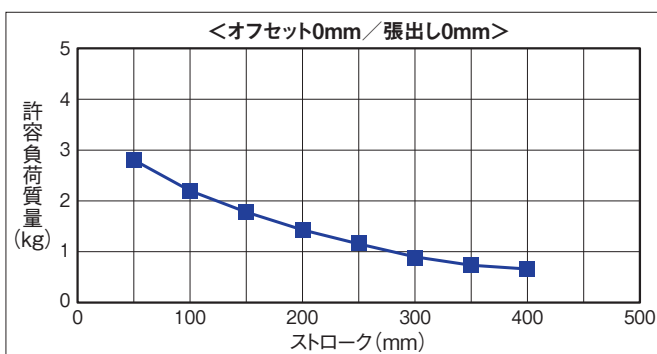
下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。



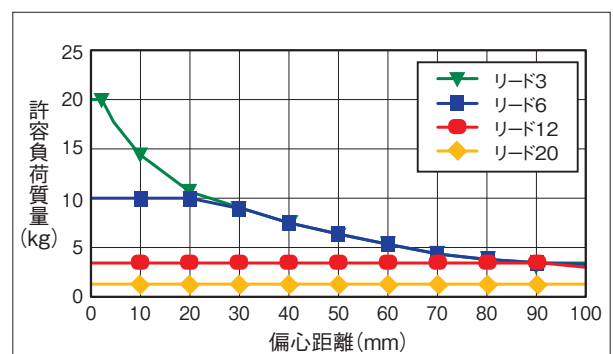
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ロボット
ケーブル
タイプ

ケーブル
タイプ

ケーブル
タイプ

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

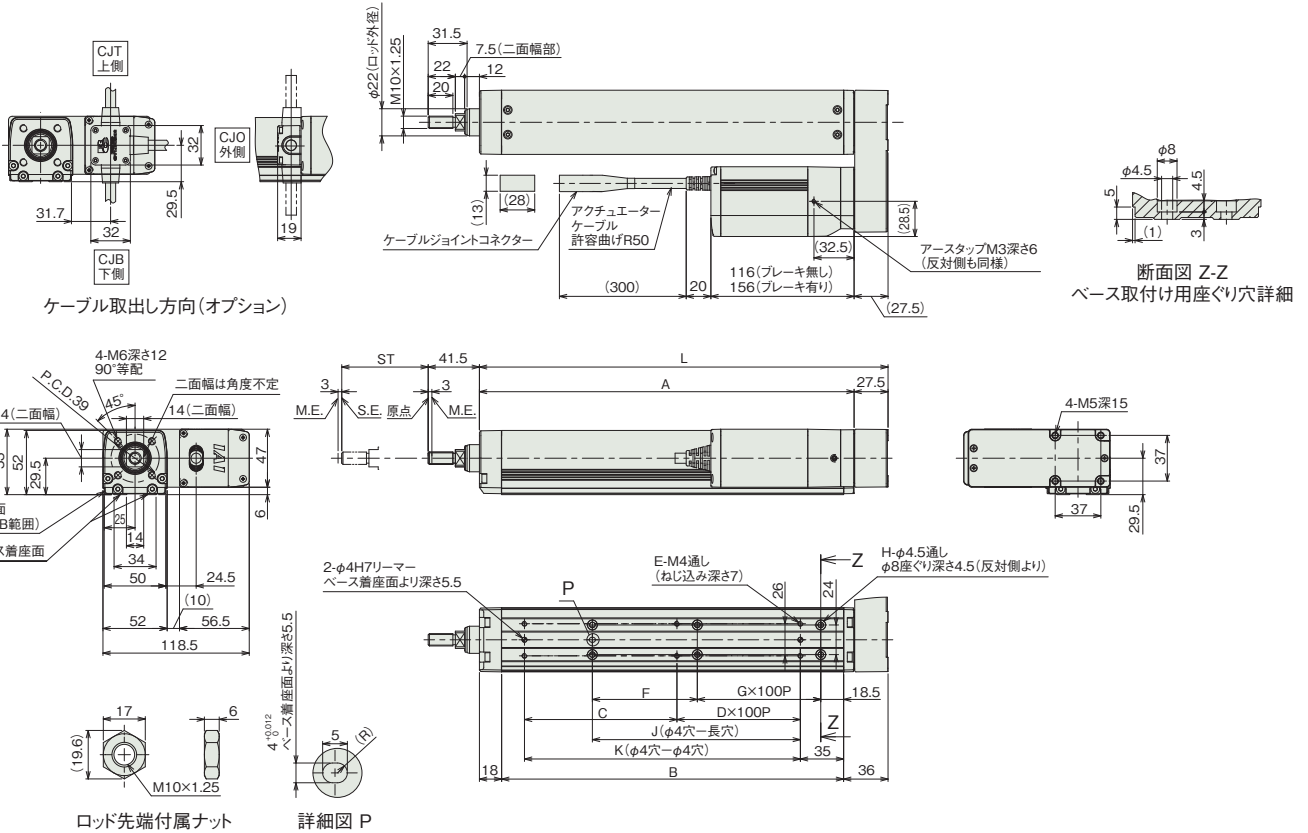
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) フロントハウジングおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 50ストロークのブレーキ有りは、モーターカバーとフランジが干渉するため使用出来ません。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	181	231	281	331	381	431	481	531
A	153.5	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5
B	127	177	227	277	327	377	427	477
C	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5	73.5	123.5
D	0	0	1	1	2	2	3	3
E	4	4	6	6	8	8	10	10
F	35	85	135	85	135	85	135	85
G	0	0	0	1	1	2	2	3
H	4	4	4	4	6	8	8	10
J	18.5	68.5	118.5	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5
K	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5
ロッド先端静的許容荷重 (N)	66	51	42	35	30	26	22	20
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7
	オフセット100mm	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	2.6	2.0	1.6	1.3	1.0	0.9	0.7	0.6

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.6	2.9	3.2	3.4	4.0
	ブレーキ有り	2.3	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.2

適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP5-RA10R

バッテリーレスアプソ

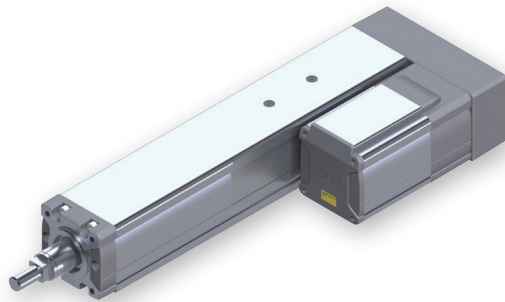
モーター折返し

本体幅
110
mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP5	- RA10R	- WA	- 86P					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 86P パルスモーター 86□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	適応コントローラー P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
フランジ金具	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	80	150
水平	最高速度 (mm/s)	200	100	50
	最低速度 (mm/s)	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
	最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	80	100
垂直	最高速度 (mm/s)	140	100	50
	最低速度 (mm/s)	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
	最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
	押付け	押付け時最大推力 (N)	1500	3000
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	80	100	150
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	800	800	800
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm(リード 10/2.5) 転造C10 ボールねじ φ16mm(リード 5) 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	80
200	80

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	80
34	80
37	69
45	58
53	50
75	35
105	20
120	15
140	10

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	150
100	150

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	100
20	100
26	90
40	65
45	55
55	40
58	37
60	35
65	29
68	27
70	25
77	20
90	13
100	9

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	300
50	300

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	150
20	150
30	95
35	70
37	60
50	6

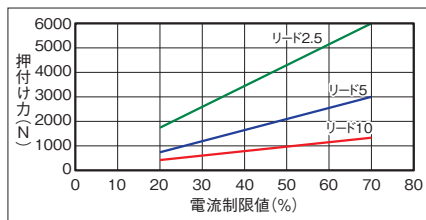
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm 以下	600mm 以下	650mm 以下	700mm 以下	750mm 以下	800mm 以下
10	グラフのとおり					
5	グラフの とおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり				5900	5400

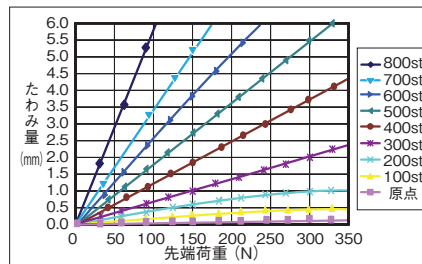
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

ロッドたわみ量(参考値)

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



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

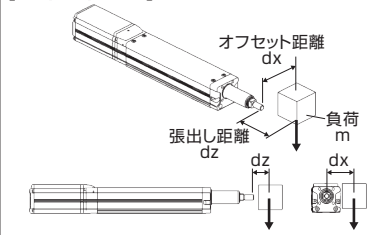
RCS2

RCS3

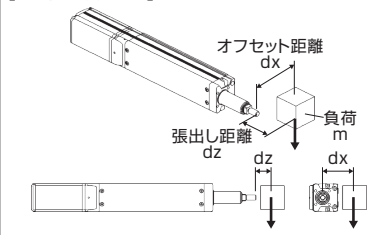
オプション

ロッド先端許容負荷質量

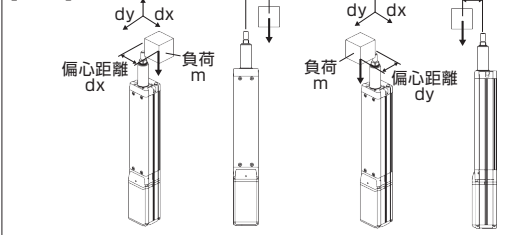
【水平 平置き】



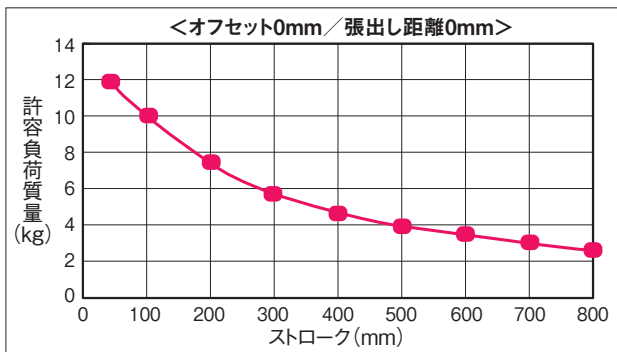
【水平 横立て】



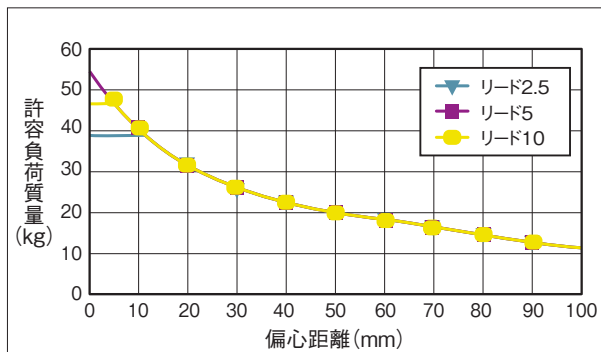
【垂直】



■水平



■垂直

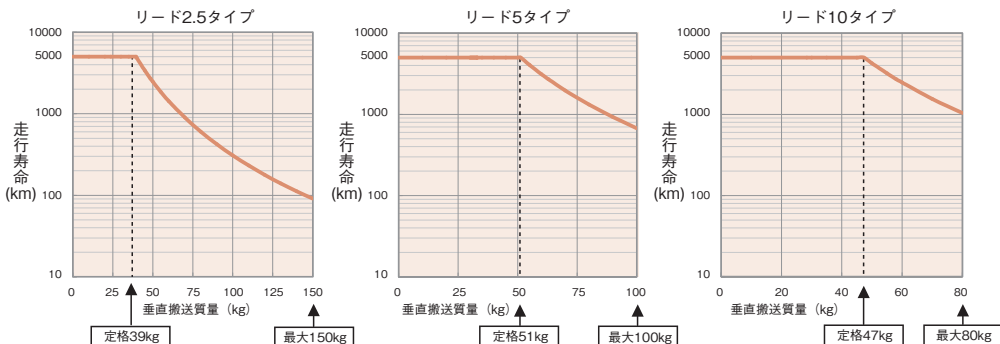


許容負荷質量の算出の条件
 加減速によるモーメントを考慮した、
 ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
 (加速度0.04G、速度200mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
 加減速によるモーメントを考慮した、
 ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
 (加速度0.04G、速度140mm/s)

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

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



(注) 定格の数値は、走行寿命5000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上記グラフのように減少しますのでご注意ください。

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

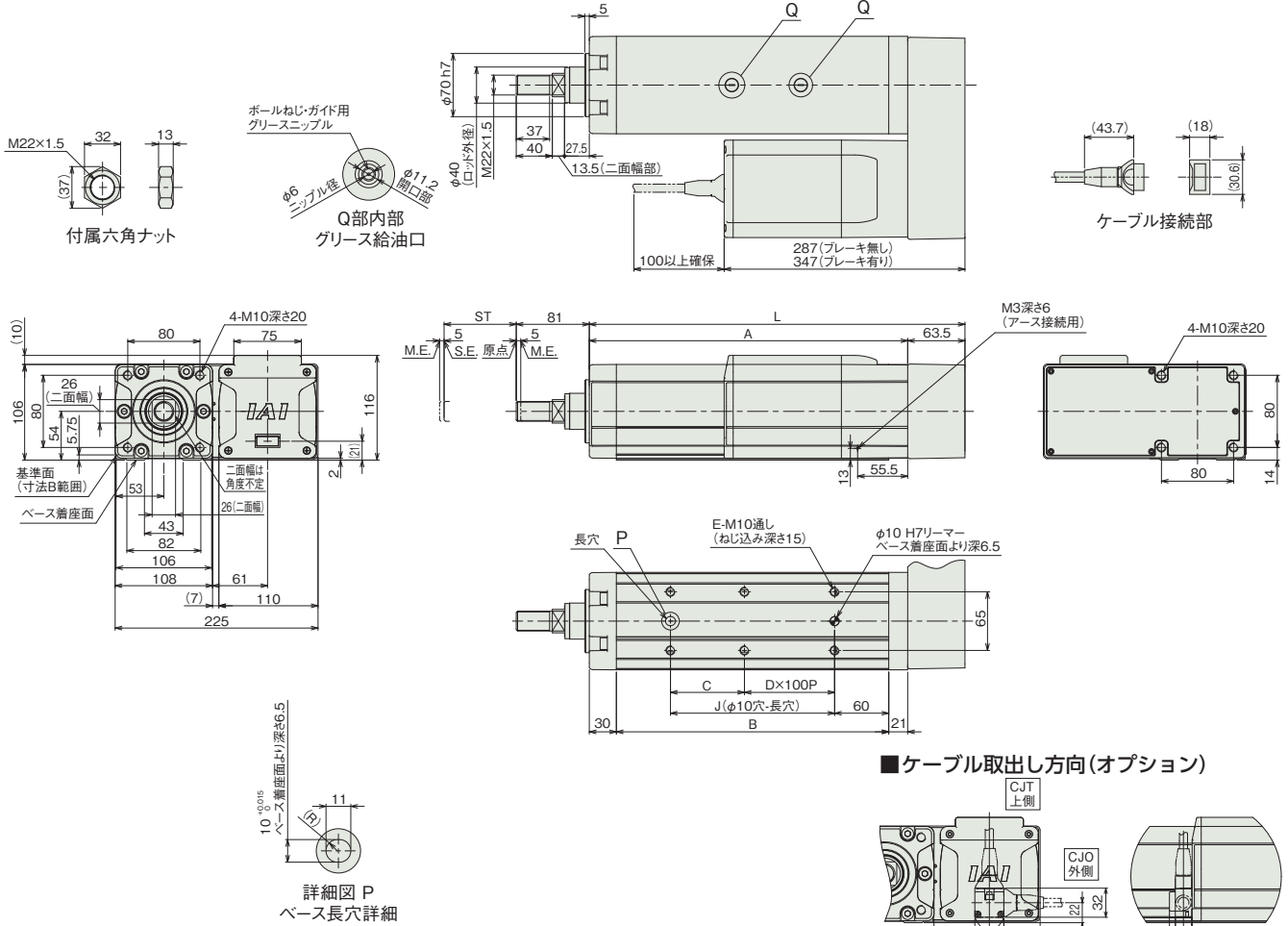
寸法図

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

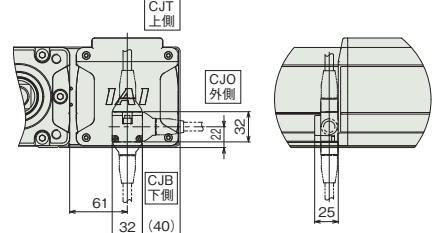
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) ストローク50mmのブレーキ有り仕様は、フランジが90度回転した状態で取り付きます。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ケーブル取出し方向(オプション)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	
A	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	
B	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	
C	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
	オフセット100mm	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	14.6	15.3	16	16.7	17.4	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.6	22.3	23	23.7	24.4	25.1
	ブレーキ有り	16.2	16.9	17.6	18.3	19	19.7	20.4	21.1	21.8	22.5	23.2	23.9	24.6	25.3	26	26.7

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定
注意事項
ケーブル型式
ケーブル型式
テーブル

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP2-SRGS4R

シングルガイド付
モーター折返し
本体幅 50mm
24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2 - SRGS4R - I - 35P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 ~ 200 20mm 200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は 50mm毎設定	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	---------------------------------	---------------------------	----------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はガイド右取付仕様 (GS2) です。

CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は 1-286 ページをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20~50	-
60~100	-
150	-
200	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-557	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-561	-
フット金具 (注2)	FT	4-562	-
フット金具2 (右 / 左側面取付)	FT2/FT4	4-565	-
ガイド取付方向変更 (注3)	GS2~GS4	4-565	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
 (注2) フット金具は80ストローク以上で使用可能です。ただし、GS3はフット金具が使用出来ません。ガイドとフット金具は同じ方向では使用出来ません。(GS2は、FTもしくはFT4、GS4は、FTもしくはFT2の組合せが使用可能です。)
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 24 35 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.2	
	垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 8 15 最高速度 (mm/s) 250 125 最低速度 (mm/s) 7 4 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2
		押付け	押付け時最大推力 (N) 112 224 押付け最高速度 (mm/s) 20 20
		ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持力 (kgf) 8 15
		ストローク	最小ストローク (mm) 20 20 最大ストローク (mm) 200 200 ストロークピッチ (mm) (注4) 10 10

(注4) 100mm以上は50mm毎となります。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.05度
ロッド先端静的許容トルク	0.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	24	8
100	24	6
150	19	4
200	14	2.5
250	9	1

リード2.5

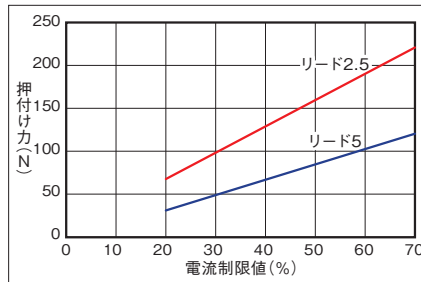
姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

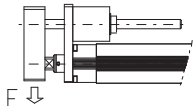
ストローク	20~200 (10mm毎)
リード	
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

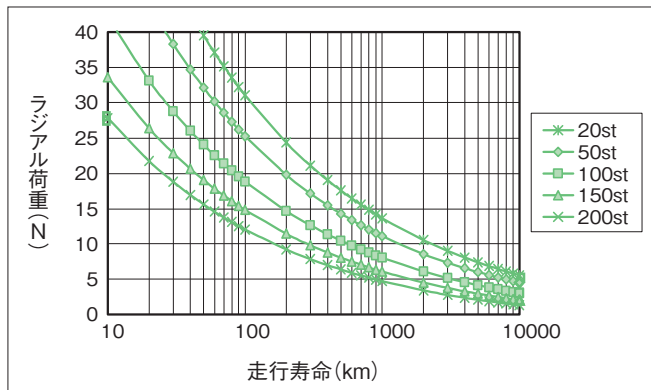


走行寿命、先端たわみ量

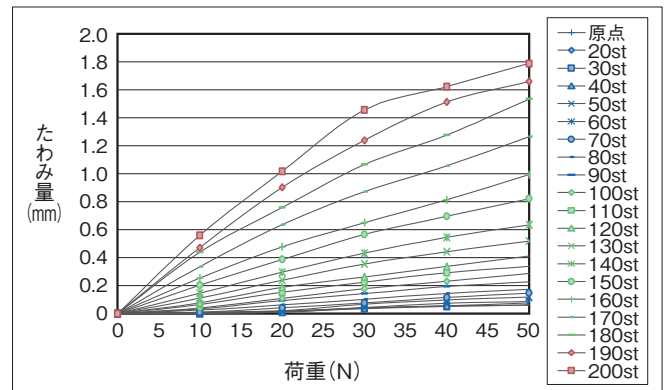


※ シングルガイド仕様
は上下方向の荷重以
外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

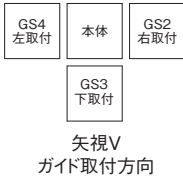
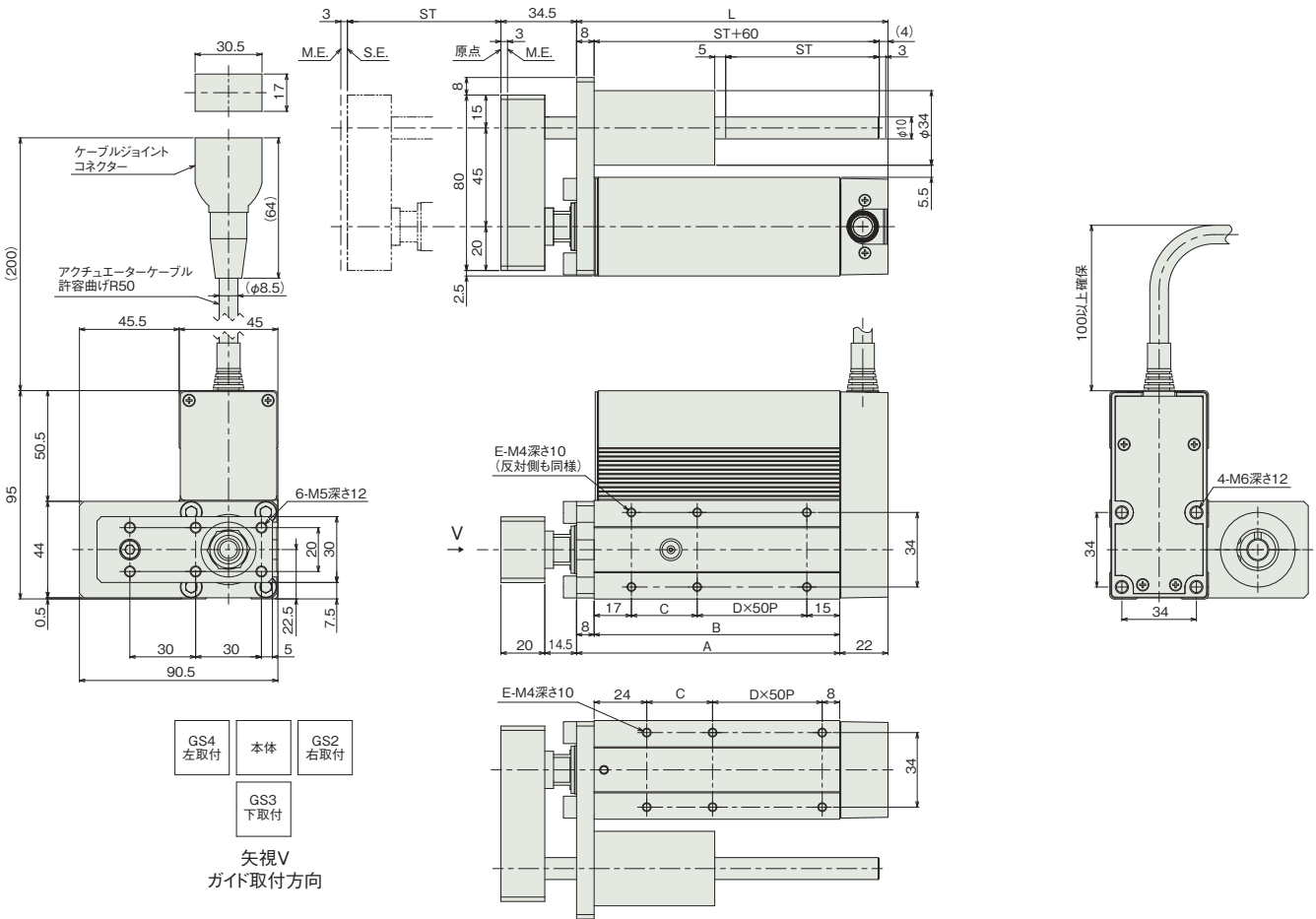
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただしブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。
 (60mm以下の対応はできません)

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	92	102	112	122	132	142	152	162	172	222	272
A	70	80	90	100	110	120	130	140	150	200	250
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.20	1.27	1.34	1.41	1.48	1.54	1.61	1.68	1.75	2.09
	ブレーキ有り	-	-	-	-	-	1.75	1.81	1.88	1.95	2.29

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

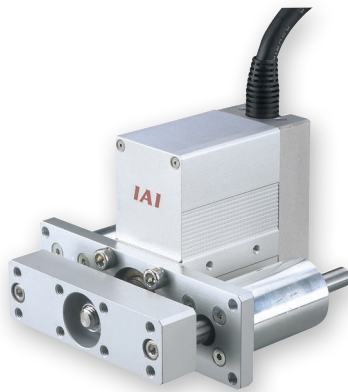
RCP2-SRGD4R

ダブルガイド付
モーター折返し
本体幅 50mm
24Vパルスモーター

型式項目

RCP2 - SRGD4R - I - 35P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 ~ 200 20mm 200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は 50mm毎設定	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	---------------------------	----------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は 1-286 ページをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20~50	-
60~100	-
150	-
200	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (注1)	B	4-557	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-561	-
フット金具 (注2)	FT	4-562	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
(注2) フット金具は80ストローク以上で使用可能です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	5 2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 24 35	
水平	最高速度 (mm/s)	250 125	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	7 4
		定格加減速度 (G)	0.3 0.2
	最高加減速度 (G)	0.3 0.2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 8 15	
垂直	最高速度 (mm/s)	250 125	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	7 4
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2
押付け	最高加減速度 (G)	0.2 0.2	
	押付け時最大推力 (N)	112 224	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20 20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	8 15	
	最小ストローク (mm)	20 20	
	最大ストローク (mm)	200 200	
	ストロークピッチ (mm) (注3)	10 10	

(注3) 100mm以上は50mm毎となります。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.05度
ロッド先端静的許容トルク	右図参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
50	24	8
100	24	6
150	19	4
200	14	2.5
250	9	1

リード2.5

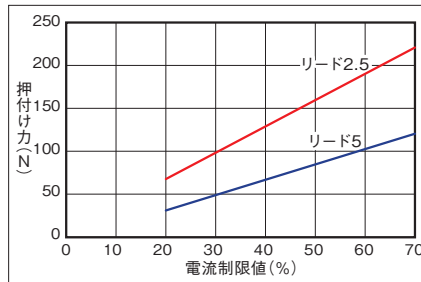
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

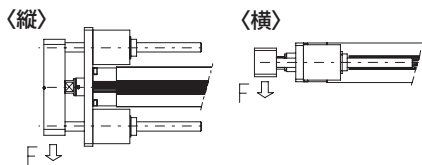
ストローク	最高速度
20~200 (10mm毎)	250
リード5	250
リード2.5	125

(単位はmm/s)

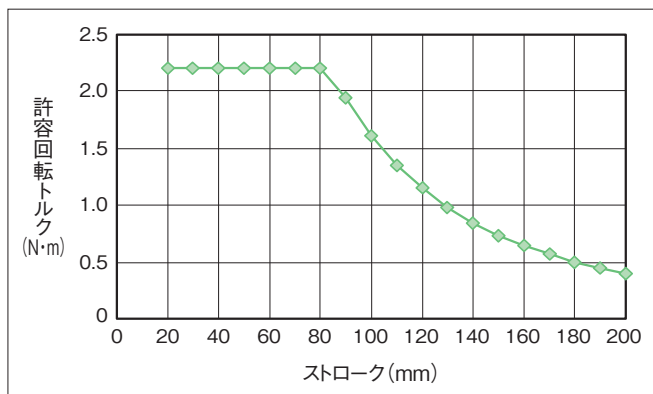
押付け力と電流制限値の相関図



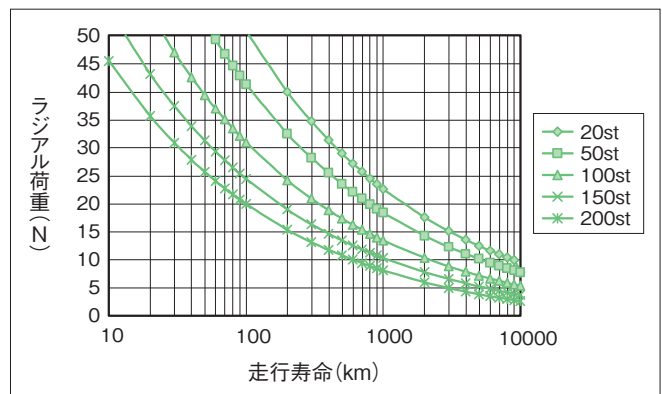
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



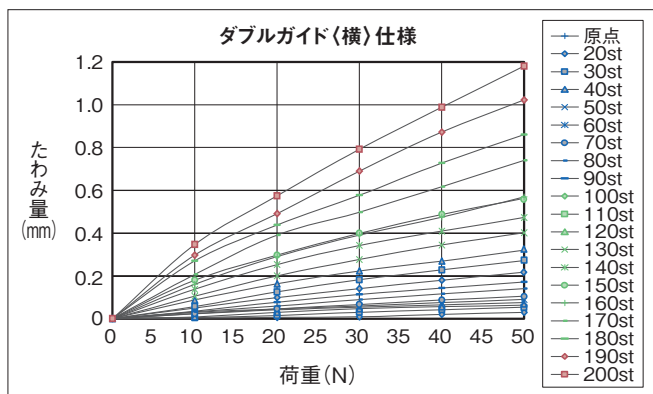
ロッド先端静的許容トルク



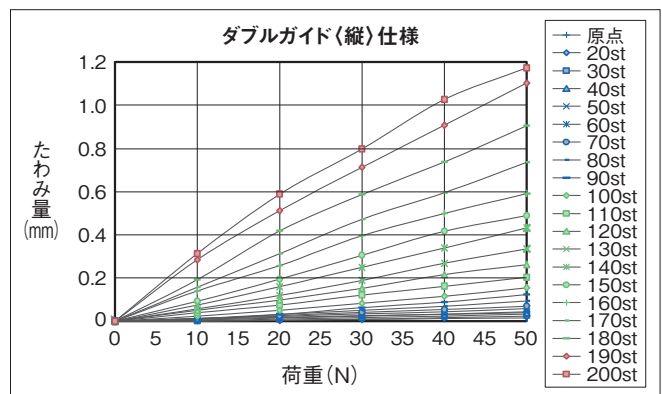
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

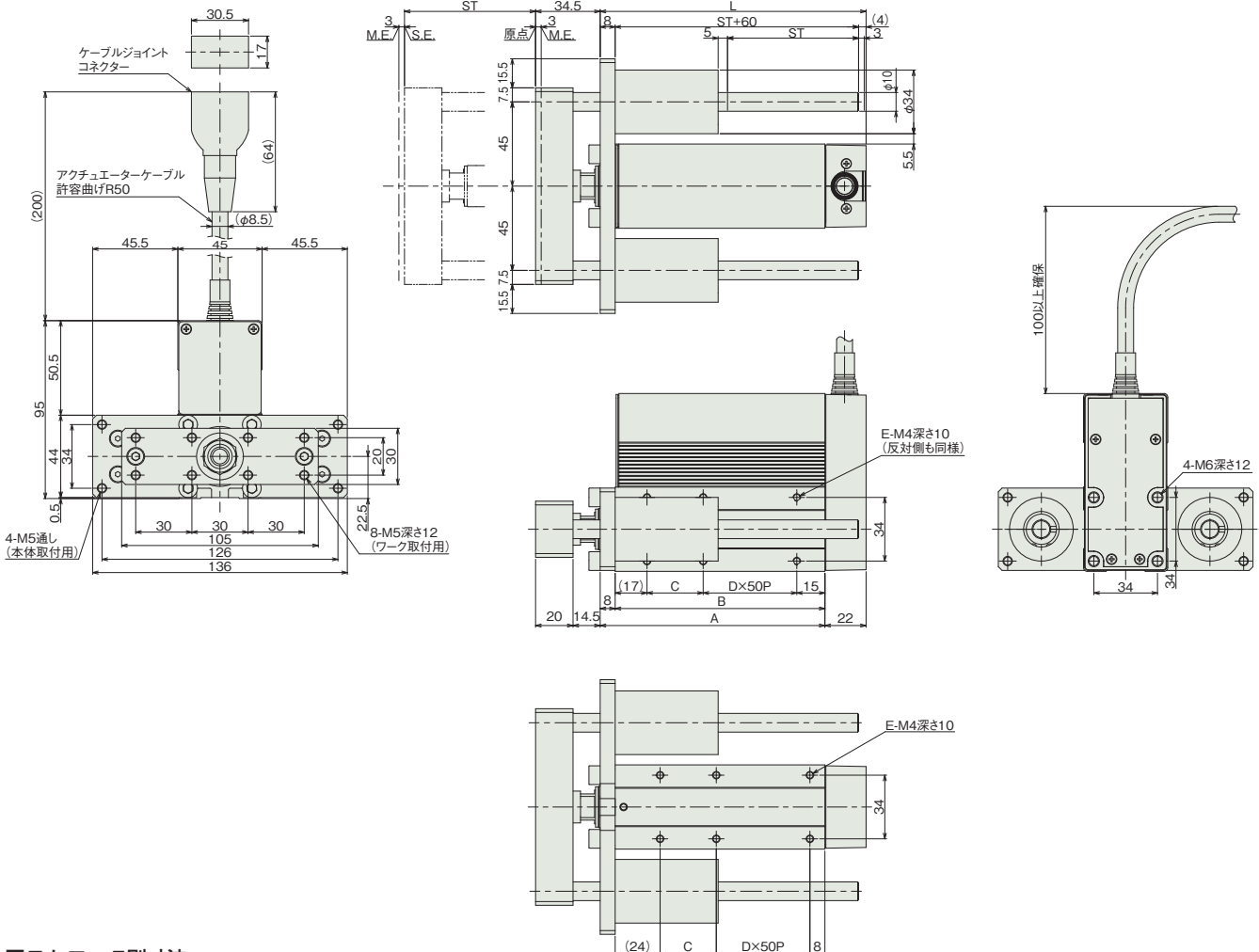
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただしブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。
 (60mm以下の対応はできません)

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	92	102	112	122	132	142	152	162	172	222	272
A	70	80	90	100	110	120	130	140	150	200	250
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
質量 (kg)	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81
ブレーキ無し	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81
ブレーキ有り	-	-	-	-	-	2.05	2.12	2.2	2.27	2.64	3.01

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定


注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCD

DCサーボモーター (超小型ロッドタイプ)			
RCD	ロッド	RCD-RA1DA	4-215 

選定
注意事項
ラジアルシリンダー ロッド
テーブル
ケーブル型式 一覧表

RCP6/ RCP6S
RCP2/3 RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCD-RA1DA



本体幅
10mm

24V
DCブラシ
レスモーター

型式項目

RCD	-	RA1DA	-	I	-	3	-	2	-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類 インクリメンタル		モーター種類 DCブラシレス モーター3W		リード 2mm		ストローク 10 10mm 20 30mm 30 (10mm毎)		適用コントローラー D5 DCON D6 RCON RSEL
											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



- 可搬質量は加速度 1G で動作させた時の値です。加減速度は 1G が上限となります。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 当機種はすべりねじを使用していますので、メインスペックは使用状況により変化する場合があります。
- 当機種にはブレーキがありませんので、垂直で使用される場合は電源 OFF の時にロッドが下降しますのでご注意ください。
- 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	-
20	-
30	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	D5	D6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-

メインスペック

項目	内容
リード	すべりねじリード (mm) 2
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 0.7
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 300
	定格加減速度 (G) 1
	最高加減速度 (G) 1
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 0.3
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 300
	定格加減速度 (G) 1
	最高加減速度 (G) 1
推力	定格推力 (N) 4.2
押付け	押付け最大推力 (N) 2.6
	押し付け最高速度 (mm/s) 5
ストローク	最小ストローク (mm) 10
	最大ストローク (mm) 30
	ストロークピッチ (mm) 10

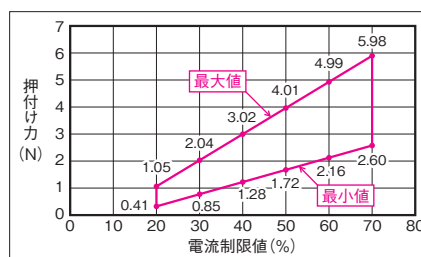
項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ3mm
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.2mm以下
ロッド	φ5mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±3.0度
ロッド先端静的許容トルク	0.02Nm
走行寿命	1000万回 (往復回数)
使用周囲温度・湿度	温度0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	DCブラシレスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	480 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

ストロークと最高速度

リード (mm)	10~30 (10mm毎)
2	300

(単位は mm/s)

電流制限値と押付け力



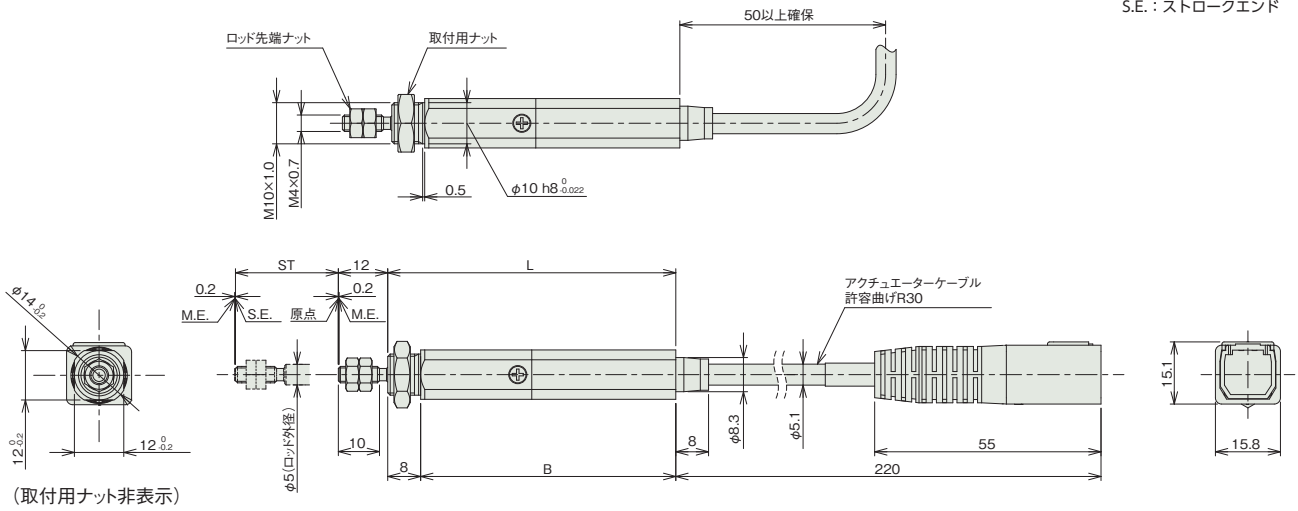
(注) 押付け速度は5mm/sです。
 (注) 上記グラフは、すべりねじの経年変化による効率低下を考慮して幅を持たせています。最大値と最小値の範囲内でご利用ください。

寸法図

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

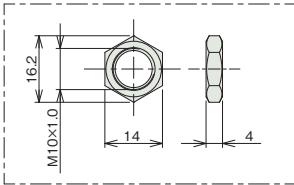


ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

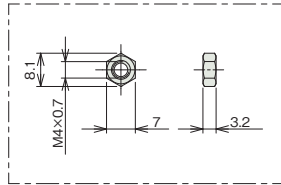


(取付用ナット非表示)

取付用ナット(付属)



ロード先端ナット(付属)



■ストローク別寸法

ストローク	10	20	30
L	60	70	80
B	52	62	72

■ストローク別質量

ストローク	10	20	30
質量 (kg)	0.047	0.051	0.055

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
DCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512	-	8-189	
DCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) 簡易アプユニットは使用できません。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定



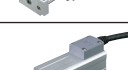



注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2	細小型ロッド	RCA2-RN3NA	4-219	
		RCA2-RP3NA	4-221	
		RCA2-GS3NA	4-223	
		RCA2-GD3NA	4-225	
		RCA2-SD3NA	4-227	
		RCA2-RN4NA	4-229	
		RCA2-RP4NA	4-231	
		RCA2-GS4NA	4-233	
		RCA2-GD4NA	4-235	
		RCA2-SD4NA	4-237	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

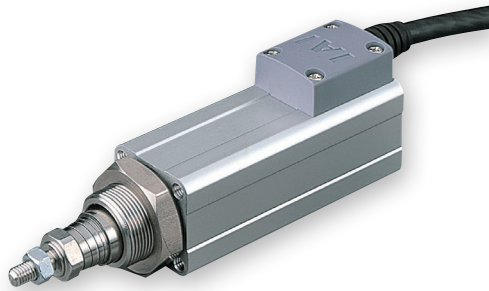
RCA2-RN3NA

細小型  モーター ストレート 本体幅 **30mm** **24V** ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - RN3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクター仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200			
	2	100			
	1	50			
すべりねじ	4	200			
	2	100			
	1	50			

(単位はmm/s)

メインスペック

項目	内容							
送りねじ種類	ボールねじ			すべりねじ				
リード	4	2	1	4	2	1		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

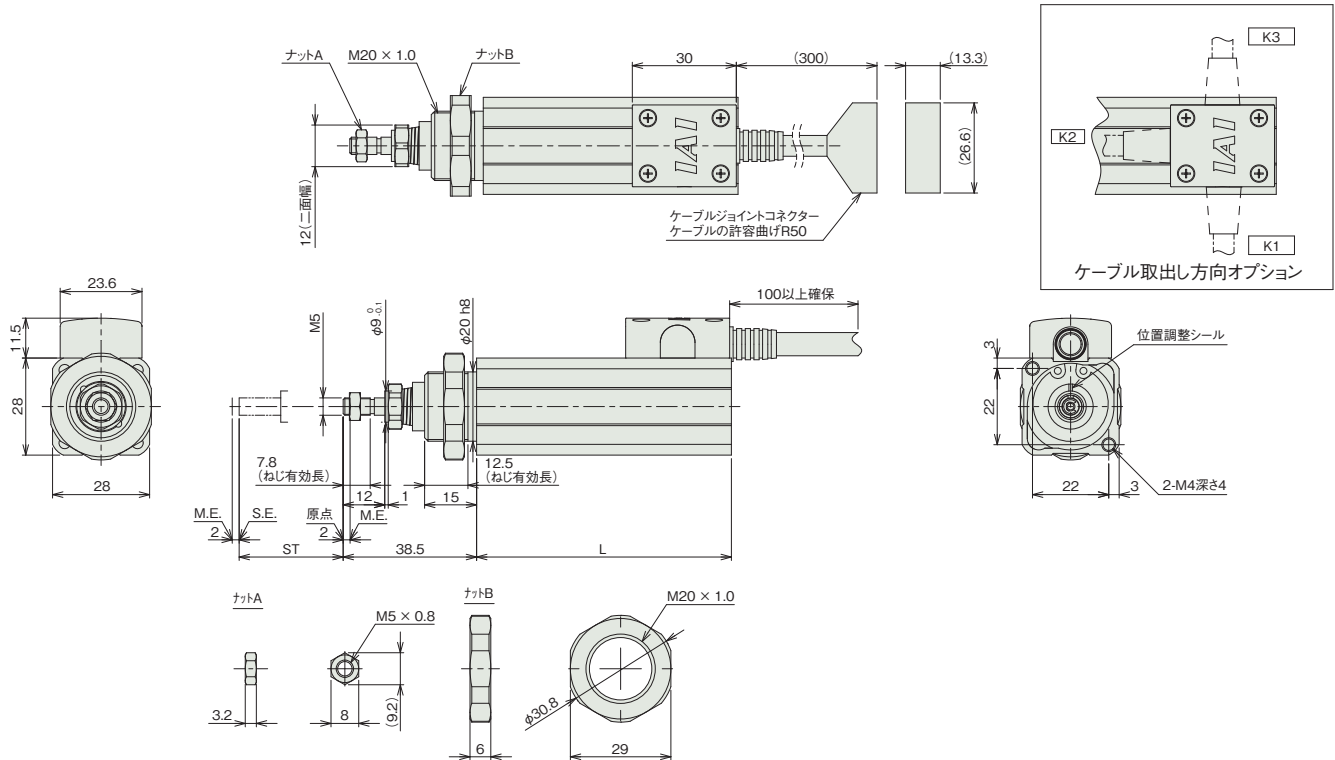
RCS3

オプション

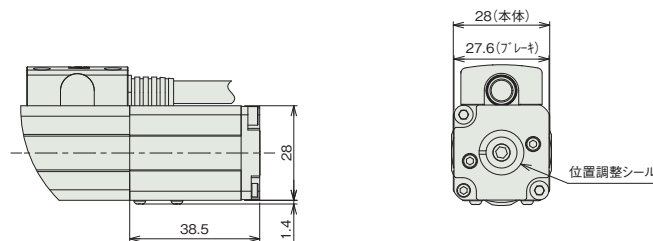
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.25
	ブレーキ有り	0.35


■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCA2-RP3NA

細小型  モーター ストレート 本体幅 **30mm** **24V** ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

選定

注意事項

ロボット

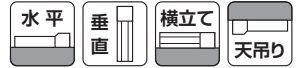
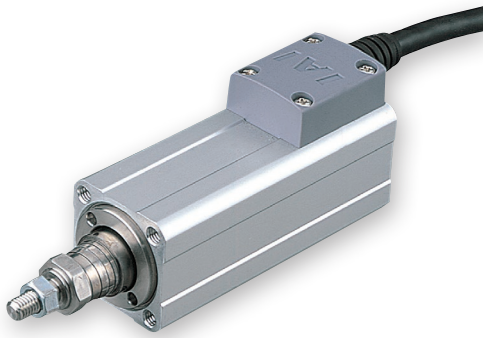
テーブル

ケーブル型式

■型式項目

RCA2 - RP3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	-----------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



省電力対応

- POINT**
選定上の注意
- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は1-268ページをご確認ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
 - 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりねじ仕様は0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
 - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
 - 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクター仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-

メインスペック

項目	内容							
送りねじ種類	ボールねじ			すべりねじ				
リード	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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



選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

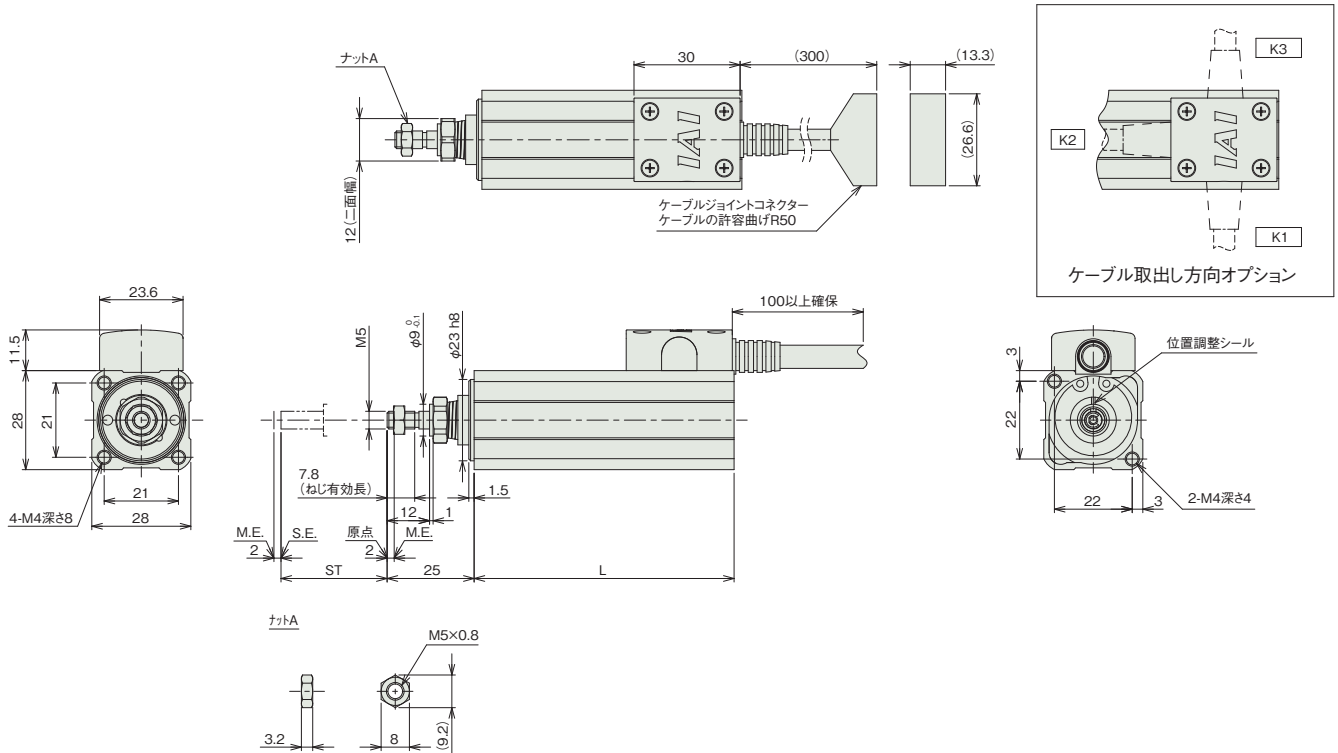
RCS3

オプション

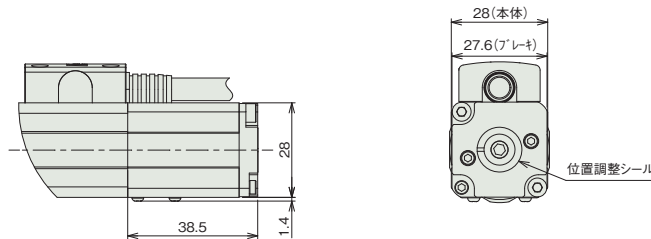
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.2
	ブレーキ有り	0.3

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

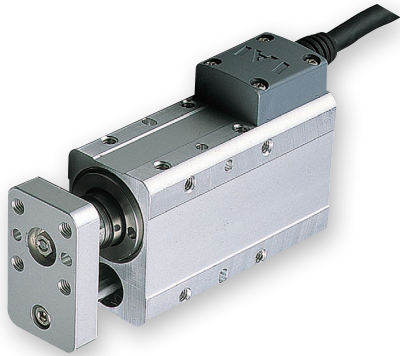
RCA2-GS3NA

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボモーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	----------	-----------	----------	---------------	-------	-------

型式項目

RCA2 - GS3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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
------	-----	-------------------------	-----------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

POINT
選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-285ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G（リード1と垂直使用、すべりねじ仕様は0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表（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	4-557	-
小型コネクター仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ストロークと最高速度

リード	ボールねじ	ストローク	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	
すべりねじ	4	200	
	2	100	
	1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ						
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ												
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

寸法図

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



選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

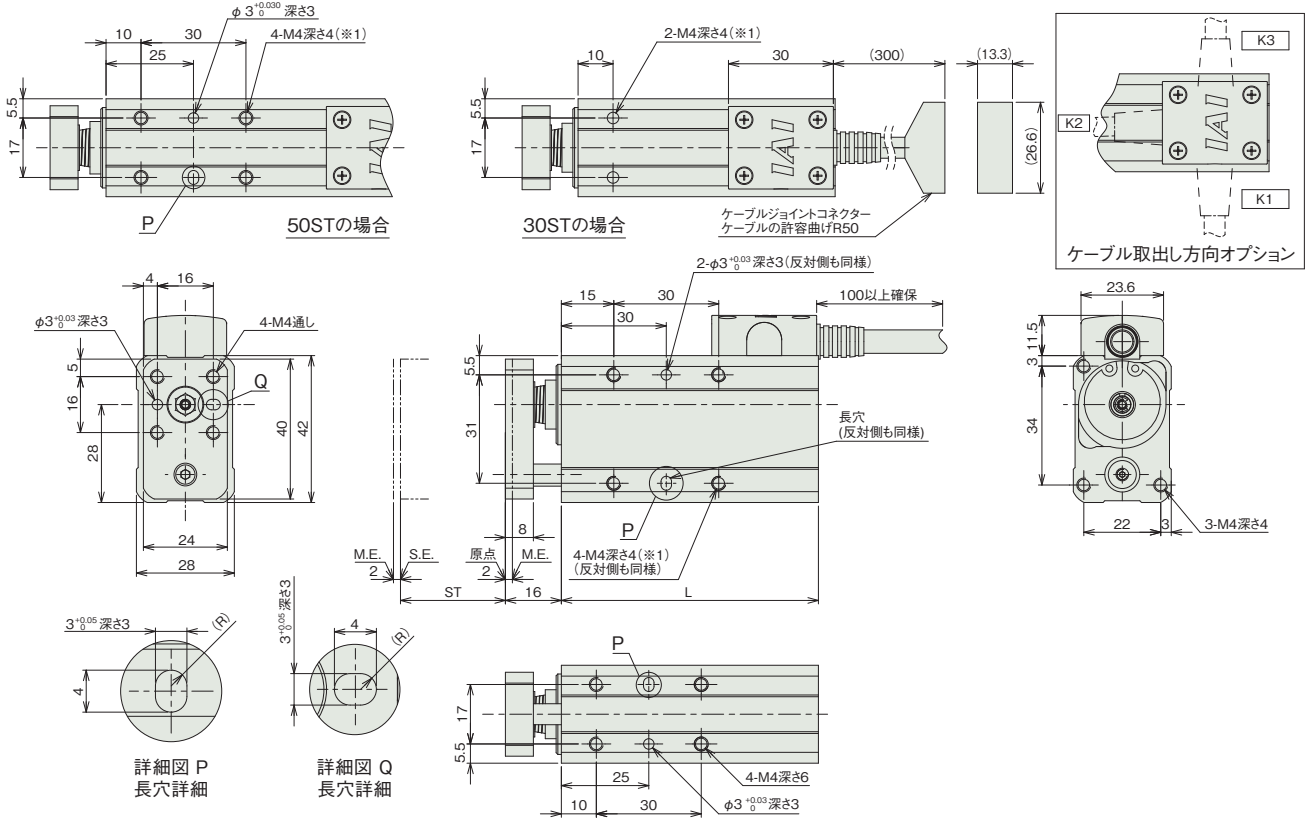
RCS3

オプション

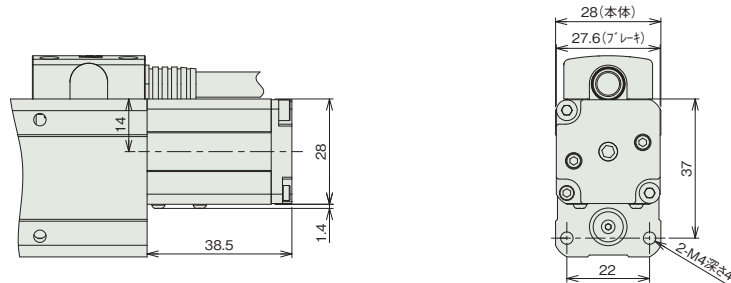
■ブレーキ無し

※1 ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.32
	ブレーキ有り	0.42

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

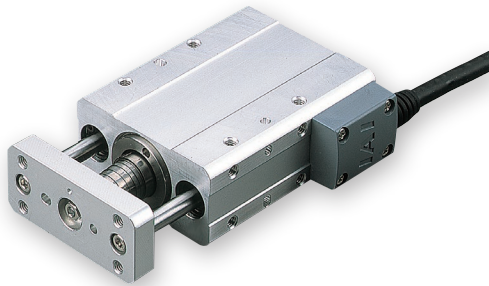
RCA2-GD3NA

細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - GD3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	-----------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------	-----------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-285ページ）をご参照ください。
- 可搬質量は加速度0.3G（リード1と垂直使用、すべりねじ仕様は0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表（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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-
すべりねじ	4	200	100	100	50
	2	100	50	50	25
	1	50	25	25	12.5

(単位はmm/s)

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ						
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	200	100	50	200	100	50
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ：±0.02mm すべりねじ：±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ：0.1mm以下/すべりねじ：0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ：リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ：水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

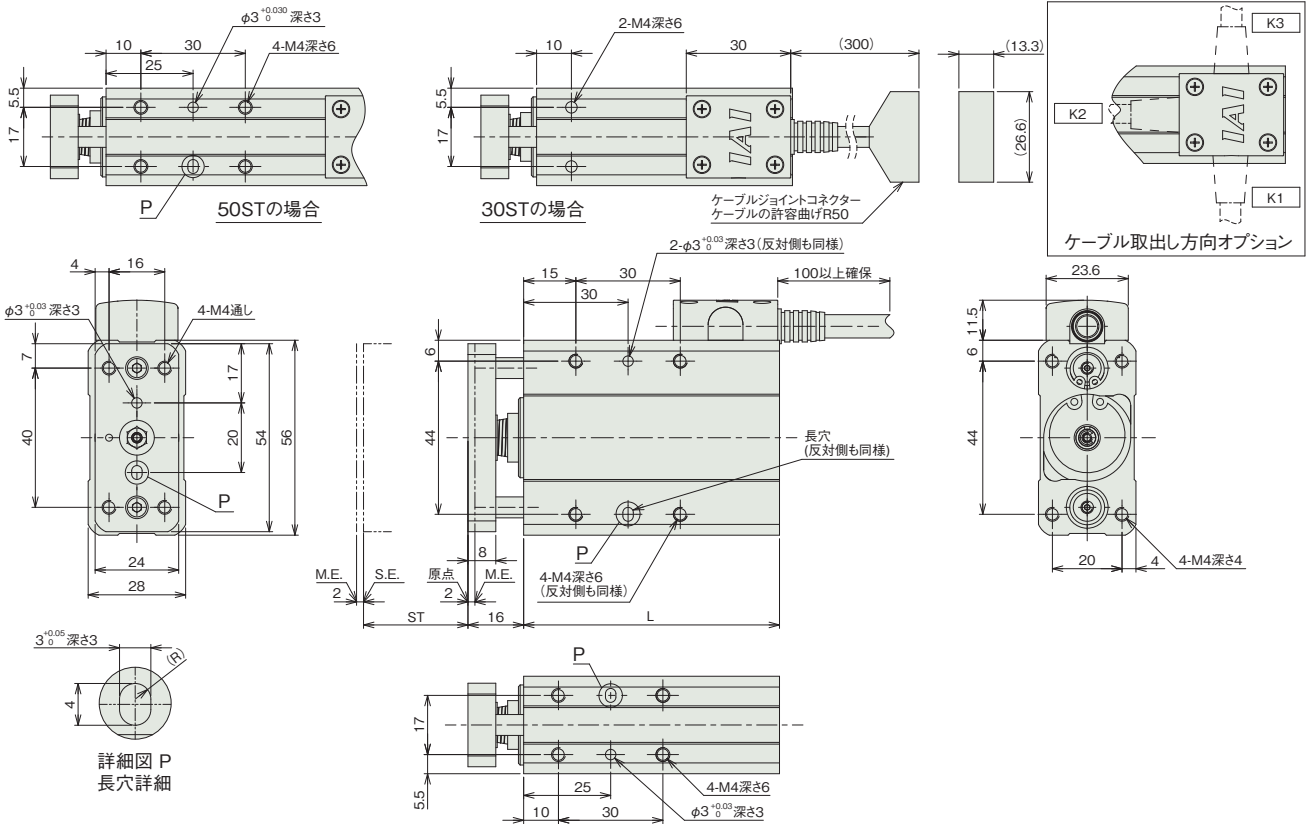
RCS3

オプション

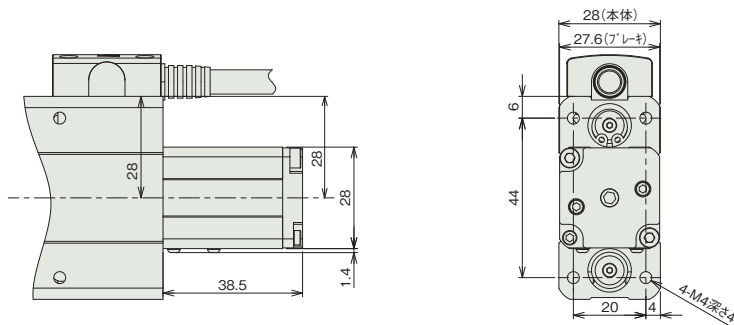
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.41
	ブレーキ有り	0.51
		0.48
		0.58

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

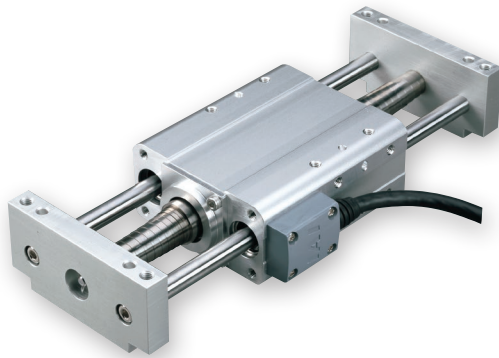
RCA2-SD3NA

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 60mm	24V ACサーボモーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	---------	-----------	--------------------	---------------	-------	-------

型式項目

RCA2 - SD3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	25 25mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-285 ページ）をご参照ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G（リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
25	-	-
50	-	-

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	25 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-
すべりねじ	4	200	100	100	50
	2	100	50	50	25
	1	50	25	25	12.5

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R20(20m)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R20(20m)	-	-	-

メインスペック

送りねじ種類	項目	内容						
		ボールねじ			すべりねじ			
水平	リード	4	2	1	4	2	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ：±0.02mm すべりねじ：±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ：0.1mm以下/すべりねじ：0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注2)	±0.05mm
走行寿命	ボールねじ：リード1 3000kmもしくは5000万往復 すべりねじ：リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

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



選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

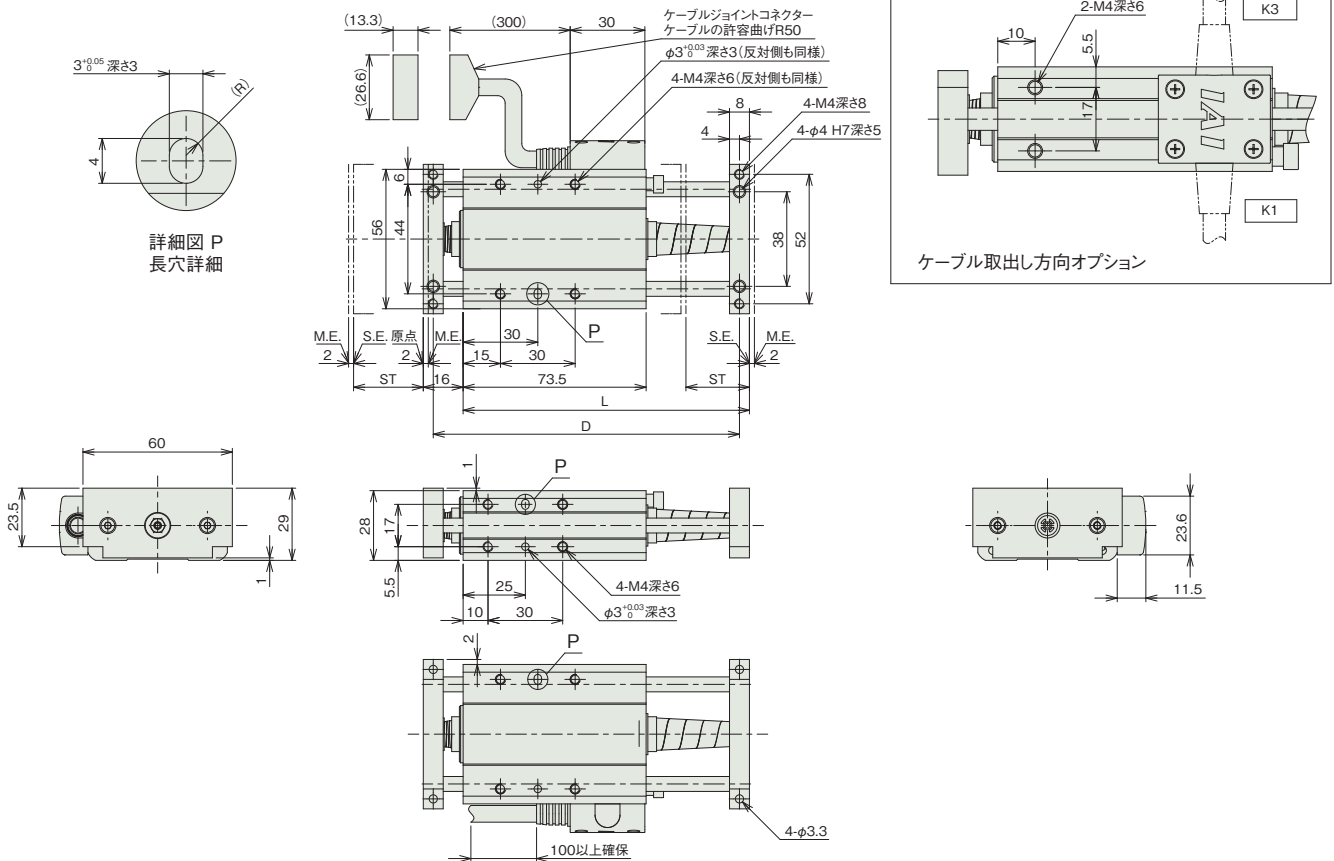
RCS2

RCS3

オプション

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	115	140
D	123	148

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.48	0.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

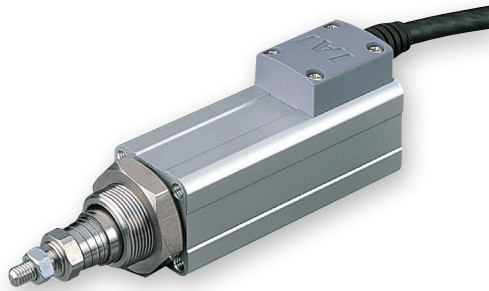
RCA2-RN4NA

細小型 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - RN4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが回転し前後に移動が来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	6	270 < 220 >	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ						
		6		4		2		6		4		2		
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						2	3	6	0.25	0.5	1	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300	200	100	300	200	100	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)						0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300	200	100	300	200	100	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)						0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	最高加減速度 (G)	最高加減速度 (G)						0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	定格推力 (N)						33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ												
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5						0.75	1.5	0.125	0.25			0.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30						30	30	30	30			30
	最大ストローク (mm)	50						50	50	50	50			50
	ストロークピッチ (mm)	20						20	20	20	20			20

項目	内容
駆動方式	ボールねじ / すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下 / すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式

RCP6/

RCP6S

RCP2/3

RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

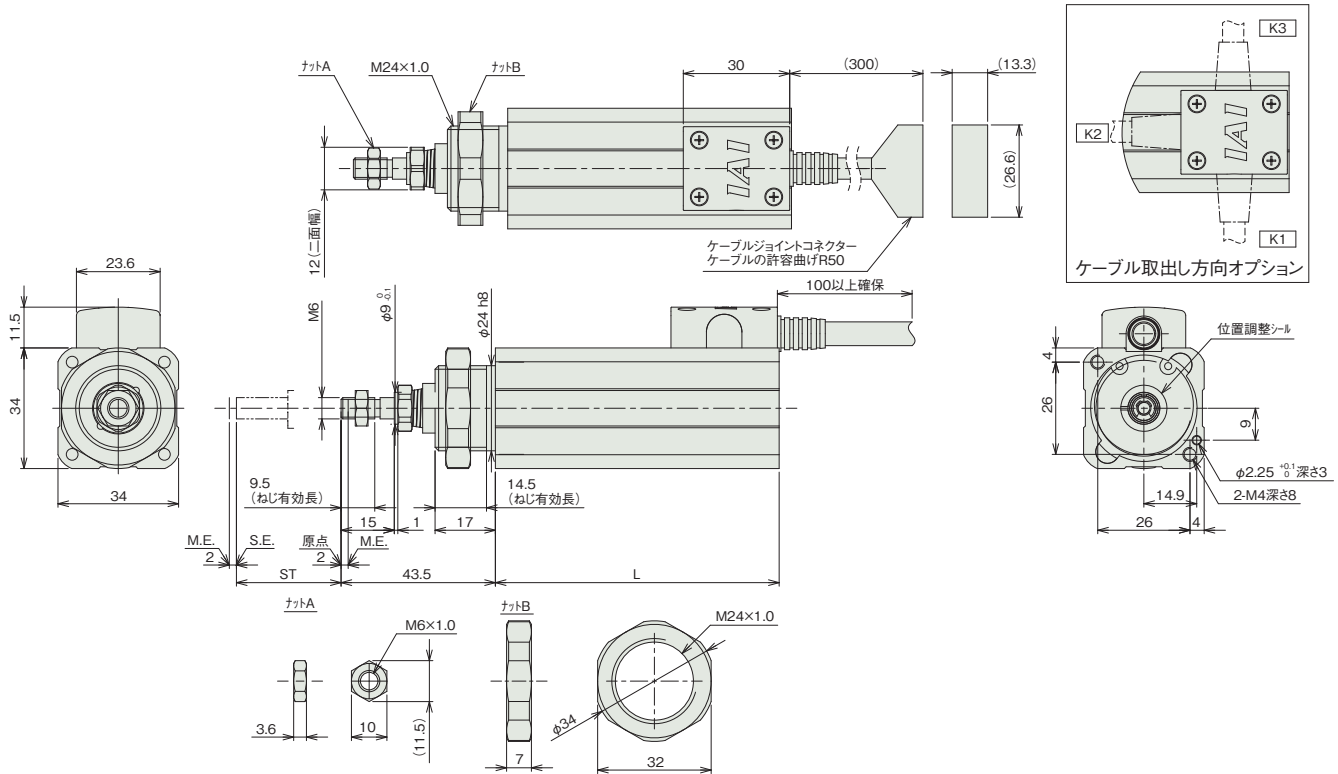
RCS3

オプション

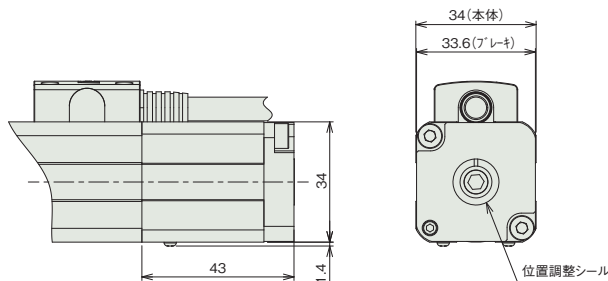
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.44
	ブレーキ有り	0.59

■適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

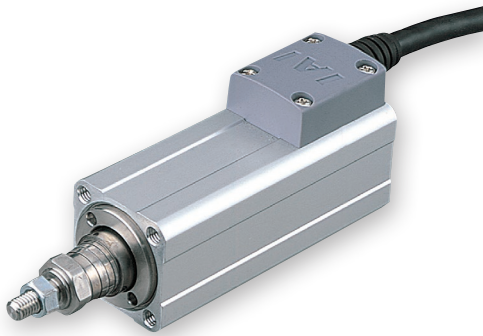
RCA2-RP4NA

細小型 モーター ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - RP4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが回転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270 < 220 >	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6		4		2		6		4		2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)						0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)						0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8						50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
プレーキ	プレーキ仕様	無励磁作動電磁プレーキ											
	プレーキ保持力 (kgf)	0.5						0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30						30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50						50	50	50	50		
	ストロークピッチ (mm)	20						20	20	20	20		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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



選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

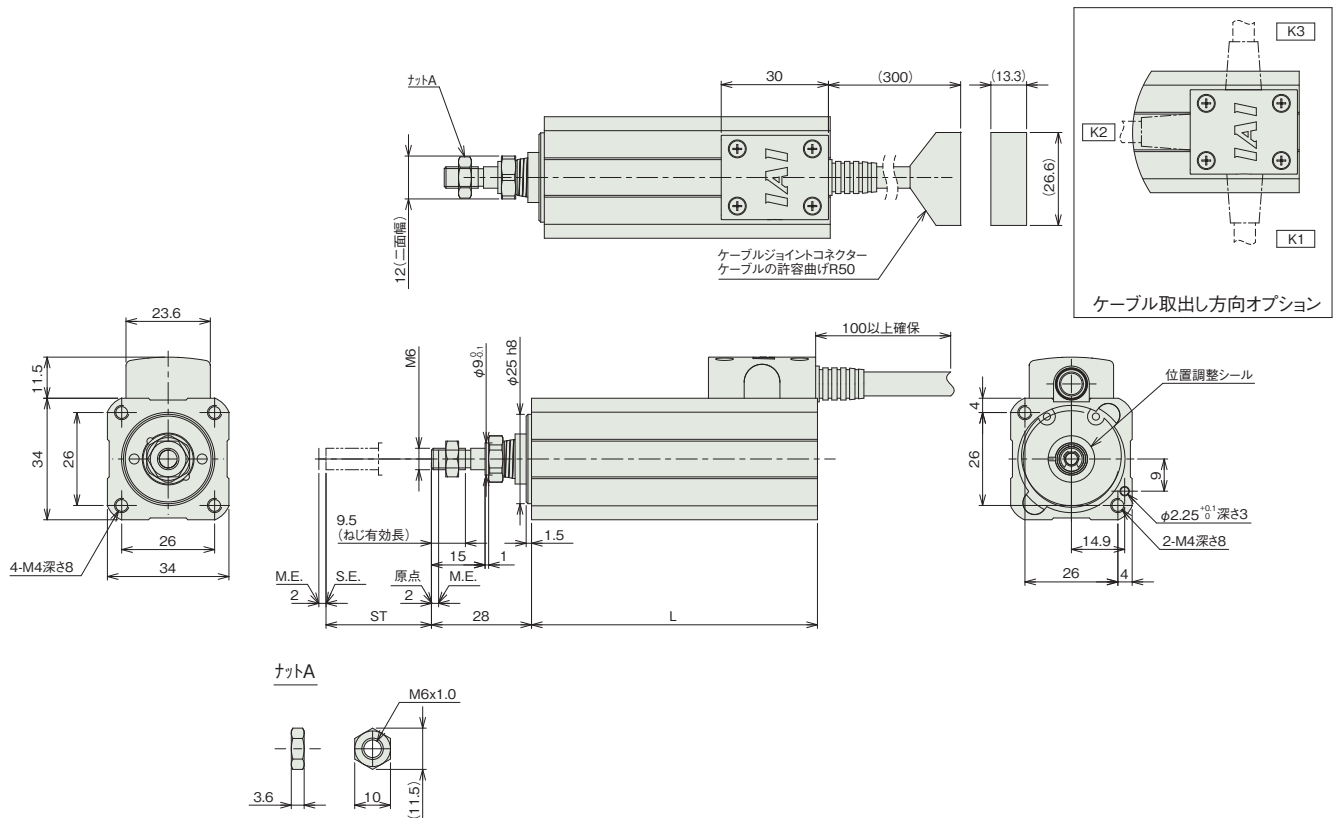
RCS3

オプション

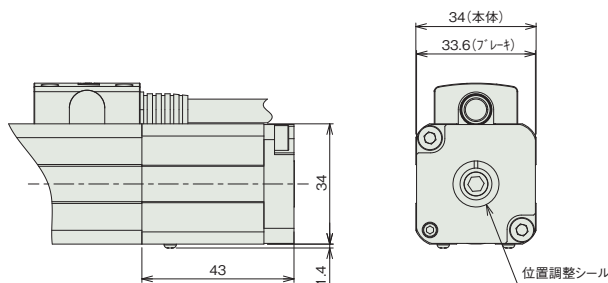
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.32
	ブレーキ有り	0.47

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

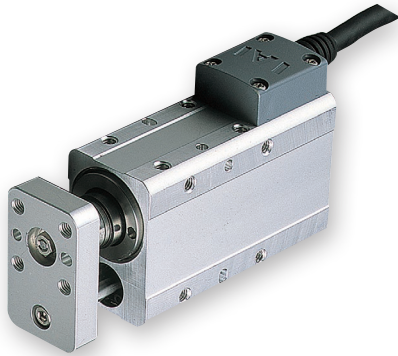
RCA2-GS4NA

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 30mm	24V ACサーボモーター	すべりねじ	ボールねじ
-----	----------	-----------	----------	---------------	-------	-------

型式項目

RCA2 - GS4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-285ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G（リード2と垂直使用、すべりねじ仕様は0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表（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	4-557	-
小型コネクター仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ストロークと最高速度

リード	ボールねじ	ストローク	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270<220>	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6		4		2		6		4		2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)						0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)						0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)						300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)						0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2						0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	33.8						50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5						0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30						30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50						50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20						20	20	20	20	20	

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R10(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ：±0.02mm すべりねじ：±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ：0.1mm以下/すべりねじ：0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ：5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ：水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

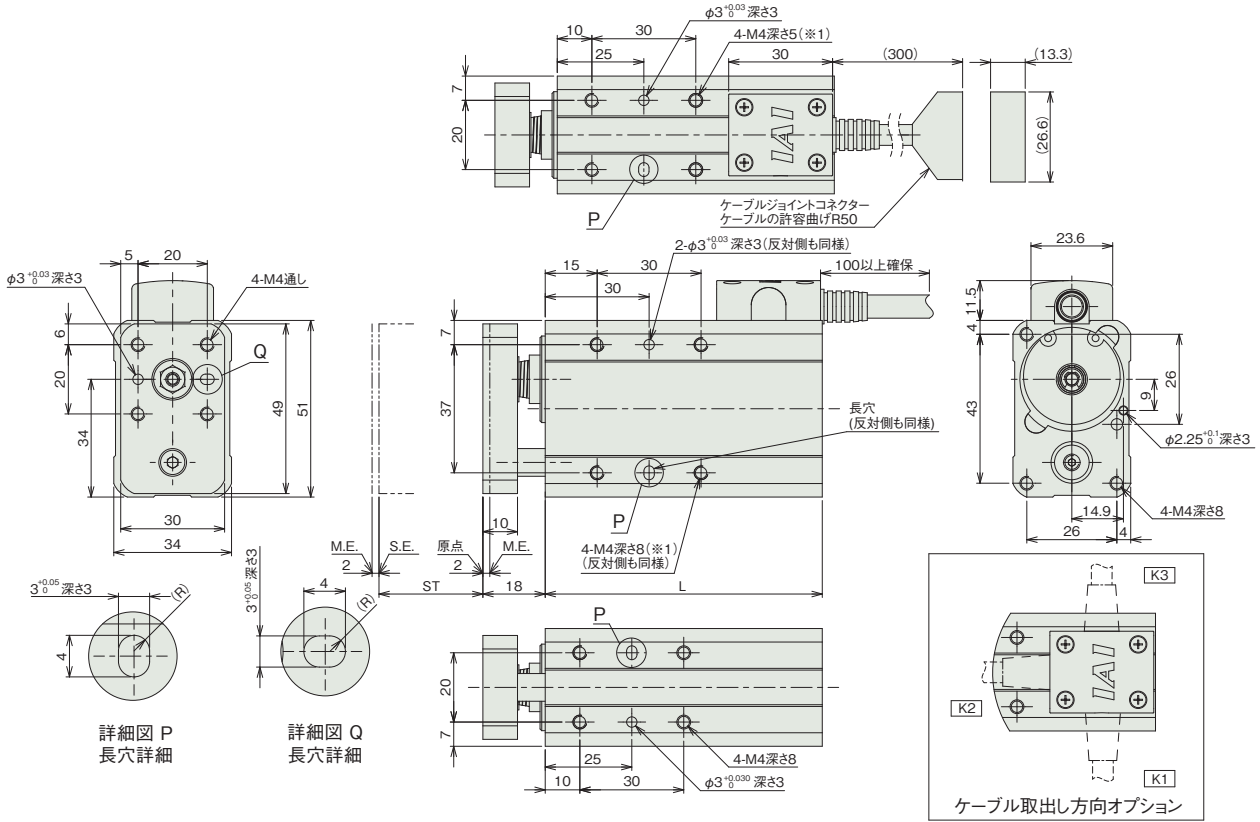
RCS3

オプション

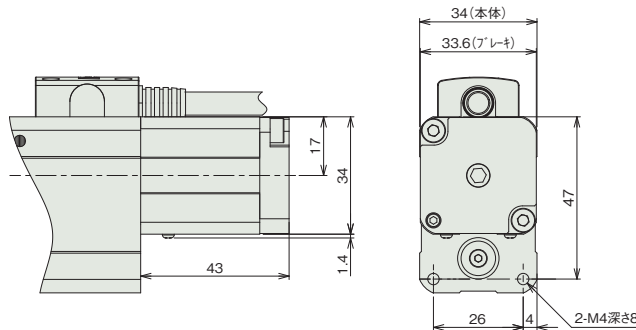
■ブレーキ無し

※1 ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.57
	ブレーキ有り	0.72

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

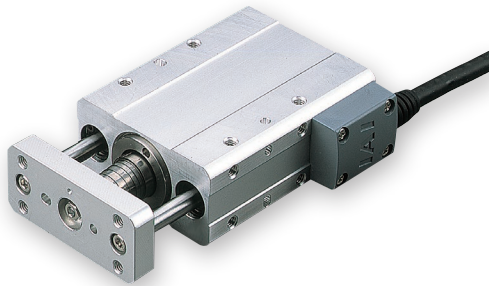
RCA2-GD4NA

細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - GD4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON R5EL	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
------	-----	------------------------	--------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-285ページ）をご参照ください。
- 可搬質量は加速度0.3G（リード2と垂直使用、すべりねじ仕様は0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表（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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R20(20m)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R20(20m)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270 < 220 >	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6		4		2		6		4		2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	2	3	6	0.25	0.5	1	2	3	6	0.25	0.5	1
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ：±0.02mm すべりねじ：±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ：0.1mm以下/すべりねじ：0.3mm以下(初期値)
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	ボールねじ：5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ：水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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

寸法図

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



選定

注意事項

ロボット
ケーブル

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

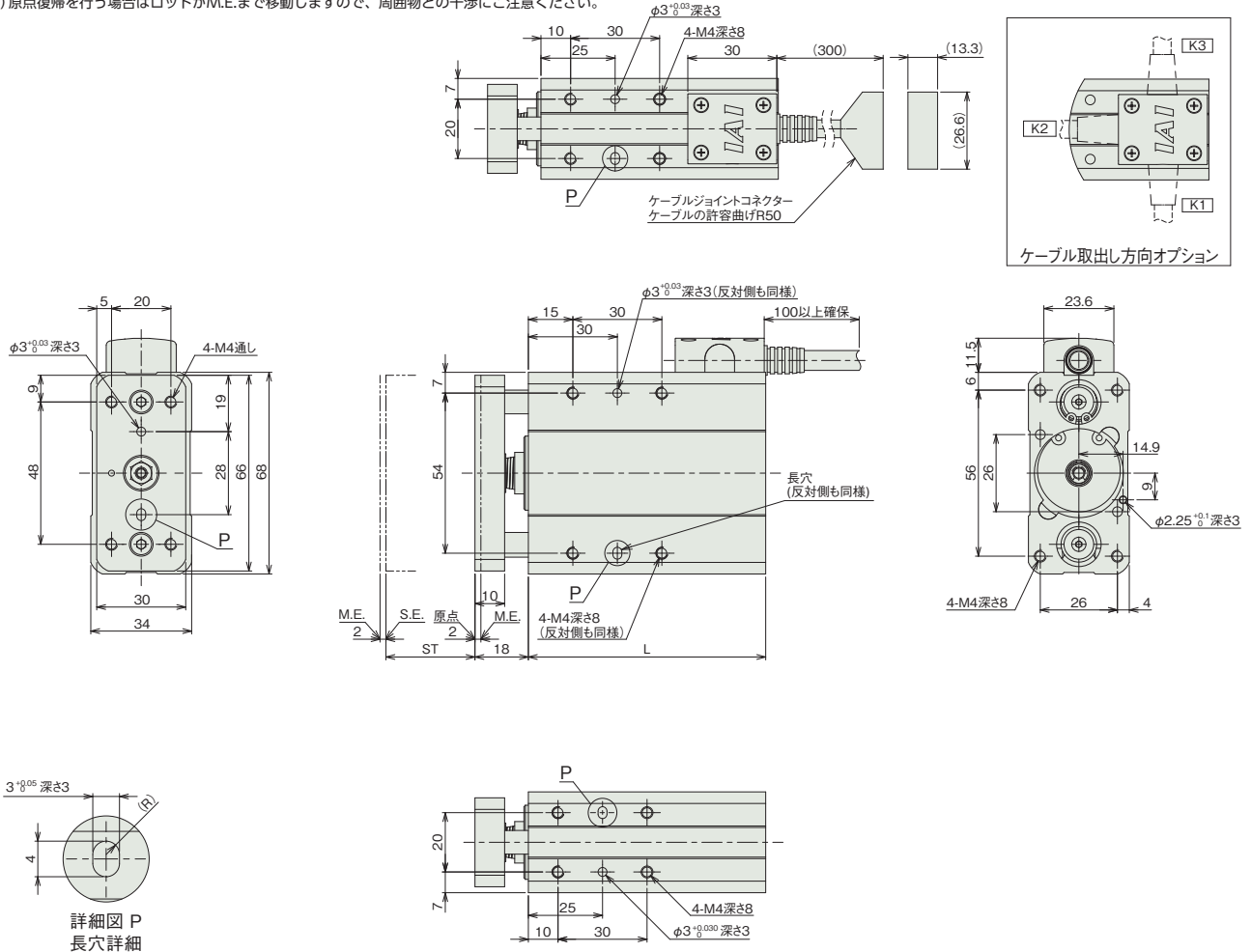
RCS3

オプション

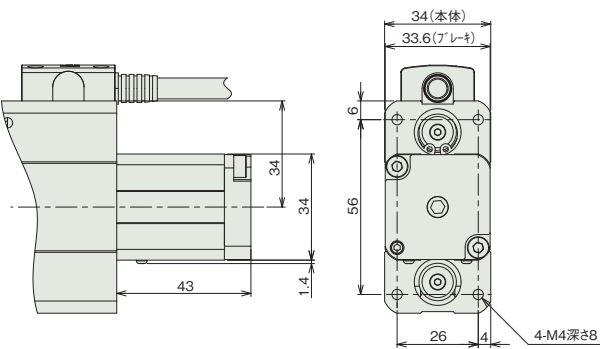
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	ブレーキ無し	ブレーキ有り
	0.65	0.76
	0.8	0.91

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCA2-SD4NA

細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 70mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - SD4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	25 25mm 50 50mm 75 75mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

POINT 選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-285 ページ）をご参照ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
25	-	-
50	-	-
75	-	-

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	4-557	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (mm/s)	
		25 (mm)	50~75 (mm)
ボールねじ	6	240 < 200 >	300
	4	200	100
	2	100	100
すべりねじ	6	200	300
	4	200	100
	2	100	100

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ						
		6		4		2		6		4		2		
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1	2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.125	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	
ストローク	最大ストローク (mm)	75	75	75	75	75	75	75	75	75	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

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



選定

注意事項

ロボット
ケーブル

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

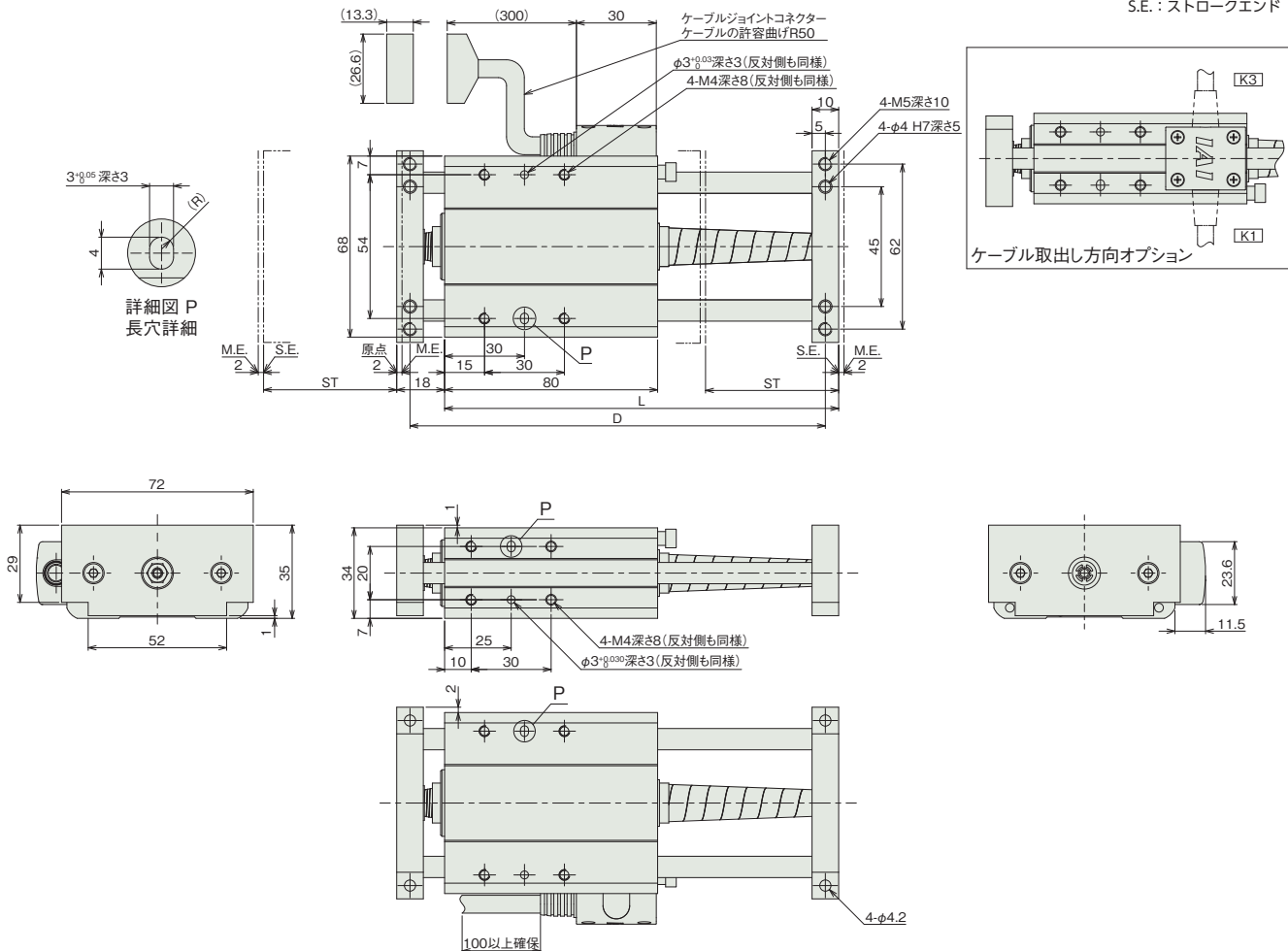
RCS2

RCS3

オプション

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75
L	141	166	191
D	131	156	181

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75
質量 (kg)	0.73	0.75	0.77

■適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定



注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCA

サーボモーター 24V				
RCA	ロッド	RCA-RA3C	4-241	
		RCA-RA4C	4-245	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCA-RA3R	4-249	
		RCA-RA4R	4-251	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCA-RA3C

モーター
ストレート

本体径
の30
mm

24v
ACサーボ
モーター

■型式項目

RCA - RA3C - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 100 200 (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	---------------------------



省電力対応

高加減速対応

(注) リード2.5は除く



- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G(リード2.5は0.2G)、高加減速対応が1G(リード2.5は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「II」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は8-121ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(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	4-557	-
フート金具	FT	4-562	-
フランジ金具(前)	FL	4-559	-
フランジ金具(後)	FLR	4-561	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
高加減速対応(注1、3)	HA	4-565	-
原点確認センサー(注2)	HS	4-565	-
省電力対応(注3)	LA	4-566	-
ナックルジョイント	NJ	4-568	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
トランシオン金具(前)	TRF	4-573	-
トランシオン金具(後)	TRR	4-573	-

(注1) リード2.5は使用できません。
 (注2) 原点逆仕様では使用できません。
 (注3) 高加減速対応と省電力対応の併用はできません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

選定

注意事項

ロボット
ケーブル型式
一覧表

テーブル

ケーブル型式
一覧表

メインスペック

項目		内容			
モーター出力(W)		20			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	9	18
		最高速度(mm/s)	500	250	125
		速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
水平	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	
		最大可搬質量(kg)	1.5	3	6.5
		最高速度(mm/s)	500	250	125
垂直	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		定格推力(N)	36.2	72.4	144.8
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6.5	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質:鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度(注4)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)		
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	10	5.2	4.8	4	3.4	2.9	2.4	2	1.7	1.5	1.4	1.3	1.2	1.1	1.05	1					500	500
	5	12	11	9	6.5	4.5	3.5	2.8	2.3	2.1	2										250	250
	2.5	23.5	18	9																		125
垂直	10	1.5	1.5	1.5	1.2	0.9	0.7	0.6	0.5												500	500
	5	3	3	3	2.5	2	1.7	1.5													250	250
	2.5	6.5	6.5	3.5																	125	125

選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

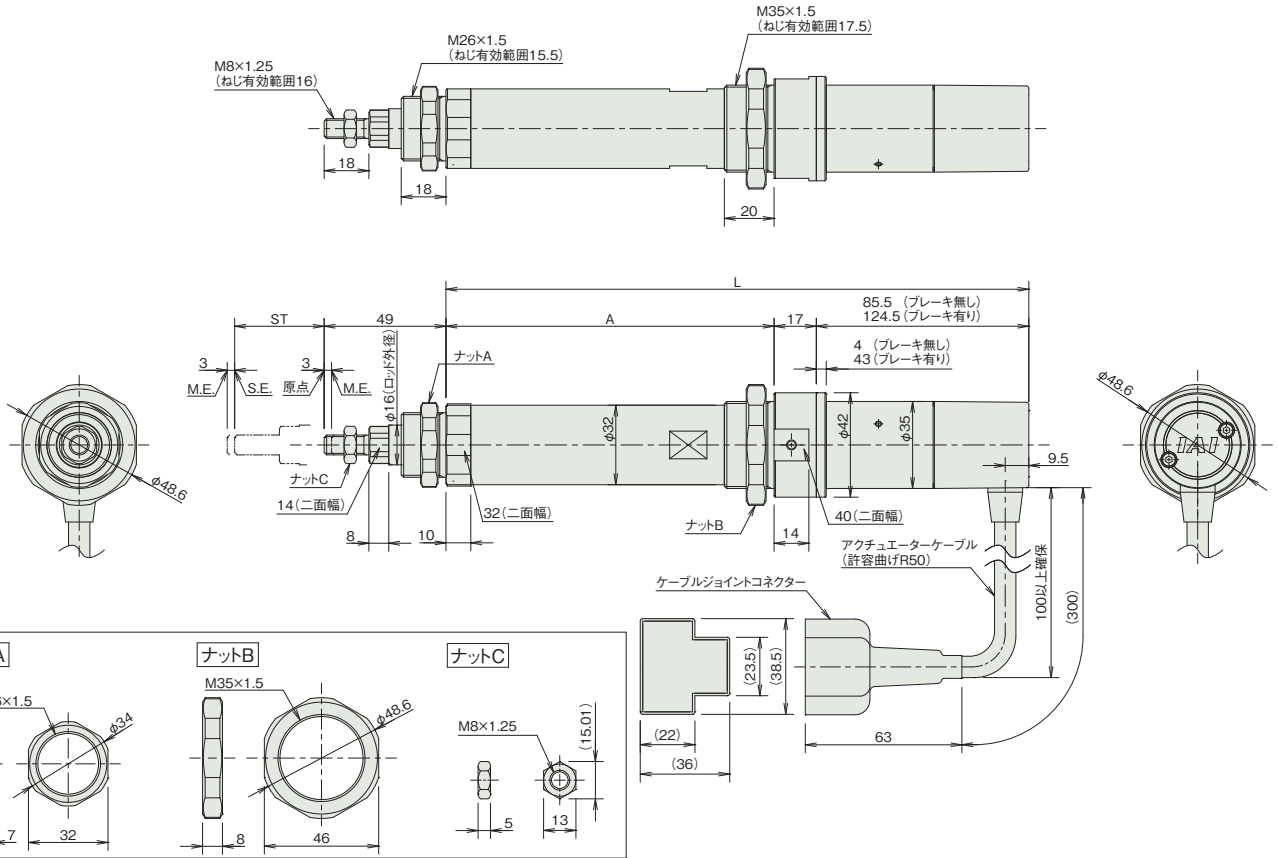
寸法図

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



- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

RCP6/ RCP6S	RCP2/3 RCP4/5	RCD	ストローク		50	100	150	200
			L	A	プレーキ無し	プレーキ有り	プレーキ無し	プレーキ有り
					234.5	284.5	334.5	384.5
					273.5	323.5	373.5	423.5
		RCA2			132	182	232	282

■ストローク別質量

RCA	RCS4	RCS2	RCS3	オプション	ストローク		50	100	150	200
					質量 (kg)	プレーキ無し	プレーキ有り	質量 (kg)	プレーキ無し	プレーキ有り
							0.7	0.8	0.9	1.0
							0.9	1.0	1.1	1.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCA-RA4C



本体径
の40
mm

24v
ACサーボ
モーター

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	20 サーボモーター 20W 30 サーボモーター 30W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応

高加減速対応

(注) 20W全機種と30Wリード3は除く



- 可搬質量は標準仕様/省電力対応が0.3G (リード3は0.2G)、高加減速対応が1G (リード3は除く) で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 型式項目のエンコーダー種類欄が「A」(アブソリュート) の場合は、使用可能な適応コントローラーはACON-CB/CGB、ASELのみとなります。簡易アプソで使用する場合は「I」(インクリメンタル) となります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は8-121ページをご確認ください。

確定

注意事項

ロボット
アプソ

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	エンコーダー種類			
	インクリメンタル モーターW数		アブソリュート モーターW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
フット金具	FT	4-562	-
フランジ金具 (前)	FL	4-559	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-561	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
高加減速対応 (注1、3)	HA	4-565	-
原点確認センサー (注2)	HS	4-565	-
省電力対応 (注3)	LA	4-566	-
ナックルジョイント	NJ	4-568	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
トラニオン金具 (前)	TRF	4-573	-
トラニオン金具 (後)	TRR	4-573	-

(注1) 20W全機種と30Wリード3は使用できません。
 (注2) 原点逆仕様では使用できません。
 (注3) 高加減速対応と省電力対応の併用はできません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目		内容						
		20			30			
モーター出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	4	9	18
		最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
		最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	18.9	37.7	75.4	28.3	56.6	113.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
		ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	1.5	3	6.5
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50
		最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質：鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度 (注4)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダパルス数	インクリメンタル：800 pulse/rev アブソリュート：16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
リード	
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーターW数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																		最高速度 (mm/s)					
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後		
水平	20	12	4	3.6	3	2.1	1.5	1	0.75	0.5	0.35	0.25												600	600
		6	8	7.2	6	4.2	3	2.2	1.5	1	0.75	0.5												300	300
		3	15.5	12	3																			150	150
	30	12	5.2	4.8	4	2.8	2	1.55	1.25	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25							600	600
		6	12	10.8	9	6.5	4.5	3.2	2.5	1.8	1.4	1												300	300
		3	23.5	18	5																			150	150
垂直	20	12	1	1	1	0.7	0.5	0.35	0.2	0.1														600	600
		6	2	2	2	1.4	1	0.7	0.5															300	300
		3	4	4	2																			150	150
	30	12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.5	0.35	0.25	0.15	0.1												600	600
		6	3	3	3	2.1	1.5	1.1	0.75	0.55	0.4	0.25												300	300
		3	6.5	6.5	3.5																			150	150

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

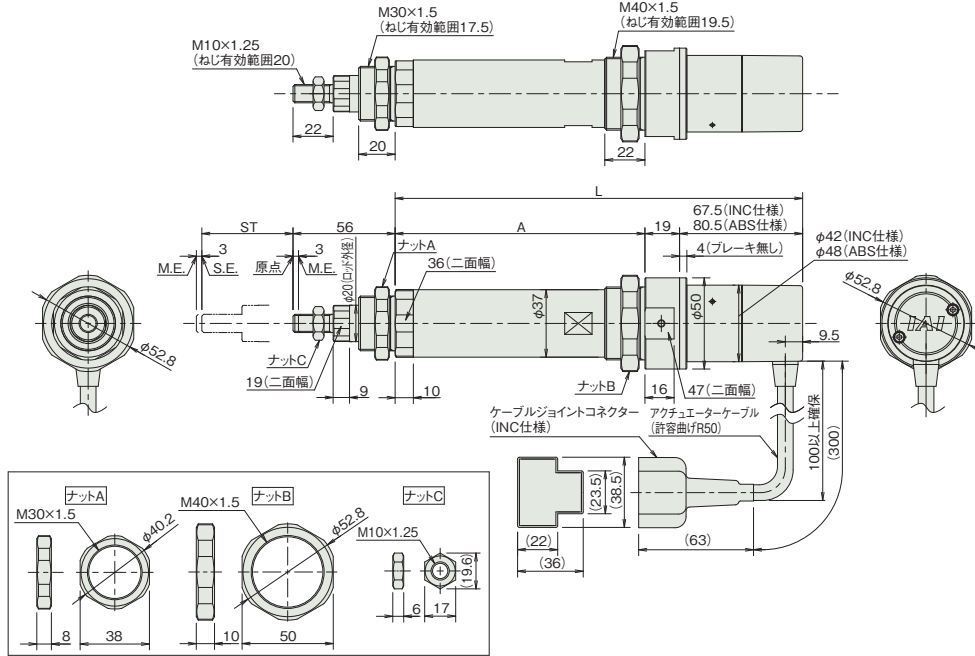
RCS3

オプション

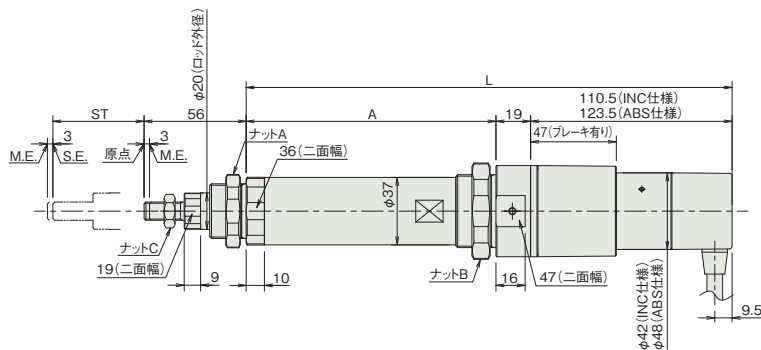
■ブレーキ無し (20W)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。

ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



■ブレーキ有り (20W)



■ストローク別寸法

		ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	ブレーキ無し	INC仕様	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5
			ABS仕様	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5
		ブレーキ有り	INC仕様	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5
			ABS仕様	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
	30W	ブレーキ無し	INC仕様	238.5	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5
			ABS仕様	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5
		ブレーキ有り	INC仕様	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5
			ABS仕様	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
A				137	187	237	287	337	387

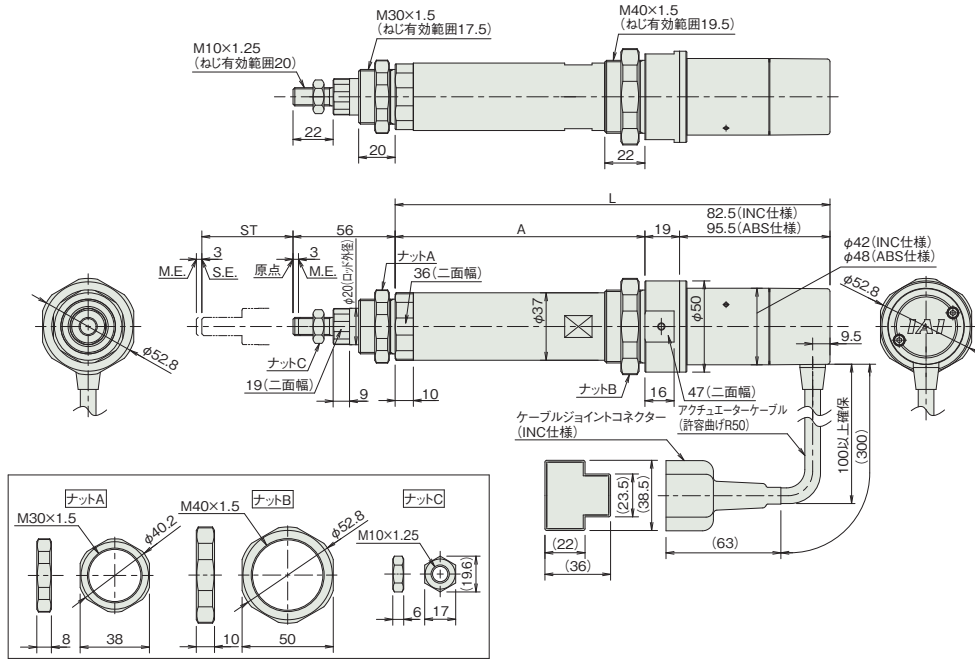
■ストローク別質量

		ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)		ブレーキ無し		1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8
		ブレーキ有り		1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

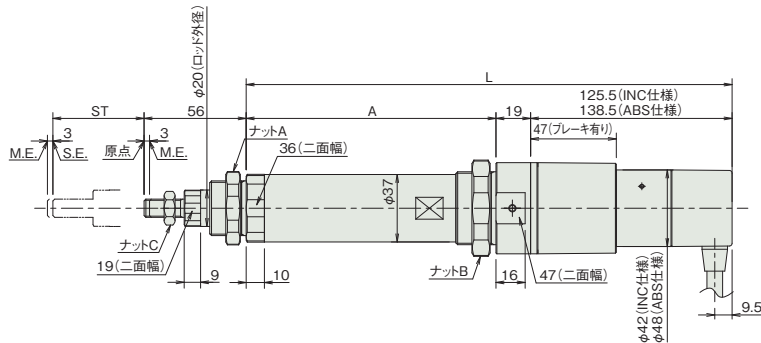
■ブレーキ無し (30W)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り (30W)



選定

注意事項

ロボシリンダー
 アクチュエーター

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S
 RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-ACに接続できません。

RCA-RA3R

モーター
ストレート

本体径
φ30
mm

24V
ACサーボ
モーター

選定

注意事項

ロボット
アーム
用

テーブル

ケーブル
型式
一覧表

型式項目

RCA - RA3R - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 200 50mm 200mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-----------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-557	-
フート金具	FT	4-562	-
フランジ金具 (前)	FL	4-559	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-561	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
原点確認センサー (注1)	HS	4-565	-
省電力対応	LA	4-566	-
ナックルジョイント	NJ	4-568	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
クレビス金具	QR	4-571	-
背面取付用プレート	RP	4-572	-
トランシオン金具 (前)	TRF	4-573	-

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

メインスペック

項目	内容		
モーター出力 (W)	20		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4 9 18
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	500 250 125
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	500 250 125
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
推力	定格推力 (N)	36.2 72.4 144.8	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3 6.5
	最小ストローク (mm)	50	50 50
ストローク	最大ストローク (mm)	200	200 200
	ストロークピッチ (mm)	50	50 50

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

オプション

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm 材質: 鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

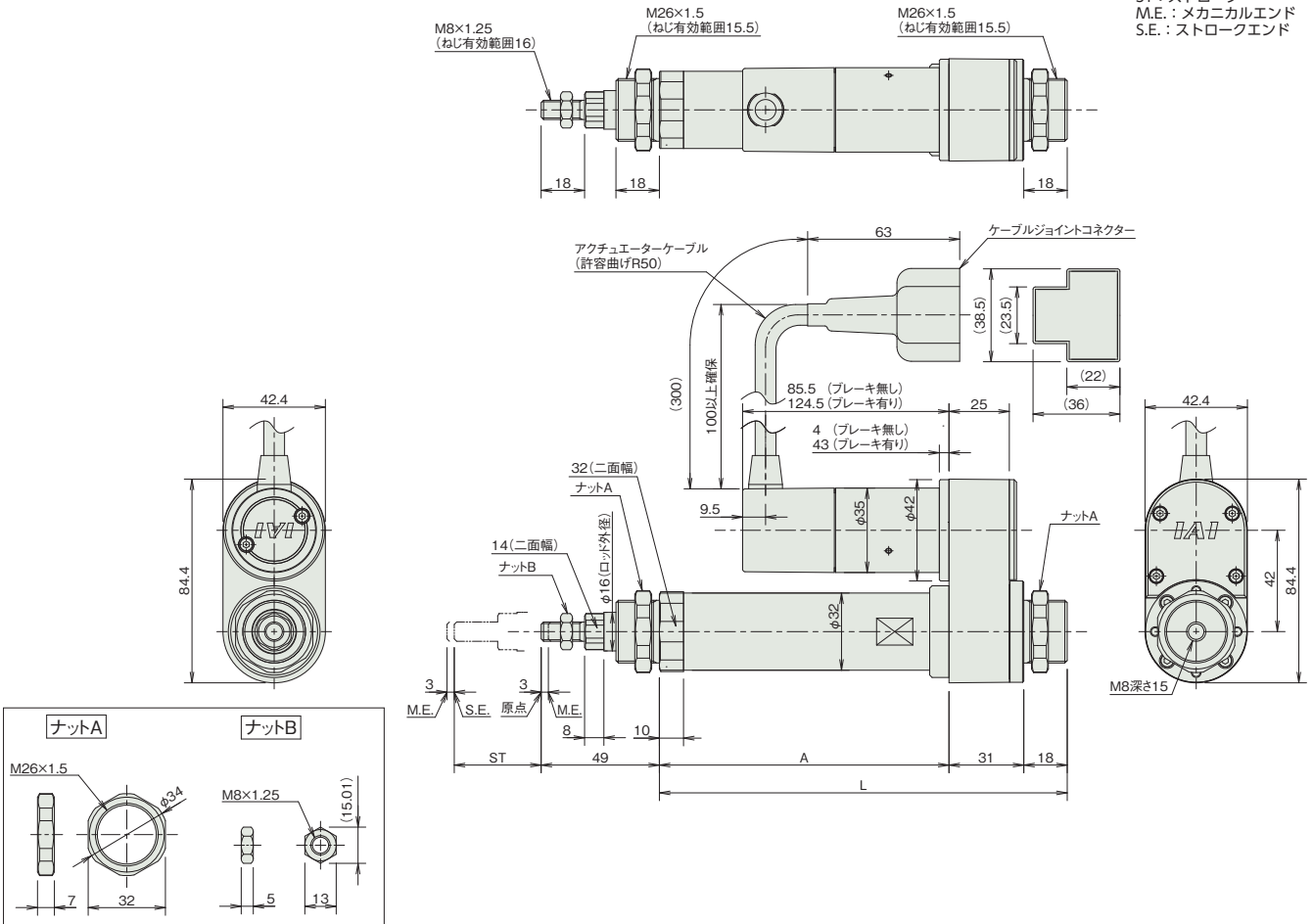
寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかると、まわり止めが破損する場合があります。

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



ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	169	219	269	319
A	120	170	220	270

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレイキ無し	0.8	0.9	1.0	1.1
	ブレイキ有り	1.0	1.1	1.2	1.3

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
 ロッド

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCA-RA4R

モーター
ストレート

本体径
の40
mm

24v
ACサーボ
モーター

選定

注意事項

ロボット
ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式
一覧表

型式項目

RCA - RA4R

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 20 サーボモーター 20W 30 サーボモーター 30W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm 250 250mm 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------------------	------------------------------------------------------	----------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

POINT
選定上の
注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- 型式項目のエンコーダー種類欄が [A] (アブソリュート) の場合は、使用可能な適応コントローラーは ACON-CB/CGB、ASEL のみとなります。簡易アプソで使用の場合は [I] (インクリメンタル) となります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 エンコーダー種類			
	インクリメンタル モーターW数		アブソリュート モーターW数	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

オプション価格表 (標準価格)

	名称	オプション記号	参照頁	標準価格
RCS4	ブレーキ	B	4-557	-
	フット金具	FT	4-562	-
	フランジ金具 (前)	FL	4-559	-
RCS2	フランジ金具 (後)	FLR	4-561	-
	指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
RCS3	原点確認センサー (注1)	HS	4-565	-
	省電力対応	LA	4-566	-
	ナックルジョイント	NJ	4-568	-
オプション	原点逆仕様	NM	4-569	-
	クレビス金具	QR	4-571	-
	背面取付用プレート	RP	4-572	-
	トラニオン金具 (前)	TRF	4-573	-

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

メインスペック

項目		内容						
		20			30			
モーター出力 (W)		20			30			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	4	9	18
		最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量 (kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	18.9	37.7	75.4	28.3	56.6	113.1	
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	1.5	3	6.5	
		最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: 鉄 硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 800 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
リード	
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

寸法図

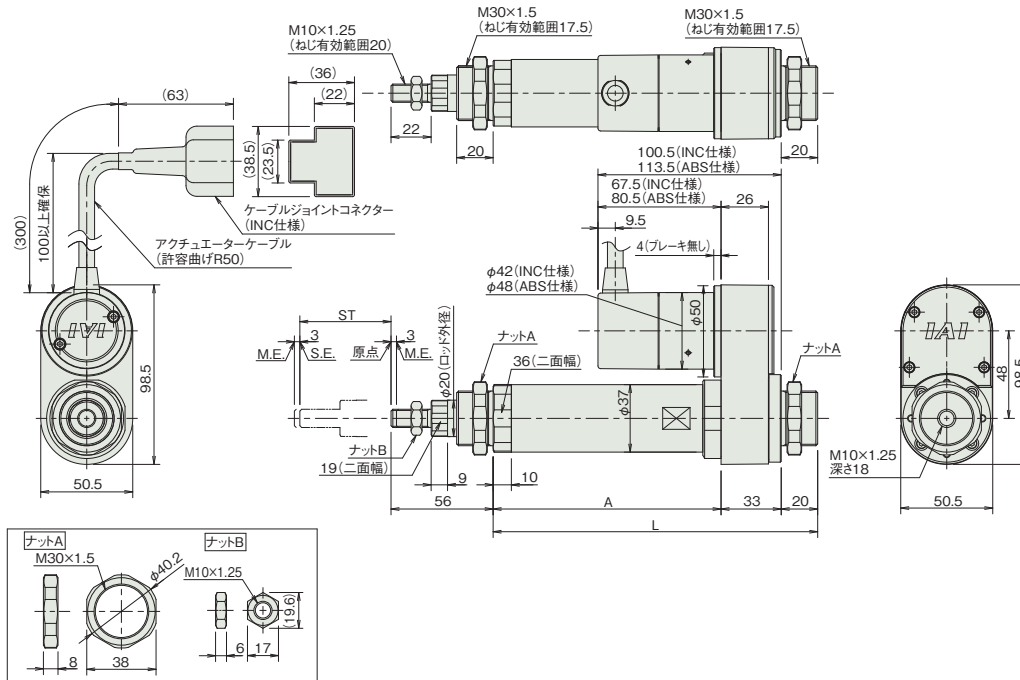
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



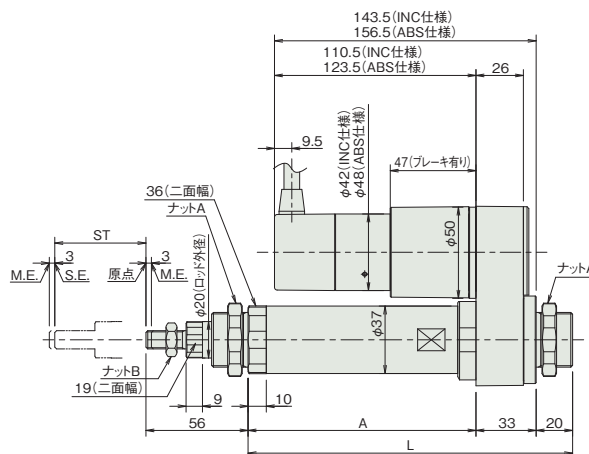
■ブレーキ無し (20W)

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り (20W)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	178	228	278	328	378	428
A	125	175	225	275	325	375

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.7	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.2

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

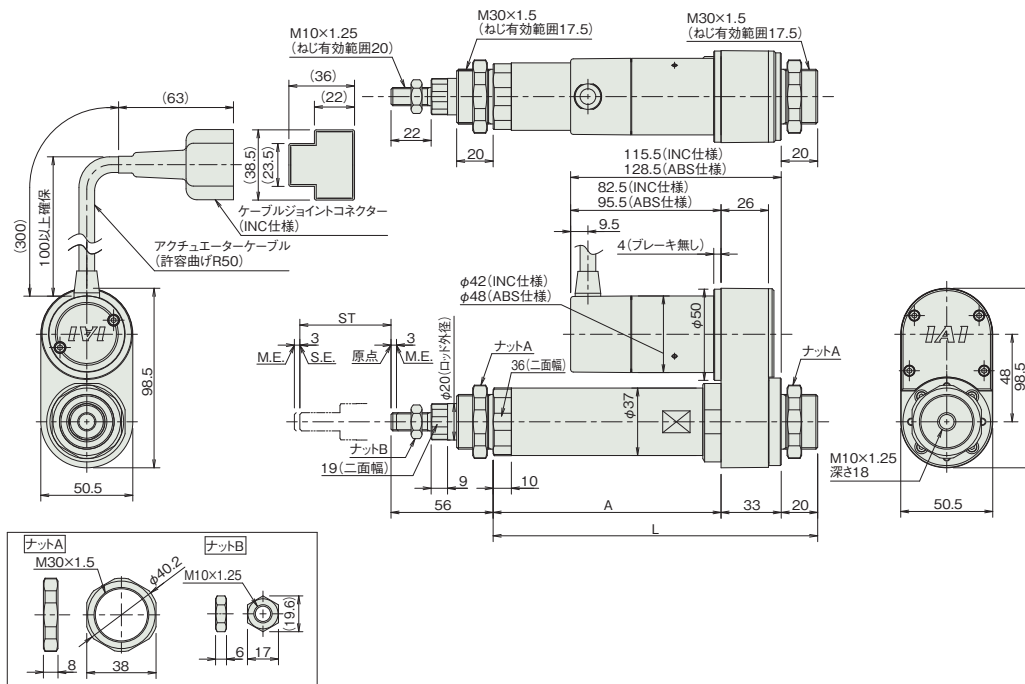
RCS3

オプション

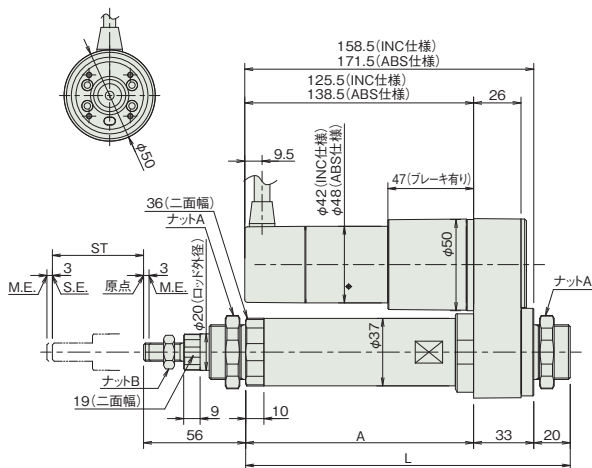
■ブレーキ無し (30W)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。

ST : ストローク
 M.E. : メカニカルエンド
 S.E. : ストロークエンド



■ブレーキ有り (30W)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	178	228	278	328	378	428
A	125	175	225	275	325	375

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.7	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.2

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) アソリュートのアクチュエーターは、RCON-ACに接続できません。

決定

注意事項

ケーブルタイプ

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定







注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCS4

サーボモーター 200V				
RCS4	ロッド	RCS4-RA4C	4-257	
		RCS4-RA6C	4-259	
		RCS4-RA7C	4-261	
		RCS4-RA8C	4-263	
	ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCS4-RRA4C	4-265	
		RCS4-RRA6C	4-269	
		RCS4-RRA7C	4-273	
		RCS4-RRA8C	4-277	
	ワイド ラジアルシリンダー <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCS4-WRA10C	4-281	
		RCS4-WRA12C	4-285	
		RCS4-WRA14C	4-289	
		RCS4-WRA16C	4-293	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS4-RA4R	4-297	
		RCS4-RA6R	4-299	
		RCS4-RA7R	4-301	
		RCS4-RA8R	4-303	
ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCS4-RRA4R	4-305		
	RCS4-RRA6R	4-309		
	RCS4-RRA7R	4-313		
	RCS4-RRA8R	4-317		
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 <small>ラジアル荷重対応</small> ラジアルシリンダー®	RCS4-WRA10R	4-321		
	RCS4-WRA12R	4-325		
	RCS4-WRA14R	4-329		
	RCS4-WRA16R	4-333		

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-RA4C

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

型式項目

RCS4 - RA4C - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 200 200mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



水平

垂直

横立

天吊り

- POINT
選定上の注意

 - 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
 - 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容			
	16	10	5	2.5
リード	ボールねじリード (mm)			
	可搬質量			
	最大可搬質量 (kg)			
	最高速度 (mm/s)			
水平	速度/加減速度			
	定格加減速度 (G)			
	最高加減速度 (G)			
	最大可搬質量 (kg)			
垂直	最高速度 (mm/s)			
	速度/加減速度			
	定格加減速度 (G)			
	最高加減速度 (G)			
推力	定格推力 (N)			
	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ仕様			
	ブレーキ保持力 (kgf)			
	最小ストローク (mm)			
ストローク	最大ストローク (mm)			
	ストロークピッチ (mm)			

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード (mm)	水平						垂直					
		加減速度 (G)											
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2		
	16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1		
	10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3		
	5	30	30	25	20		6	6	6	6			
	2.5	40	40	35		10	10	10					

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~200 (50mm毎)	
リード	
16	800
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

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



選定

注意事項

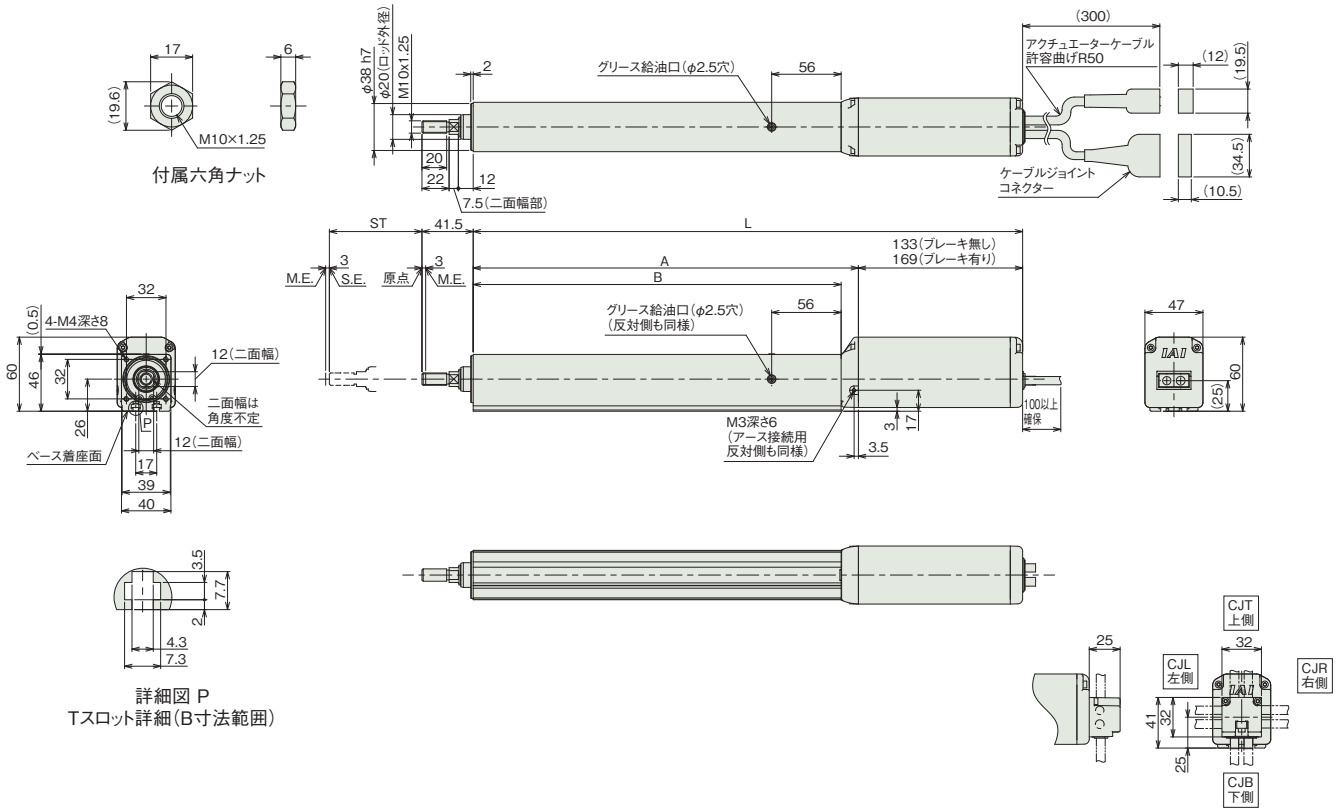
ロボット用
アクチュエーター

テーブル

ケーブル型式
一覧表

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	295	345	395
	A	B	162	212	262	312
			148	198	248	298

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9
			1.7	1.9	2.1	2.2

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RC2A

RC4

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-RA6C

バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
100W

型式項目

RCS4 - RA6C - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 300 50mm 300mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	-----------------------------	---------------------------	---------------------------------------------	------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

- POINT**
選定上の注意
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
 - 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

オプション価格表（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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	25	50	60
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	10	20	20
		最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.7
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格推力 (N)	85	142	283	566
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	4	10	20	20	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平								垂直	
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	4	4	3	3	2
12	25	20	20	12	12	10	8	8	6	6
6	50	45	30	25		20	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mm毎)	
リード	
20	1000
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

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



選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

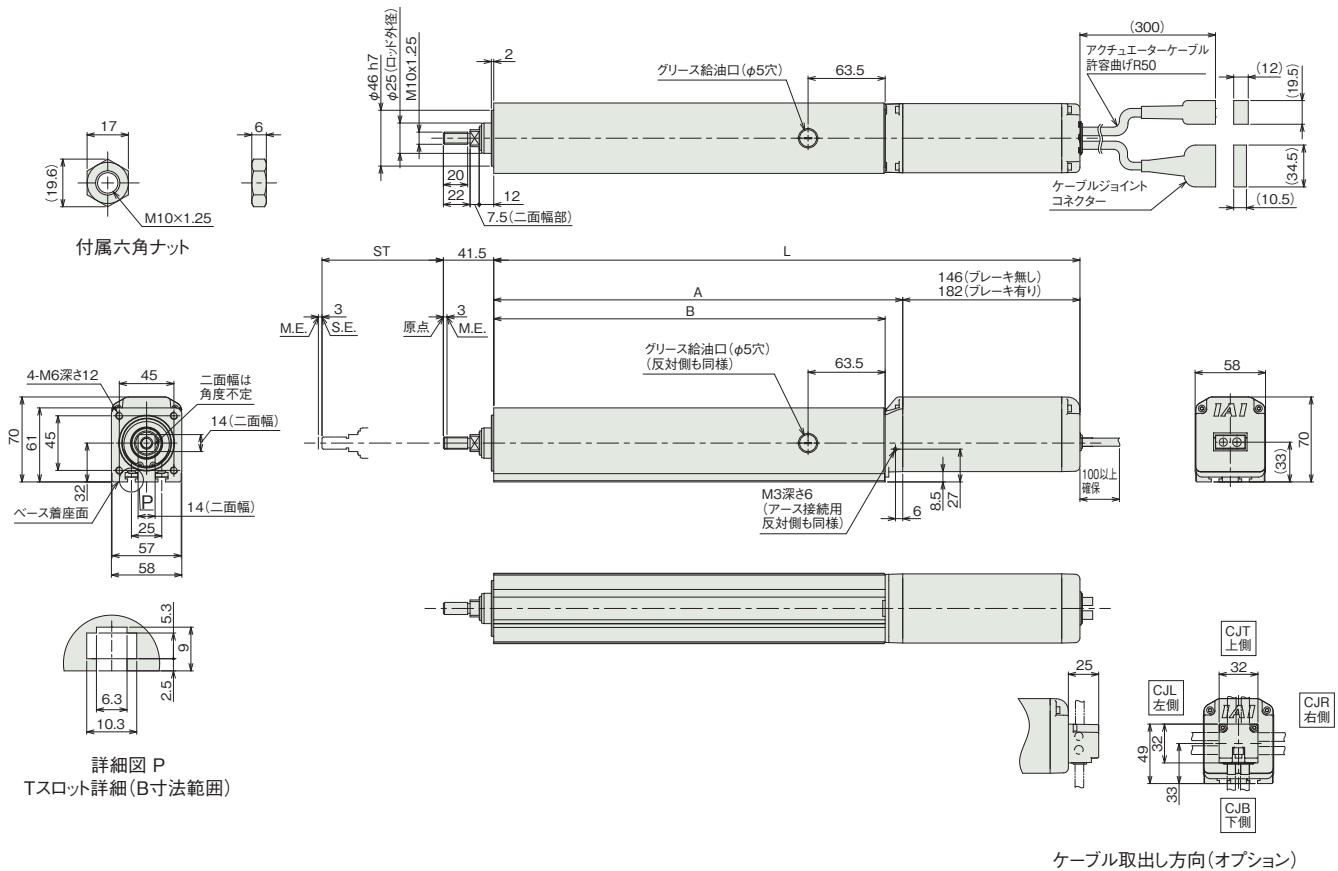
RCS2

RCS3

オプション

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	333	383	433	483	533	583
ブレーキ有り	369	419	469	519	569	619	
A	187	237	287	337	387	437	
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	2.6	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5
ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8	

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-RA7C

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
70mm

200V
ACサーボモーター

200W

■型式項目

RCS4	- RA7C	- WA	- 200						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 300 300mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	



水平

垂直

横立て

天吊り

- POINT
選定上の注意

 - (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
 - (3) 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めに破損する場合がありますのでご注意ください。
 - (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

■オプション価格表（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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20	45	60	80
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	12	25	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.5	0.5
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	25	35	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平									垂直			
	加減速度 (G)												
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2			
24	20	15	10	10	8	6	6	6	6	4	4		
16	45	30	25	20	15	12	12	10	8	8			
8	60	50	40	40		25	25	20	20				
4	80	70	60			35	35	30					

■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mm毎)	
リード	
24	1200
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

選定

注意事項

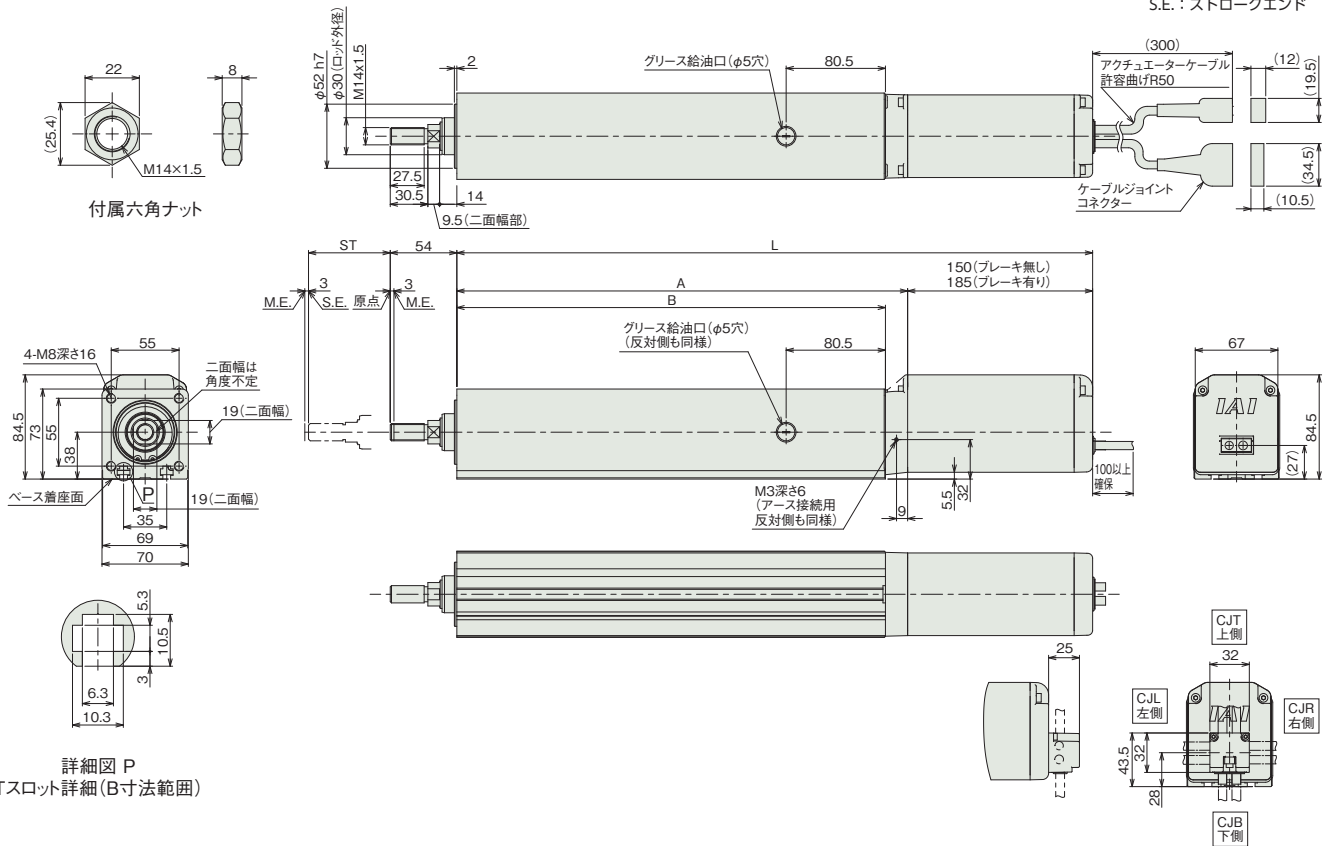
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覽表

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
	ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5
A		215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.6	5.2	5.7	6.3	6.9	7.5
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.2	6.8	7.4	8.0

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

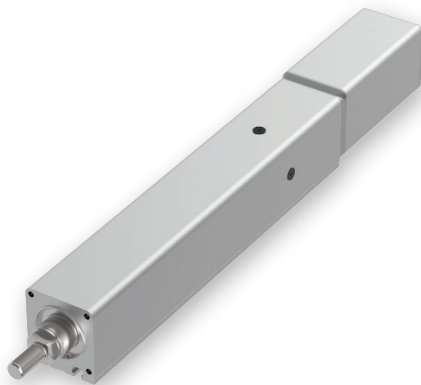
RCS4-RA8C

バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 90mm
200V ACサーボモーター
400W

型式項目

RCS4 - RA8C - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 300 300mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	------------------------------	---------------------------	------------------------------------	-------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE
RoHS 10
水平
垂直
横立
天吊り

- POINT**
選定上の注意
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
 - 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

オプション価格表（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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー	NTB	4-569	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60	80	100
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	500	250
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20	40	72
		最高速度 (mm/s)	1000	500	250
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	339	678	1357	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	20	40	72	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

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

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

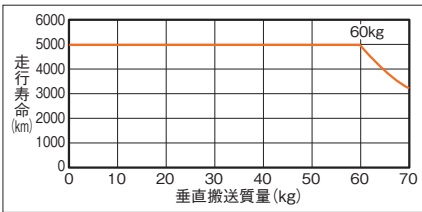
姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
リード (mm)	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	55	40	25		

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mm毎)	
リード	
20	1000
10	500
5	250

(単位はmm/s)

垂直搬送質量と走行寿命



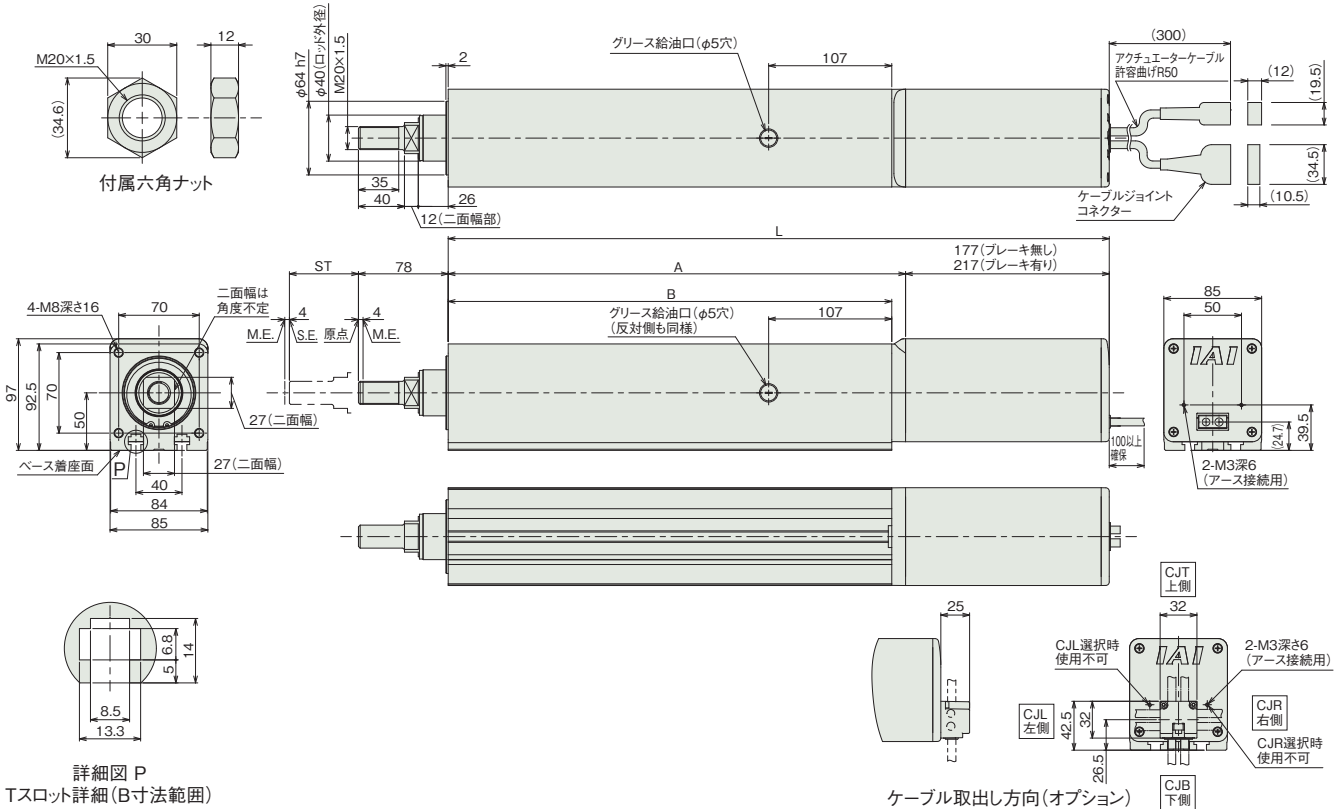
寸法図

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



(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
	A		247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	8.3	9.2	10.0	10.8	11.7
			8.9	9.8	10.6	11.4	12.3	13.1

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-RRA4C

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS4 - RRA4C - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 60 60mm 410 410mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	---------------------------------------------------------	----------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	---------------------------



水平

垂直

横立て

天吊り

**ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®**

POINT
選定上の
注意

(1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。

(3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。

(4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■ オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

■ メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	8	18	30	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	53	85	170	340	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	6	10	
	ストローク	最小ストローク (mm)	60	60	60	60
最大ストローク (mm)		410	410	410	410	
ストロークピッチ (mm)		50	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

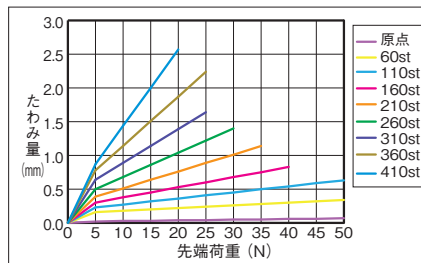
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
5	30	30	25	20		6	6	6	6	
2.5	40	40	35			10	10	10		

ストロークと最高速度

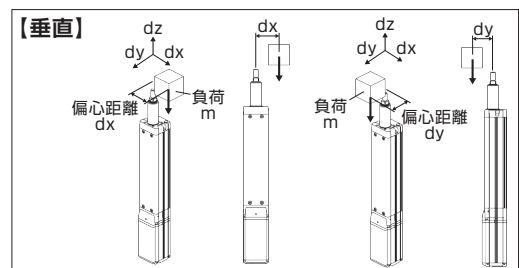
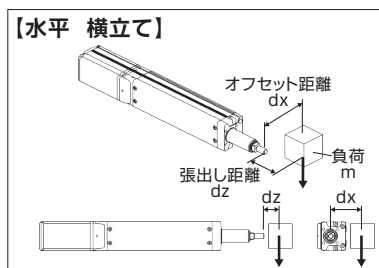
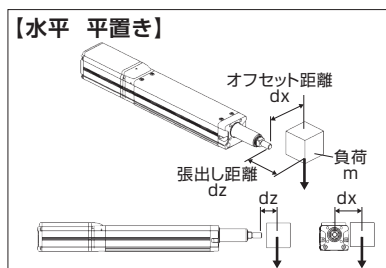
ストローク	最高速度
60~410 (50mm毎)	
リード	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

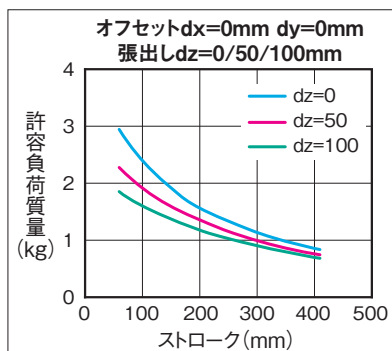
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

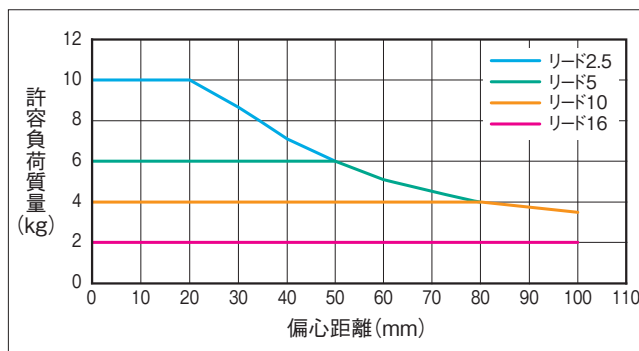


■ 水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■ 垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

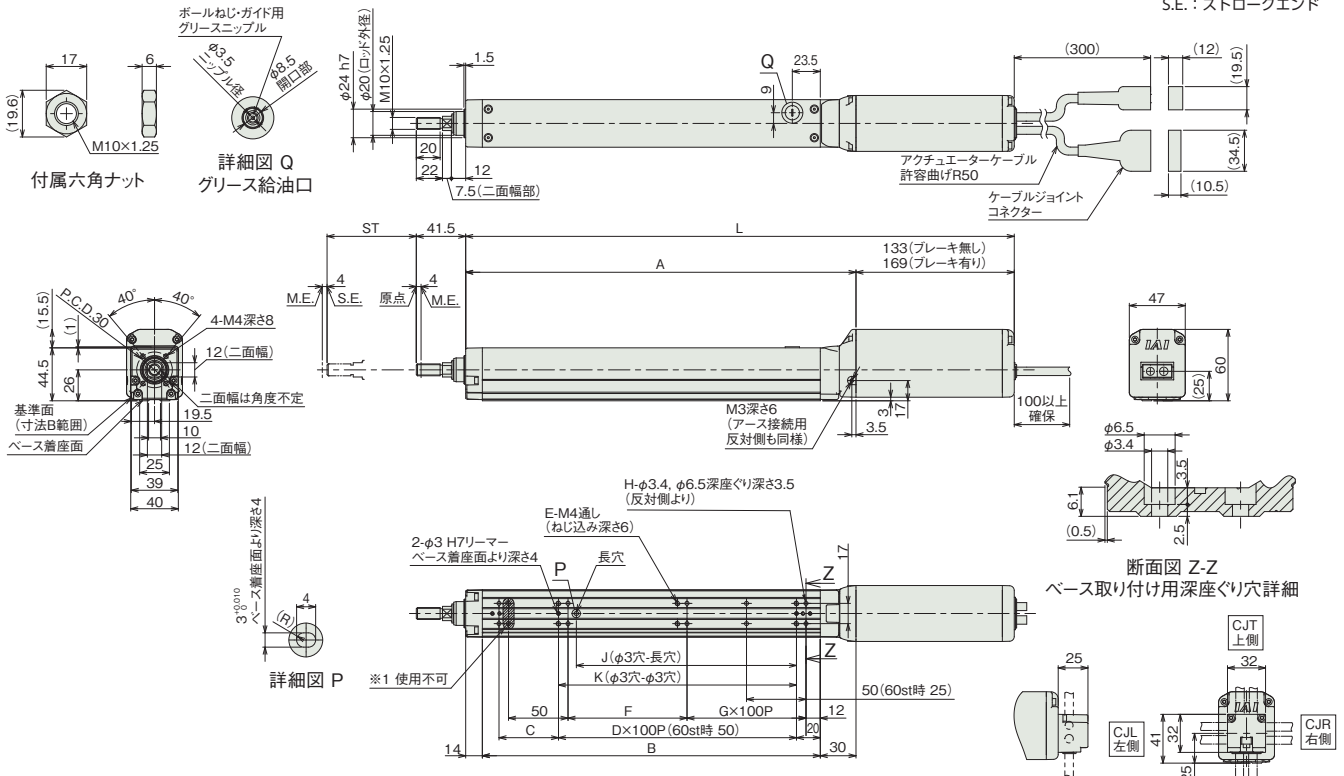
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 上面取付け穴 (H) のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数 (H) は使用不可穴を除きます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向 (オプション)

■ストローク別寸法

RCP6/ RCP6S	ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
		L	311	361	411	461	511	561	611
RCP2/3 RCP4/5	ブレーキ無し	347	397	447	497	547	597	647	697
	ブレーキ有り	178	228	278	328	378	428	478	528
RCD	B	134	184	234	284	334	384	434	484
	C	50	50	100	50	100	50	100	50
RCA2	D	0	1	1	2	2	3	3	4
	E	6	6	6	8	8	10	10	12
RCA	F	50	100	50	100	50	100	50	100
	G	0	0	1	1	2	2	3	3
RCS4	H	6	6	8	8	10	10	12	12
	J	35	85	85	185	185	285	285	385
RCS3	K	50	100	100	200	200	300	300	400
	ロッド先端静的許容荷重 (N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
オプション	ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	オフセット0mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
オプション	オフセット100mm	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

■ストローク別質量

RCS3	ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
		質量 (kg)	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
オプション		1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-RRA6C

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅
60mm

200V
ACサーボ
モーター

100W

■型式項目

RCS4 - RRA6C - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	65 65mm 415 415mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

POINT
選定上の注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■ オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

■ メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	15	25	50	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	10	20	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	85	142	283	566	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	4	10	20	20	
	ストローク	最小ストローク (mm)	65	65	65	65
最大ストローク (mm)		415	415	415	415	
ストロークピッチ (mm)		50	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ	φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
リニアガイド	直動無限循環型	
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理	
ロッド不回転精度 (注2)	0度	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

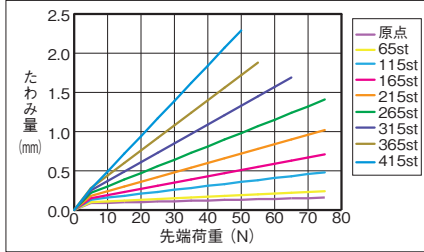
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	4	4	3	3	2
12	25	20	20	12	12	10	8	8	6	6
6	50	45	30	25		20	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

ストロークと最高速度

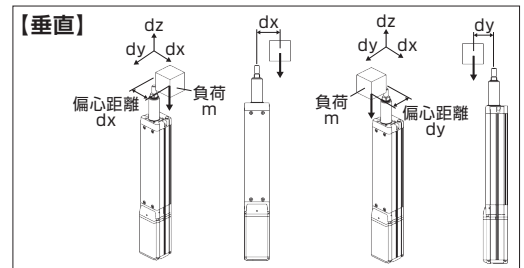
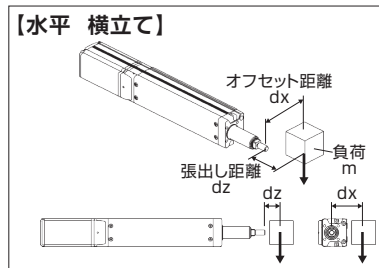
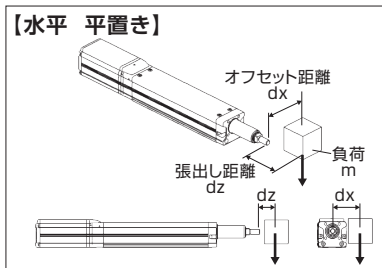
ストローク リード	最高速度
20	65~415 (50mm毎)
12	1200
6	720
3	360
	180

(単位はmm/s)

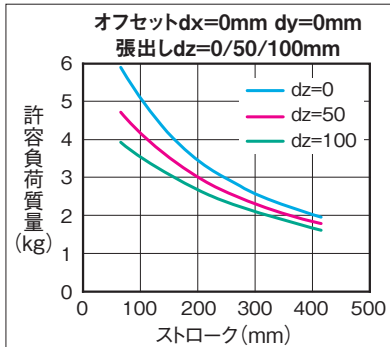
ロッドたわみ量(参考値)



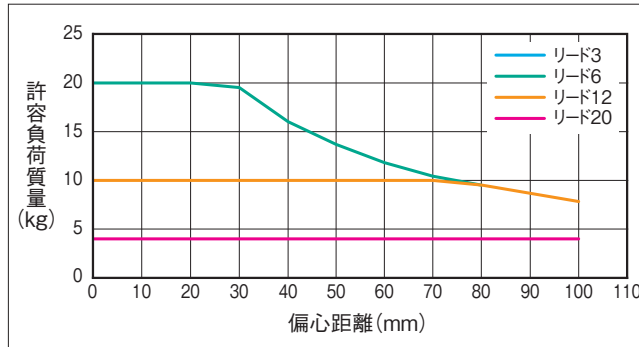
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

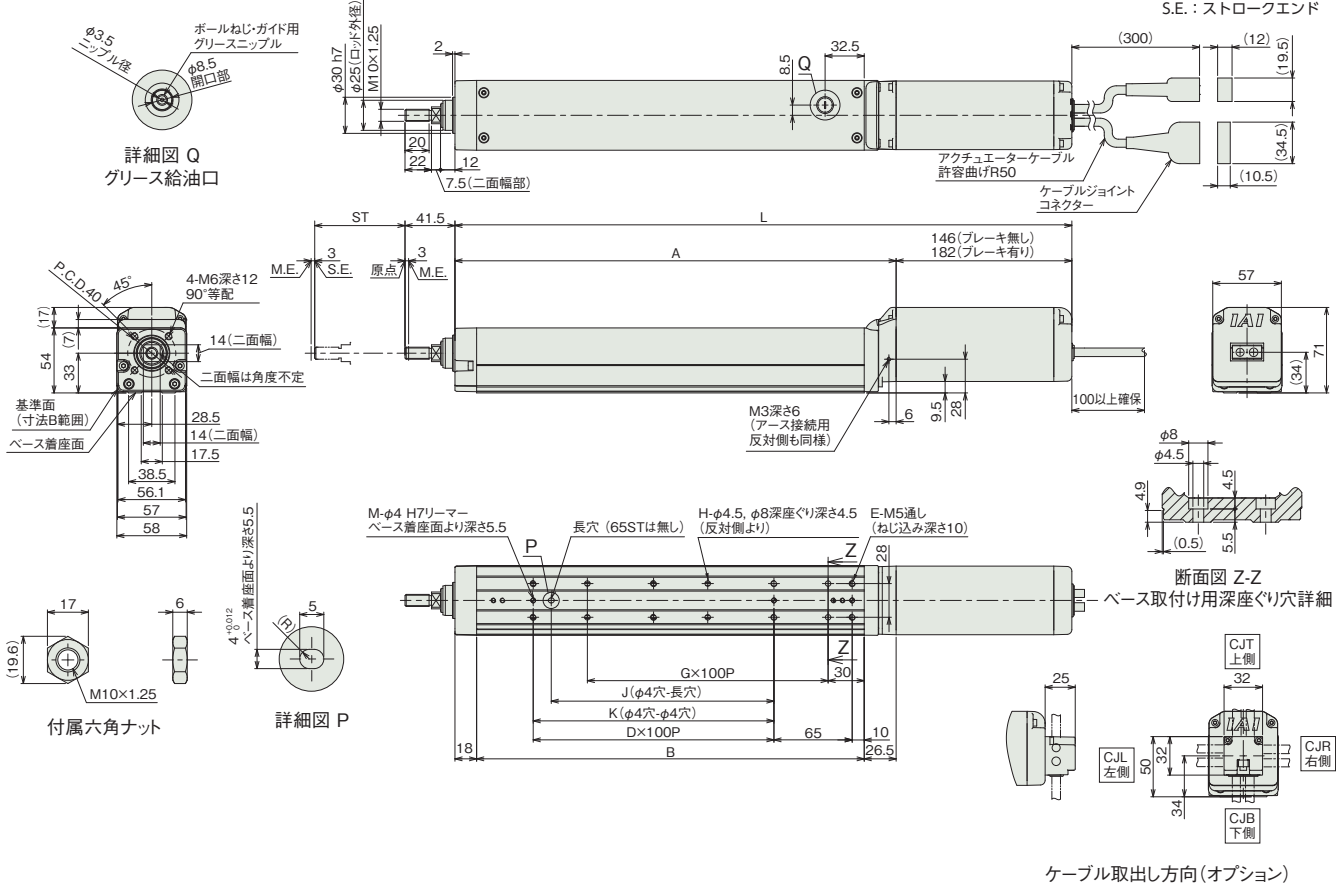
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415	
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A			216.5	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	
B			172	222	272	322	372	422	472	522	
D			0	1	1	2	2	3	3	4	
E			4	6	6	8	8	10	10	12	
G			1	1	2	2	3	3	4	4	
H			4	4	6	6	8	8	10	10	
J			0	85	85	185	185	285	285	385	
K			0	100	100	200	200	300	300	400	
M			2	3	3	3	3	3	3	3	
ロッド先端静的許容荷重 (N)			144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)			オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
			オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N·m)			14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6	
ロッド先端動的許容トルク (N·m)			3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5
			2.4	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.0

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-RAA7C

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

200W

型式項目

RCS4 - RRA7C - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70 70mm 520 520mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



水平

垂直

横立

天吊り

CE RoHS 10

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

POINT
選定上の注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	20	45	60	80
		最高速度 (mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	12	25	35
		最高速度 (mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.5	0.5
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	25	35	
	最小ストローク (mm)	70	70	70	70	
ストローク	最大ストローク (mm)	520	520	520	520	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

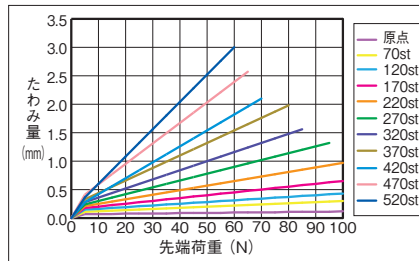
姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	20	15	10	10	8	6	6	6	4	4
16	45	30	25	20	15	12	12	10	8	8
8	60	50	40	40		25	25	20	20	
4	80	70	60			35	35	30		

ストロークと最高速度

ストローク	70~520 (50mm毎)	
リード		
24	1440	
16	960	
8	480	
4	240	

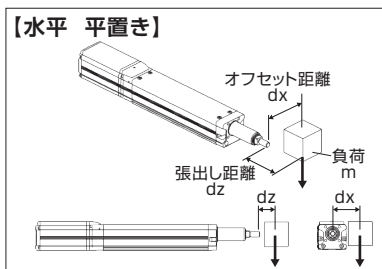
(単位はmm/s)

ロッドたわみ量(参考値)

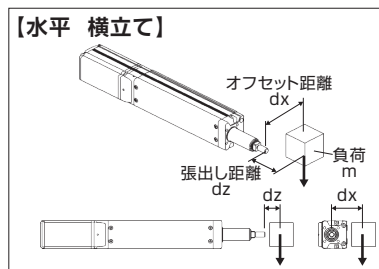


ロッド先端許容負荷質量

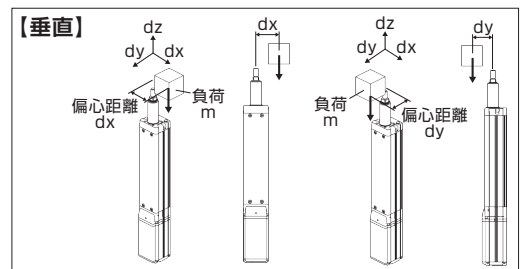
【水平 平置き】



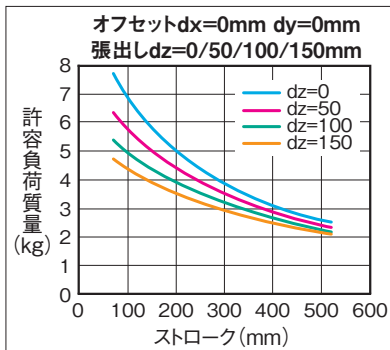
【水平 横立て】



【垂直】

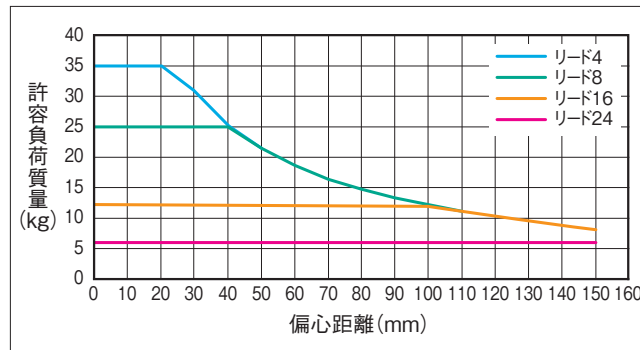


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/

RCP6S

RCP2/3

RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

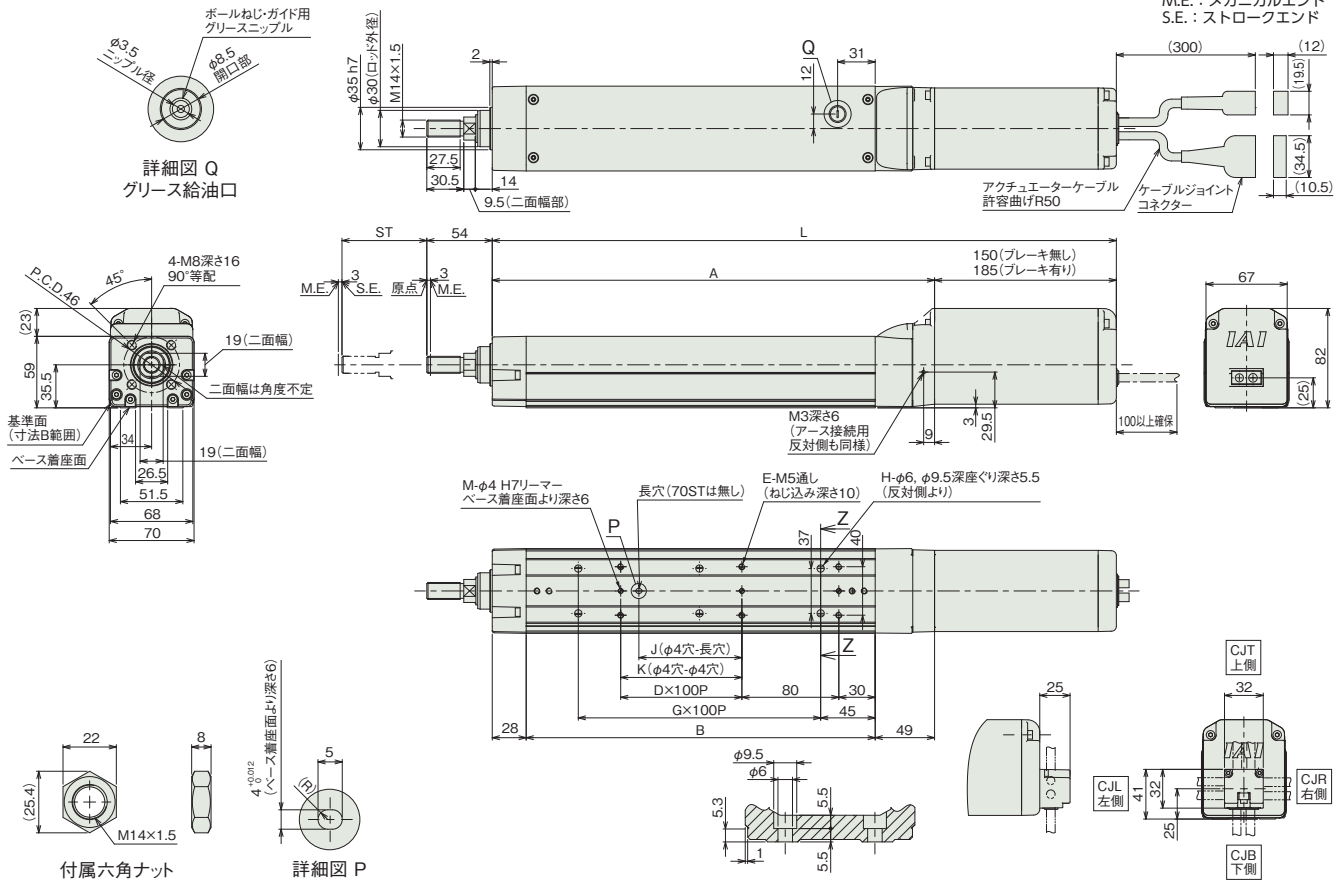
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
A			265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
G			1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
H			4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
J			0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K			0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
M			2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
ロッド先端静的許容荷重 (N)			175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)			オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
			オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N·m)			17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45	
ロッド先端動的許容トルク (N·m)			5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	3.7	4.0	4.2	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8
			4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-RAA8C

バッテリーレスアプソ

モーターストロート

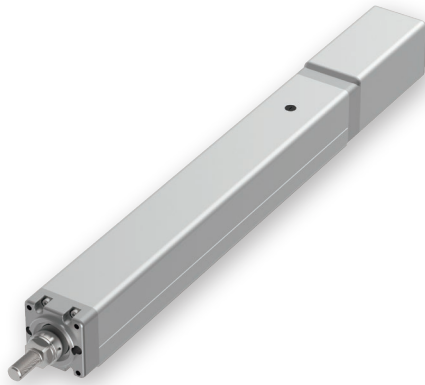
本体幅
90mm

200V
ACサーボ
モーター

400W

■型式項目

RCS4 - RRA8C - WA - 400								
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 700 50mm 700mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の
注意

 - (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。
 - (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

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

■オプション価格表（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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	80	100
	最高速度 (mm/s)	1500	1100	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5	0.3
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	72
	最高速度 (mm/s)	1500	1100	550	275	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	226	339	678	1357	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	8	20	40	72	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

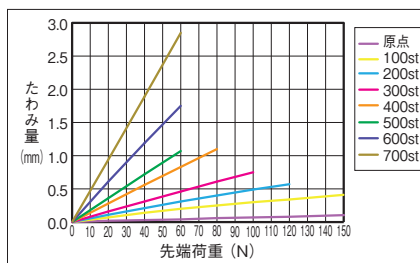
姿勢 リード (mm)	水平						垂直					
	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	8	6	6
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	50	40	25		

ストロークと最高速度

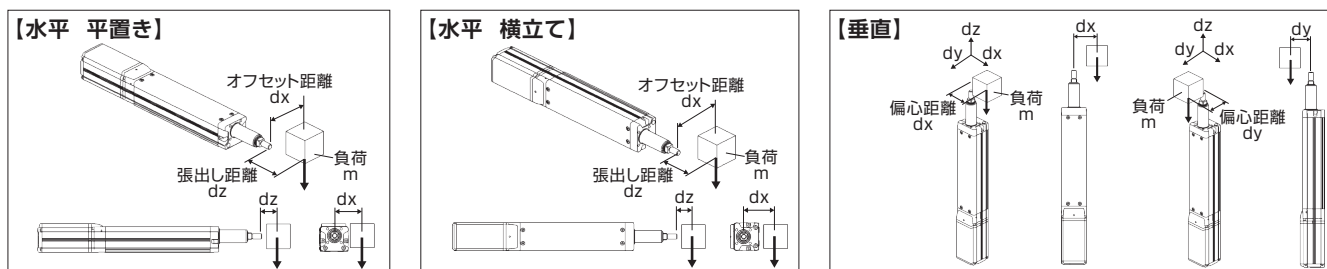
ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350	
20	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

(単位はmm/s)

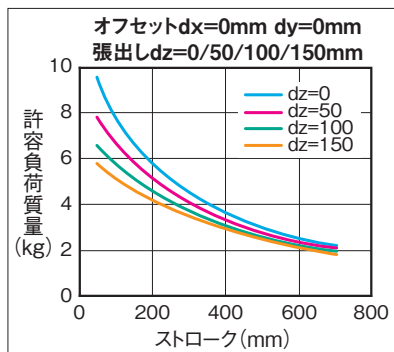
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

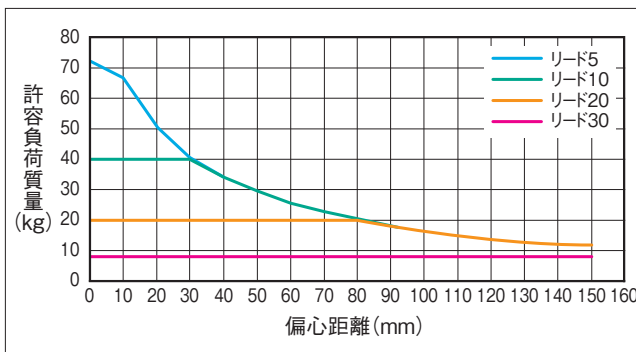


■水平



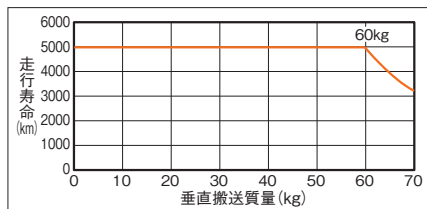
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

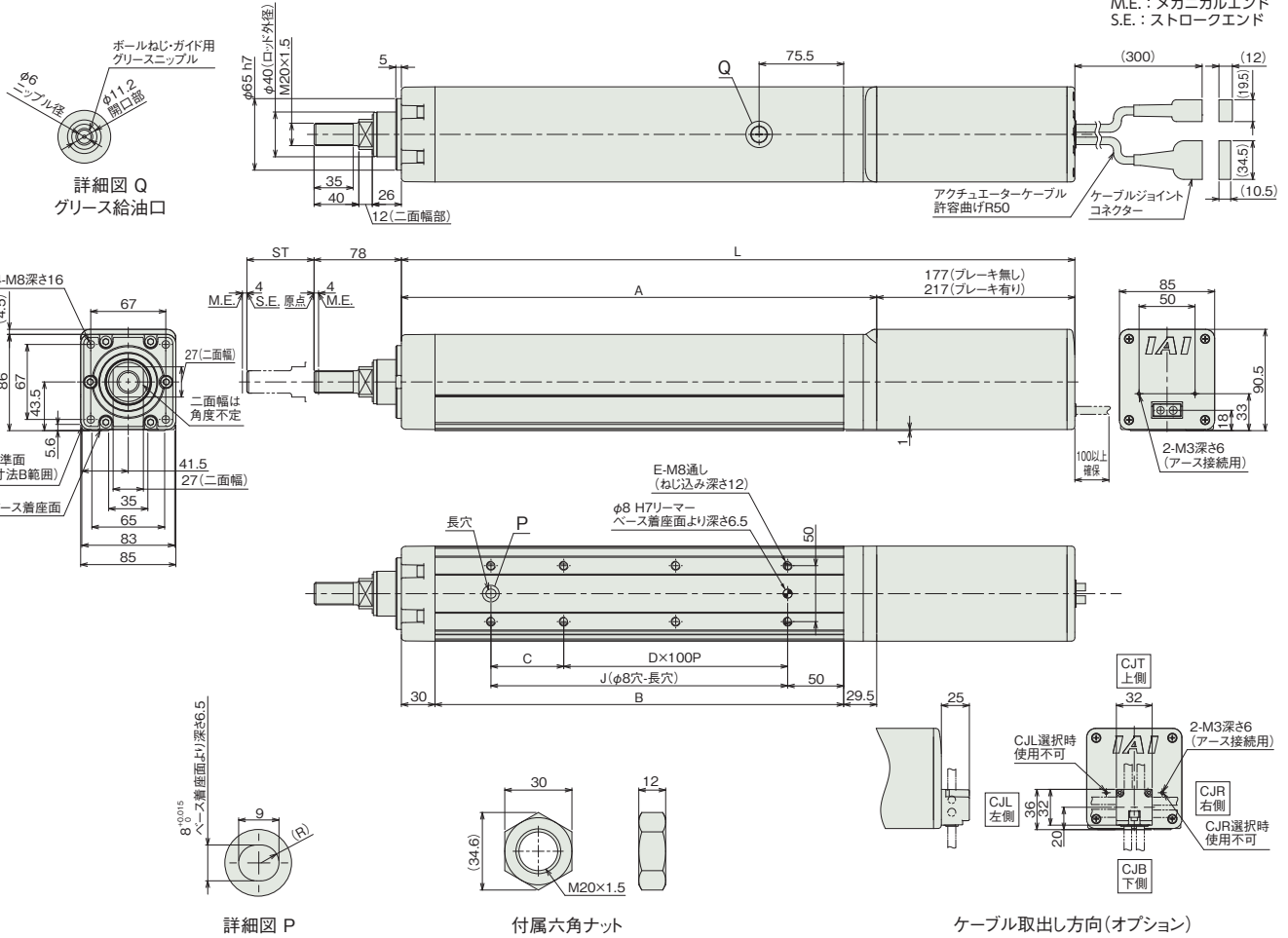
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

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

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法







ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
L	ブレーキ無し	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5
	ブレーキ有り	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5
A	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
ロッド先端静的許容荷重(N)		222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
	オフセット0mm	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット100mm	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
質量(kg)	ブレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.5	12.0	12.4	12.9
	ブレーキ有り	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.0	13.5

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-WRA10C

バッテリーレスアプン

モーターストレート

本体幅
100mm

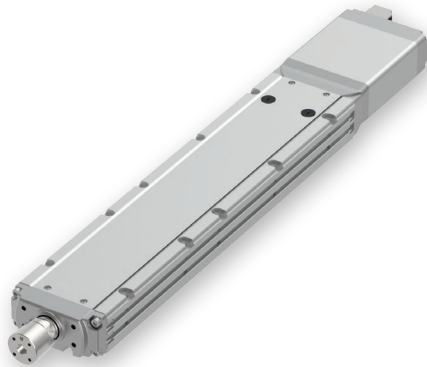
200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS4 - WRA10C - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプン	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------------	-------------------------------	-------------------------------------------------	------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------	---------------------------



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。

■ストローク別価格表（標準価格）

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

■オプション価格表（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	4-557	—
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-557	—
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-557	—
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-557	—
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-557	—
フランジ	FL	4-559	—
原点逆仕様	NM	4-569	—
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	—
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	—	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	—

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 16 10 5 2.5
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) 5 16 25 40
	最高速度 (mm/s) 800 600 300 150
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.3 0.3
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) — 3 5 10
	最高速度 (mm/s) — 600 300 150
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) — 0.5 1 0.3
推力	定格推力 (N) 53 85 170 340
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) — 3 5 10
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 500 500 500 500
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプンリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

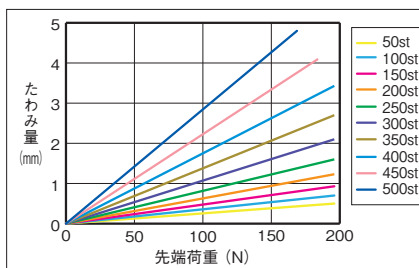
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	5	5	4	3	2					
10	16	16	12	10	8	3	2	2	1	
5	25	20	15	10		5	5	5	5	
2.5	40	35	25		10	8	8			

ストロークと最高速度

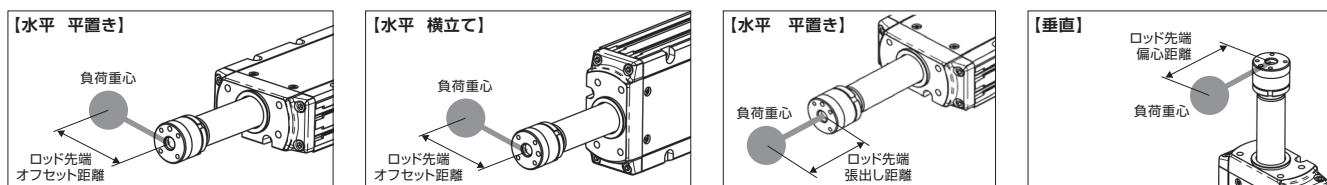
ストローク リード	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

(単位はmm/s)

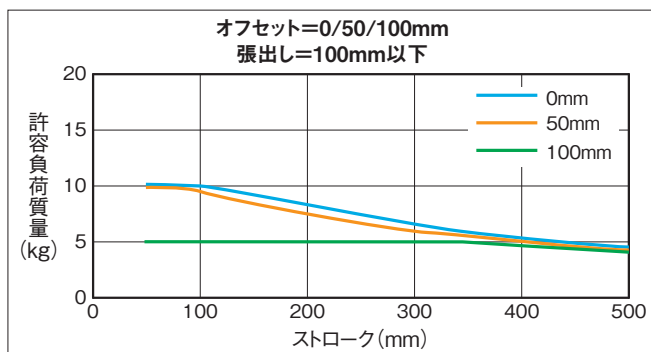
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

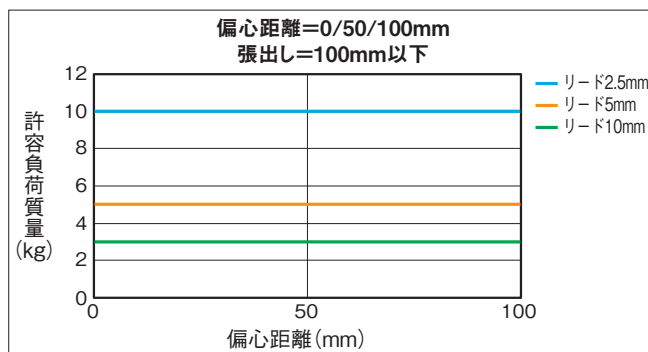


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

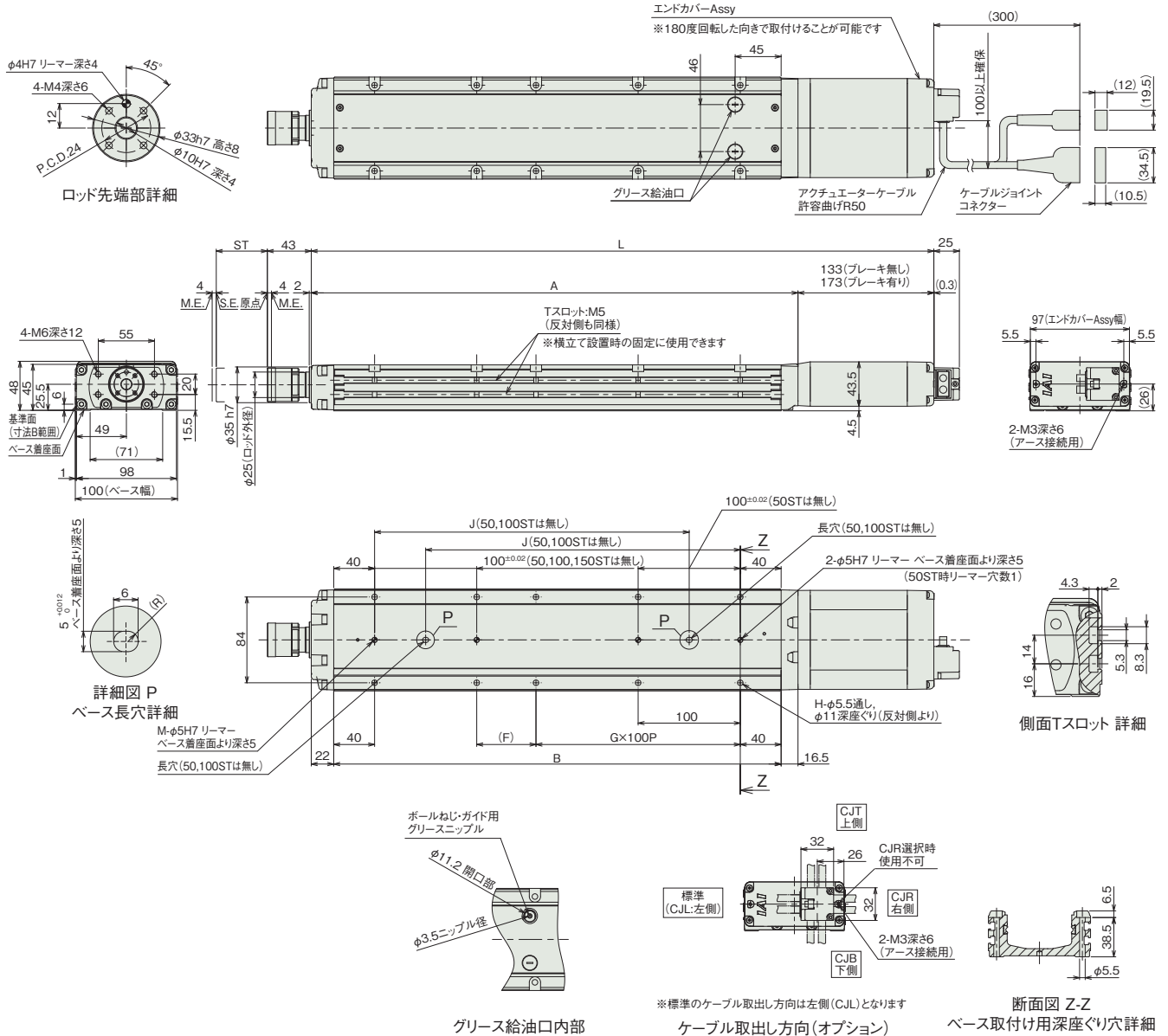
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法







ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5
	ブレーキ有り	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5
A		226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)		196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
	オフセット100mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
ロッド先端動的許容荷重 (N)		50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
	ブレーキ有り	3.6	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

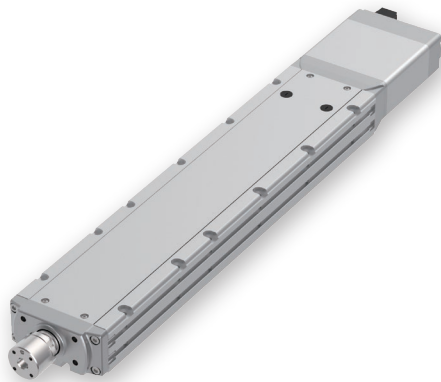
RCS4-WRA12C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 120mm
200V ACサーボモーター
100W

型式項目

RCS4 - WRA12C - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	----------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------------	-------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
リード	ボールねじリード (mm)					
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	12	25	40	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.5	0.3
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	6	15	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.5	0.7	0.5	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	6	15	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

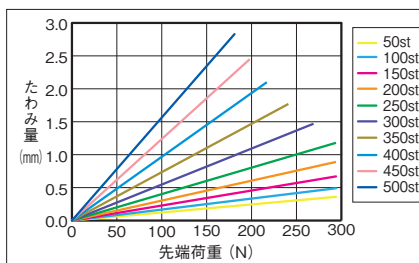
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	12	10	8	6	4	2	2	1.5	1.5	1
12	25	25	20	15	15	6	6	6	5	5
6	40	40	30	25		15	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

ストロークと最高速度

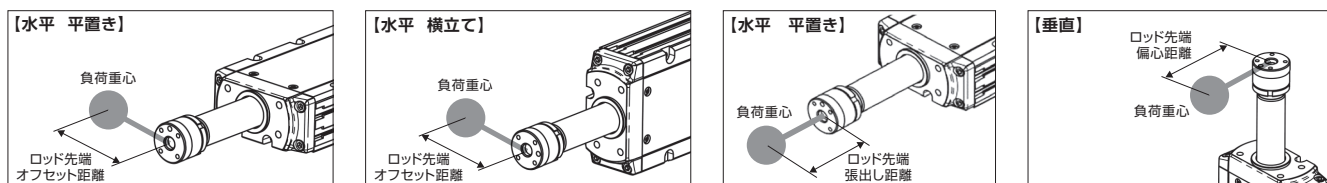
ストローク	50~500 (50mm毎)
リード	
20	1000
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

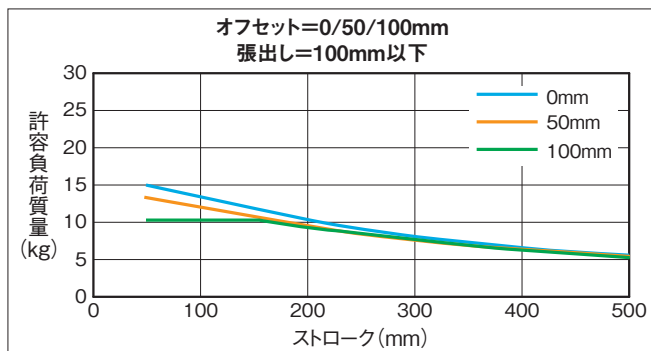
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

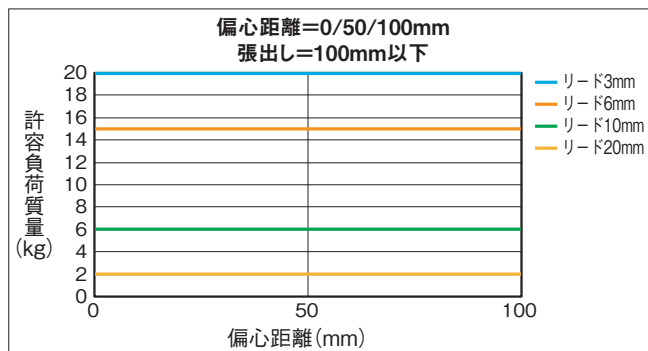


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

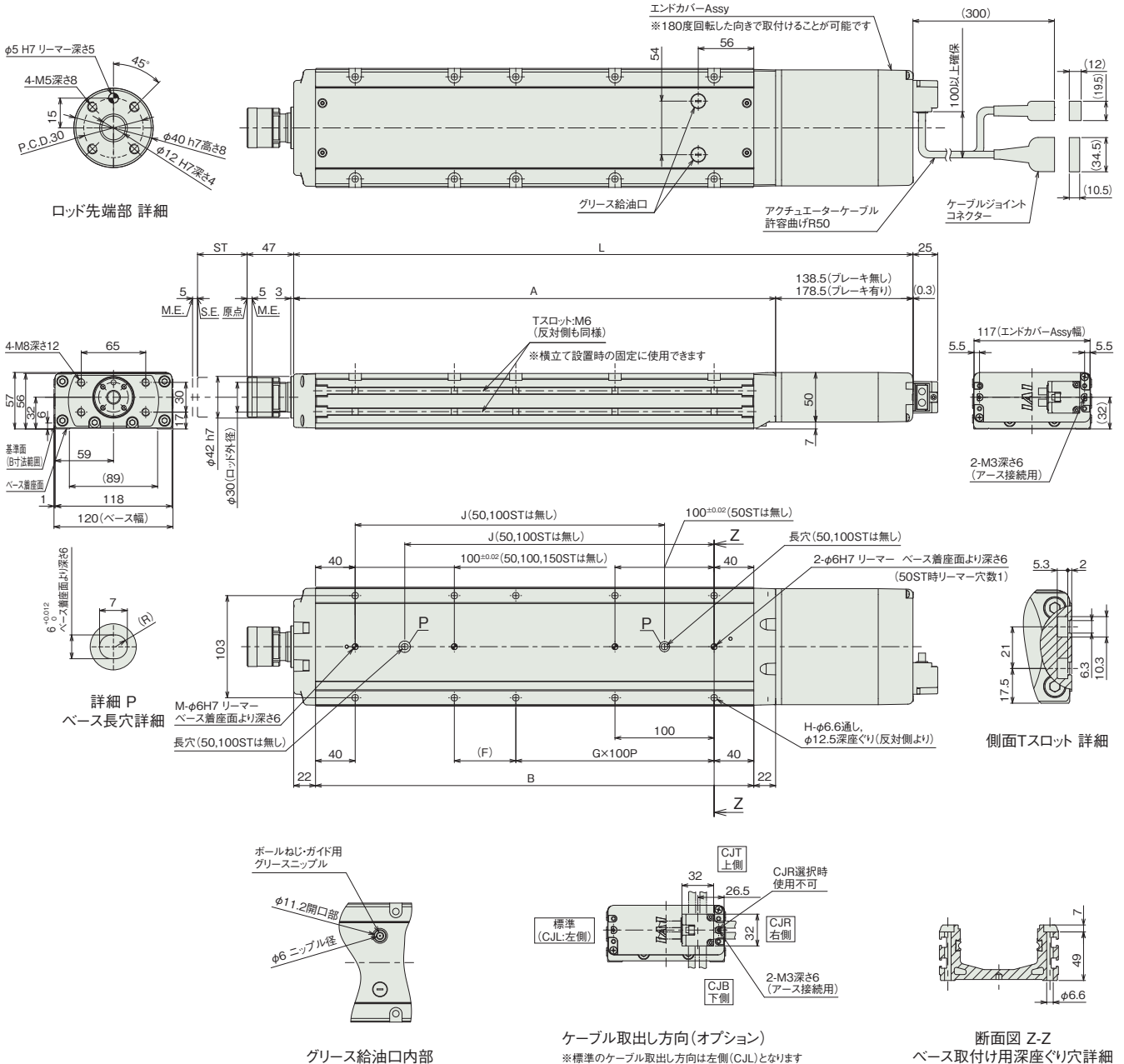
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法




ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
	ブレーキ有り	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5
A		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
	オフセット0mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
	オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.8	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0	10.7
	ブレーキ有り	5.1	5.8	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.7	10.3	11.0

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

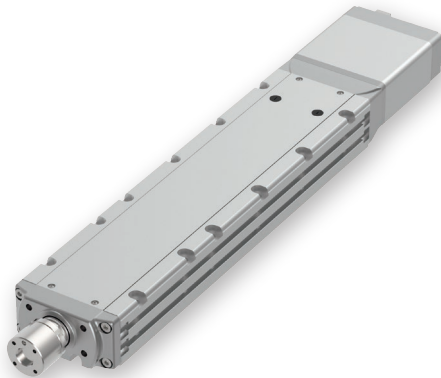
RCS4-WRA14C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 140mm
200V ACサーボモーター
200W

型式項目

RCS4 - WRA14C - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 600 600mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------------	------------------------------	---------------------------------------------	---------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	25	50	65	85
水平	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	8	20	30
	最高速度 (mm/s)	1200	800	480	240	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	1	0.7	
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	20	30	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

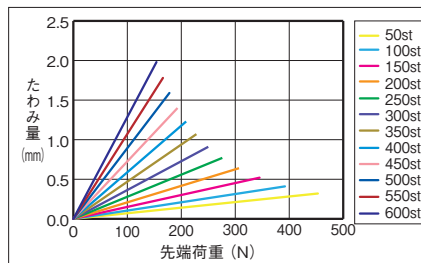
姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	25	15	10	6	4	3	3	2	2	2
16	50	30	25	20	15	8	6	6	6	5
8	65	50	40	40		20	20	20	20	
4	85	70	60			30	30	30		

ストロークと最高速度

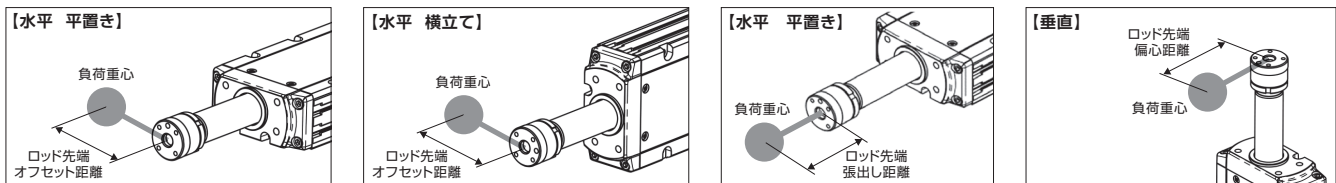
ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)
リード 24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

(単位はmm/s)

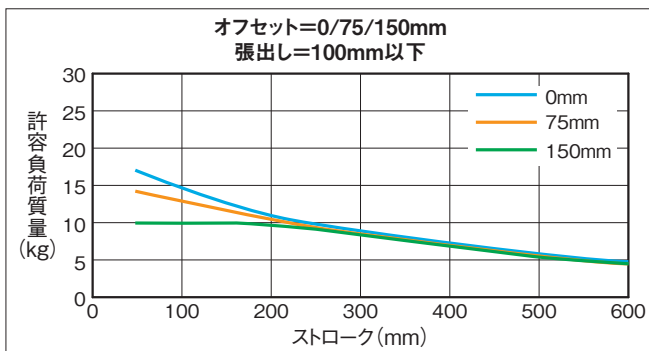
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

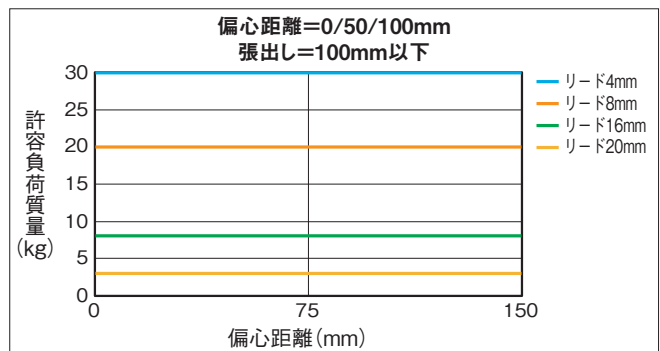


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

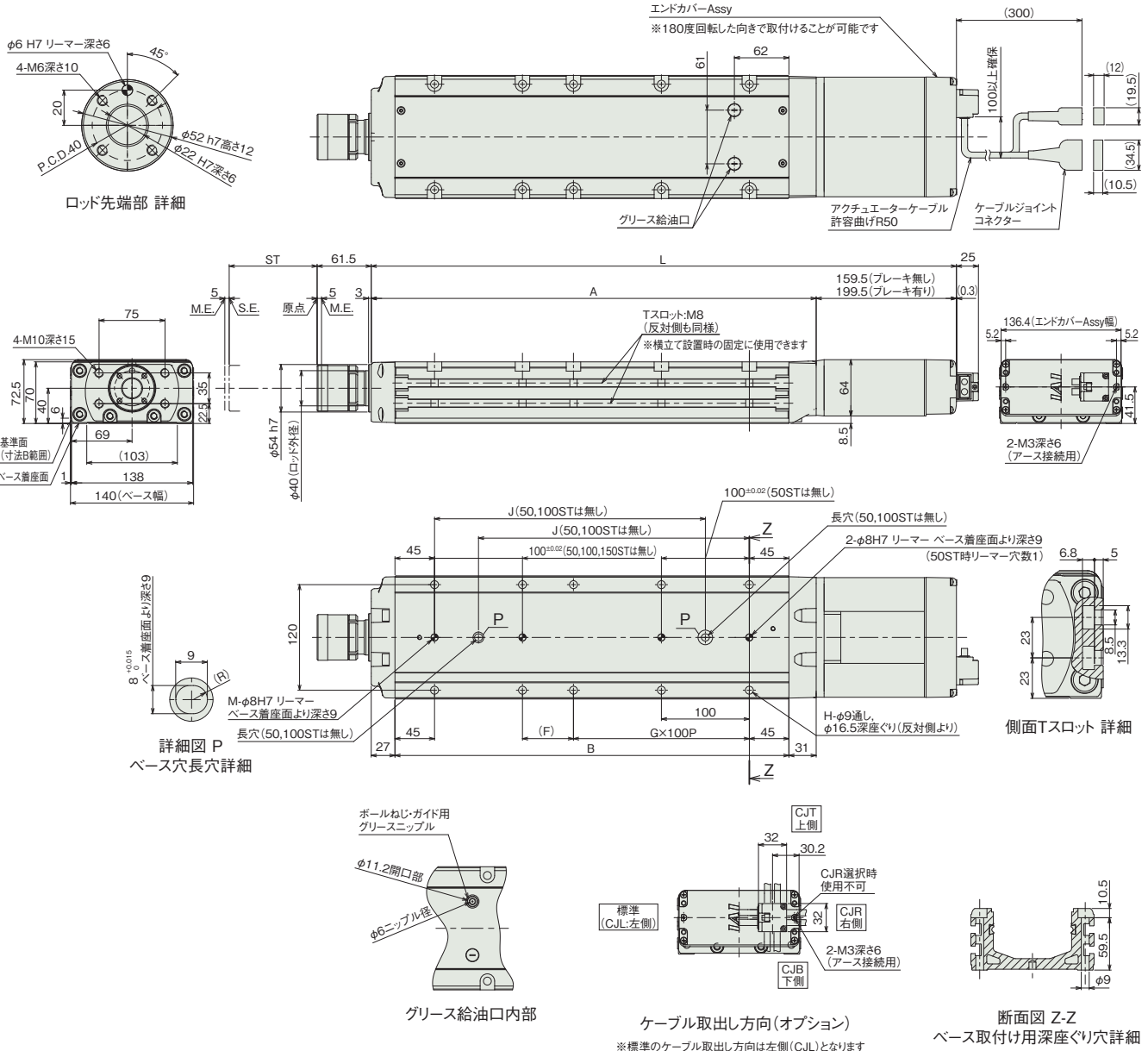
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5
	ブレーキ有り	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5
A		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	オフセット0mm オフセット100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
	オフセット0mm オフセット100mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)	ブレーキ無し	8.0	8.8	9.8	10.6	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8
	ブレーキ有り	8.6	9.4	10.4	11.2	12.2	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4

確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式







ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-215
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-273
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	—	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

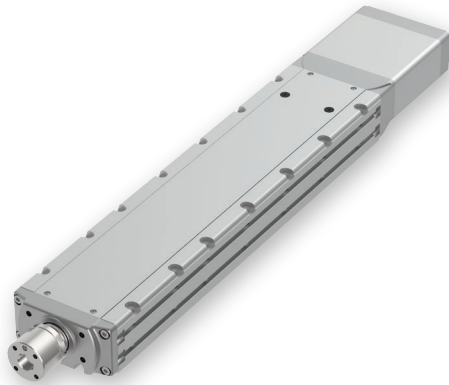
RCS4-WRA16C

バッテリーレスアプ
モーターストレート
本体幅 160mm
200V ACサーボモーター
400W

型式項目

RCS4 - WRA16C - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	----------------------------	---------------------------	-----------------------------------------------	------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	80
水平	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5	0.3
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	6	12	35	50
	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250
	定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.7	0.3
推力	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
	定格推力 (N)	226	339	678	1357
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	35	50
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

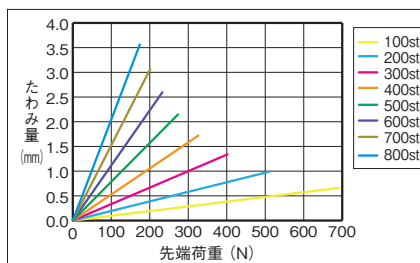
姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
リード (mm)										
30	30	20	15	8	6	6	5	4	3	1.5
20	60	40	25	20	15	12	12	10	10	8
10	80	80	70	60		35	35	35	20	
5	100	80	60			50	30	25		

ストロークと最高速度

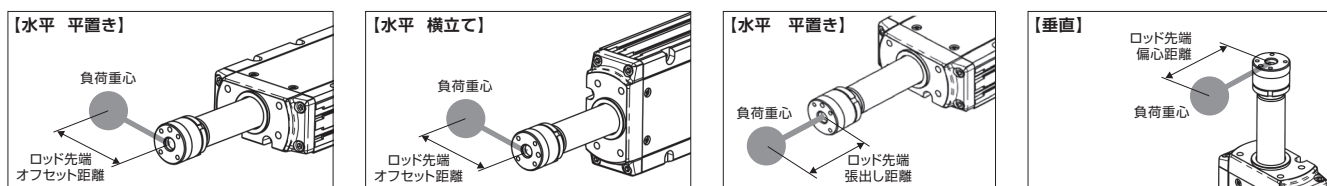
ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

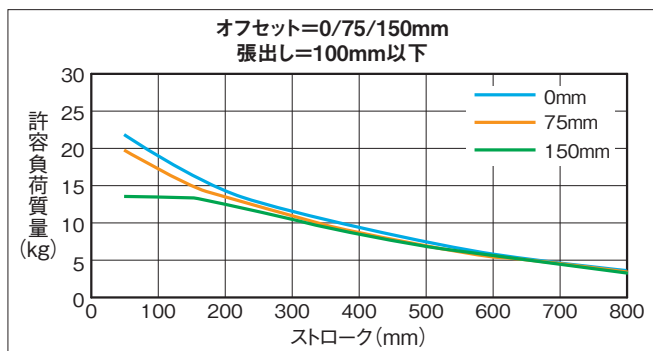
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

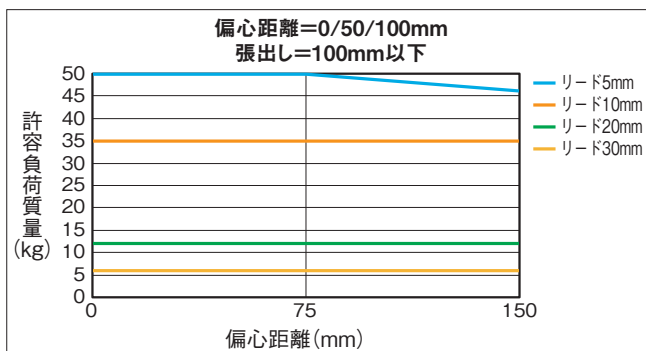


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

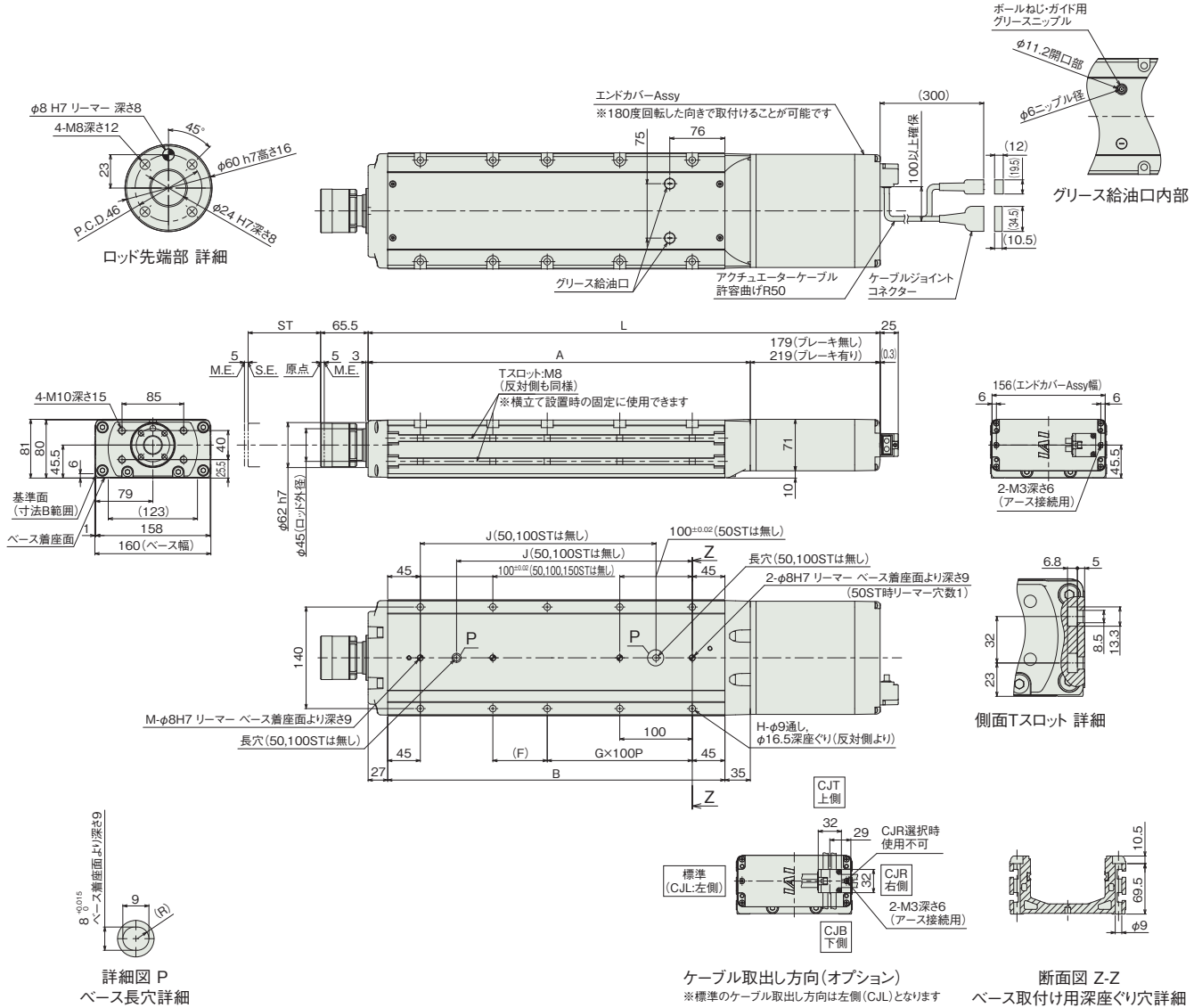
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法







ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
	ブレーキ有り	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176	
ロッド先端静的許容トルク (N·m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	オフセット100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
オフセット100mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36	
ロッド先端動的許容トルク (N·m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.4	12.5	13.6	14.8	15.9	17.1	18.2	19.4	20.5	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4	28.6
	ブレーキ有り	12.0	13.1	14.2	15.4	16.5	17.7	18.8	20.0	21.1	22.3	23.4	24.6	25.7	26.9	28.0	29.2

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-RA4R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅
40mm

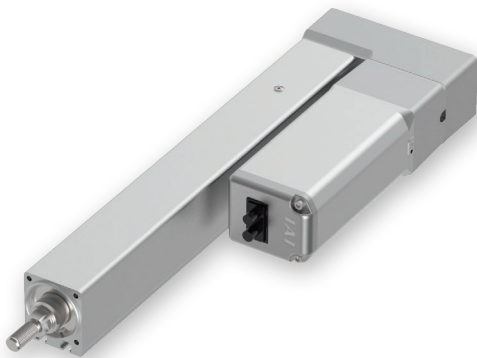
200V
ACサーボ
モーター

60W

型式項目

RCS4 - RA4R - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション 下記オプション 価格表参照
				16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 200 200mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT
選定上の注意

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フート金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-569	-
背面取付けプレート	RP	4-572	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	18	30	40
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	500	250	125
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.5	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	500	250	125
推力		定格加減速度 (G)	1	1	1	0.7
		定格推力 (N)	53	85	170	340
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	6	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニエート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	8	8	6	5	2	2	2	2
10	18	15	12	12	4	4	4	4
5	30	30	25	20	6	6	6	6
2.5	40	40	35		10	10	10	

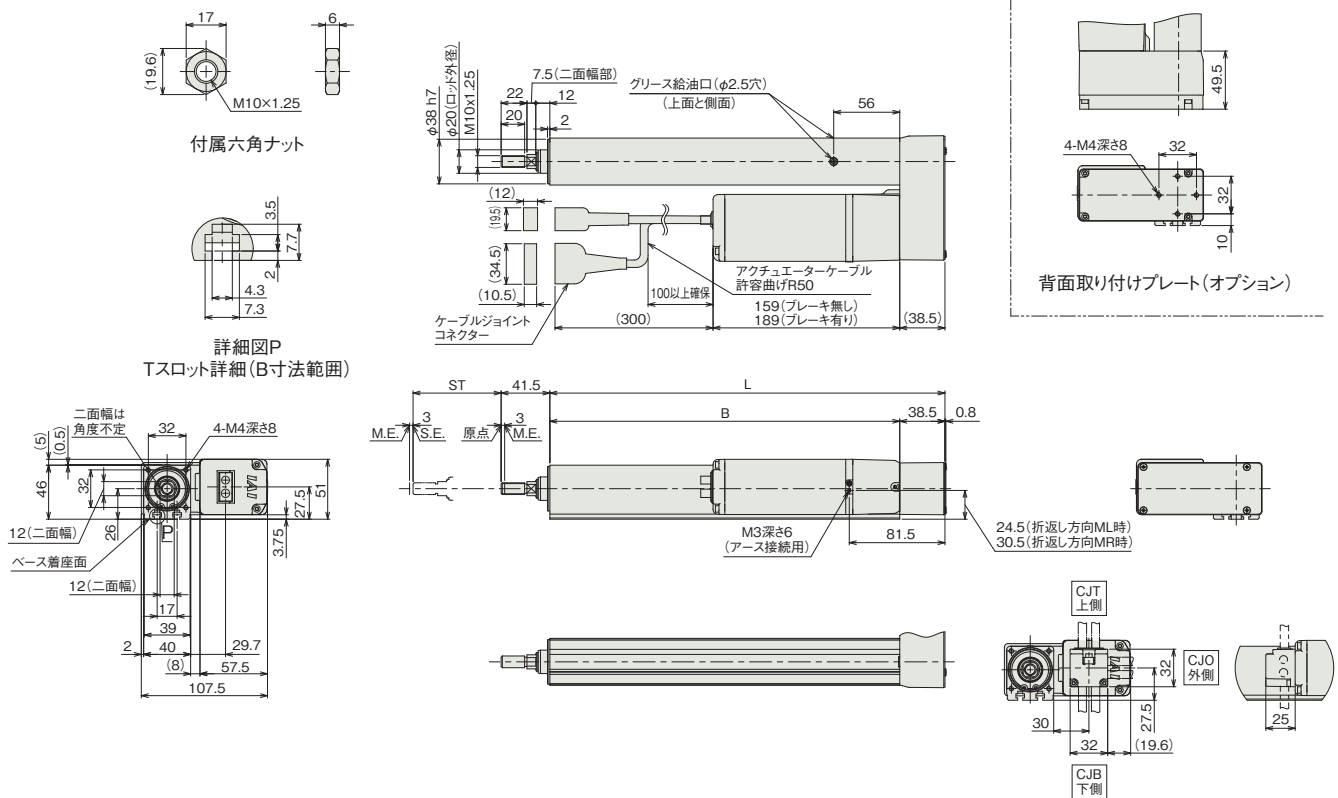
ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度
16	800
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	186.5	236.5	286.5	336.5
B	148	198	248	298

ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク				
	50	100	150	200	
	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.1	2.3
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.3	2.5

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-RA6R

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅 60mm

200V ACサーボモーター

100W

■型式項目

RCS4 - RA6R - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



POINT
選定上の注意

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	25	50	60
	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	9	19	20
	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.7
推力	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
	定格推力 (N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	4	9	19	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	15	10	8	6	4	4	3	3
12	25	20	20	12	9	8	8	6
6	50	45	30	25	19	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

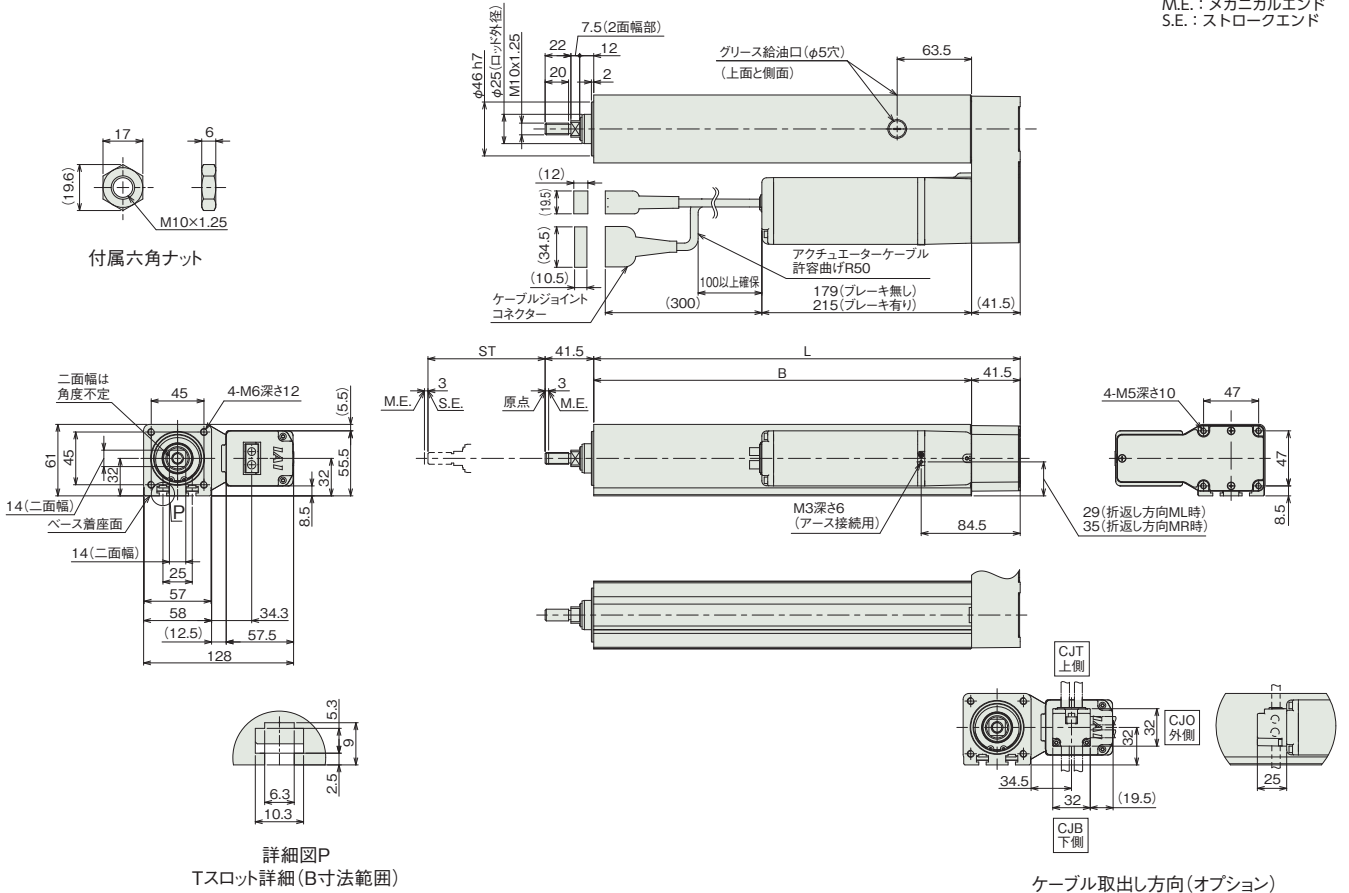
ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
リード	
20	1000
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

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



選定
注意事項
ラジアルシリンダー
ロボット
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	214	264	314	364	414	464
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
ブレーキ無し	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
ブレーキ有り	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8	5.2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-RA7R

バッテリーレスアップ
モーター折返し
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

■型式項目

RCS4 - RA7R - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 300 300mm (50mm毎)	対応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	----------------------------	---------------------------------	-----------------------------------------------------	----------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



POINT
選定上の注意

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 24 16 8 4
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 20 45 60 80
	最高速度 (mm/s) 1200 800 400 200
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.3 0.3
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 6 12 25 35
	最高速度 (mm/s) 1200 800 400 200
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.7 0.5 0.5 0.5
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力 (N) 142 214 427 855
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 6 12 25 35
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 300 300 300 300
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	20	15	10	10	6	6	6	4
16	45	30	25	20	12	12	10	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20
4	80	70	60		35	35	30	

ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度
24	1200
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

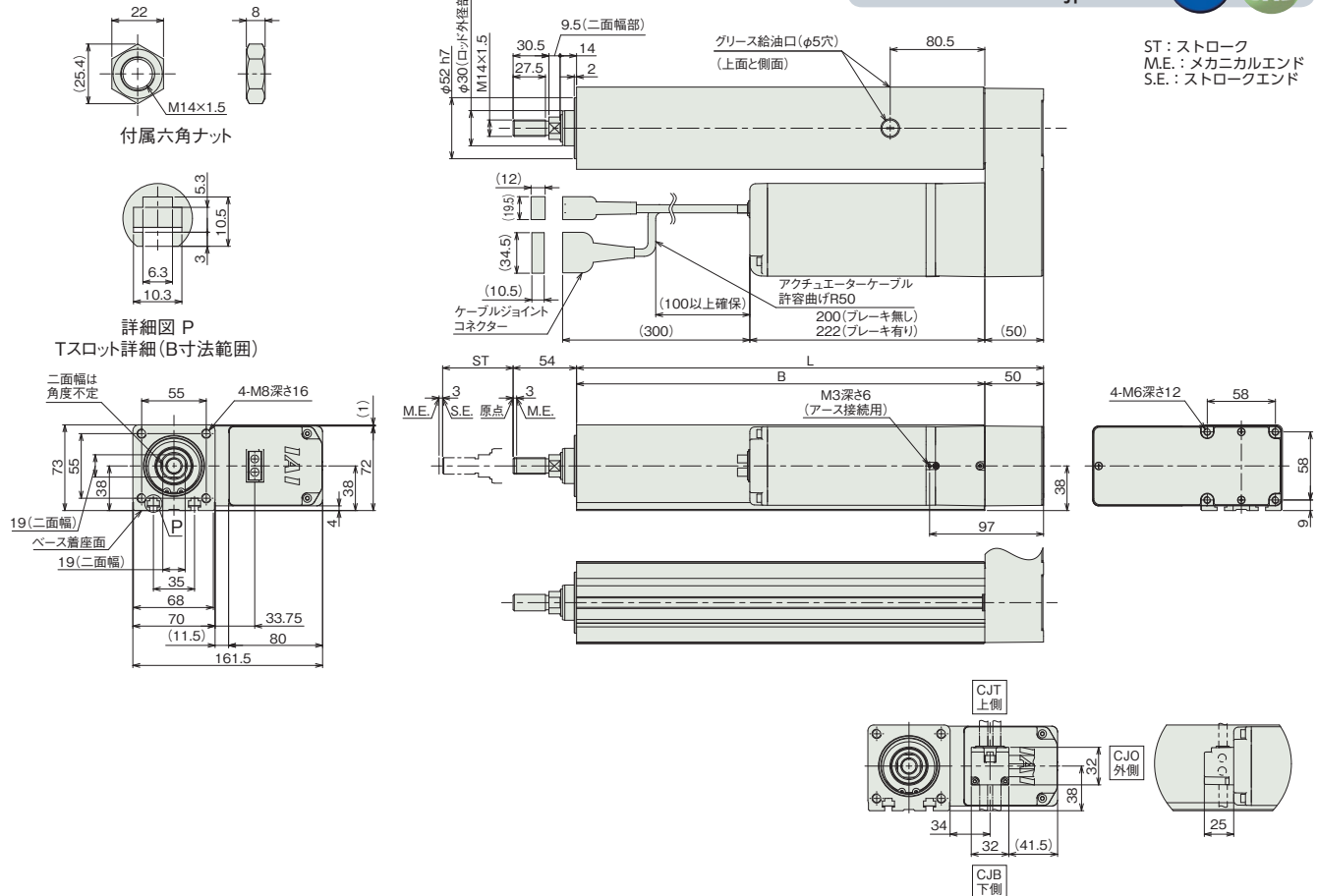
寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

ケーブル取だし方向(オプション)

ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	5.4	6.0	6.5	7.1	7.7	8.3
	5.9	6.5	7.0	7.6	8.2	8.8

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-RA8R

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅 90mm

200V ACサーボモーター

400W

型式項目

RCS4 - RA8R - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 10 100mm 300 300mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	---------------------------	----------------------------	------------------------------------	---------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

水平

垂直

横立

天吊り

- POINT
選定上の注意

 - (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
 - (3) 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - (4) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー仕様	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5
	可搬質量	60	80	100
水平	最高速度 (mm/s)	1000	500	250
	速度/加減速度	0.3	0.5	0.3
	定格加減速度 (G)	1	1	0.7
	最高加減速度 (G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	20	40	72
	最高速度 (mm/s)	1000	500	250
	速度/加減速度	0.5	0.3	0.2
	定格加減速度 (G)	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	339	678	1357
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	20	40	72
	最小ストローク (mm)	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
線返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

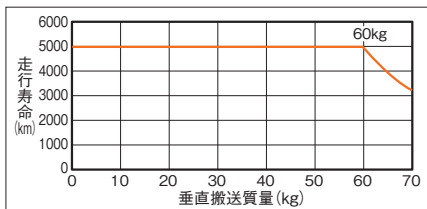
姿勢	水平								垂直			
	加速度 (G)											
リード (mm)	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0		
20	60	60	40	25	20	20	20	20	15	12		
10	80	80	80	70	60	40	40	30	30	20		
5	100	100	80	60		72	55	40	25			

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~300 (50mm毎)	
20	1000	
10	500	
5	250	

(単位はmm/s)

垂直搬送質量と走行寿命

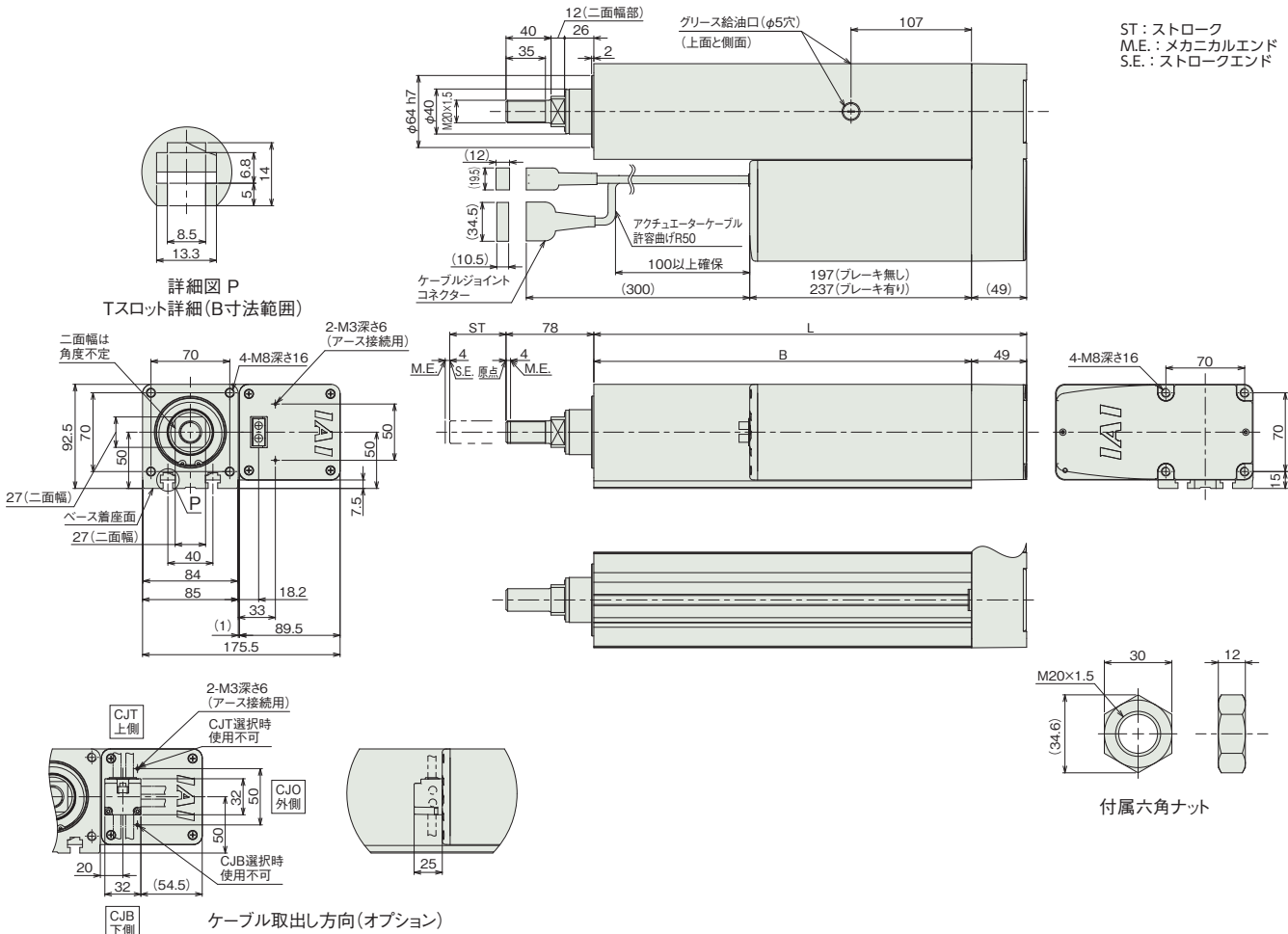


寸法図

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

2次元 CAD
3次元 CAD



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

選定
注意事項
ロボット
テーブル
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.6	10.4	11.2	12.1	12.9
	ブレーキ有り	10.2	11.0	11.8	12.7	13.5

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択									ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

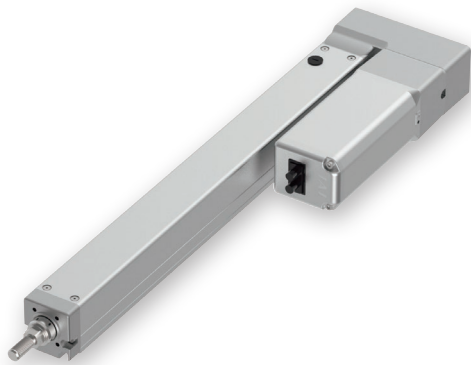
RCS4-RRA4R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

■型式項目

RCS4 - RRA4R - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 60 } 60mm 410 } 410mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	----------------------------	--------------------------	-------------------------------------------------	----------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

POINT
選定上の注意

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
背面取付けプレート	RP	4-572	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)			
	16	10	5	2.5
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)		
		8	18	30
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)		
		960	600	300
	定格加減速度 (G)			
	0.5	0.3	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)			
	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)		
		2	4	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)		
		960	600	300
	定格加減速度 (G)			
	1	1	1	0.7
	最高加減速度 (G)			
	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)			
	53	85	170	340
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)			
	2	4	6	10
ストローク	最小ストローク (mm)			
	60	60	60	60
	最大ストローク (mm)			
	410	410	410	410
	ストロークピッチ (mm)			
	50	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

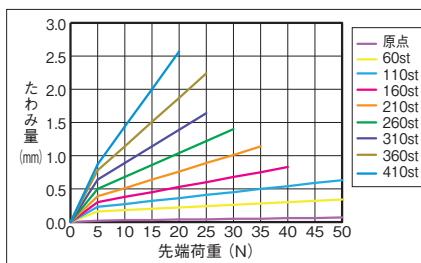
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	8	8	6	5	2	2	2	2
10	18	15	12	12	4	4	4	4
5	30	30	25	20	6	6	6	6
2.5	40	40	35		10	10	10	

ストロークと最高速度

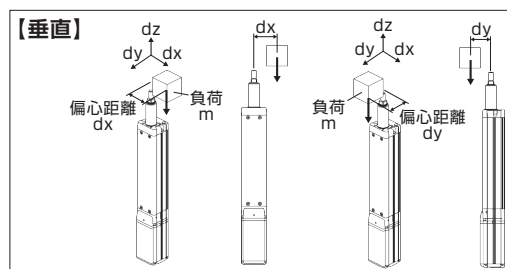
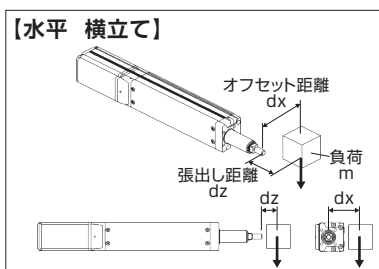
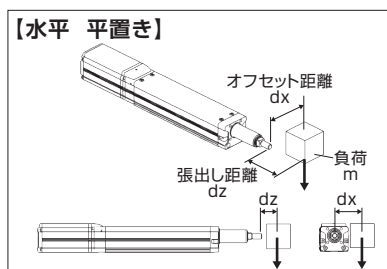
ストローク	60~410 (50mm毎)
リード	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

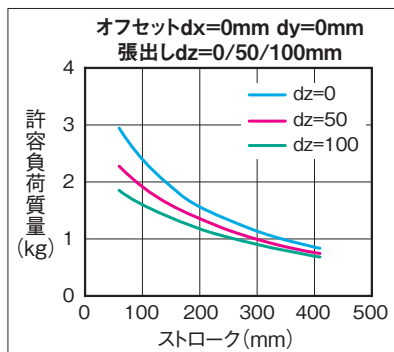
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

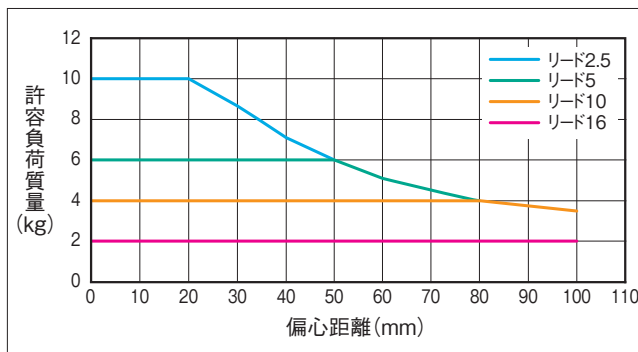


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

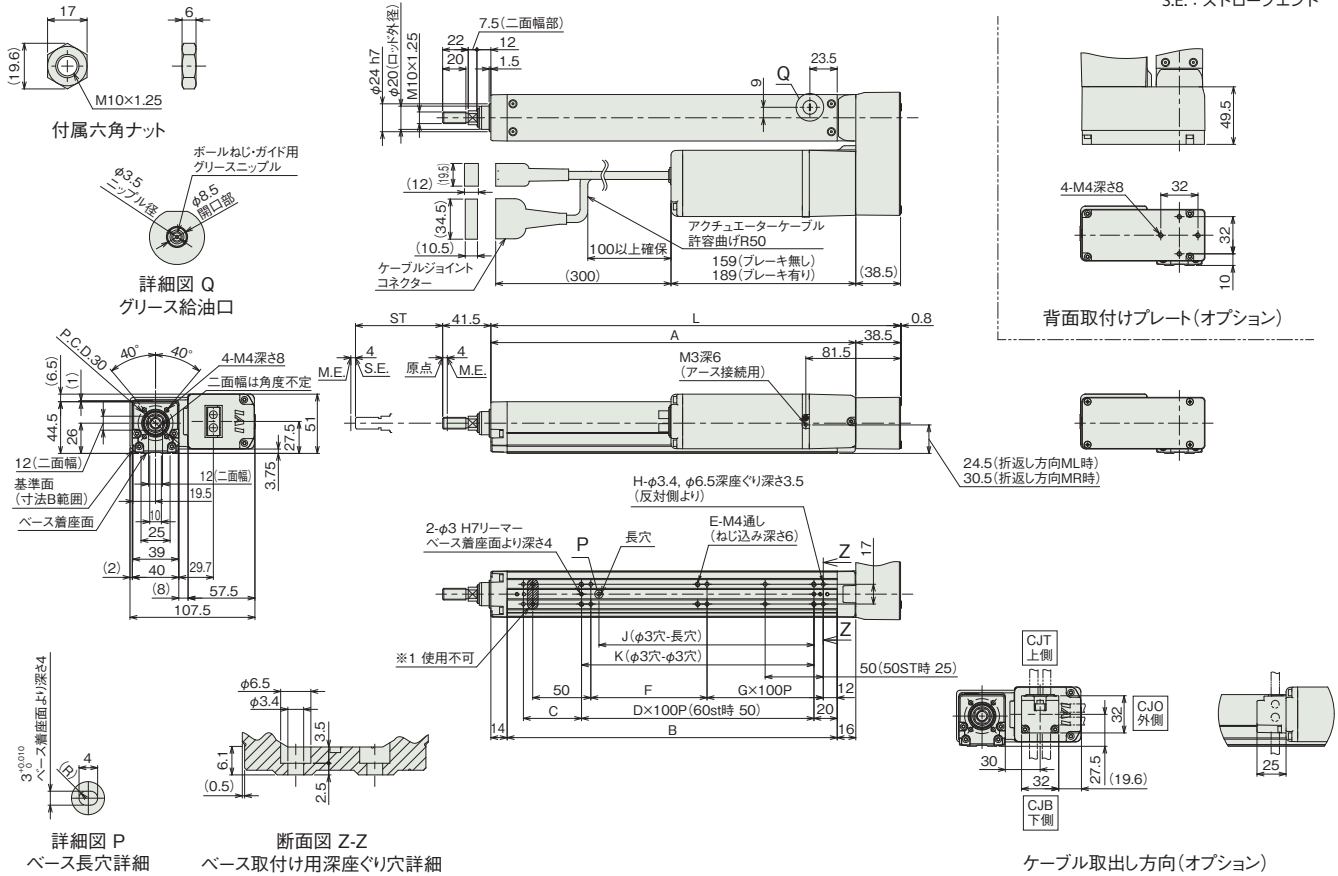
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
L	202.5	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5
A	164	214	264	314	364	414	464	514
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400
ロッド先端静的許容荷重(N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

■ストローク別質量

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
質量(kg)								
	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5
	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-RRA6R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅
60
mm

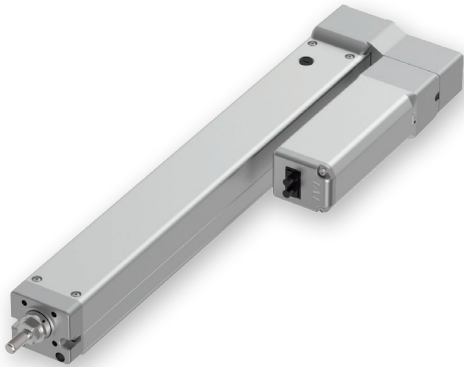
200V
ACサーボ
モーター

100
W

■型式項目

RCS4 - RRA6R - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	65 65mm 415 415mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー[®]

POINT
選定上の注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■ オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 20 12 6 3
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) 15 25 50 60
	最高速度 (mm/s) 1200 720 360 180
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.3 0.3
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 4 9 19 20
	最高速度 (mm/s) 1200 720 360 180
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.5 0.3 0.3 0.7
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力 (N) 85 142 283 566
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 4 9 19 20
ストローク	最小ストローク (mm) 65 65 65 65
	最大ストローク (mm) 415 415 415 415
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

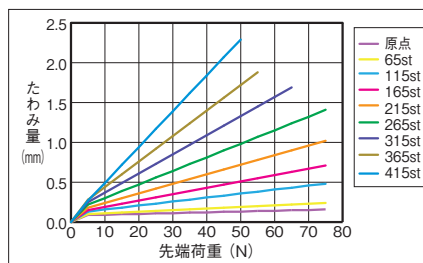
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	15	10	8	6	4	4	3	3
12	25	20	20	12	9	8	8	6
6	50	45	30	25	19	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

ストロークと最高速度

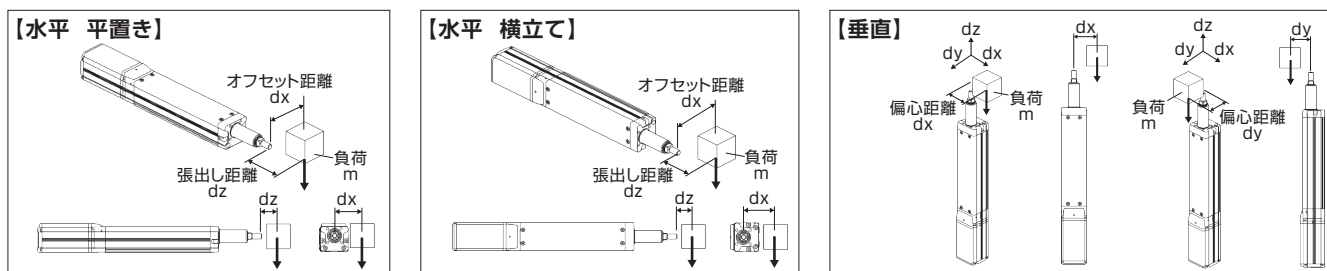
ストローク	65~415 (50mm毎)
リード	
20	1200
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

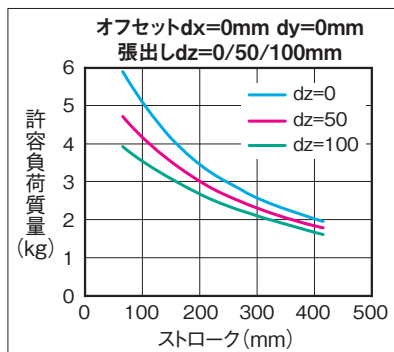
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

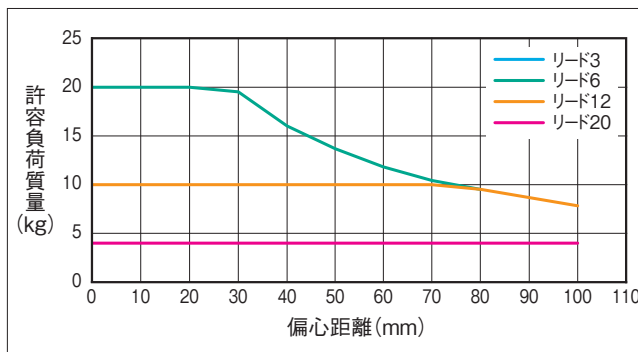


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

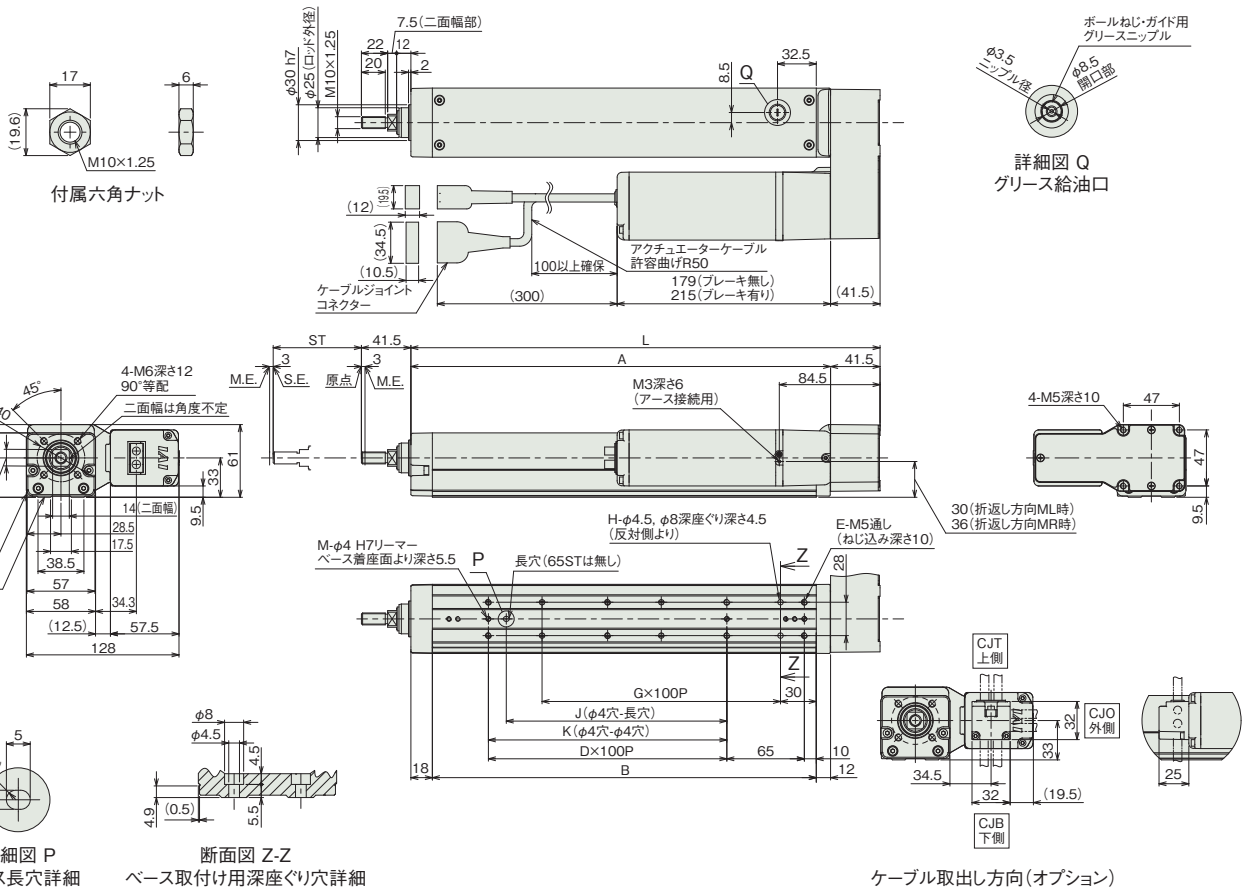
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
L	243.5	293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
A	202	252	302	352	402	452	502	552
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.9	4.1
	ブレーキ有り	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

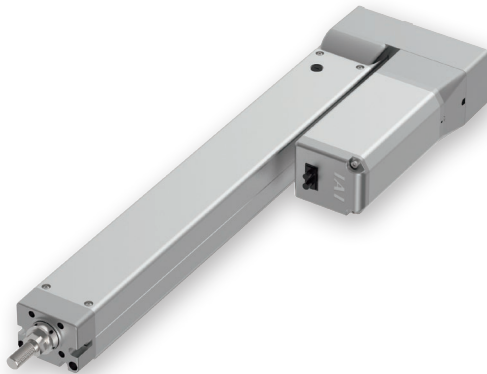
RCS4-RAA7R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

■型式項目

RCS4 - RRA7R - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 70 70mm 520 520mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	---------------------------	-------------------------------	---------------------------------------------	------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	20	45	60	80
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	12	25	35
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.7	0.5	0.5	0.5
推力	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	6	12	25	35	
ストローク	最小ストローク (mm)	70	70	70	70	
	最大ストローク (mm)	520	520	520	520	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

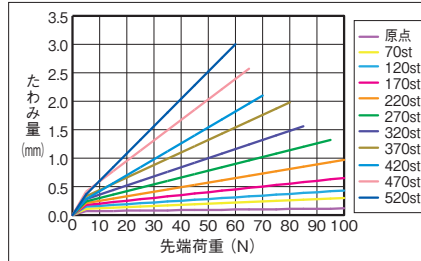
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	20	15	10	10	6	6	6	4
16	45	30	25	20	12	12	10	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20
4	80	70	60		35	35	30	

ストロークと最高速度

ストローク	70~520 (50mm毎)
リード	
24	1440
16	960
8	480
4	240

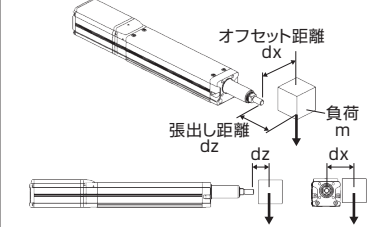
(単位はmm/s)

ロッドたわみ量(参考値)

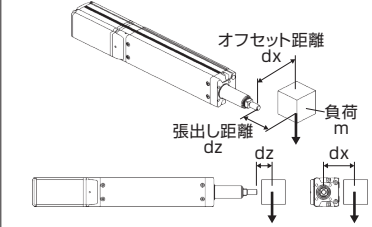


ロッド先端許容負荷質量

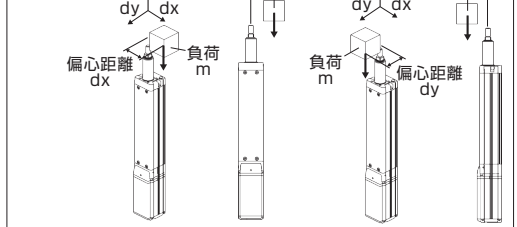
【水平 平置き】



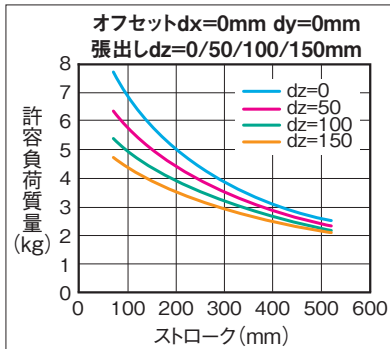
【水平 横立て】



【垂直】

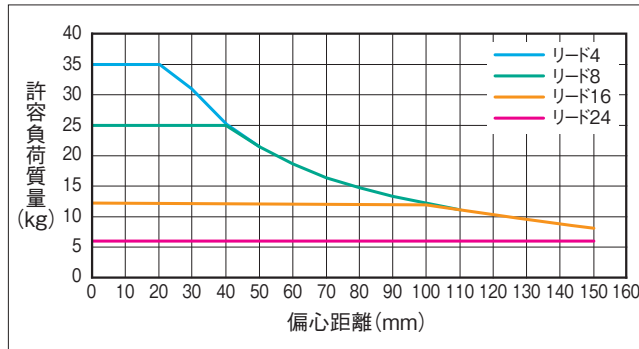


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

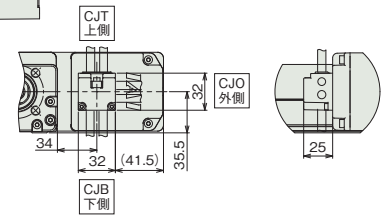
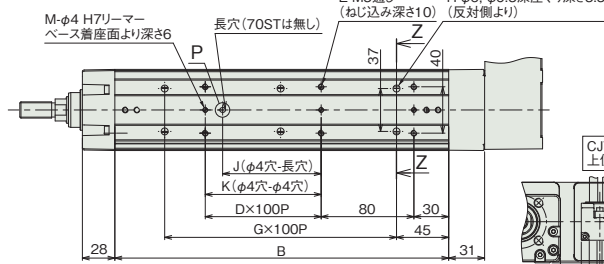
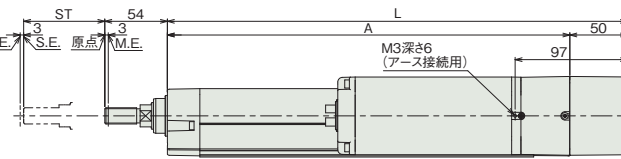
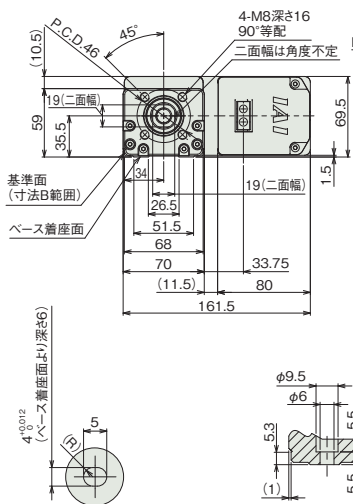
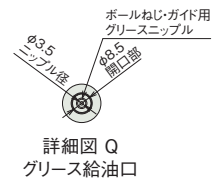
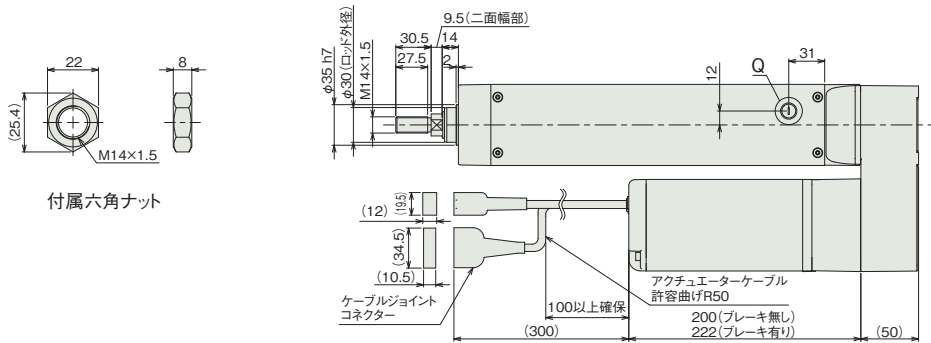
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

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

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

詳細図 P
ベース長穴詳細

断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	24.7
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16

■ストローク別質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.9
	ブレーキ有り	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-RRA8R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 90mm

200V ACサーボモーター

400W

型式項目

RCS4 - RRA8R - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 サーマモーター 400W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 700 700mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	-------------------------------	-----------------------------------------------	------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

RoHS 10

水平

垂直

横立て

天吊り

**ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®**

- POINT

選定上の注意

 - (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-303 ページをご確認ください。
 - (5) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575) ページ」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 30 20 10 5
水平	可搬質量 (注2) (kg) 30 60 80 100
	最高速度 (mm/s) 1300 1000 550 275
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.5 0.3
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 8 17 34 72
	最高速度 (mm/s) 1300 1000 550 275
	定格加減速度 (G) 0.7 0.5 0.3 0.2
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力 (N) 226 339 678 1357
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 8 17 34 72
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 700 700 700 700
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

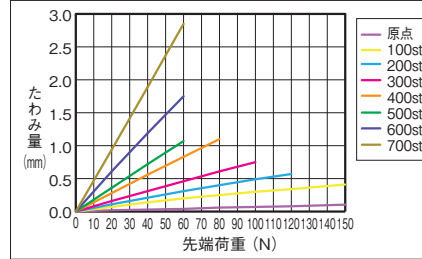
姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
リード (mm)										
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	6
20	60	60	40	25	20	17	17	17	15	12
10	80	80	80	70	60	34	34	30	30	20
5	100	100	80	60		72	50	40	25	

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1300	1230	970	790	650	540	460	400	350	
20	1000	820	650	520	430	360	310	260	230	
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

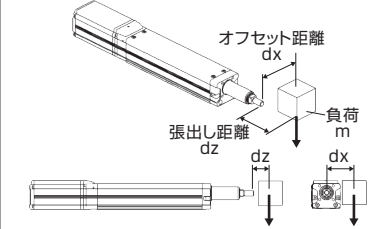
(単位はmm/s)

ロッドたわみ量(参考値)

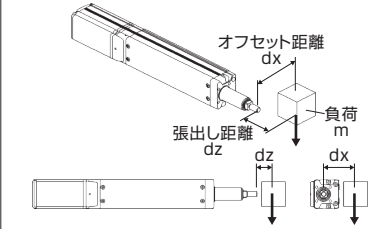


ロッド先端許容負荷質量

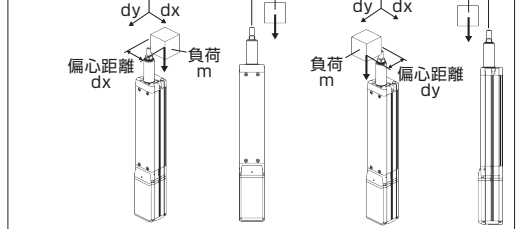
【水平 平置き】



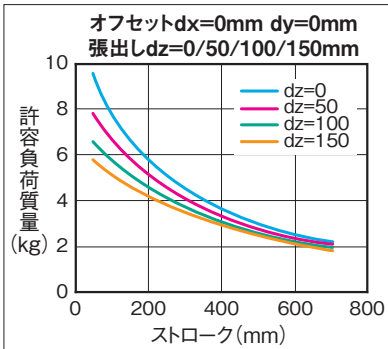
【水平 横立て】



【垂直】

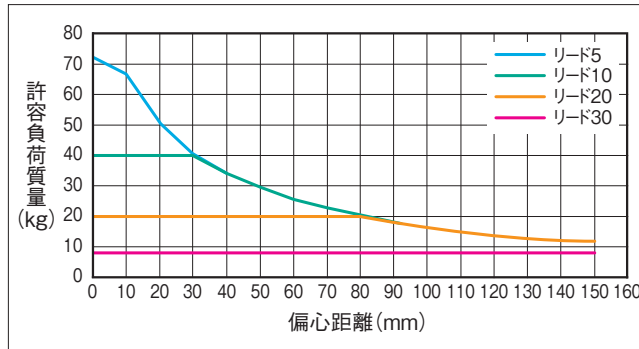


■水平



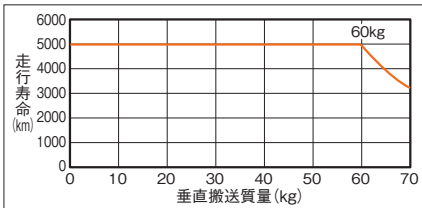
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

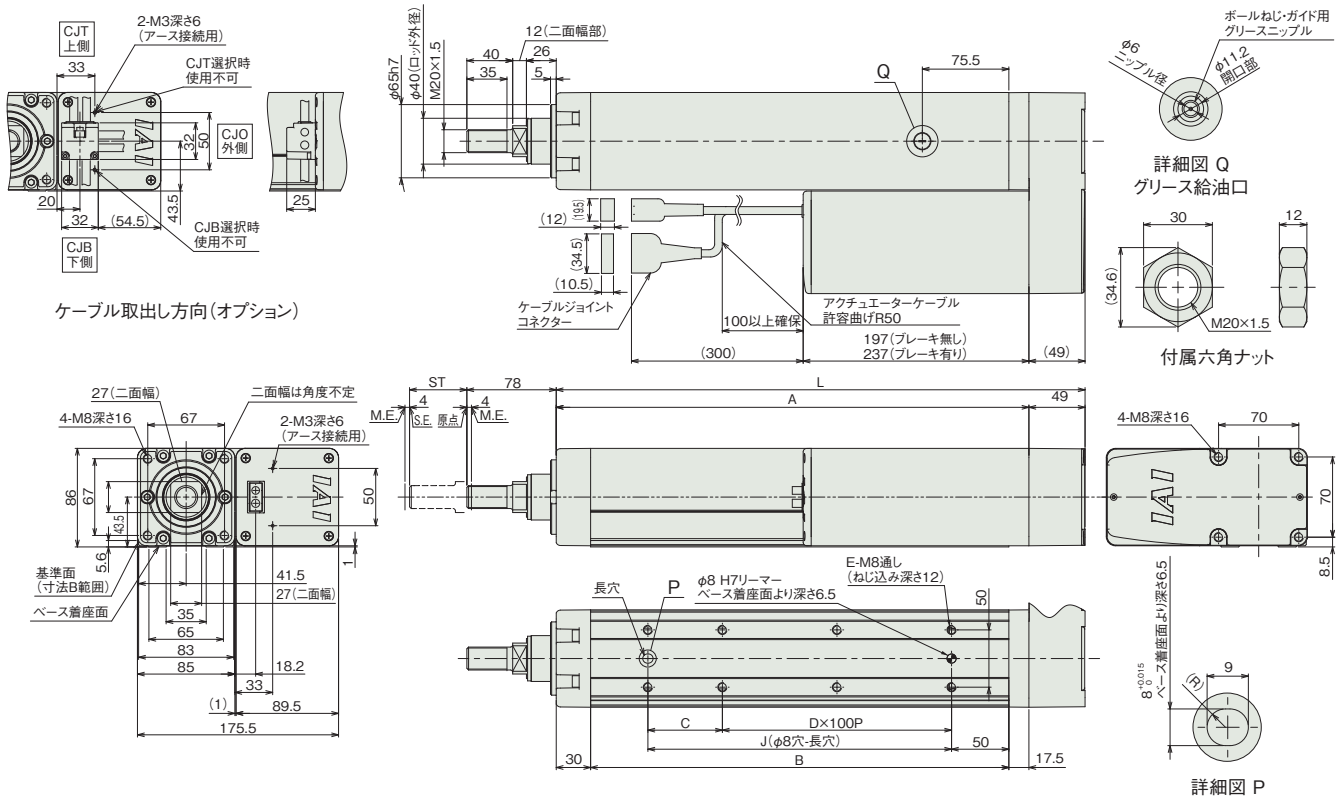
オプション

寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

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



■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
RCP6/ RCP6S	L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	
RCP2/3 RCP4/5	A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	
	B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
	C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
RCD	D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
	E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
RCA2	J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
	ロッド先端静的許容荷重(N)	222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8	
RCA	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
	オフセット100mm	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4	
	ロッド先端静的許容トルク(N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3	
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2	

■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
RCS2	質量(kg)	プレーキ無し	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7	14.1
		プレーキ有り	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.7

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-WRA10R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅
100mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS4 - WRA10R - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	----------------------------	-------------------------------	-------------------------------------------------	------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

RoHS
10

水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
 - (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

■メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	16 10 5 2.5	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	5 13 25 40
		最高速度 (mm/s)	800 600 300 150
		定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.3 0.3
水平	最高加減速度 (G)	1 1 1 0.7	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	- 2.5 5 10
		最高速度 (mm/s)	- 600 300 150
		定格加減速度 (G)	- 0.5 1 0.3
垂直	最高加減速度 (G)	- 1 1 0.7	
	定格推力 (N)	53 85 170 340	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	- 2.5 5 10	
	最小ストローク (mm)	50 50 50 50	
ストローク	最大ストローク (mm)	500 500 500 500	
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50 50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

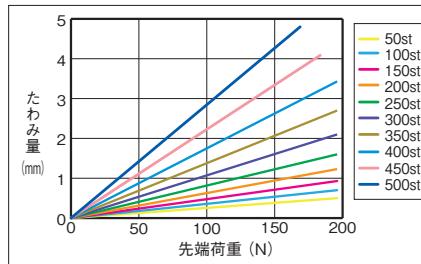
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	5	5	4	3				
10	13	13	9	6	2.5	2.5	2	2
5	25	20	15	10	5	5	5	5
2.5	40	35	25		10	8	8	

ストロークと最高速度

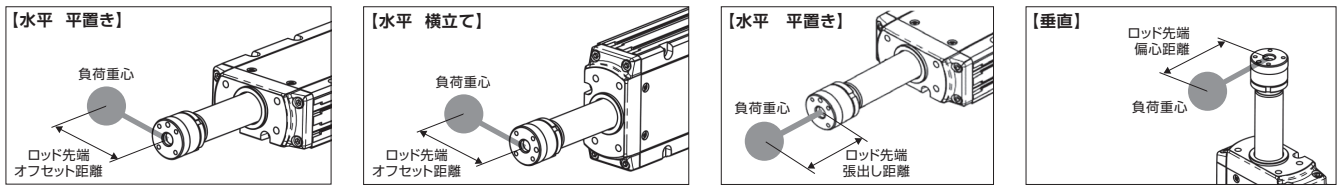
ストローク	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
リード			
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

(単位はmm/s)

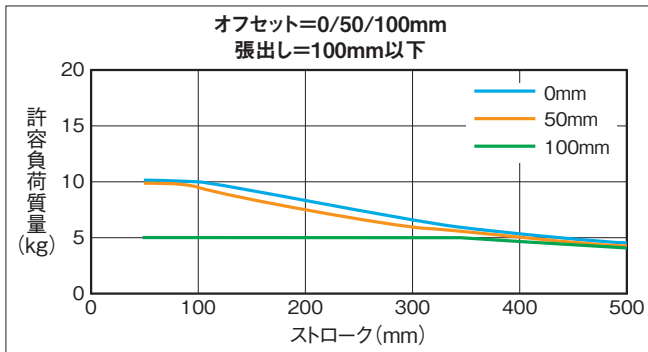
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

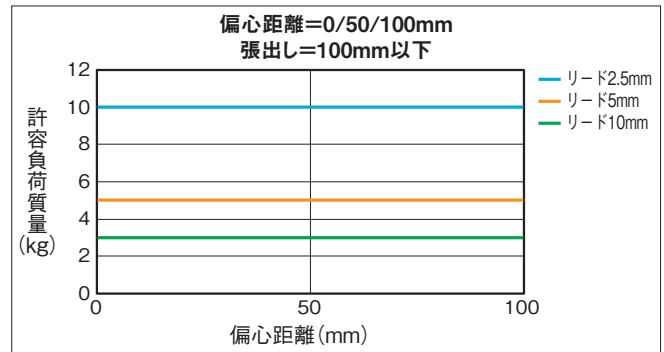


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

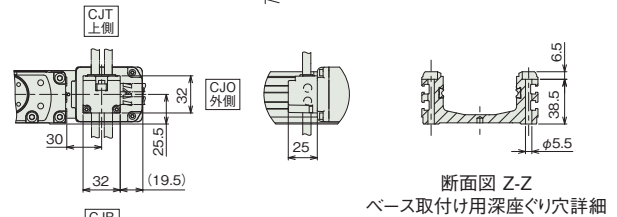
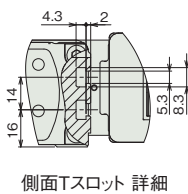
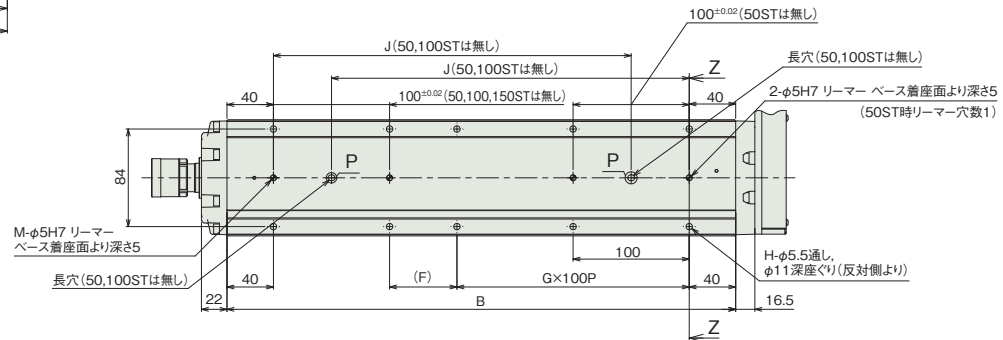
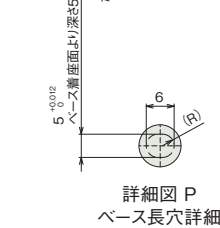
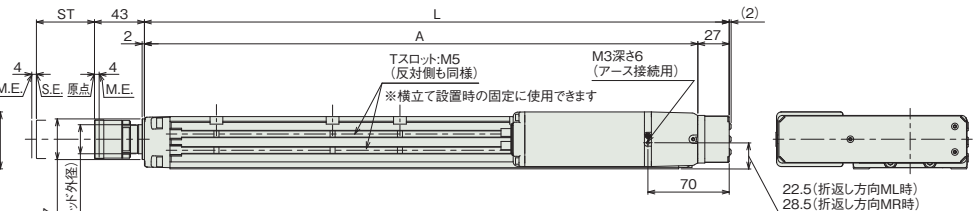
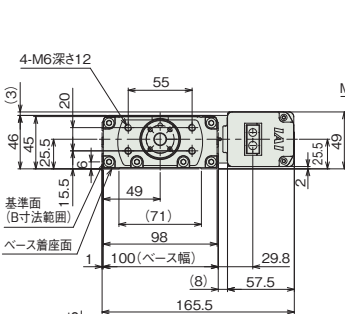
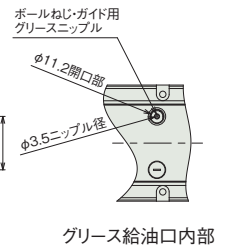
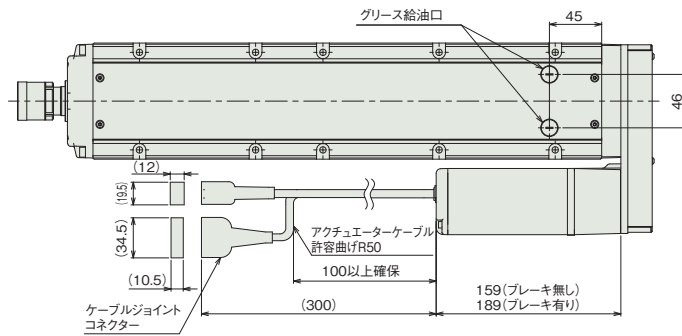
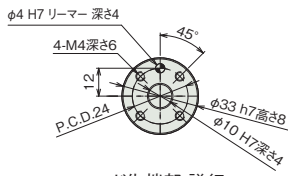
寸法図

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

2次元 CAD
 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法







ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5
A		226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)		196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
	オフセット0mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
オフセット100mm		50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	ブレーキ無し	3.7	4.2	4.6	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
	ブレーキ有り	4	4.5	4.9	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7	8.1

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

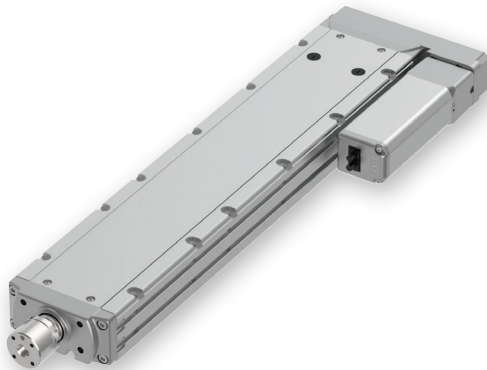
RCS4-WRA12R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 120mm
200V ACサーボモーター
100W

型式項目

RCS4 - WRA12R - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 500 50mm 500mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	----------------------------	---------------------------	---------------------------------------------	---------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)
	20 12 6 3
水平	可搬質量 (注2)
	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)
垂直	可搬質量
	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)
	定格加減速度 (G)
推力	定格推力 (N)
	ブレーキ仕様
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)
	最小ストローク (mm)
ストローク	最大ストローク (mm)
	ストロークピッチ (mm)

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

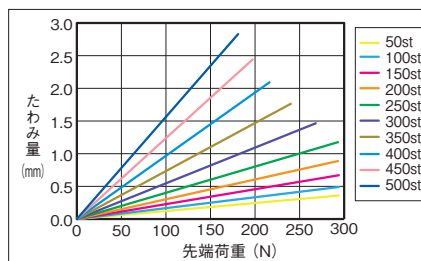
姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	12	10	8	6	2	2	1.5	1.5
12	25	25	20	15	6	6	6	5
6	40	40	30	25	15	15	12	12
3	60	50	40		20	20	20	

ストロークと最高速度

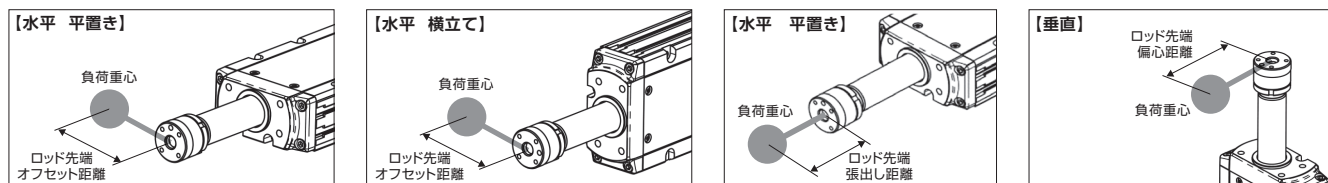
ストローク	50~500 (50mm毎)
リード	
20	1000
12	720
6	360
3	180

(単位はmm/s)

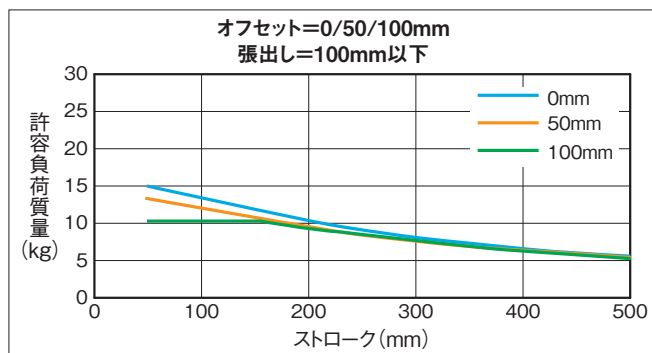
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

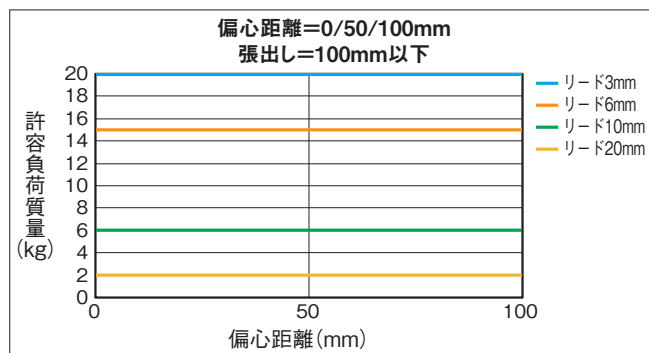


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

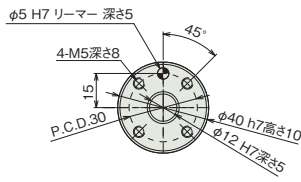
寸法図

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

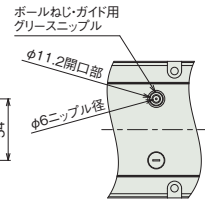
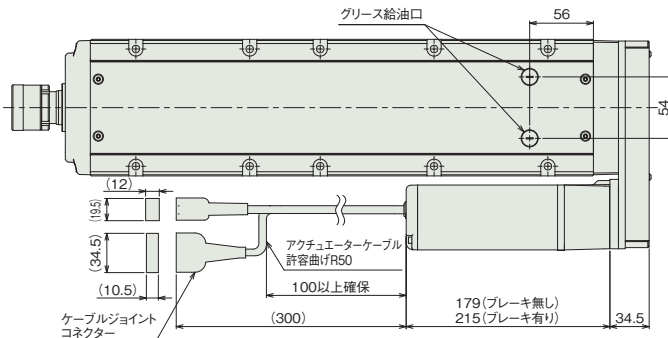
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

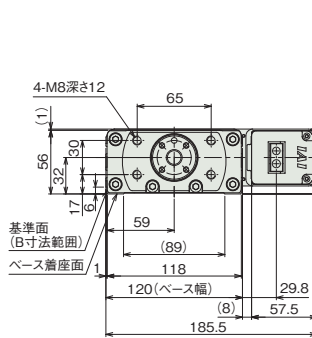


ロッド先端部 詳細



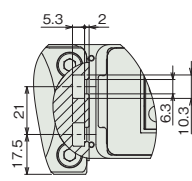
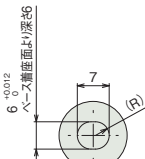
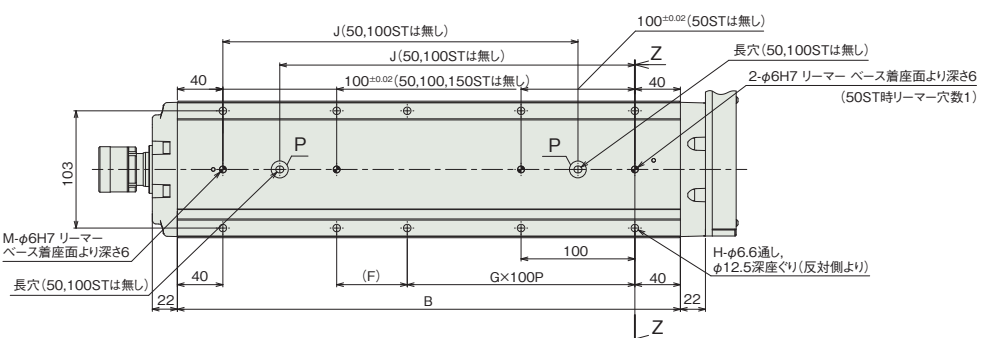
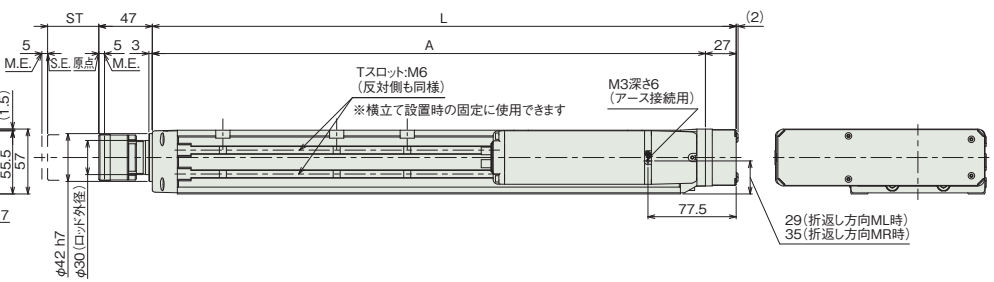
ボールねじガイド用 グリースニップル

グリース給油口内部

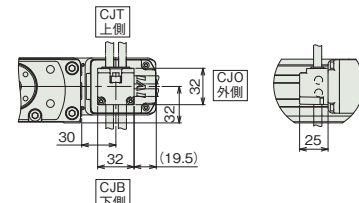


基準面 (B寸法範囲)
ベース着座面

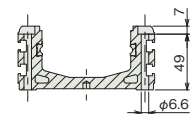
詳細図 P
ベース長穴詳細



側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用深さぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
3000km寿命	L	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713
	A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
	B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
	F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
5000km寿命	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	J	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
	ロッド先端静的許容荷重(N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
	ロッド先端静的許容トルク(N·m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	ブレーキ無し	5.2	5.9	6.5	7.2	7.8	8.5	9.1	9.8	10.4	11.1
	ブレーキ有り	5.5	6.2	6.8	7.5	8.1	8.8	9.4	10.1	10.7	11.4

確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4





RCS2

RCS3

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-215
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-273
XSEL-RA/SA		8	—	—	—	●	●	—	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-WRA14R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 140mm

200V ACサーボモーター

200W

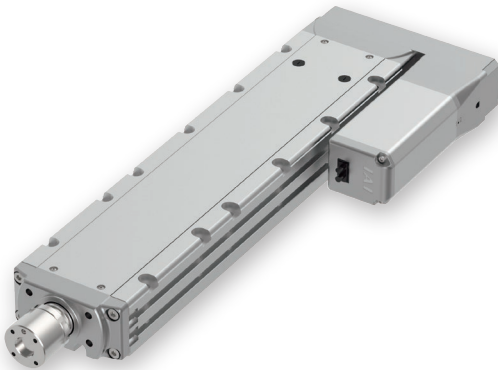
■型式項目

RCS4 - WRA14R - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 600 600mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------	---------------------------------------------	---------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (4) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

■メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)			
	24	16	8	4
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	25	50
		最高速度 (mm/s)	1200	800
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	8
		最高速度 (mm/s)	1200	800
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1
推力	定格推力 (N)	142	214	427
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	8	20
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	600	600	600
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

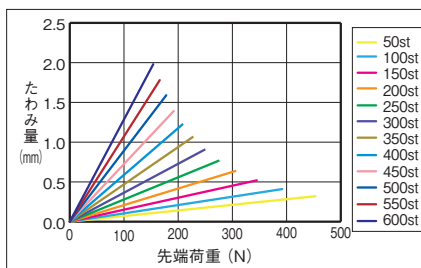
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	25	15	10	6	3	3	2	2
16	50	30	25	20	8	6	6	6
8	65	50	40	40	20	20	20	20
4	85	70	60		30	30	30	

ストロークと最高速度

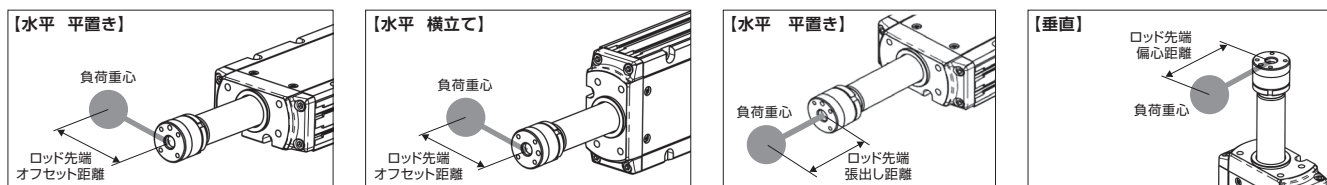
ストローク リード	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)
24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

(単位はmm/s)

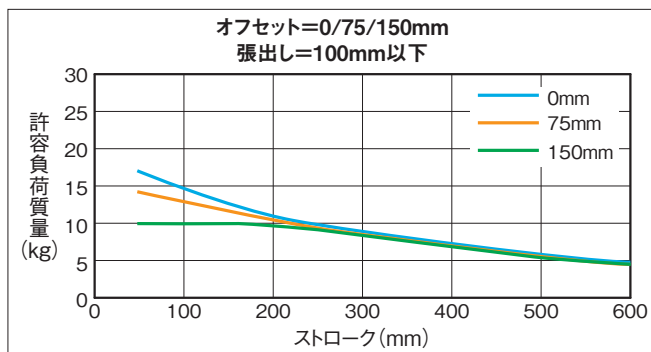
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

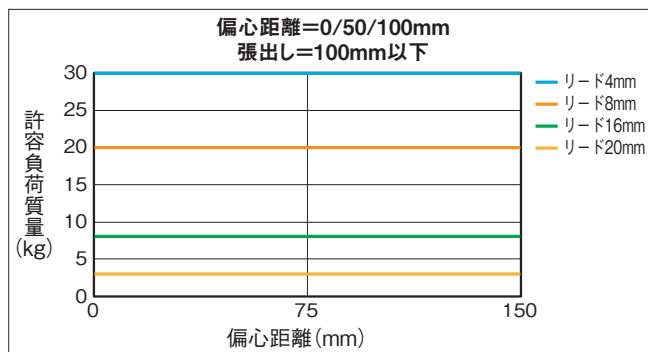


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

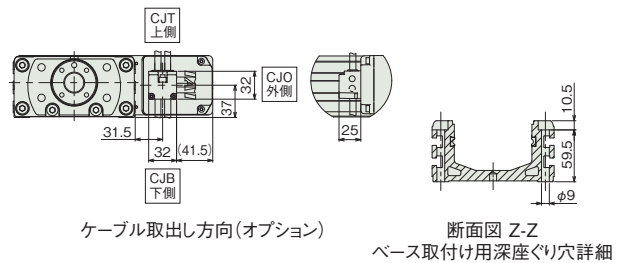
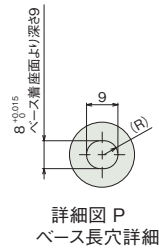
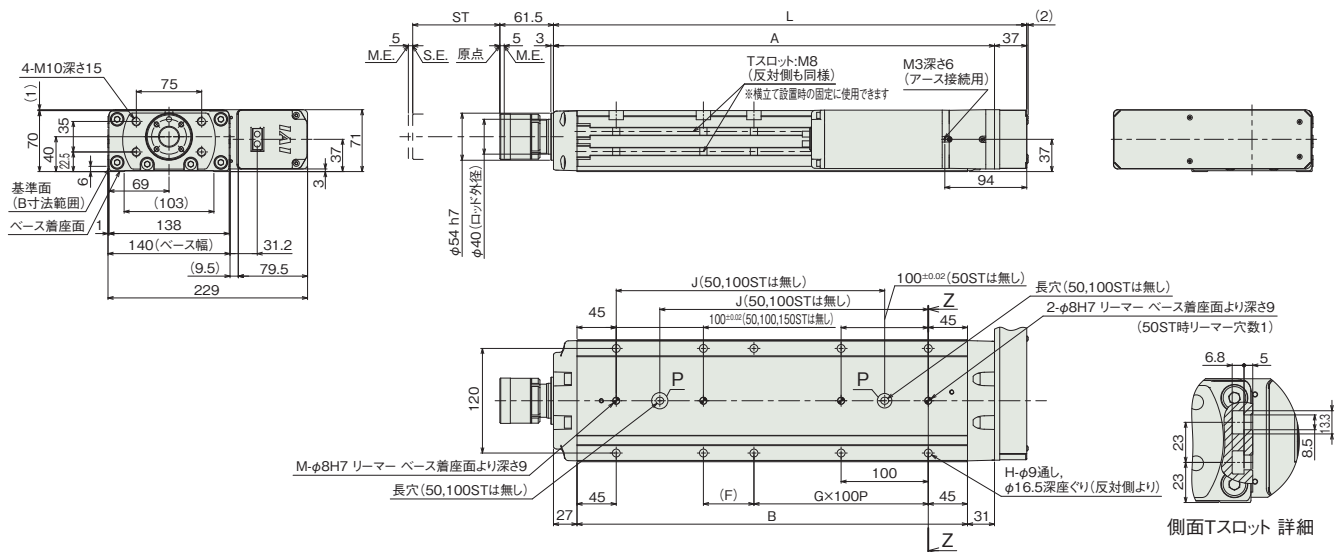
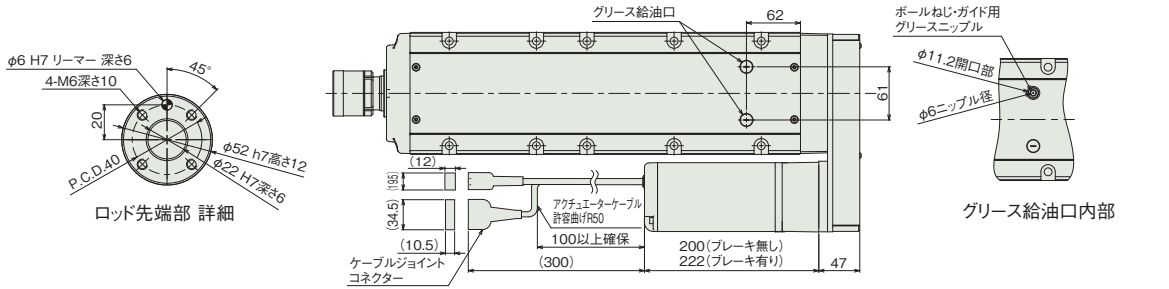
オプション

寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



■ストローク別寸法







	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
RCS2	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
	L	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	
	A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	
	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	
RCS3	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
オプション	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154	
	ロッド先端静的許容トルク (N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
	3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
		ロッド先端動的許容荷重(N)	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット100mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6	

■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8
	ブレーキ有り	9.5	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS4-WRA16R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 160mm

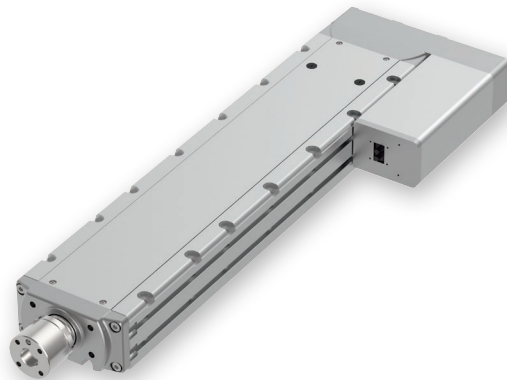
200V ACサーボモーター

400W

型式項目

RCS4 - WRA16R - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 サーボモーター 400W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注1)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注1)	NTBR	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575ページ)」をご確認ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 30 20 10 5
水平	可搬質量 (注2) 最大可搬質量 (kg) 30 60 80 100
	最高速度 (mm/s) 1300 1000 500 250
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.5 0.3
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 6 12 35 50
	最高速度 (mm/s) 1300 1000 500 250
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.5 0.7 0.3
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力 (N) 226 339 678 1357
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) 6 12 35 50
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50
	最大ストローク (mm) 800 800 800 800
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

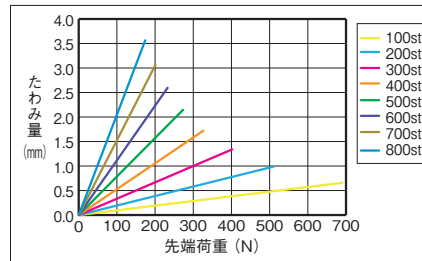
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	20	15	8	6	5	4	3
20	60	40	25	20	12	12	10	10
10	80	80	70	60	35	35	35	20
5	100	80	60		50	30	25	

ストロークと最高速度

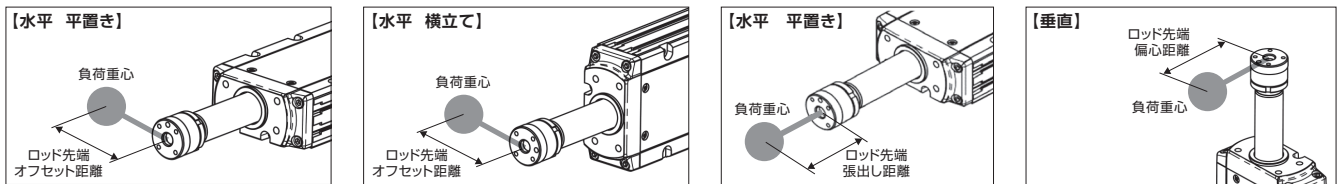
ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

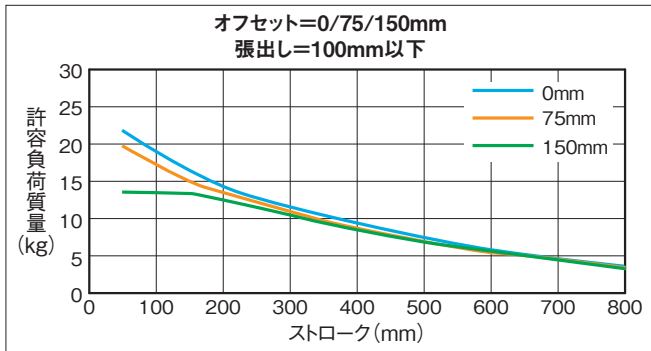
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

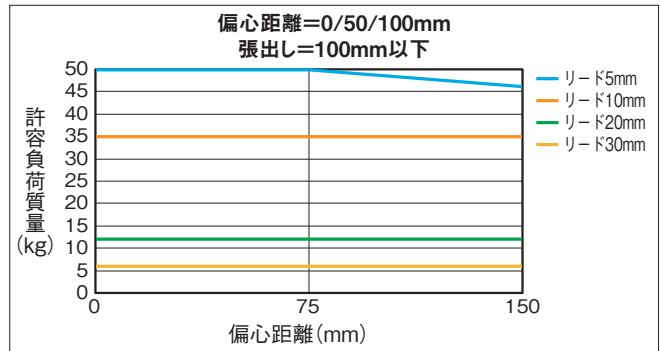


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度500mm/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

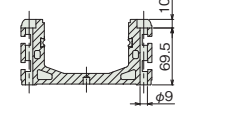
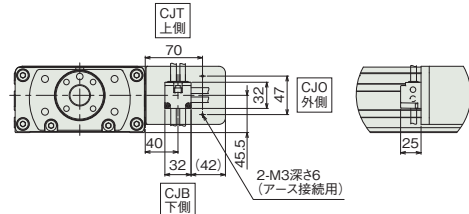
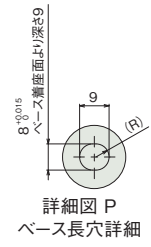
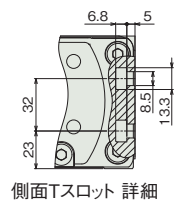
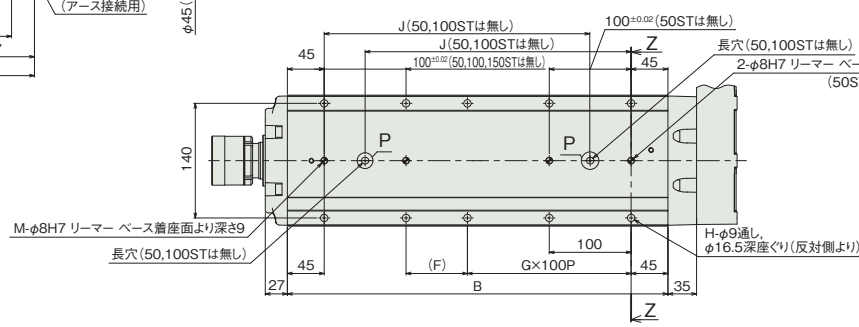
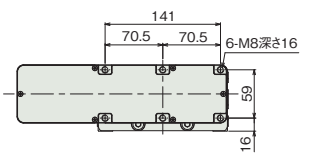
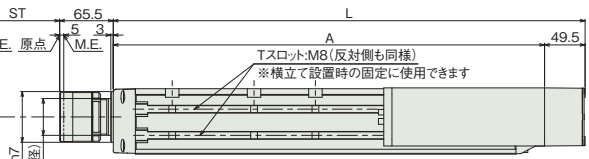
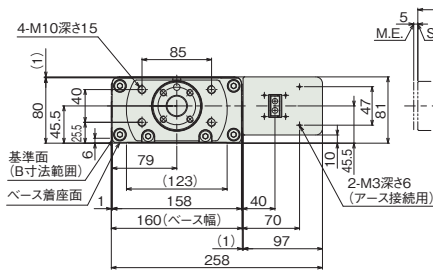
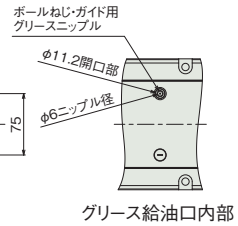
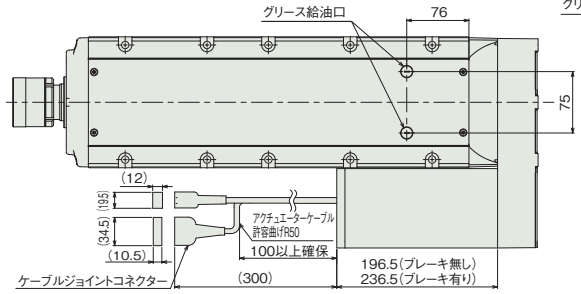
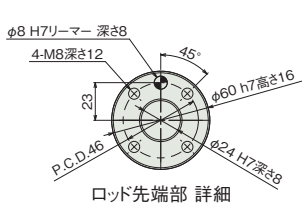
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法







ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55
	オフセット100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9
	オフセット100mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42
ロッド先端動的許容荷重(N)	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	12.8	13.9	15.1	16.2	17.4	18.5	19.7	20.8	22.0	23.1	24.3	25.4	26.6	27.7	28.9
	ブレーキ有り	13.4	14.5	15.7	16.8	18	19.1	20.3	21.4	22.6	23.7	24.9	26	27.2	28.3	29.5

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCS2 / RCS3 高可搬タイプ

サーボモーター 200V			
RCS2 RCS3	ロッド	RCS2-RA13R	4-339
	【折返しタイプ】	RCS3-RA15R	4-343
		RCS3-RA20R	4-347



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-RA13R

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅
130mm

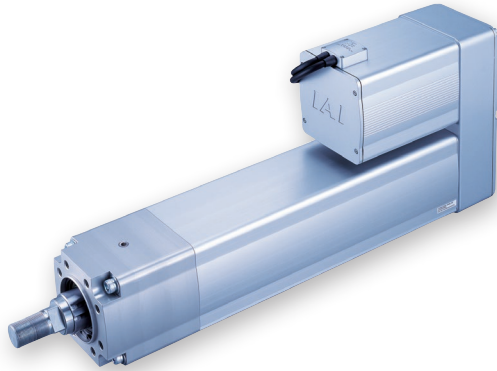
200V
ACサーボ
モーター

750W

型式項目

RCS2 - RA13R - WA - 750

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 750 サーボモーター 750W	リード 2.5 2.5mm 1.25 1.25mm	ストローク 50 100 200 50mm 100mm 200mm (50mm毎設定)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	--------------------------	-------------------------------	---------------------------------	------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------	---------------------------



- (1) 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時にも負荷やデューティーを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さいこと、デューティー 50% 以下であることを確認してください。詳細は選定資料 (1-274 ページ) をご参照ください。
- (2) 可搬質量はリード 2.5 が加速度 0.02G、リード 1.25 が加速度 0.01G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-277 ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- (5) ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-279 ページをご参照ください。
- (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- (7) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- (8) ブレーキ有り (オプション) の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキボックスが必要になります。詳細は「寸法図」をご参照ください。
- (9) アクチュエーターとコントローラのエンコーダ配線の途中にブレーキボックス (付属品) の設置が必要になります。ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

選定

注意事項

ロボットアクセサリー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	1tタイプ (リード2.5)	2tタイプ (リード1.25)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (ブレーキボックス付)	B	4-557	-
ブレーキ (ブレーキボックス無) (注1)	BN	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具 (注2)	FT	4-562	-
モーター上側折り返し (注3)	MT1/MT2/MT3	4-567	-
モーター右側折り返し (注2、3)	MR1/MR2	4-567	-
モーター左側折り返し (注2、3)	ML1/ML3	4-567	-

(注1) BNを選択し、ブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途ケーブルの購入が必要となります。詳細は8-234ページをご参照ください。
 (注2) MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することはできません。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	2.5 1.25
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 400 500
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 125 62
		定格加減速度 (G) 0.02 0.01
		最高加減速度 (G) 0.02 0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 200 300
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 125 62
		定格加減速度 (G) 0.02 0.01
		最高加減速度 (G) 0.02 0.01
推力	定格推力 (N)	5106 10211
	最大押付力 (N)	9800 19600
	押付け最高速度 (mm/s)	10 10
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	200 300
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50
	最大ストローク (mm)	200 200
	ストロークピッチ (mm)	50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ32mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.2mm以下
ロッド	φ50mm ボールスプライン
ロッド不回転精度 (注4)	±0.1度
ロッド許容負荷モーメント	1-279参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアップソリッド
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

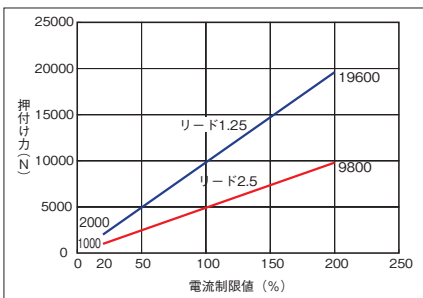
(注4) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

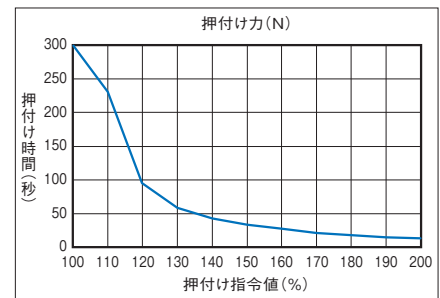
ストローク(mm)	50	100	150	200
リード(mm)	2.5	85	120	125
1.25	62			

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



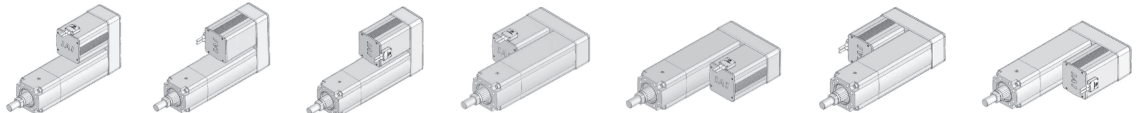
押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (秒) (連続押付け可能)
70以下	300
71~100	230
110	95
120	58
130	43
140	33
150	27
160	21
170	18
180	15
190	13
200	13



- (注) 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- (注) 電流制限値が低いと押付け力がはらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
- (注) 押付け動作時の移動速度は10mm/s固定となります。グラフは10mm/sで押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。
- (注) 動作条件によっては、モーターの温度上昇により押付け力が低下する場合があります。

モーター折返し方向／ケーブル取出位置(オプション)

モーター折返し方向／ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

寸法図

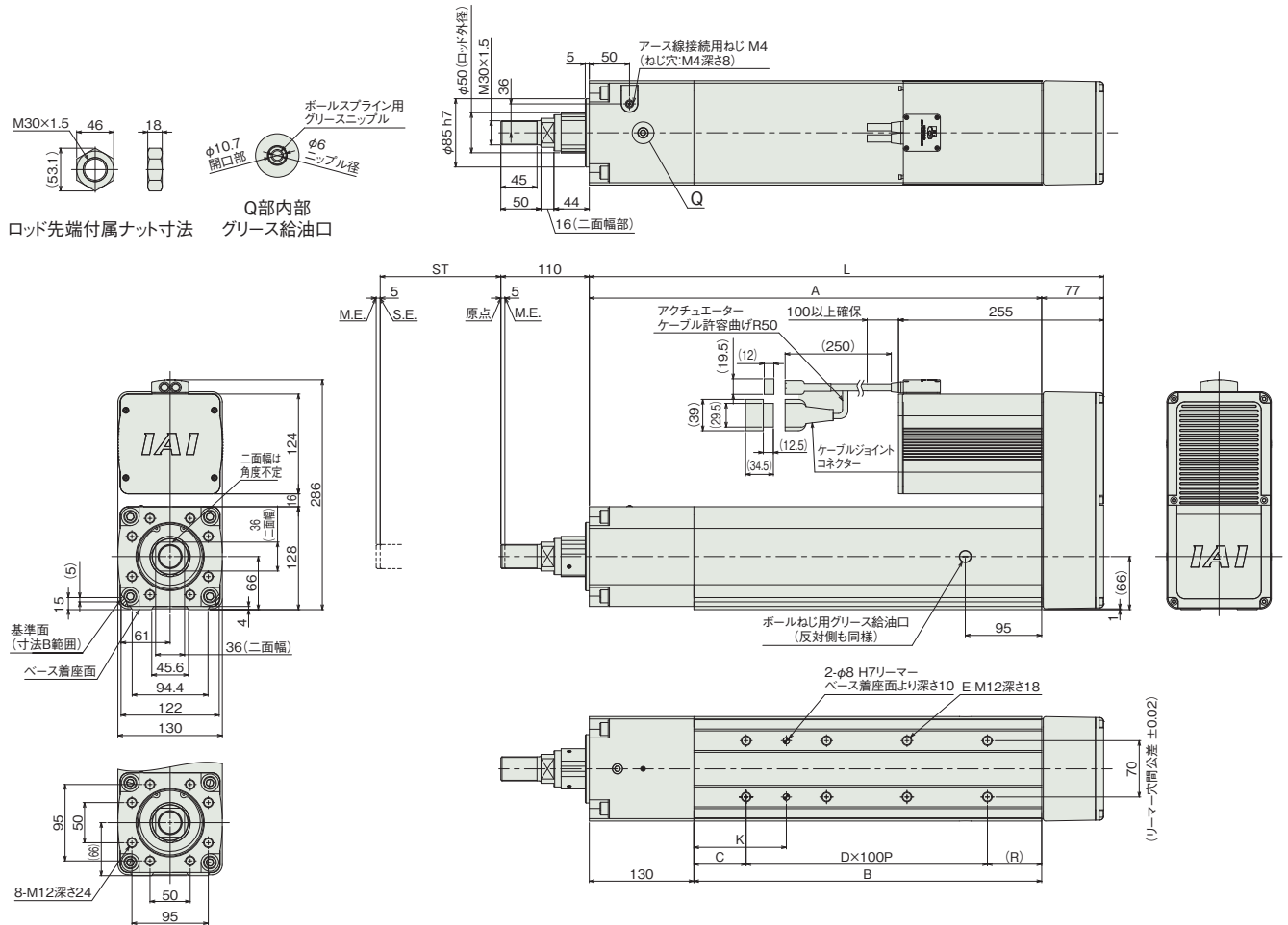
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ロボット用

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

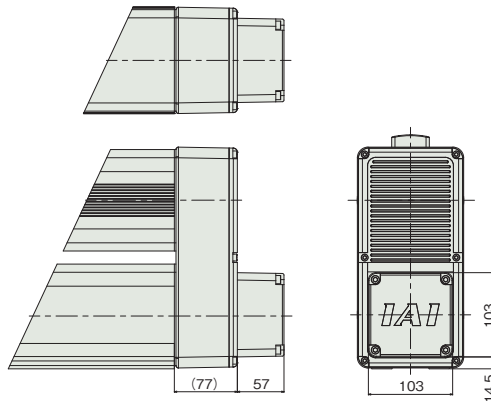
RCS2

RCS3

オプション

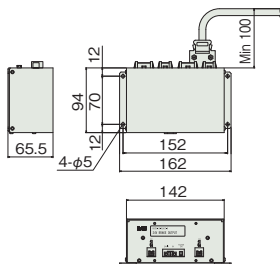
■ブレーキ有り

(注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
(注) ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。



■ブレーキボックス(付属品)

単品型式: RCB-110-RA13-0



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	489.5	539.5	589.5	639.5
A	412.5	462.5	512.5	562.5
B	282.5	332.5	382.5	432.5
C	40	65	40	65
D	2	2	3	3
E	6	6	8	8
K	90	115	90	115
R	42.5	67.5	42.5	67.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)				
ブレーキ無し	35.5	36.5	37.5	38.5
ブレーキ有り	37.5	38.5	39.5	40.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCS3-RA15R

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

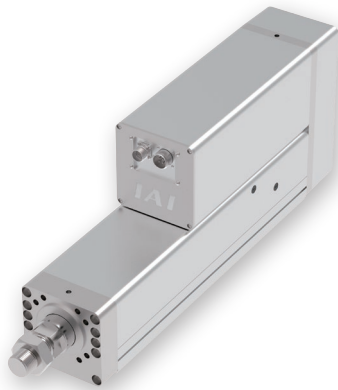
本体幅
150
mm

200V
ACサーボ
モーター

3300
W

型式項目

RCS3 - RA15R -		WA	-	3300	-	7.2	-		-	T3	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ		モーター種類 3300 サーボモーター 3300W		リード 7.2 リード7.2mm		ストローク 100 100mm 500 500mm (100mm毎)		適応コントローラー T3 SCON-CGB		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定		オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立

天吊り

- POINT

選定上の注意

 - (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、動作条件（搬送質量、速度）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-277 ページをご参照ください。
 - (2) 押付け動作については「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
 - (3) 水平設置の正面取付時は支持台を設けてください。詳細は 1-264 ページの「取付時の注意点」をご参照ください。
 - (4) ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-279 ページをご参照ください。
 - (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	-
		-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取だし方向 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取だし方向 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取だし方向 (左側)	CJL	4-557	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	4-566	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

メインスペック

項目	内容
リード	リード (mm) 7.2
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 700
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 400
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
推力	最高加減速度 (G) 0.2
	定格推力 (N) 7789
	最大推力 (N) 15000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s) 10
	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 400
	最小ストローク (mm) 100
	最大ストローク (mm) 500
	ストロークピッチ (mm) 100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ36mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ60mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-279参照
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

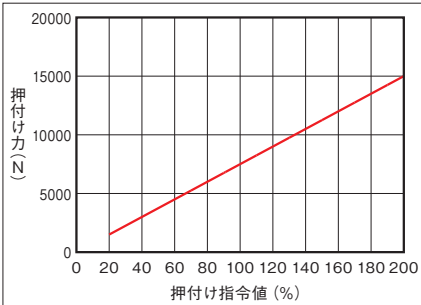
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

ストロークと最高速度

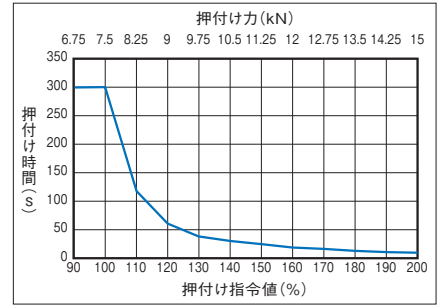
ストローク(mm)	100~500 (100mm毎)
リード(mm)	7.2
	400

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	118
120	58
130	40
140	30
150	25
160	20
170	16
180	13
190	10
200	9

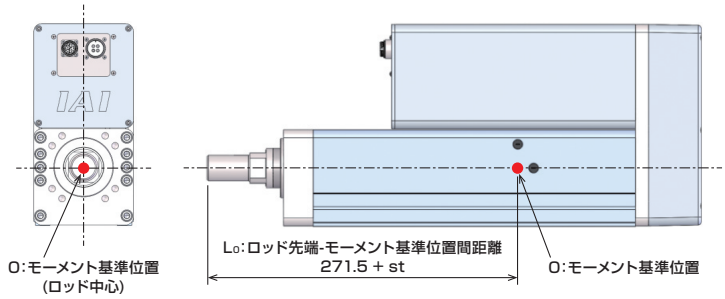


(注) 押付け力は目安の値ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

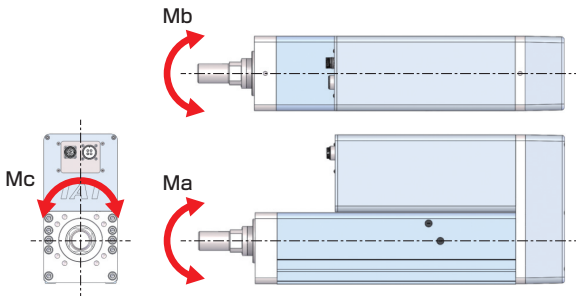
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重 (N)	392				
許容モーメント (Nm)	140	135	130	125	120

(注) 作用するモーメントが許容モーメント内であることを確認する際は1-279ページ記載の計算式に従って計算してください。



■ロッドタイプモーメント方向



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

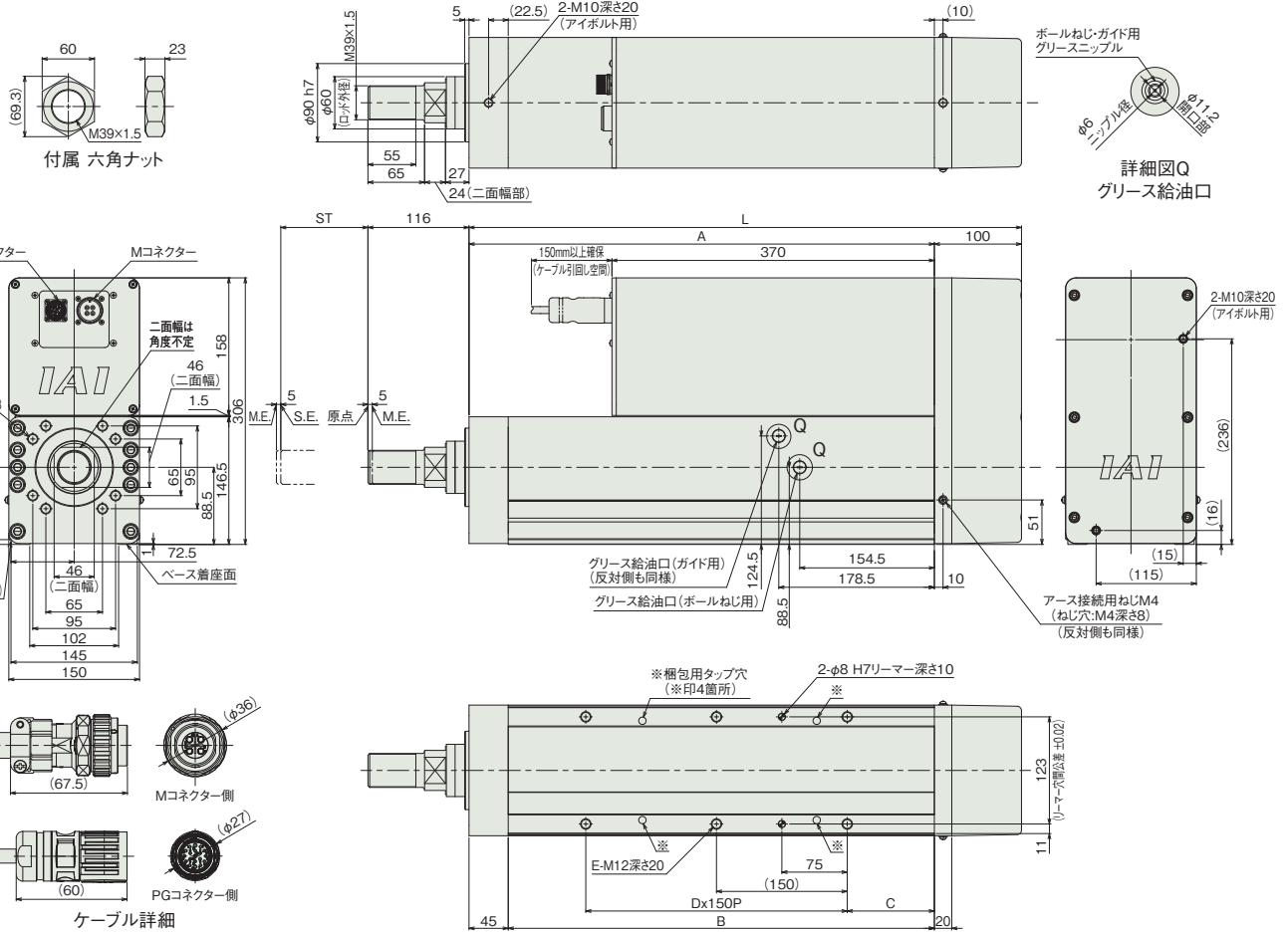
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) PGコネクターおよびMコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	534	634	734	834	934
A	434	534	634	734	834
B	389	489	589	689	789
C	50	100	70	50	100
D	2	2	3	4	4
E	6	6	8	10	10

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500
質量 (kg)					
ブレーキ無し	60.0	63.9	67.7	71.6	75.5
ブレーキ有り	62.0	65.9	69.7	73.6	77.5

確定

注意事項

ロボット用アクセサリー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

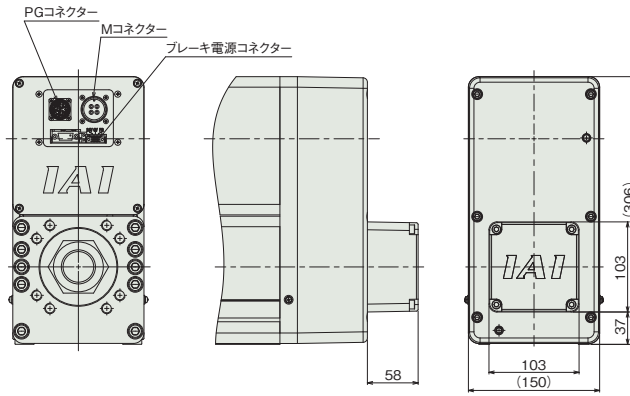
RCS4

RCS2

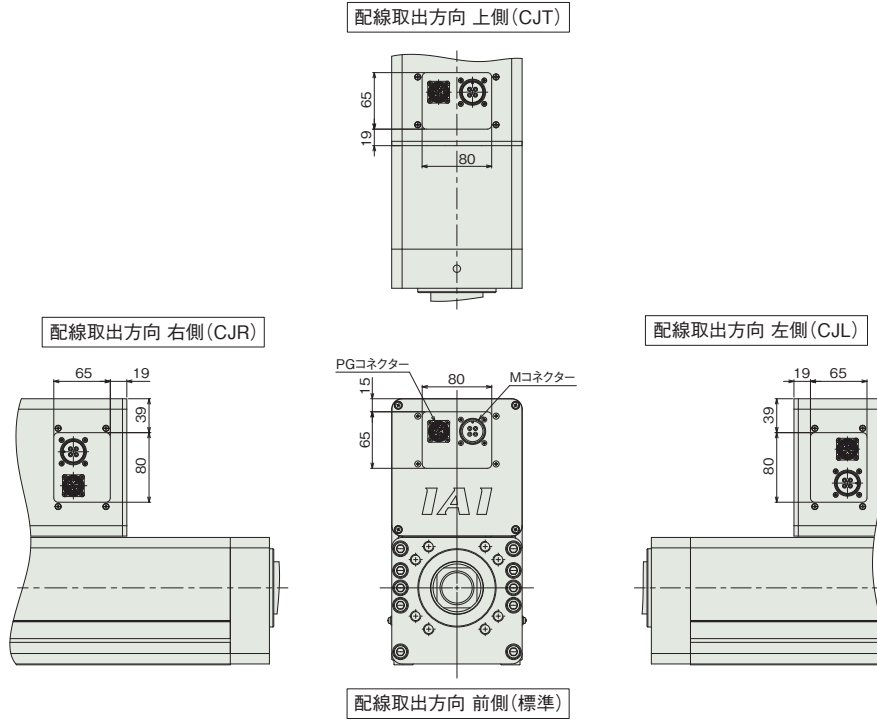
RCS3

オプション

■ブレーキ部分



■ケーブル取り出し方向



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	8-215

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

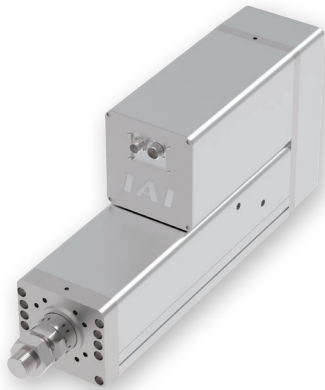
RCS3-RA20R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 200mm
200V ACサーボモーター
3000W

型式項目

RCS3 - RA20R - WA - 3000 - 10 - [] - T3 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 3000 サーボモーター 3000W	リード 10 リード10mm	ストローク 100 100mm ? ? 500 500mm (100mm毎)	適応コントローラー T3 SCON-CGB	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	----------------------------------------------------------	----------------------------	-----------------------------------------------------------	---------------------------



- POINT**
選定上の注意
- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、動作条件（搬送質量、速度）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-277 ページをご参照ください。
 - 押付け動作については「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
 - 水平設置の正面取付時は支持台を設けてください。詳細は 1-264 ページの「取付時の注意点」をご参照ください。
 - ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-279 ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	-

(注) ロボットケーブルです。

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取だし方向 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取だし方向 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取だし方向 (左側)	CJL	4-557	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	4-566	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

メインスペック

項目	内容
リード	リード (mm) 10
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 1000
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 600
	速度/加減速度 最高速度 (mm/s) 400
	定格加減速度 (G) 0.2
推力	最高加減速度 (G) 0.2
	定格推力 (N) 10361
	最大推力 (N) 20000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s) 10
	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 600
	最小ストローク (mm) 100
	最大ストローク (mm) 500
	ストロークピッチ (mm) 100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ40mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ80mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1-279参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

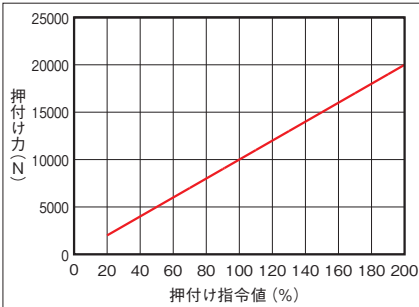
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

ストロークと最高速度

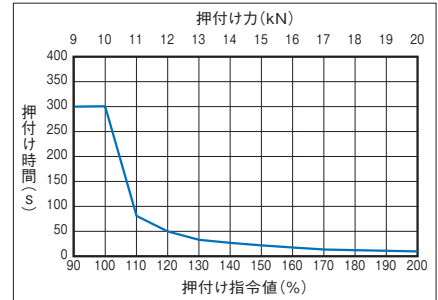
ストローク(mm)	100~500 (100mm毎)
リード(mm)	10
	400

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10

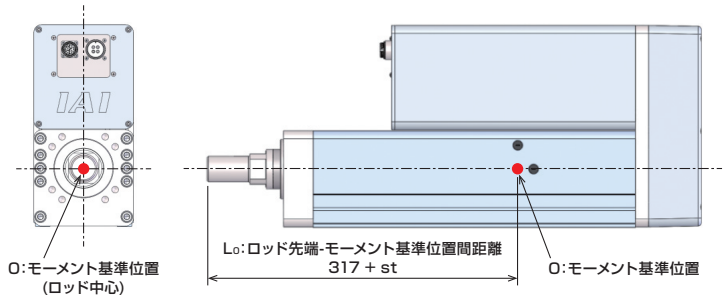


(注) 押付け力は目安の値ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

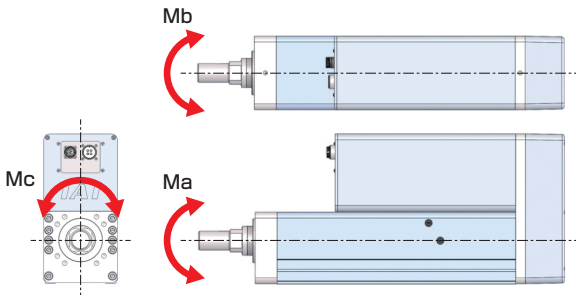
許容最大ラジアル荷重と許容モーメント

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
許容最大ラジアル荷重 (N)	540				
許容モーメント (Nm)	230	220	210	200	190

(注) 作用するモーメントが許容モーメント内であることを確認する際は1-279ページ記載の計算式に従って計算してください。



■ロッドタイプモーメント方向



選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

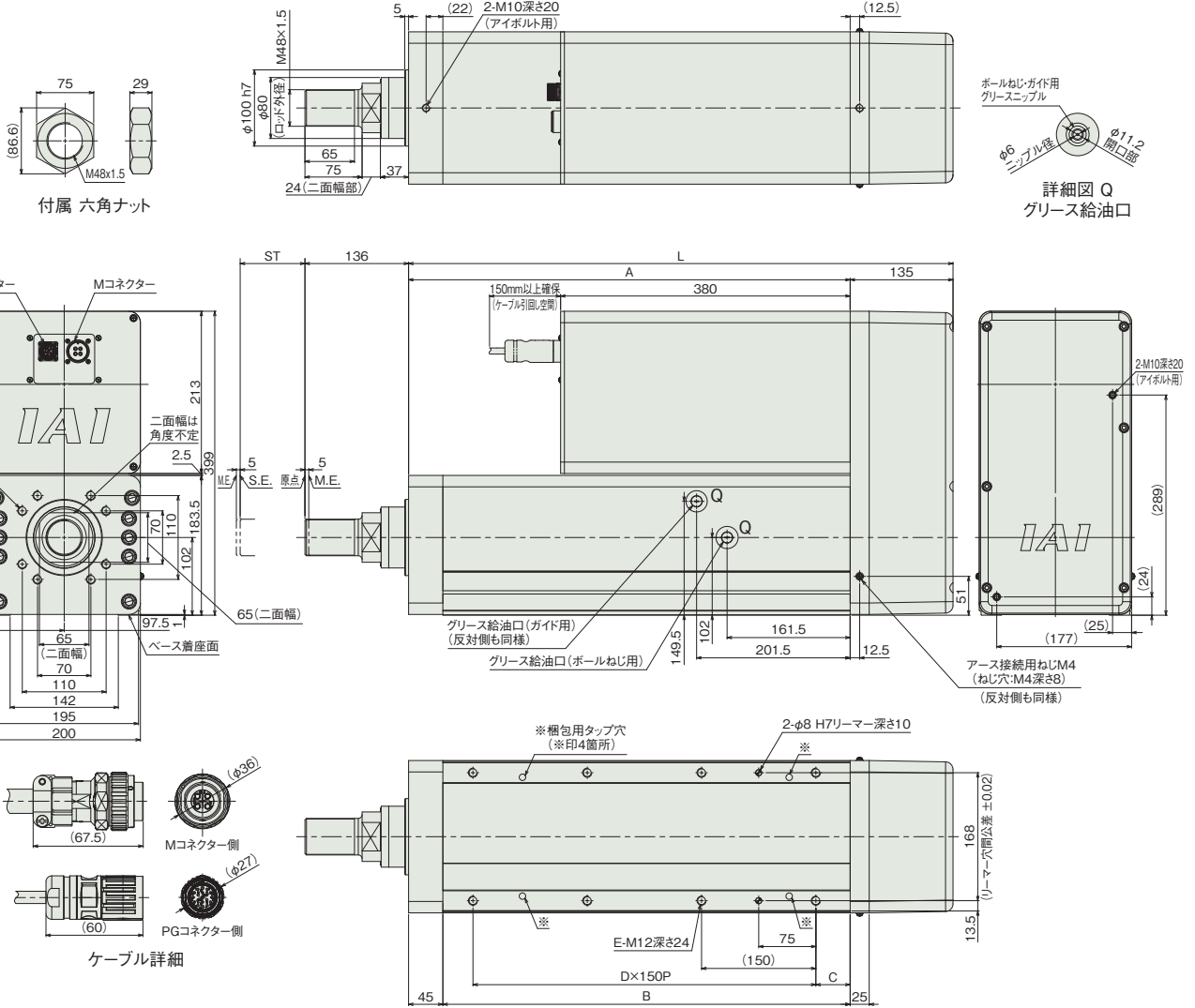
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) PGコネクタおよびMコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

ロボシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

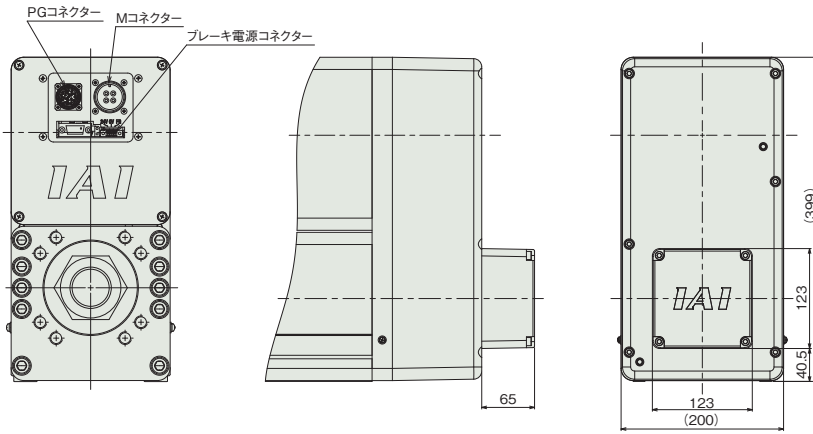
RCS4

RCS2

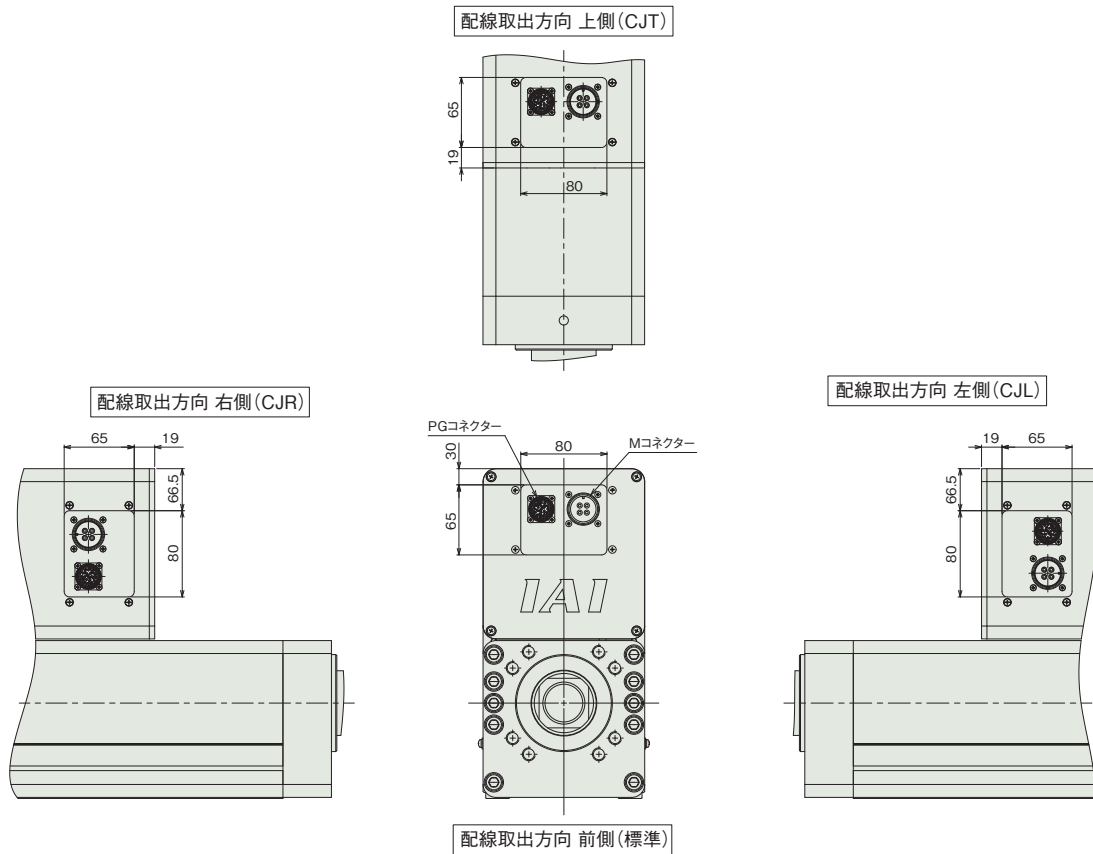
RCS3

オプション

■ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
SCON-CGB		1	三相AC200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	8-215

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。

選定

注意事項

ロッドタイプ
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCS2

サーボモーター 200V				
RCS2	細小型ロッド	RCS2-RN5N	4-353	
		RCS2-RP5N	4-355	
		RCS2-GS5N	4-357	
		RCS2-GD5N	4-359	
		RCS2-SD5N	4-361	
	ロッド	RCS2-RA5C	4-363	
		RCS2-SRA7BD	4-367	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCS2-RA5R	4-371	
	シングルガイド付き	RCS2-RGS5C	4-373	
		RCS2-SRGS7BD	4-377	
	ダブルガイド付き	RCS2-RGD5C	4-381	
		RCS2-SRGD7BD	4-385	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-RN5N

細小型 モーター ストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W ボールねじ

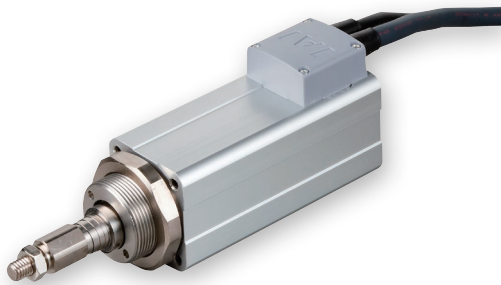
型式項目

RCS2 - RN5N - [] - 60 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



(注) CEはオプションになります。



- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転前後に移動が来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
		最高速度 (mm/s)	330	250	125
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

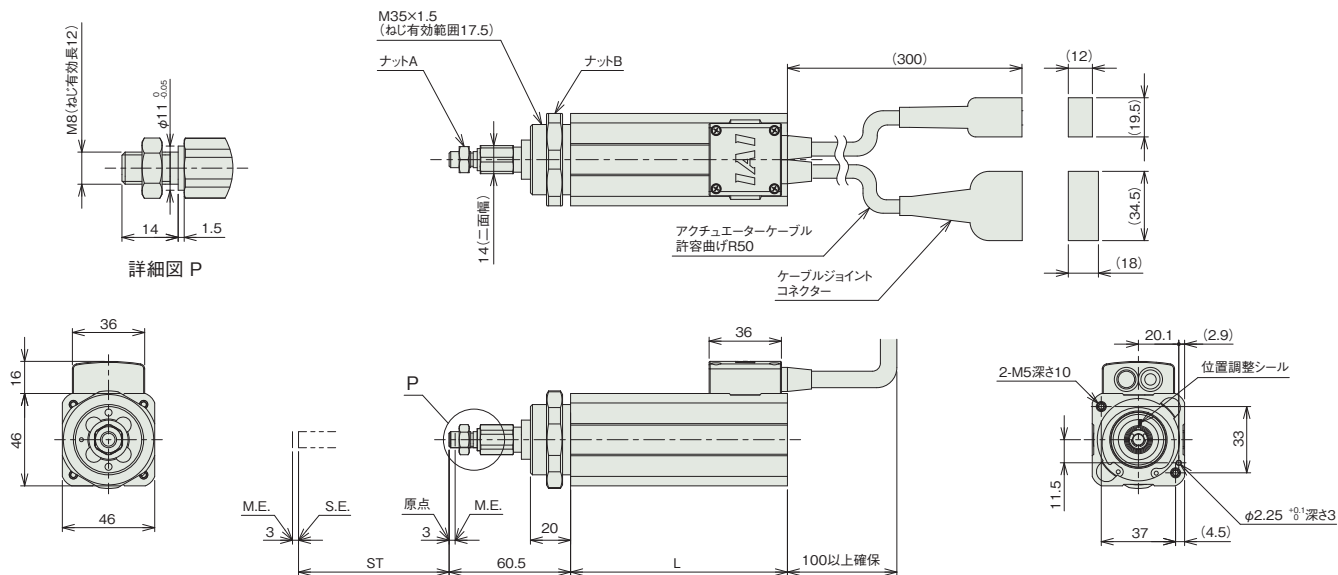
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD

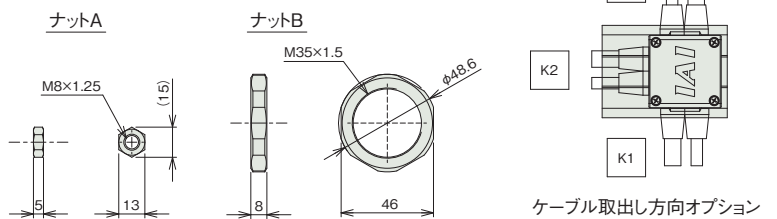
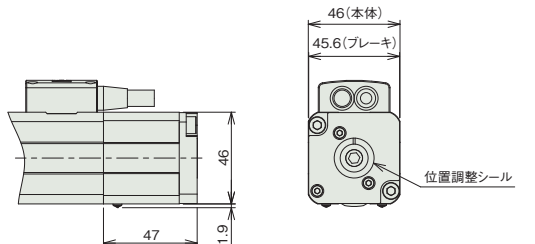
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

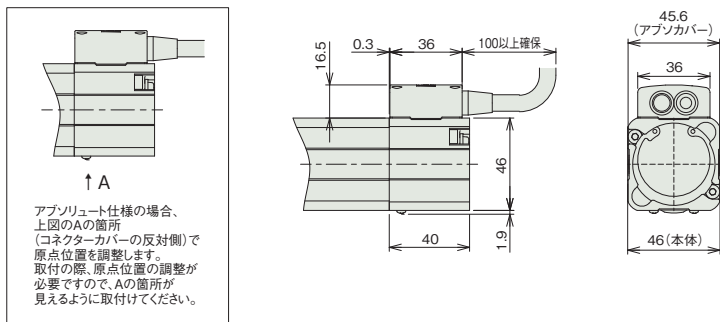


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量 (kg)	ブレーキ無し (インクリメンタル仕様)	1	1.1
	ブレーキ無し (アブソリュート仕様)	1.1	1.2
	ブレーキ有り (インクリメンタル仕様)	1.21	1.36
	ブレーキ有り (アブソリュート仕様)	1.22	1.32

■適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法										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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。
(注) インクリのアクチュエータは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

選定

注意事項

オプション

ケーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-RP5N

細小型 モーター ストレート 本体幅 **50mm** **200V** ACサーボモーター **60W** ボールねじ

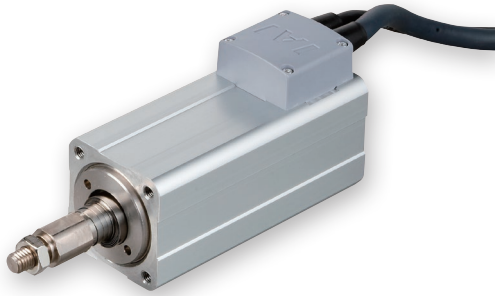
型式項目

RCS2 - RP5N - **60** - - - - - - - -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		T1 インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



(注) CEはオプションになります。



- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転前後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
		最高速度 (mm/s)	330	250	125
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
ストローク	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

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



選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

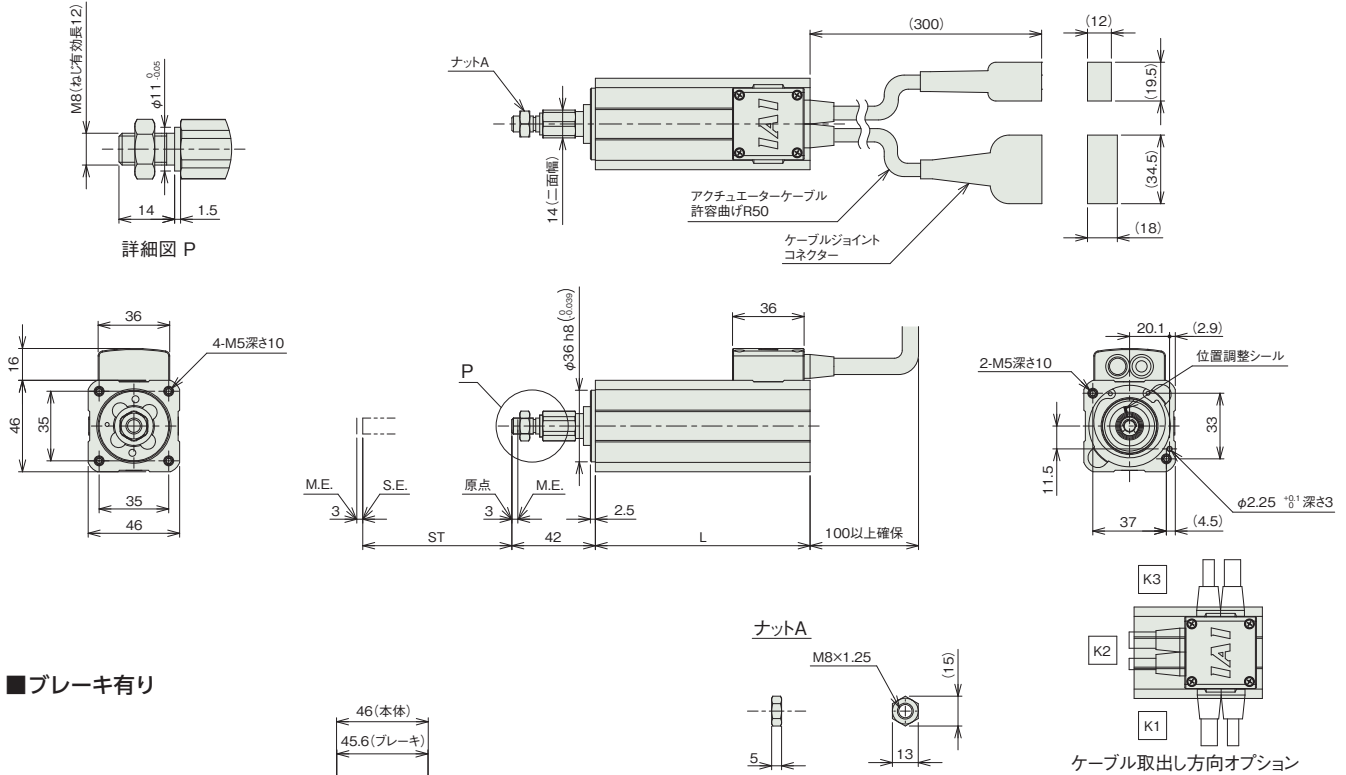
RCS3

オプション

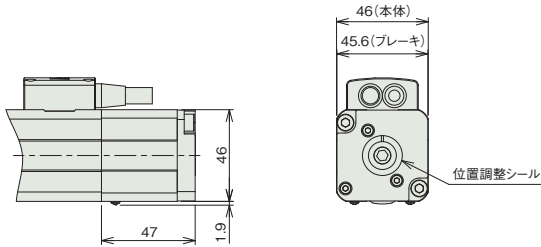
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

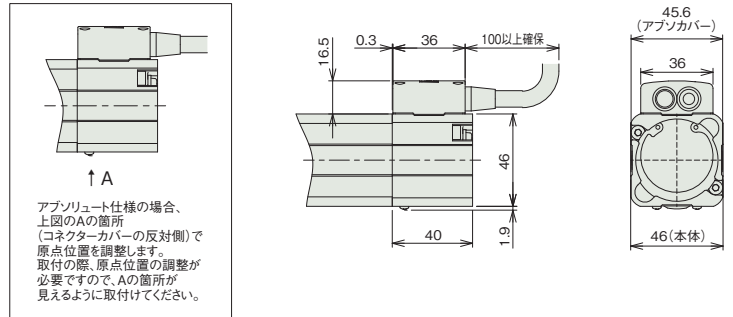


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	0.85
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	0.95
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.11
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.07

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

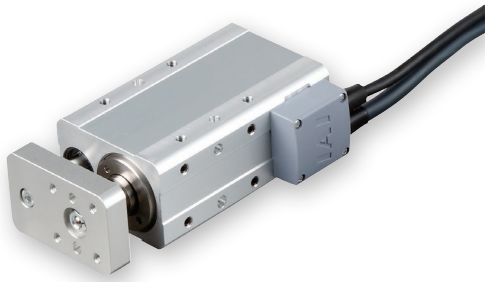
RCS2-GS5N

細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W	ボールねじ
-----	----------	-----------	-------------	----------------	-----	-------

型式項目

RCS2 - GS5N - [] - 60 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



(注) CEはオプションになります。



- POINT**
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-286ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用できません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
 - 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	5	10	20	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル：1600 pulse/rev アブソリュート：16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

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



選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

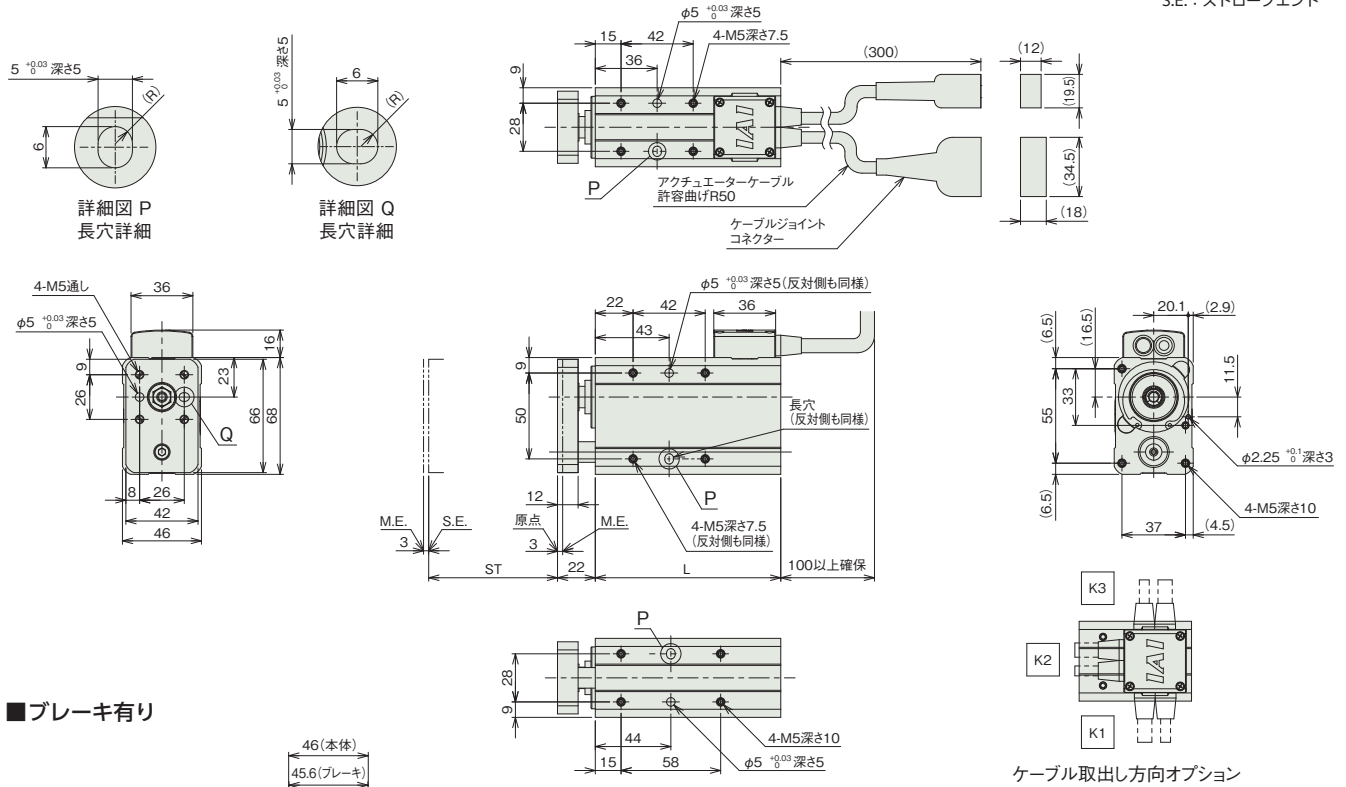
RCS3

オプション

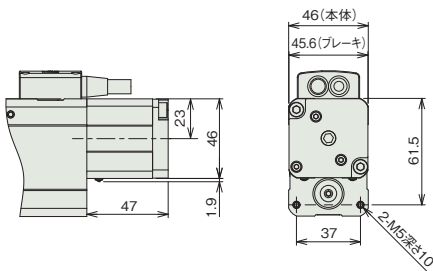
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

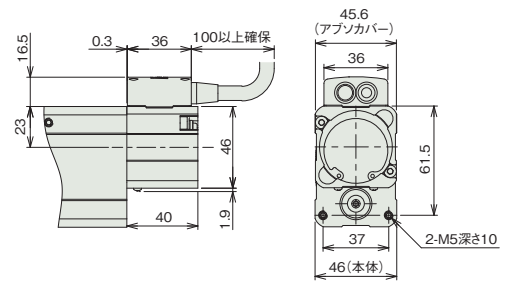
ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		
	50	75	
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.4
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.5
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.66
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.62

■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。
(注) インクリのアクチュエータは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

RCS2-GD5N

細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W	ボールねじ
-----	---------	-----------	----------	----------------	-----	-------

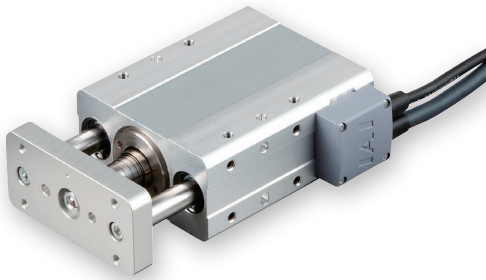
型式項目

RCS2 - GD5N - [] - 60 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード			ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10	10mm	5	50	T2	N 無し P 1m S 3m M 5m	オプション 下記オプション 価格表参照
				2.5	2.5mm		75	T4	X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	



(注) CEはオプションになります。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に及ぼす力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-285 ページ）をご参照ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出(注1)	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	最高速度 (mm/s)	380	250	125	
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6	
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル：1600 pulse/rev アブソリュート：16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

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

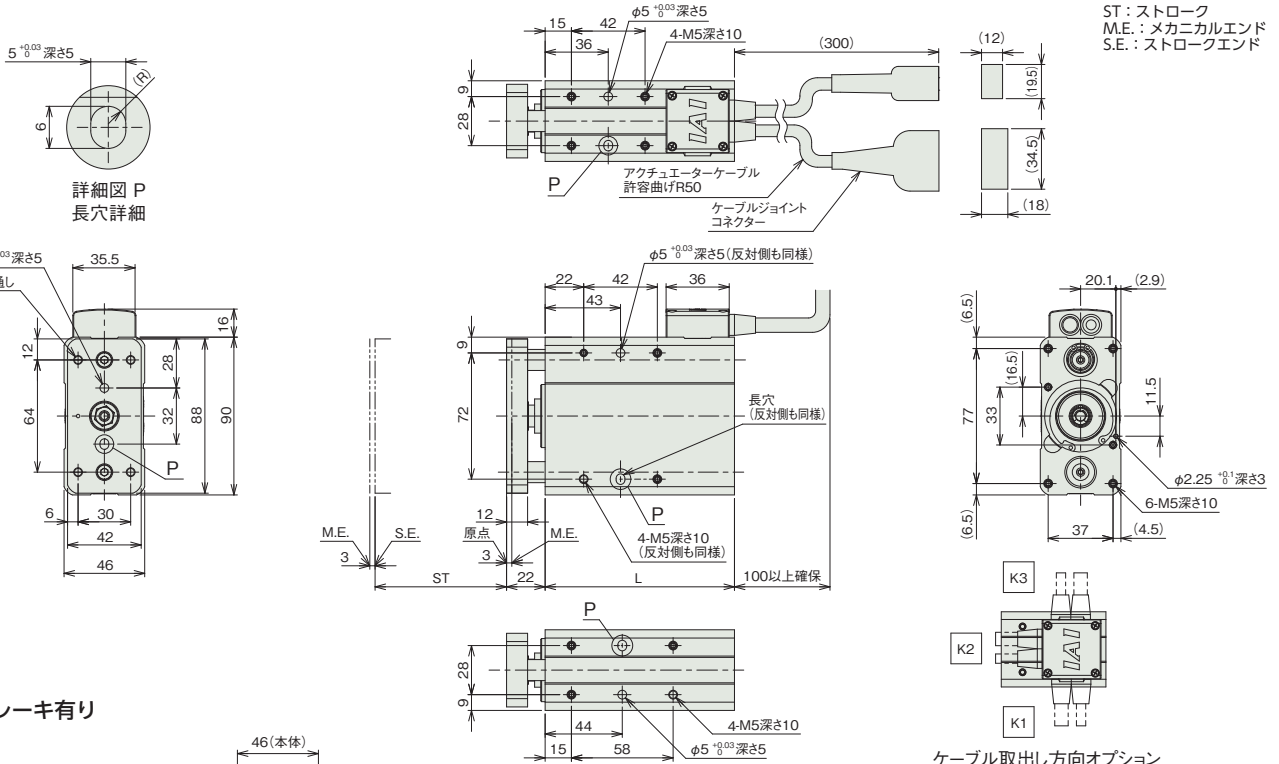
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

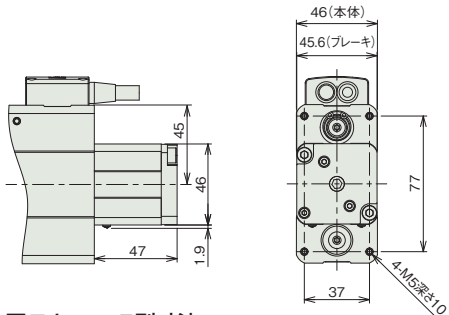
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



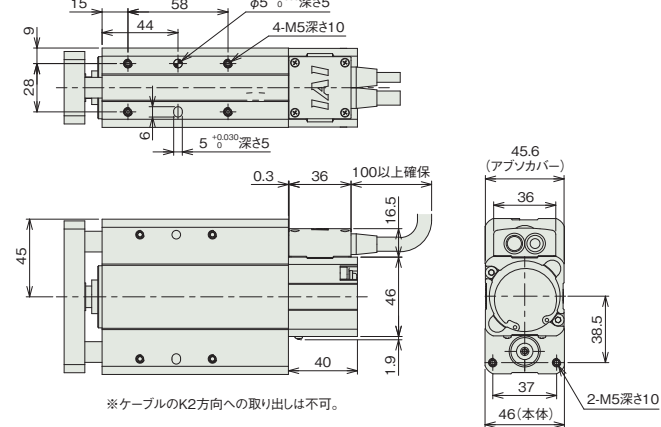
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.6	1.9
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.7	2
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.86	2.16
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.82	2.12

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

選定

注意事項

ロボット

ケーブル型式

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-SD5N

細小型
ダブルガイド付
モーターストレート
本体幅 90mm
200V ACサーボモーター
60W
ボールねじ

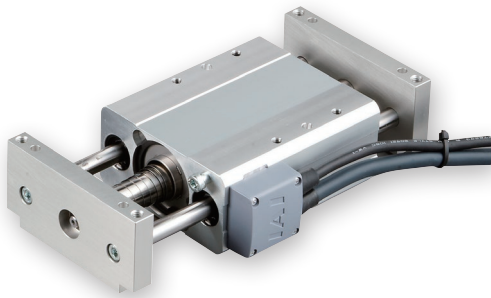
型式項目

RCS2 - SD5N - I - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	--------------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	-------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-285ページ）をご参照ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

オプション価格表（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	4-557	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容		
	10	5	2.5
リード	ボールねじリード (mm)		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380 250 125
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
ブレーキ	定格推力 (N)	89 178 356	
	ブレーキ仕様	-	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	
	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

ストロークと最高速度

リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

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



選定

注意事項

リアルタイム
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

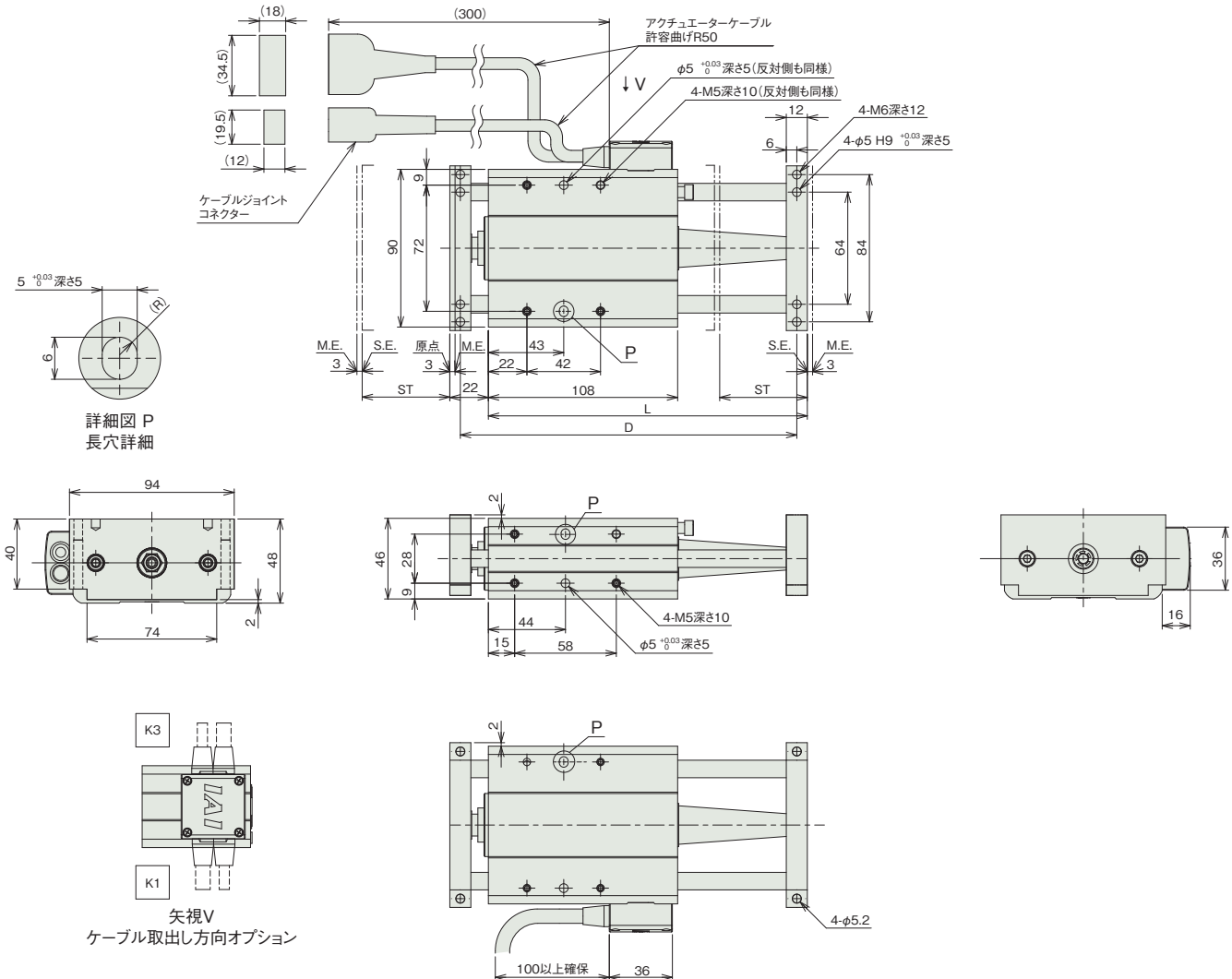
RCS3

オプション

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	182	207
D	192	217

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.9	1.94

■適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	36000	-	8-49
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	●	●	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	●	●	20000	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2-RA5C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
60W
100W

型式項目

RCS2 - RA5C - WA

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 60 サーマーター 60W 100 サーマーター 100W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 100 300 50mm 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------------	--------------------------------------------------	----------------------------------------	------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は標準仕様で0.3G (リード4は0.2G)、高加減速仕様は1G (リード4は0.2G)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります。)
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

選定

注意事項

ロボットケーブル

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/RCP5

RCP2/3 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	モーターW数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	4-557	-
ブレーキ	B	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
高加減速対応 (注1)	HA	4-565	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目		内容								
		60W				100W				
モーター	出力 (W)									
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4			
水平	可搬質量	12	25	50	15	30	60			
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200			
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2		
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2			
垂直	可搬質量	2	5	11.5	3.5	9	18			
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200			
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2		
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2			
推力	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3			
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ								
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	11.5	3.5	9	18			
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50			
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300			
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50			

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																		最高速度 (mm/s)				
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後	
水平	60	16	15.5	14.4	12	9	7	5.9	5	4.4	3.9	3.5	3.1	2.75	2.45	2.2	2					800	800	
		8	32.5	30	25	20	15	12.2	10	7.5	5.5	4	3.2	2.5									400	400
		4	65	50	25	10	3																200	200
	100	16	19.5	18	15	11	8.6	7.1	6	5	4.4	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5					800	800	
		8	39	36	30	22	17	13.5	11	8.5	6.5	5	4	3								400	400	
		4	78	60	30	15	5															200	200	
垂直	60	16	2	2	2	1.5	1	0.7	0.5	0.3	0.15	0.1									800	800		
		8	5	5	5	3.5	2.5	1.9	1.5	1.1	0.8	0.5									400	400		
		4	11.5	11.5	6	4	3														200	200		
	100	16	3.5	3.5	3.5	2.4	1.75	1.3	1	0.8	0.65	0.5	0.35	0.25							800	800		
		8	9	9	9	6	4.5	3.5	2.5	2	1.5	1									400	400		
		4	18	18	10	7	5														200	200		

寸法図

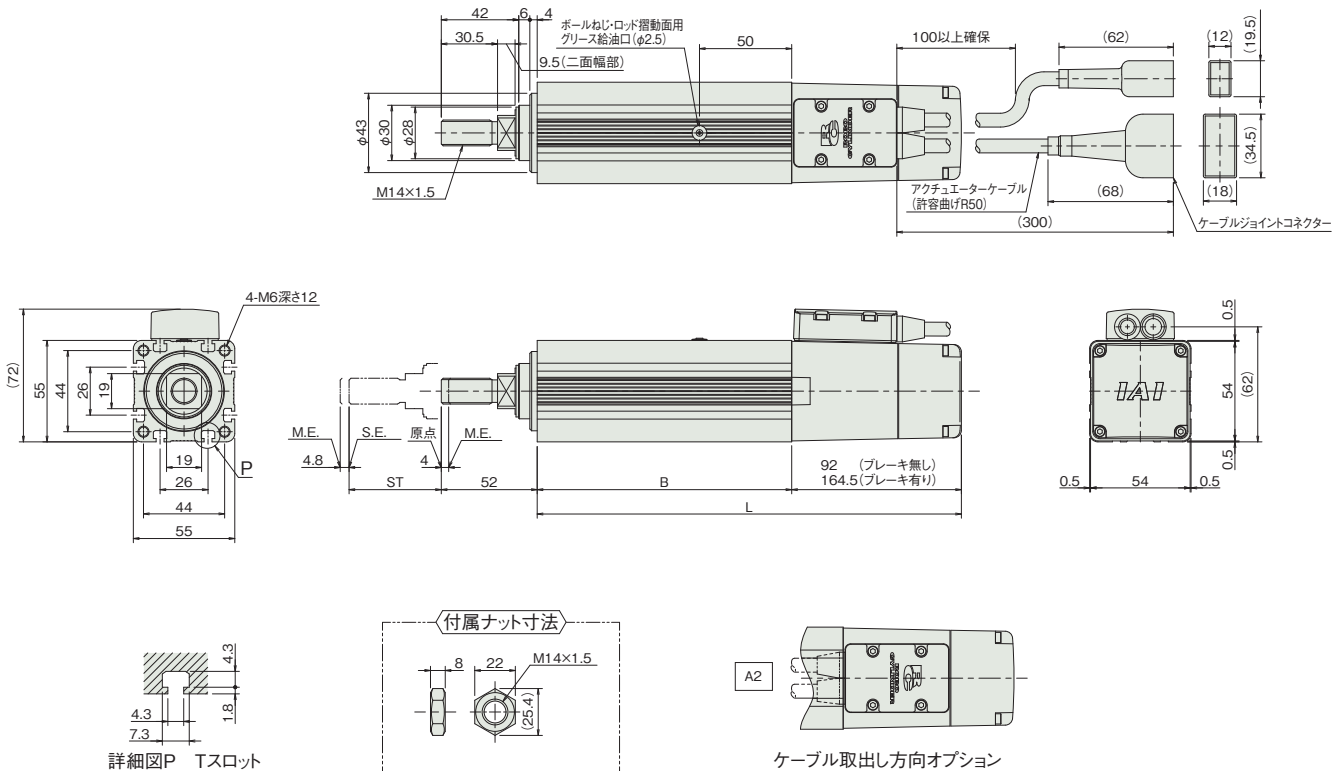
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



60W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
フジアルシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	230	280	330	380	430	480
ブレーキ有り	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	
B		138	188	238	288	338	388

ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4
ブレーキ有り	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	

■100W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド

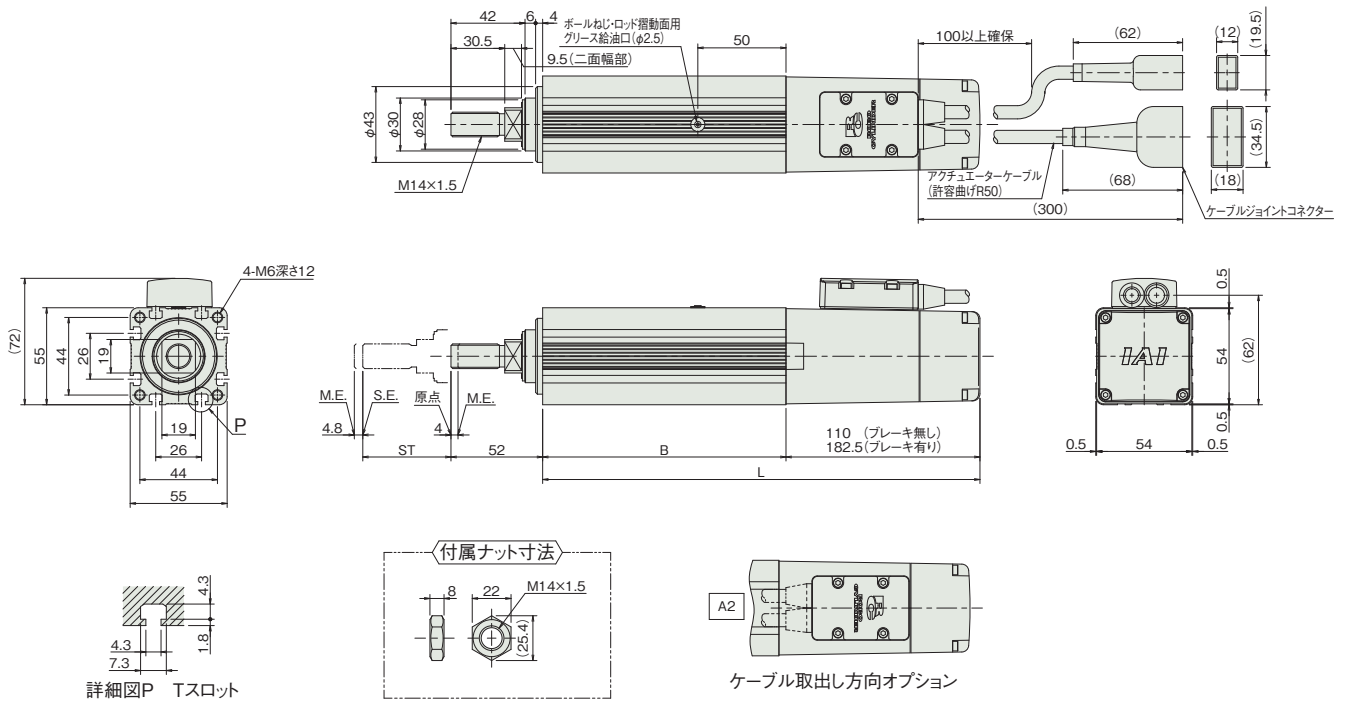
決定

注意事項

ロボットアクセサリー

テーブル

ケーブル型式一覧表



■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	ブレーキ無し	248	298	348	398	448	498
		ブレーキ有り	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5
B		138	188	238	288	338	388	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
	質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6
		ブレーキ有り	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6	3.9

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

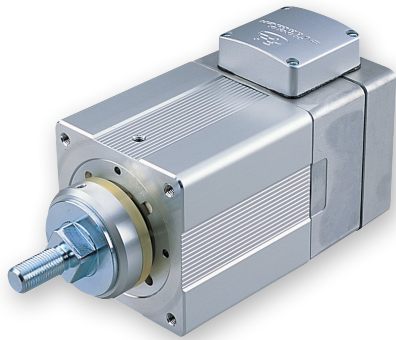
RCS2-SRA7BD

モーター ストレート
本体幅 80 mm
200V ACサーボモーター
60 W
100 W
150 W

型式項目

RCS2 - SRA7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 } 50mm 300 } 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	---------------------------------------------------------------------------	----------------------------------	---------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------	---------------------------



RoHS 10



- POINT**
選定上の注意
- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		
	モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		T2	T4
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)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	4-557	-
ブレーキ	B	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-572	-

メインスペック

項目	内容												
	60W			100W			150W						
モーター	出力 (W)												
リード	ボールねじリード (mm)												
水平	可搬質量	5 10 20			10 22 40			15 35 55					
	最高速度 (mm/s)	800 400 200			800 400 200			800 400 200					
	速度/加減速度	0.25 0.15 0.05			0.3 0.2 0.1			0.3 0.2 0.1					
	最高加減速度 (G)	0.35 0.25 0.15			0.4 0.3 0.2			0.4 0.3 0.2					
	最高加減速度 (G)	0.35 0.25 0.15			0.4 0.3 0.2			0.4 0.3 0.2					
垂直	可搬質量	2 5 10			3.5 9 19.5			6.5 14.5 22.5					
	最高速度 (mm/s)	800 400 200			800 400 200			800 400 200					
	速度/加減速度	0.25 0.15 0.05			0.3 0.2 0.1			0.3 0.2 0.1					
推力	定格加減速度 (G)	0.35 0.25 0.15			0.4 0.3 0.2			0.4 0.3 0.2					
	定格加減速度 (G)	0.35 0.25 0.15			0.4 0.3 0.2			0.4 0.3 0.2					
ブレーキ	定格推力 (N)	63.4 126.8 253.7			103.5 207.0 413.9			156.9 313.8 627.5					
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	2 5 10			3.5 9 19.5			6.5 14.5 22.5					
	最小ストローク (mm)	50 50 50			50 50 50			50 50 50					
ストローク	最大ストローク (mm)	300 300 300			300 300 300			300 300 300					
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50			50 50 50			50 50 50					

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
リード	
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

寸法図

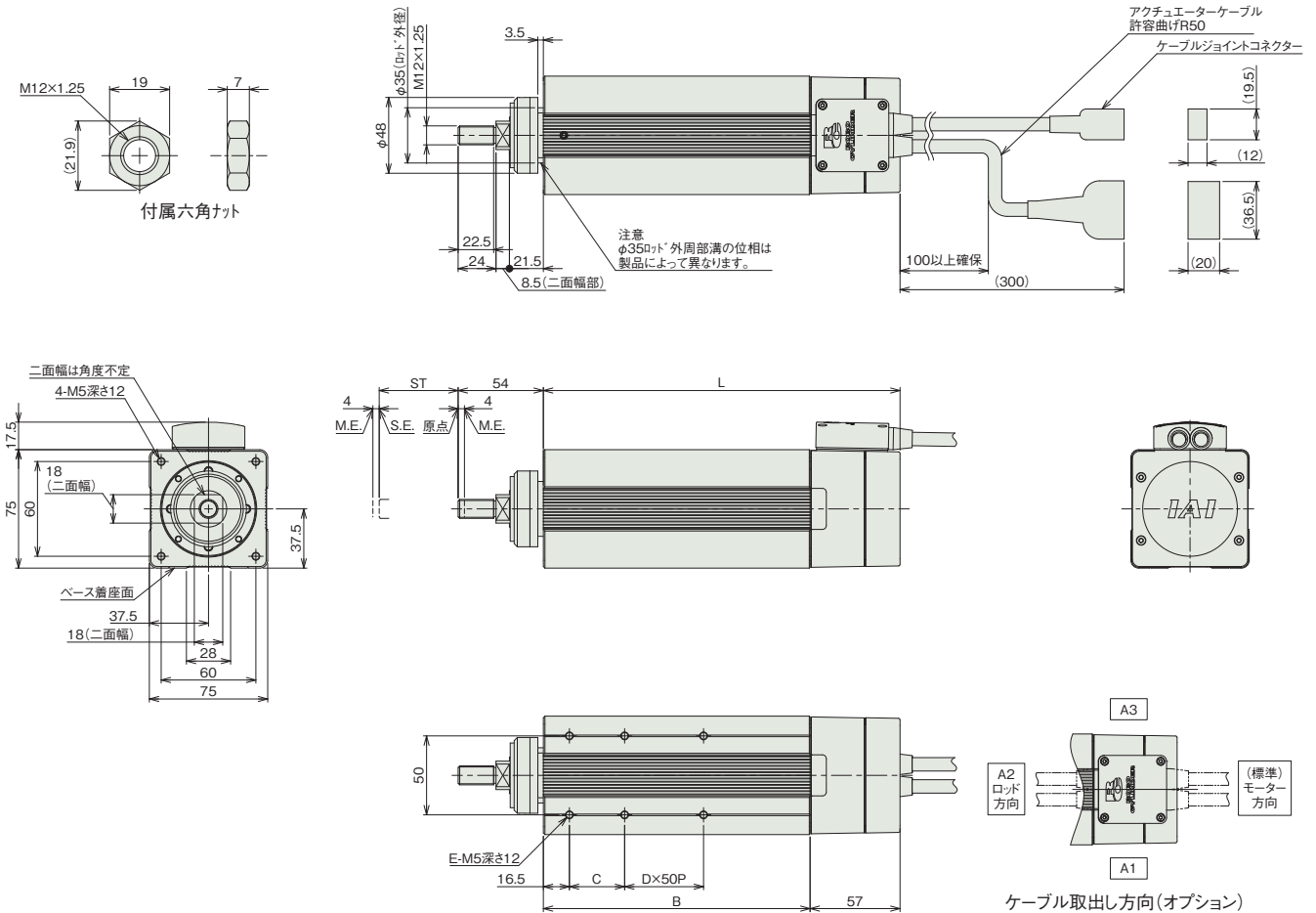
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

標準仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

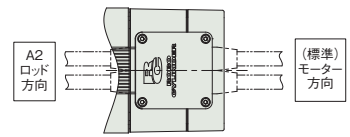
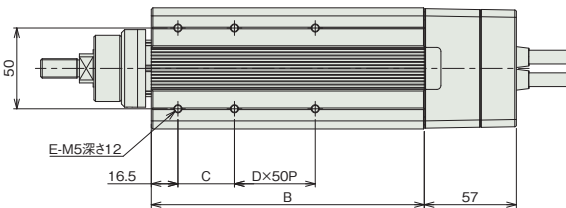
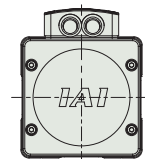
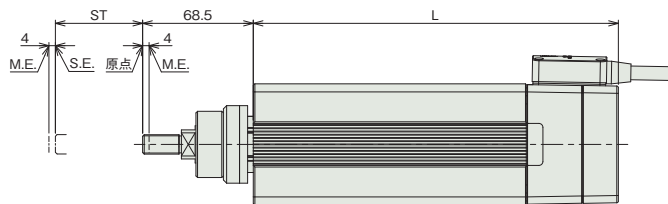
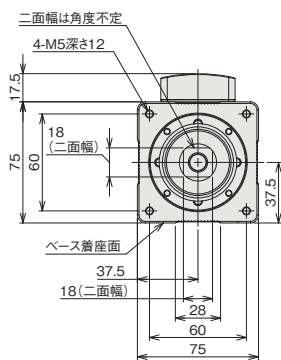
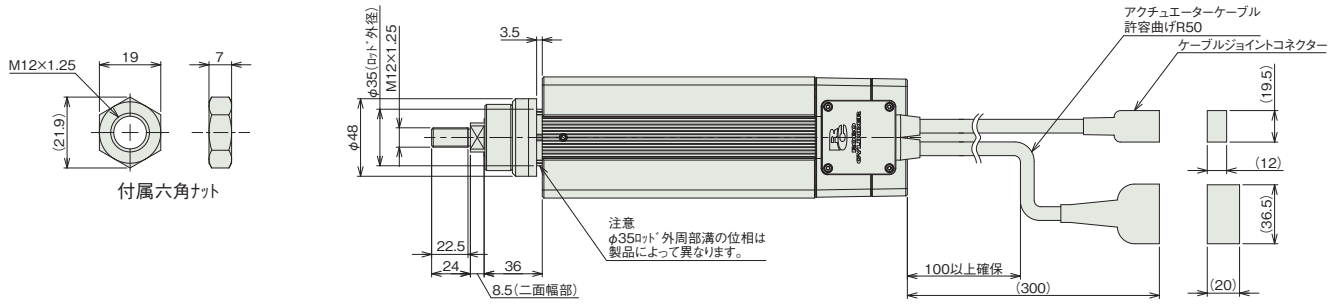
RCS3

オプション

■ロッド先端延長仕様

- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向 (オプション)

注意事項

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

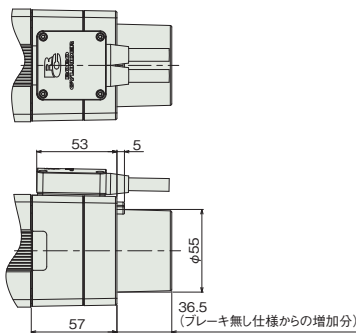
RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	ブレーキ無し(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	ブレーキ無し(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	ブレーキ有り(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	ブレーキ有り(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	ブレーキ有り(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-RA5R

バッテリーレスアプ

モーター折返し

本体幅
60mm

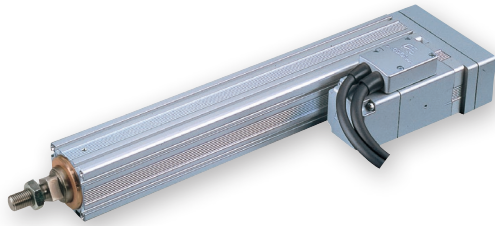
200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS2 - RA5R - WA - 60

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプ	モーター種類 60 サervoモーター 60W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	----------------------------	---------------------------------	----------------------------------------	---------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は加速度が0.3G (リード4は0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

■エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	4-557	-
ブレーキ	B	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目	内容				
モーター	出力 (W) 60W				
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
	可搬質量	12	25	50	
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	5	11.5
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
推力	定格推力 (N)	63.8	127.5	255.1	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	2	5	11.5	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.7度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
リード		
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

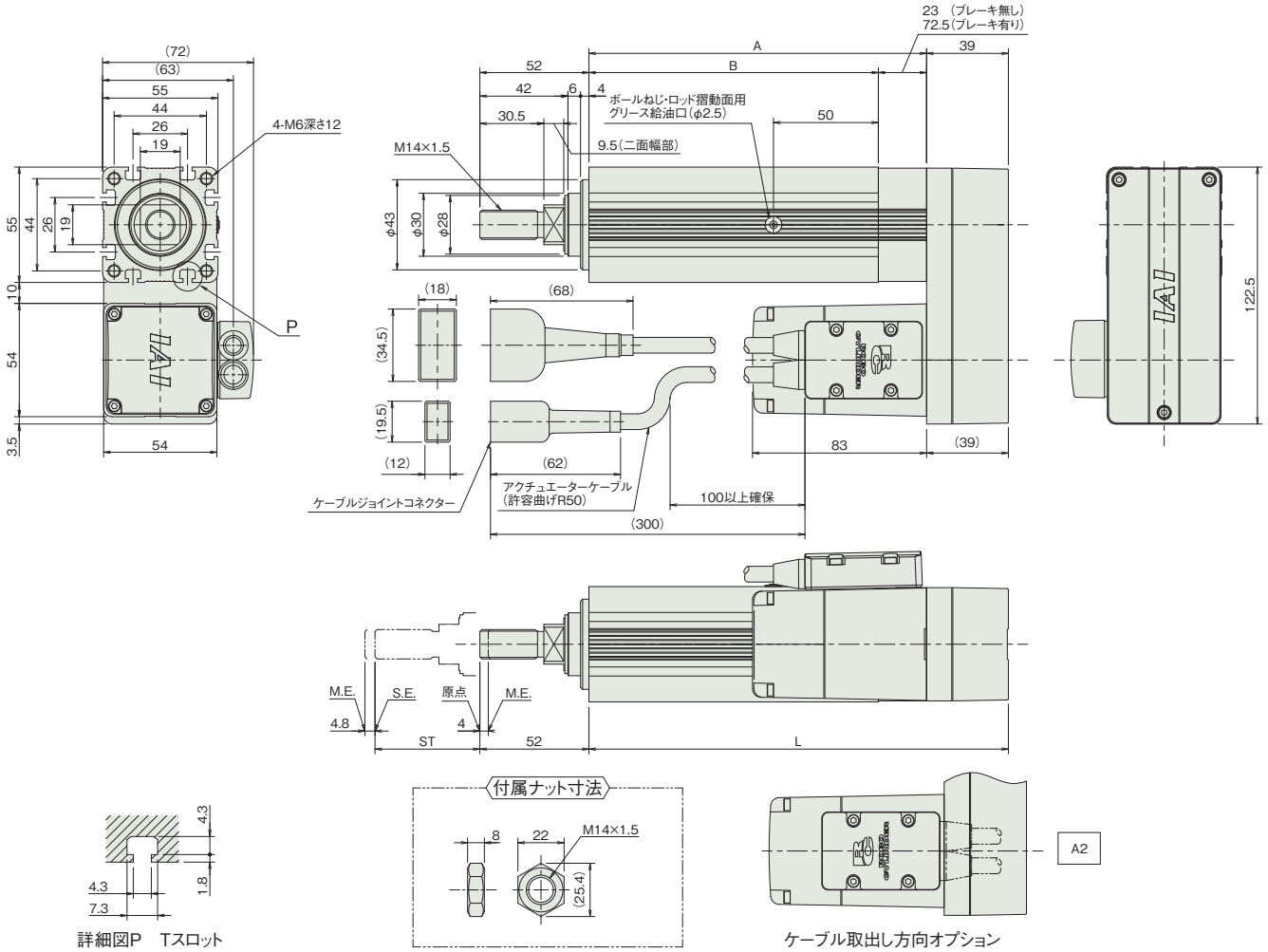
寸法図

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

2次元
CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	200	250	300	350	400	450
	ブレーキ有り	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5
A	ブレーキ無し	161	211	261	311	361	411
	ブレーキ有り	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5
B		138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8
	ブレーキ有り	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-RGS5C

シングルガイド付
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
60W
100W

型式項目

RCS2 - RGS5C - WA

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアブソ	モーター種類 60 サervoモーター 100 サervoモーター 100W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 300 50mm 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------------	-------------------------------------------------	----------------------------------	-----------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------	---------------------------

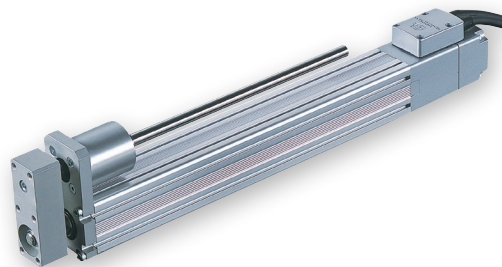


(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は標準仕様で0.3G（リード4は0.2G）、高加減速仕様は1G（リード4は除く）で動作させた時の値です。（加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります。）
- (3) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は1-289ページの技術資料をご参照ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

選定

注意事項

ロボットケーブル

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクターケーブル取出方向変更	A2	4-557	-
ブレーキ	B	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
フット金具	FT	4-562	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	4-565	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
高加減速対応(注1)	HA	4-565	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容							
	60W			100W				
モーター	出力(W)							
リード	ボールねじリード(mm)							
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	25	50	15	30	60
		最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
		最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力(N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
	ブレーキ保持力(kgf)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質:ステンレス
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

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

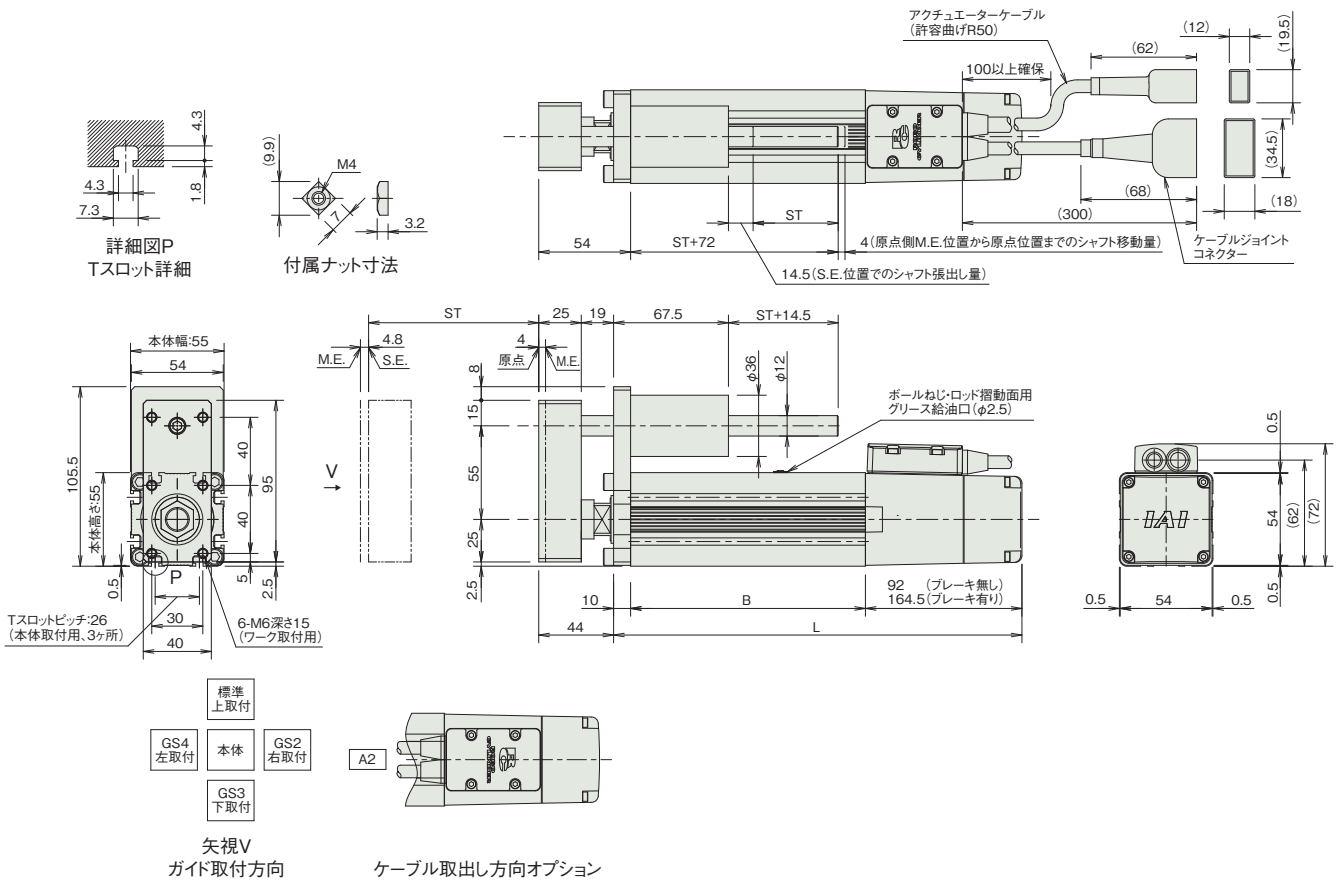


60W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	240	290	340	390	440	490
	ブレーキ有り	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
B		138	188	238	288	338	388

ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ有り	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

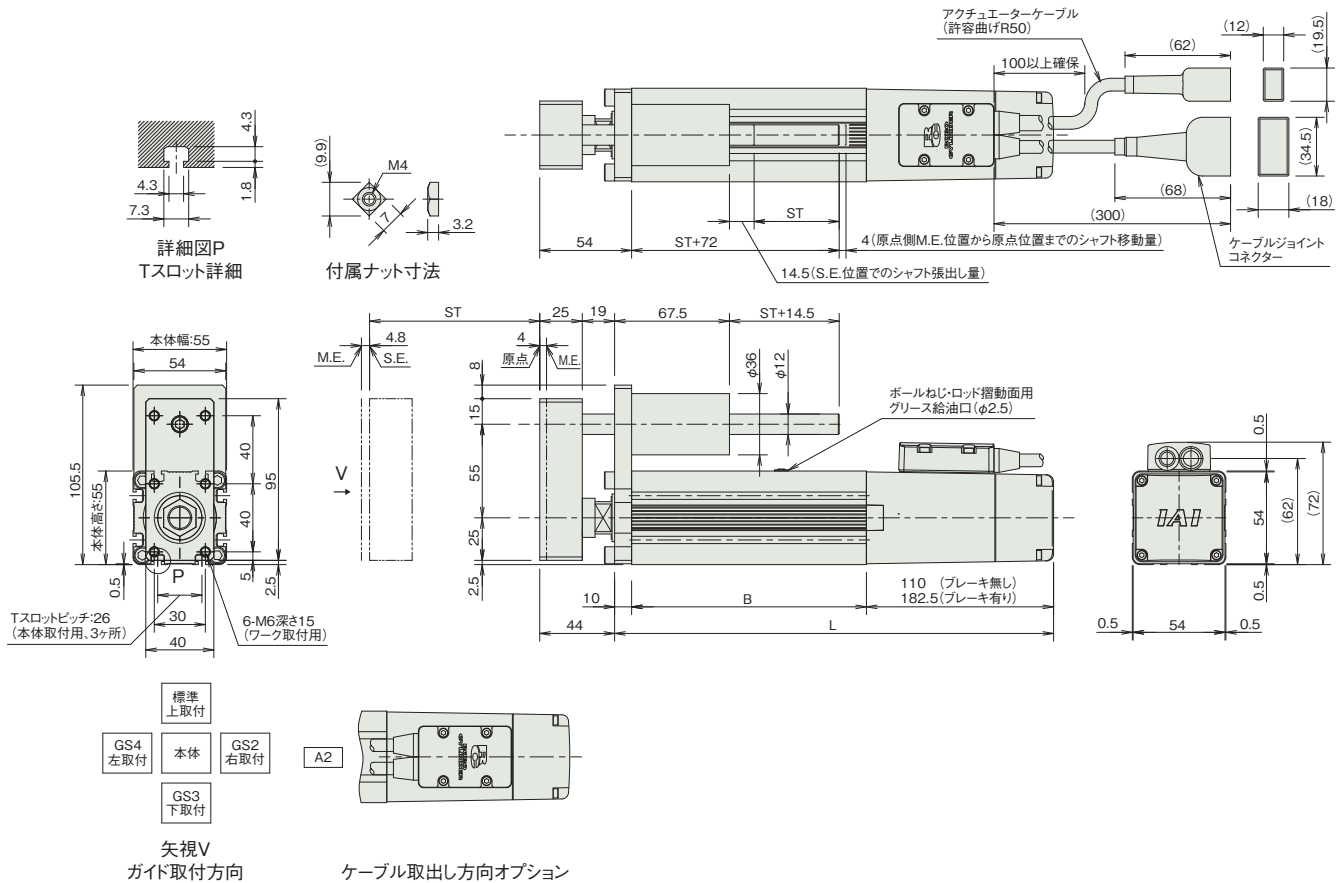
オプション

■100W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	258	308	358	408	458	508
	ブレーキ有り	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
B		138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ有り	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

注意事項

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

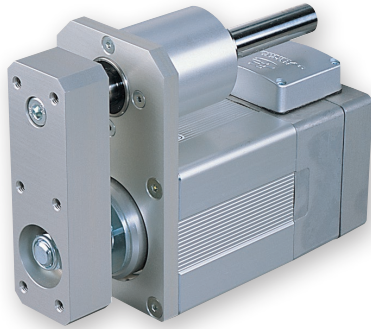
RCS2-SRGS7BD

シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 80mm 200V ACサーボモーター 60W 100W 150W

型式項目

RCS2 - SRGS7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	-------------------------	---------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------	---------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



POINT
選定上の注意

- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は 1-289 ページの技術資料をご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

(注) 上写真はガイド上取付仕様（標準）です。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクターケーブル取出方向変更	A1~A3	4-557	-
ブレーキ	B	4-557	-
フート金具	FT	4-562	-
ガイド取付方向変更	GS2~GS4	4-565	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-572	-

メインスペック

項目	内容												
	60W			100W			150W						
モーター	出力(W)												
リード	ボールねじリード(mm)												
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)											
		最高速度(mm/s)											
		定格加減速度(G)											
		最高加減速度(G)											
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)											
		最高速度(mm/s)											
		定格加減速度(G)											
		最高加減速度(G)											
推力	定格推力(N)												
	ブレーキ仕様												
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)												
	最小ストローク(mm)												
ストローク	最大ストローク(mm)												
	ストロークピッチ(mm)												

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
リード	
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

■ 寸法図

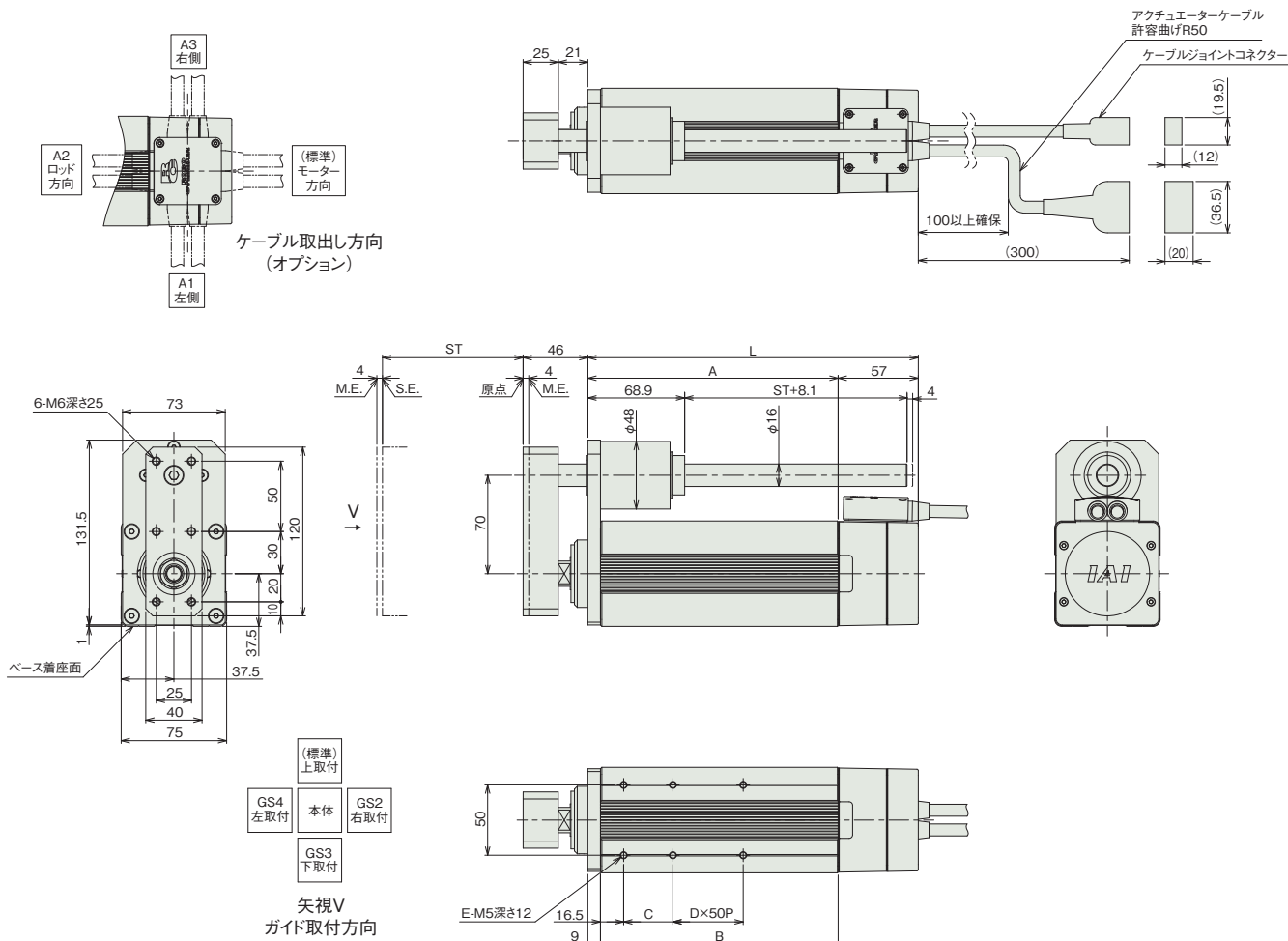
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

■ 標準仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■ ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	ブレーキ無し(100W)	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	ブレーキ無し(150W)	4.0	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1
	ブレーキ有り(60W)	3.8	4.4	5.1	5.7	6.4	7.0
	ブレーキ有り(100W)	4.0	4.6	5.2	5.9	6.5	7.2
	ブレーキ有り(150W)	4.3	4.8	5.4	6.1	6.7	7.4

■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド

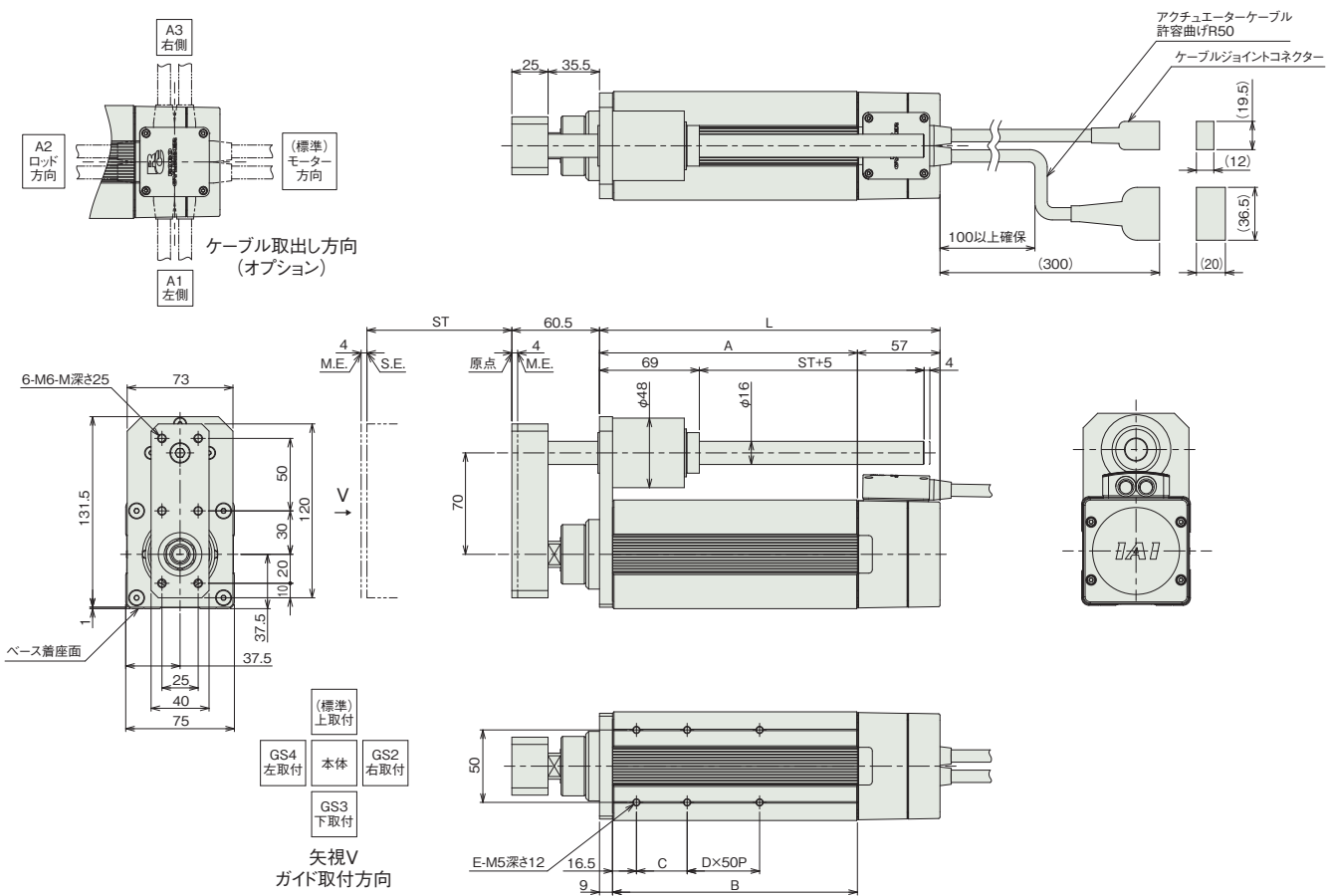
決定

注意事項

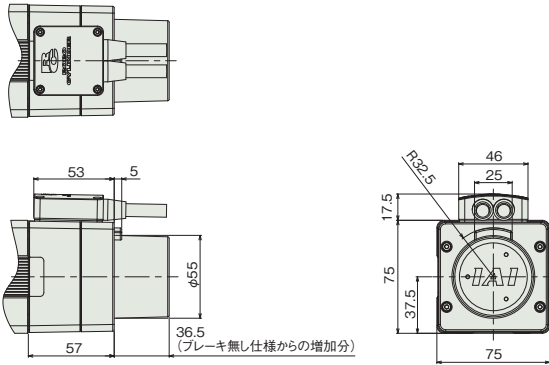
ケーブルタイプ

テーブル

ケーブル型式



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C	25	35	35	35	35	35	
D	0	0	1	2	3	4	
E	4	4	6	8	10	12	

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	ブレーキ無し(100W)	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	ブレーキ無し(150W)	4.0	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1
	ブレーキ有り(60W)	3.8	4.4	5.1	5.7	6.4	7.0
	ブレーキ有り(100W)	4.0	4.6	5.2	5.9	6.5	7.2
	ブレーキ有り(150W)	4.3	4.8	5.4	6.1	6.7	7.4

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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															
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-RGD5C

ダブルガイド付
モーターストレート
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
60W
100W

型式項目

RCS2 - RGD5C - WA

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 60 サーボモーター 60W 100 サーボモーター 100W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 } 50mm 300 } 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------------	----------------------------------------------	----------------------------------	---------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------

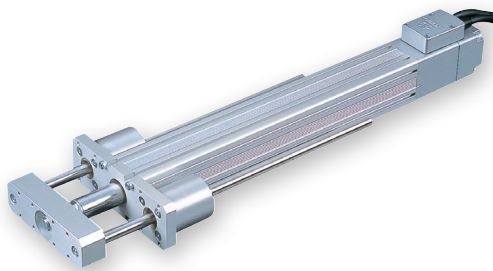


(注) CEはオプションになります。



高加減速対応

(注) 60W全機種と100Wリード4は除く



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- (2) 可搬質量は標準仕様が0.3G(リード4は0.2G)、高加減速仕様が1G(リード4は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります。)
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は、1-289ページの技術資料をご参照ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (6) 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

選定
注意事項
ケーブル型式

RCP6/
RCP5
RCP2/3
RCP4/5
RCD
RCA2
RCA
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 モーターW数	
	60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクターケーブル取出方向変更	A2	4-557	-
ブレーキ	B	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
フット金具	FT	4-562	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
高加減速対応(注1)	HA	4-565	-

(注1) 60W全機種と100Wリード4は使用できません。

メインスペック

項目	内容	60W				100W					
		16	8	4	16	8	4	16	8	4	
モーター	出力(W)										
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4	
	可搬質量	12	25	50	15	30	60	12	25	50	
	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200	
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量(kg)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3	1.3	4.3	10.8
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力(N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	63.8	127.5	255.1	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ									
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3	1.3	4.3	10.8	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリユート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
リード		
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(単位はmm/s)

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

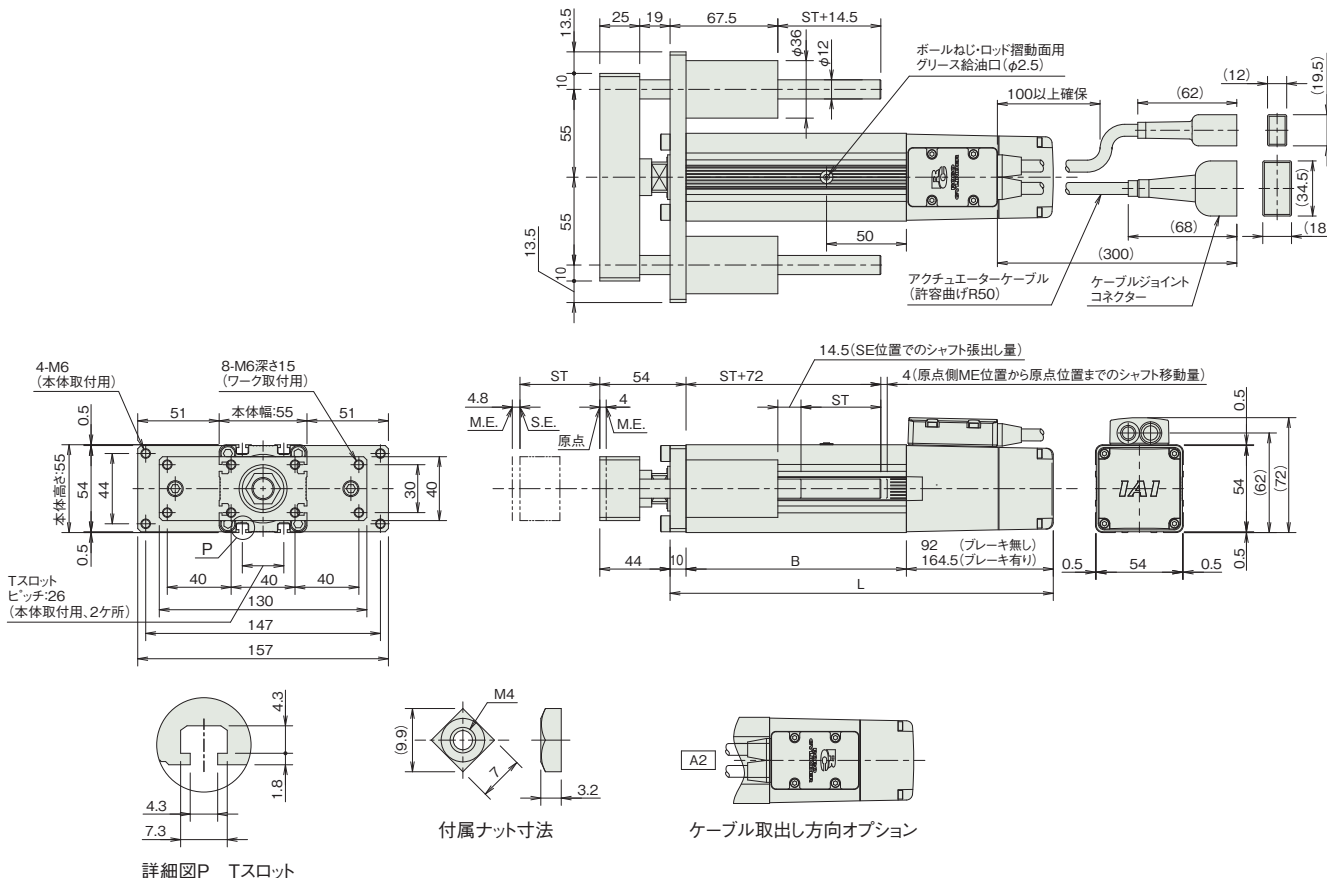


60W

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	プレーキ無し		240	290	340	390	440
プレーキ有り		312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
B		138	188	238	288	338	388

ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	プレーキ無し		2.7	3	3.4	3.8	4.2
プレーキ有り		3	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

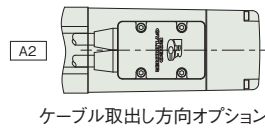
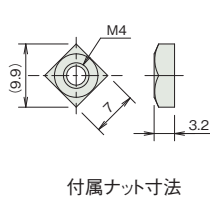
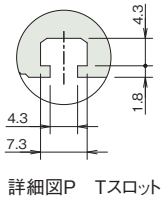
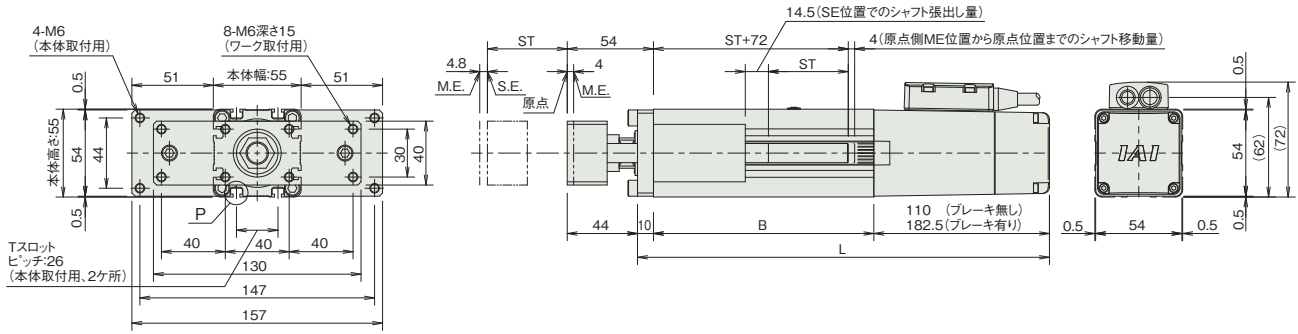
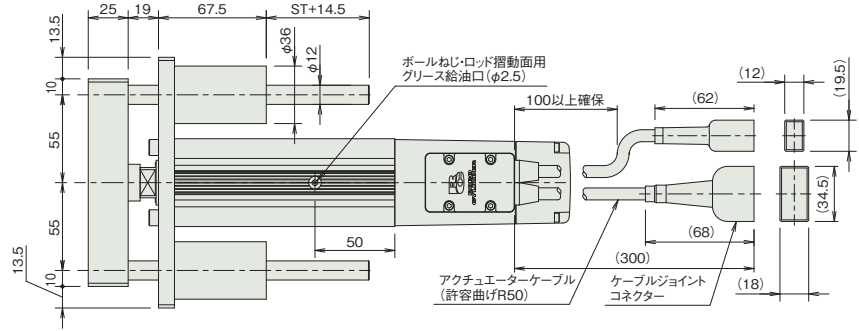
オプション

■100W

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	258	308	358	408	458	508
	ブレーキ有り	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
B		138	188	238	288	338	388

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.7	3	3.4	3.8	4.2	5.5
	ブレーキ有り	3	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

確定

注意事項

ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

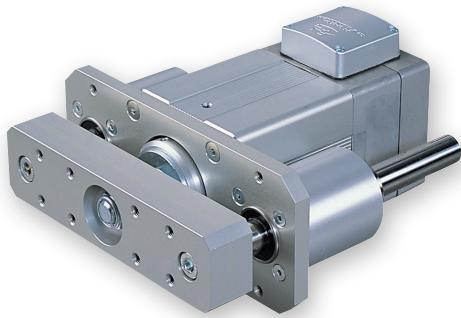
RCS2-SRGD7BD

ダブルガイド付
 モーターストレート
 本体幅 80mm
 200V ACサーボモーター
 60W 100W 150W

型式項目

RCS2 - SRGD7BD - I

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 60 サーマモーター 60W 100 サーマモーター 100W 150 サーマモーター 150W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	------------------------	---------------------------------------------------------------------------	----------------------------------	------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



RoHS 10

- POINT**
 選定上の注意
- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は、1-289 ページの技術資料をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - 構造上、原状逆仕様はできませんのでご注意ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		
	モーターW数		
	60W	100W	150W
50	-	-	-
100	-	-	-
150	-	-	-
200	-	-	-
250	-	-	-
300	-	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクターケーブル取出方向変更	A1~A3	4-557	-
ブレーキ	B	4-557	-
フート金具	FT	4-562	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
ロッド先端延長仕様	RE	4-572	-

メインスペック

項目	内容	内容									
		60W			100W			150W			
モーター	出力 (W)	60	60	60	100	100	100	150	150	150	
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20	10	22	40	15	35	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	定格加減速度 (G)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	定格加減速度 (G)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1	
推力	最高加減速度 (G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2	
	定格推力 (N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ									
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ35mm 材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.08度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	3072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm毎)
リード	
16	800
8	400
4	200

(単位はmm/s)

寸法図

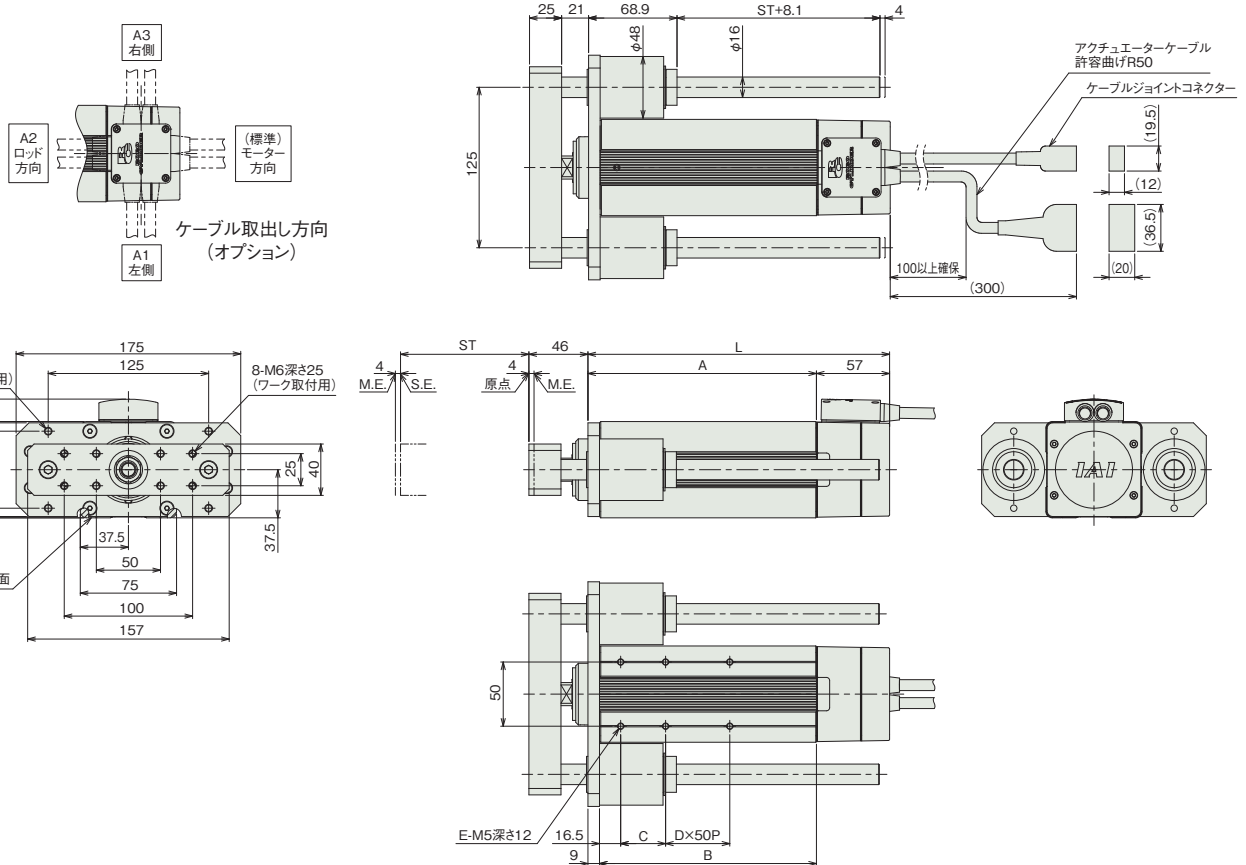
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

標準仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	ブレーキ有り(60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	ブレーキ有り(100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	ブレーキ有り(150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロボット

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

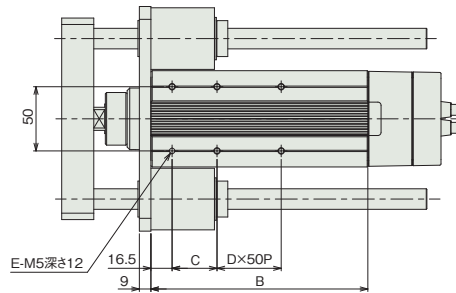
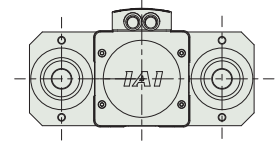
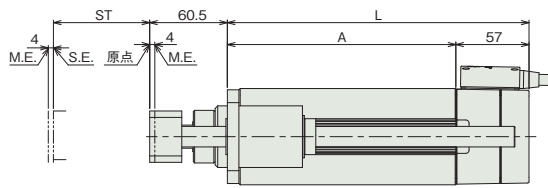
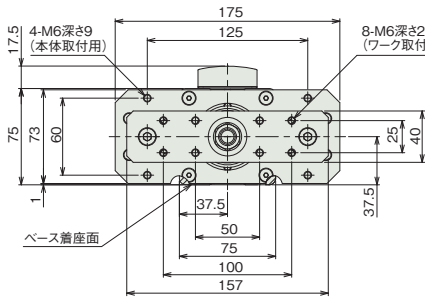
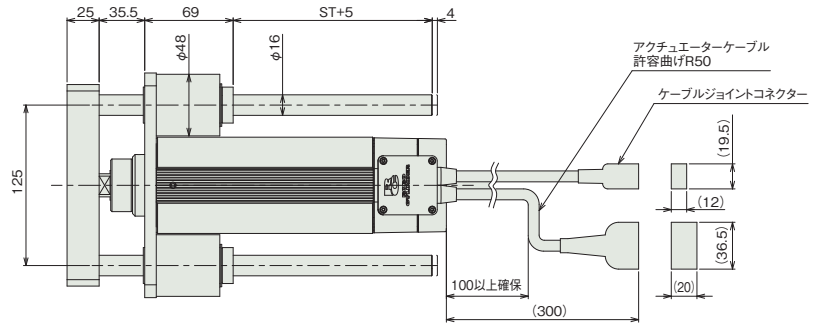
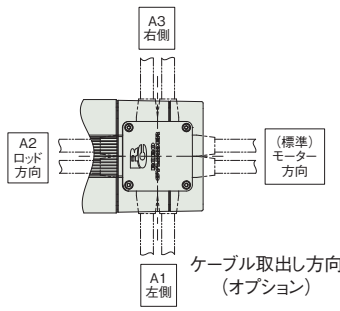
RCS3

オプション

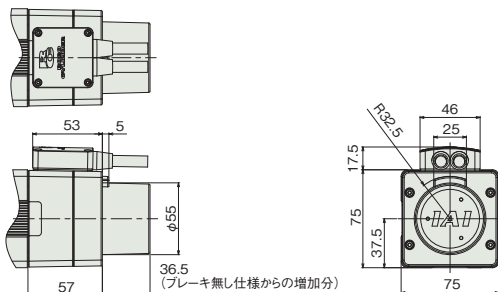
■ロッド先端延長仕様

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 前進・後退作業による息継ぎ防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し(60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	ブレーキ無し(100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	ブレーキ無し(150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	ブレーキ有り(60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	ブレーキ有り(100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	ブレーキ有り(150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

テーブルタイプ

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2



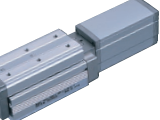

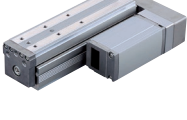
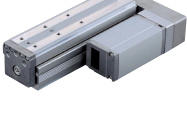
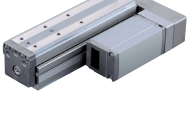
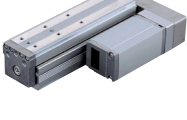
RCS4

RCS2

RCS3

オプション




パルスモーター

RCP6/RCP6S-TA4C	4-393	
RCP6/RCP6S-TA6C	4-401	
RCP6/RCP6S-TA7C	4-409	
RCP6/RCP6S-TA4R	4-417	
RCP6/RCP6S-TA6R	4-425	
RCP6/RCP6S-TA7R	4-433	
RCP3-TA3C	4-443	
RCP3-TA4C	4-447	
RCP3-TA5C	4-451	
RCP3-TA6C	4-455	
RCP3-TA7C	4-459	
RCP3-TA3R	4-463	
RCP3-TA4R	4-467	
RCP3-TA5R	4-471	
RCP3-TA6R	4-475	
RCP3-TA7R	4-479	


サーボモーター 24V

RCA2-TCA3NA	4-485	
RCA2-TWA3NA	4-487	
RCA2-TFA3NA	4-489	
RCA2-TCA4NA	4-491	
RCA2-TWA4NA	4-493	
RCA2-TFA4NA	4-495	

サーボモーター 200V

RCS4-TA4C	4-499	
RCS4-TA6C	4-507	
RCS4-TA7C	4-515	
RCS4-TA4R	4-523	
RCS4-TA6R	4-531	
RCS4-TA7R	4-539	

サーボモーター 200V

RCS2-TCA5N	4-549	
RCS2-TWA5N	4-551	
RCS2-TFA5N	4-553	

サーボモーター 200V

RCS3-CTZ5C	4-555	
------------	-------	--------------------------------------------------------------------------------------

オプション

4-557

総合カタログ2021非掲載機種

下記機種は、2021年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、販売は継続しております。
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

<http://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/>



Web製品情報

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/table.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
テーブルタイプ アームタイプ	RCA-A4R	2016総合カタログ	—
	RCA-A5R		
	RCA-A6R		
	RCS2-A4R		
	RCS2-A5R		
	RCS2-A6R		
	RCS2-F5D		
	RCA2-TA4C	2017総合カタログ	○
	RCA2-TA5C		
	RCA2-TA6C		
	RCA2-TA7C		
	RCA2-TA4R		
	RCA2-TA5R		
	RCA2-TA6R		
	RCA2-TA7R		

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

選定


注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6

パルスモーター				
RCP6 RCP6S	テーブル	RCP6/RCP6S-TA4C	4-393	
		RCP6/RCP6S-TA6C	4-401	
		RCP6/RCP6S-TA7C	4-409	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-TA4R	4-417	
		RCP6/RCP6S-TA6R	4-425	
		RCP6/RCP6S-TA7R	4-433	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

RCP6S-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

±10μm	バッテリーレスアップ	モーターストレート	本体幅 40mm	24Vパルスモーター
-------	------------	-----------	----------	------------

■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラー別置	TA4C	WA	35P	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 150	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラー内蔵		WA	パルスモーター 35Pサイズ		25mm 150mm (25mm毎)	RCP6S SE SIOタイプ	X 長さ指定 R ロボットケーブル	



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4C		RCP6S-TA4C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
		-	-	-



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

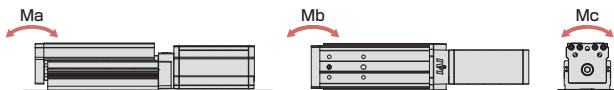
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	4	5	5
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	4	5	5
	水平	速度/加減速度	980	785	390	195
		最高速度(mm/s)	20	13	7	4
最低速度(mm/s)		1	1	1	1	
垂直	可搬質量	1	2.5	5	10	
	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	2.5	5	9	
	最大可搬質量(kg) (高出力無効)	700	700	390	195	
	速度/加減速度	20	13	7	4	
	最高速度(mm/s)	0.5	0.3	0.5	0.1	
押付け	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	
ブレーキ仕様		無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ保持力(kgf)		1 2.5 5 10				
ブレーキ種類		パルスモーター				
エンコーダー種類		パルスモーター				
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev				
納期		ホームページ[納期照会]に記載				

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	13.0N・m
	Mb	18.6N・m
動的許容モーメント(注1)	Mc	25.3N・m
	Ma	4.98N・m
	Mb	7.11N・m
使用周囲温度・湿度	Mc	9.68N・m
		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		パルスモーター
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平				垂直			
	速度 (mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1	1	1
140	3	3	3	3	3	1	1	1
280	3	3	3	3	3	1	1	1
420	3	3	3	3	3	1	1	1
560	3	3	3	3	3	1	1	1
700	3	3	3	3	3	1	1	1
840	3	3	3	3	3	1	1	1
980						2		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	速度 (mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
435	4	4	4	4	4	2.5	2	
525	4	4	4	4	4	2		
610	4	4	4	4	4	1.5		
700	4	4	2.5			1		
785			2.5	2				

リード5

姿勢	水平				垂直			
	速度 (mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	4.5	5	5	5
305	5	5	5	5	4.5	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5
390	5	5	4	3			2.5	2.5

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	速度 (mm/s)							
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	10	9	8
20	5	5	5	5	5	10	9	8
40	5	5	5	5	5	10	9	8
65	5	5	5	5	5	10	9	8
85	5	5	5	5	5	10	9	7
105	5	5	5	5	5	10	8	7
130	5	5	5	5	4.5	10	8	6
150	5	5	5	5	4	9	7	6
175	5	5	5	4	3.5	8	7	5
195	5	5	5	4	3	6	5	5

■高出力設定無効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	1	0.3
0	3	3	3	1
140	3	3	3	1
280	3	3	3	1
420	3	3	3	1
560	2.5	2	0.75	
700		1.5		
840		1		

リード10

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	1	0.3
0	4	4	4	2.5
85	4	4	4	2.5
175	4	4	4	2.5
260	4	4	4	2.25
350	4	4	4	1.5
435	4	3.5	1	
525		2		

リード5

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	1	0.3
0	5	5	5	5
40	5	5	5	5
85	5	5	5	5
130	5	5	5	5
175	5	5	5	4.5
215	5	5	5	4
260	5	5	5	2.5

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	速度 (mm/s)			
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	1	0.3
0	5	5	5	9
20	5	5	5	9
40	5	5	5	9
65	5	5	5	9
85	5	5	5	7.5
105	5	5	5	6
130	5	5	5	4

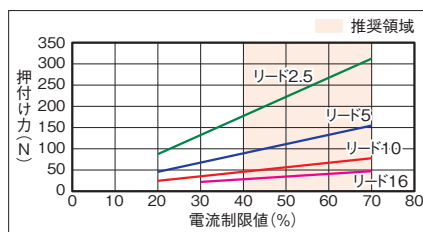
ストロークと最高速度

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

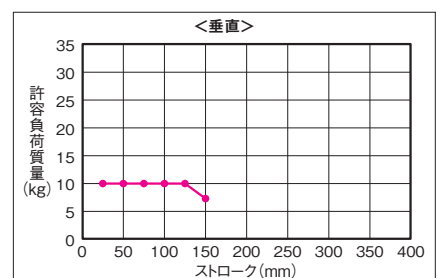
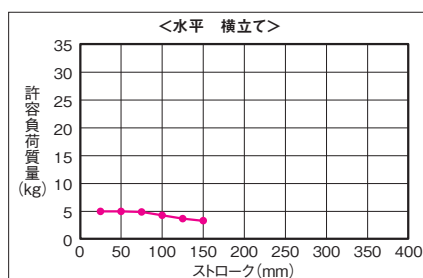
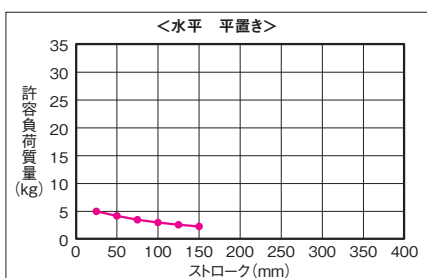
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

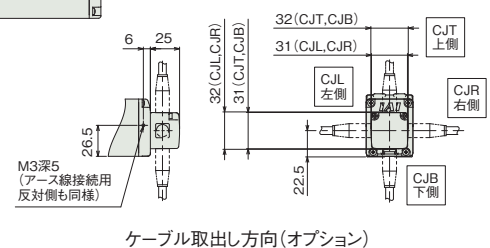
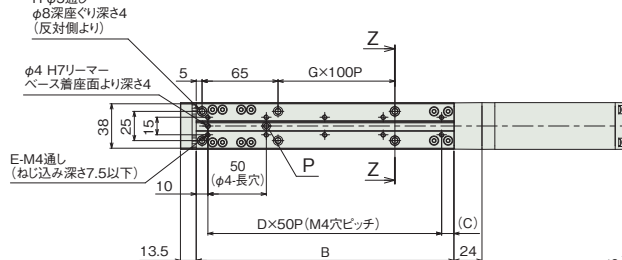
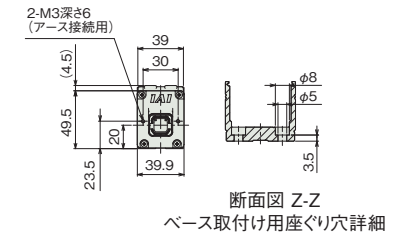
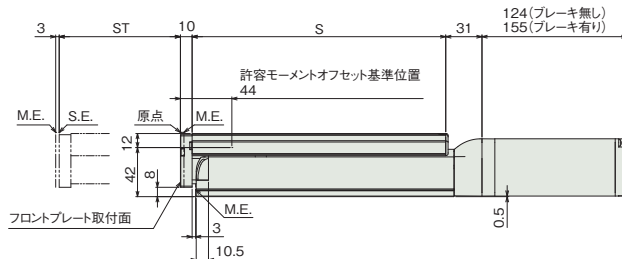
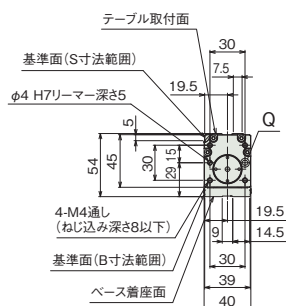
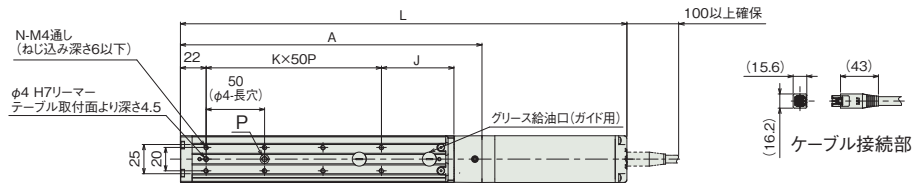
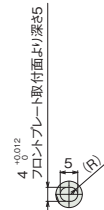
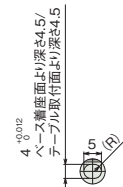
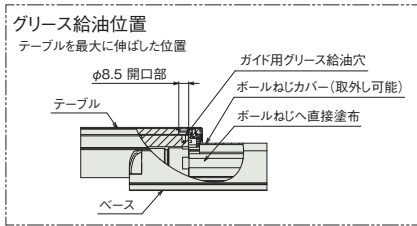


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA4C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

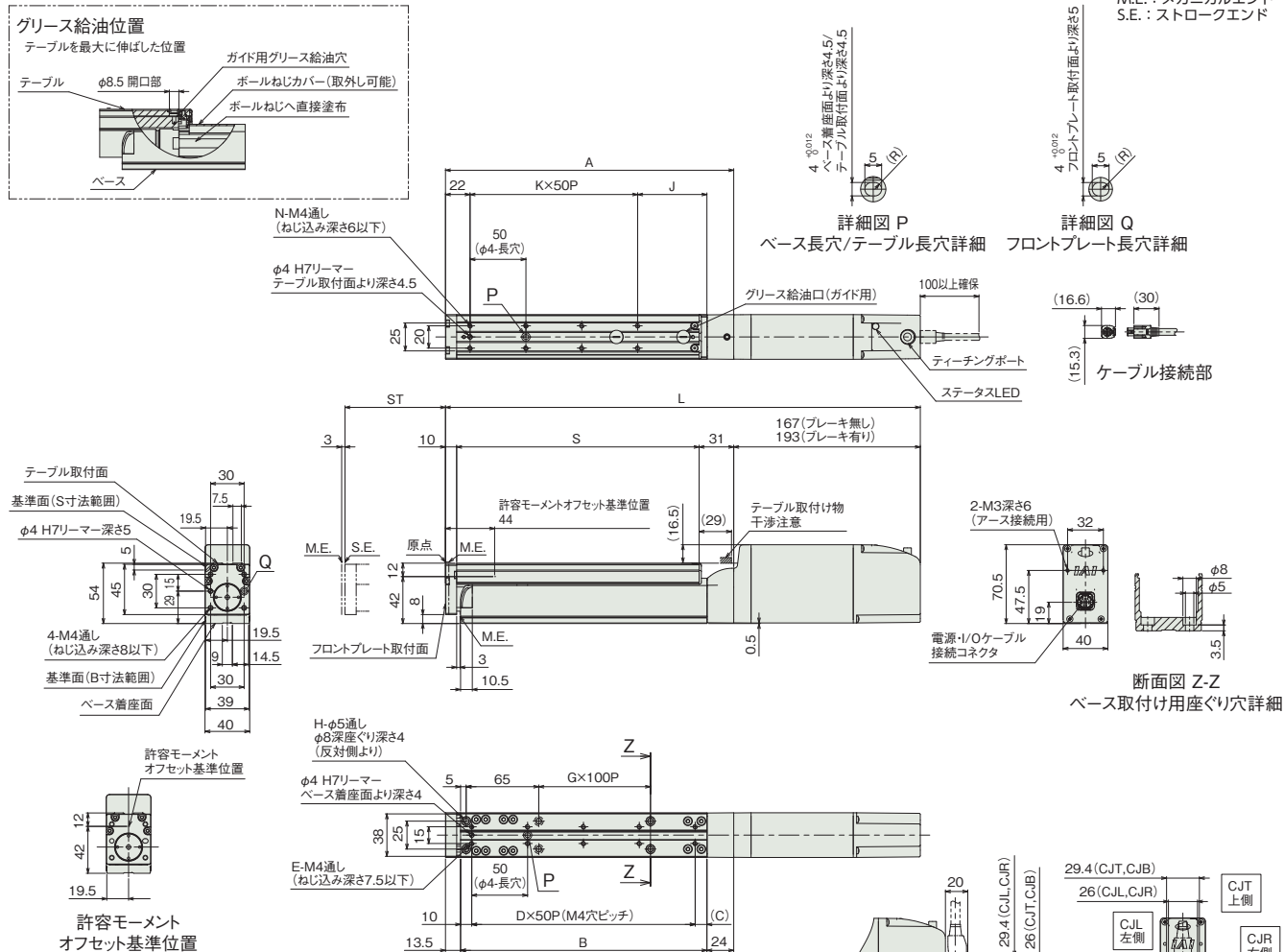
ストローク		25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無し	257	282	307	332	357	382
	ブレーキ有り	288	313	338	363	388	413
A		133	158	183	208	233	258
B		95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C		35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D		1	2	2	3	3	4
E		4	6	6	8	8	10
G		0	0	0	0	1	1
H		4	4	4	4	6	6
J		37	62	37	62	37	62
K		1	1	2	2	3	3
N		4	4	6	6	8	8
S		92	117	142	167	192	217

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.6
	ブレーキ有り	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

■RCP6S-TA4C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	300	325	350	375	400	425
	ブレーキ有り	326	351	376	401	426	451
A	133	158	183	208	233	258	
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
D	1	2	2	3	3	4	
E	4	6	6	8	8	10	
G	0	0	0	0	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	
J	37	62	37	62	37	62	
K	1	1	2	2	3	3	
N	4	4	6	6	8	8	
S	92	117	142	167	192	217	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	
質量(kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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				
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク			※選択										
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラは、8-139ページをご確認ください。

選定
注意事項
ロボシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

RCP6S-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
40mm

24v
パルスモーター

型式項目

TA4C		WA		35P								DB					
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアップ	35P	パルスモーター 35サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm 240 240mm	RCP6	P3	PCON MSEL	N	無し	下記オプション 価格表参照		
RCP6S	コントローラー内蔵									RCP6	P5	RCON RSEL	P	1m			
										RCP6S			S	3m			
											SE	SIOタイプ	M	5m			
													X	<input type="checkbox"/> 長さ指定			
													R	<input type="checkbox"/> ロボットケーブル			



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4C		RCP6S-TA4C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

POINT
 選定上の
 注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

メインスペック

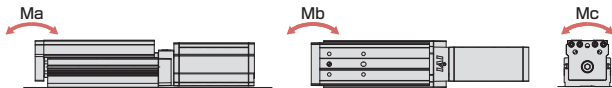
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	8	10	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	785	390	195
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
		最大加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
押付け	可搬質量	最高速度(mm/s)	700	390	195
		最低速度(mm/s)	13	7	4
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.1
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		押付け時最大推力(N)	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	76.8N・m
	Mb	110N・m
動的許容モーメント(注2)	Mc	50.5N・m
	Ma	23.9N・m
	Mb	34.1N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
	保護等級	-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2		
435		8	8	6	5	2.5	2			
525				8	5	4.5		2		
610				6	4.5	4		1.5		
700				4	3.5	2.5		0.5		
785				2	2					

リード5

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	10	10	9	8	6	5	5	5		
40	10	10	9	8	6	5	5	5		
85	10	10	9	8	6	5	5	5		
130	10	9	9	8	6	5	5	5		
175	10	9	8	6	6	5	5	5		
215	10	9	8	6	5	5	5	5		
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5		
305	9	8	6	5	4	4.5	4.5	4.5		
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3		
390		7	6	4	3	2	2	2		

リード2.5

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	10	10	9	8	6	10	9	8		
20	10	10	9	8	6	10	9	8		
40	10	10	9	8	6	10	9	8		
65	10	9	9	8	6	10	9	8		
85	10	9	8	6	6	10	9	7		
105	10	9	8	6	5	10	8	7		
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6		
150	9	8	6	5	4	9	7	6		
175	8	7	6	4	3.5	8	7	5		
195	8	7	6	4	3	6	5	5		

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	8	6	2.5	
85	8	6	2.5	
175	8	6	2.5	
260	8	6	2.25	
350	7	5	1.5	
435	5	3.5	1	
525		1.5		

リード5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	5	
40	10	8	5	
85	10	8	5	
130	9	8	5	
175	9	6	4.5	
215	9	6	4	
260	8	5	2.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	9	
20	10	8	9	
40	10	8	9	
65	9	8	9	
85	9	6	7.5	
105	9	6	6	
130	8	5	4	

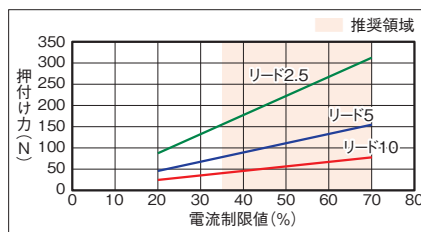
ストロークと最高速度

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

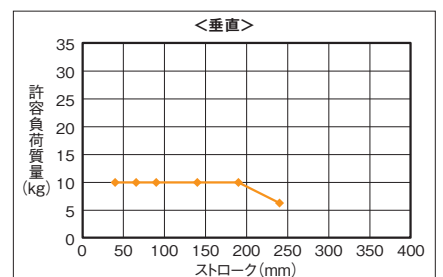
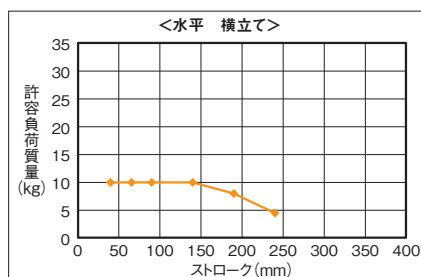
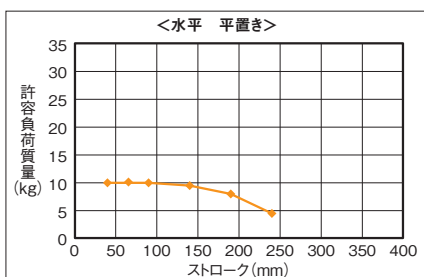
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

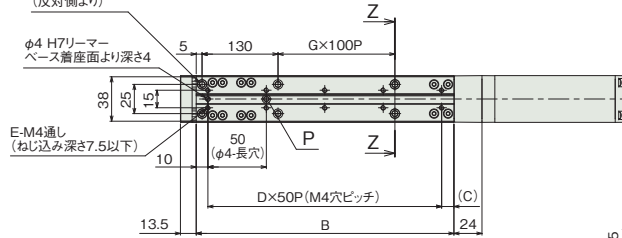
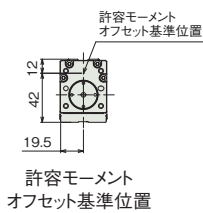
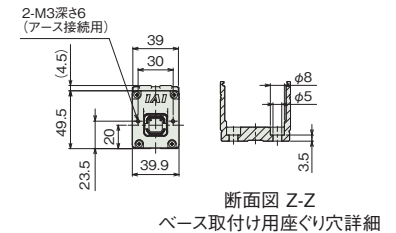
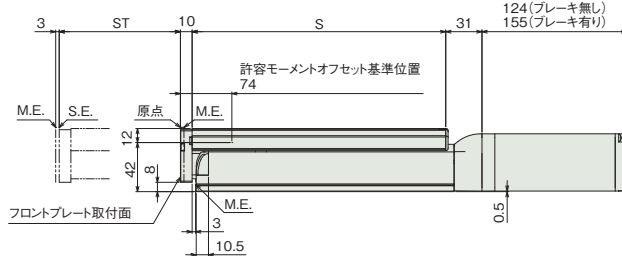
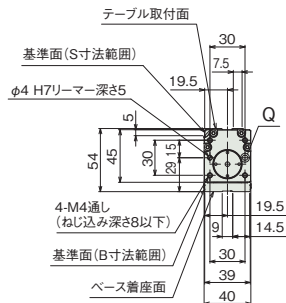
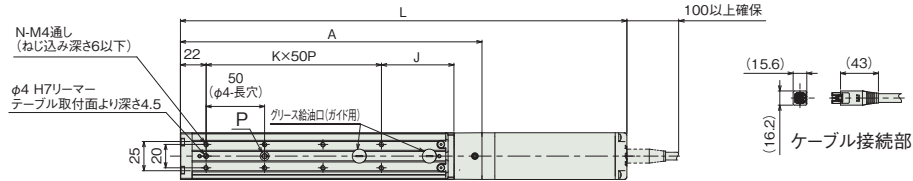
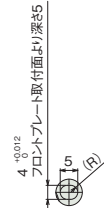
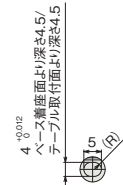
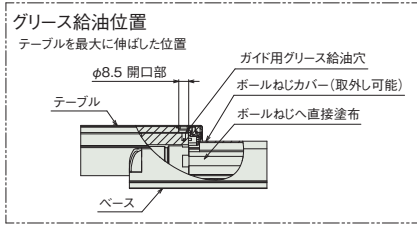


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

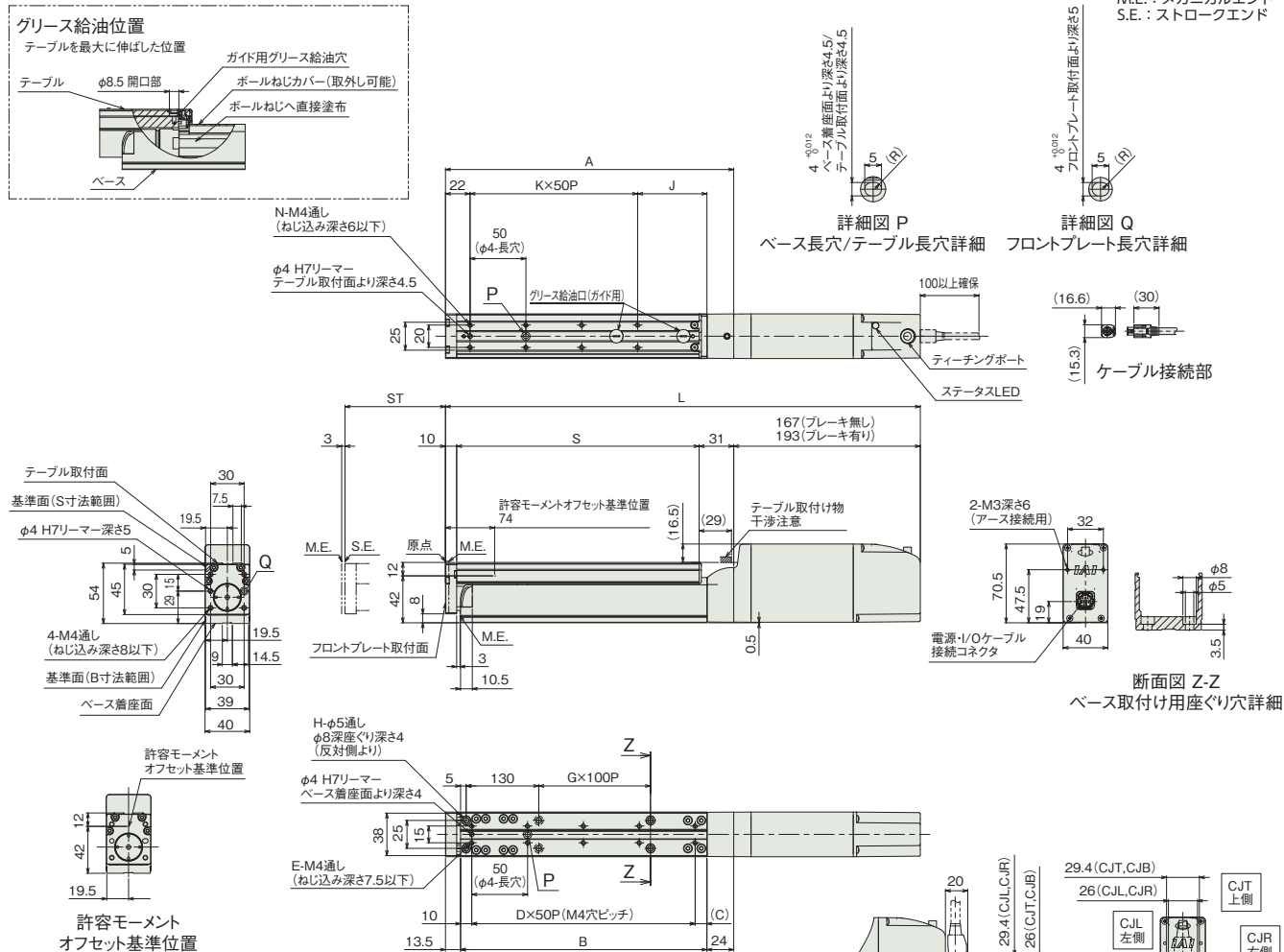
L	ストローク		40	65	90	140	190	240
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	332	357	382	432	482
	A		208	233	258	308	358	408
	B		170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
	C		10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
	D		3	3	4	5	6	7
	E		8	8	10	12	14	16
	G		0	0	0	1	1	2
	H		4	4	4	6	6	8
	J		62	37	62	62	62	62
	K		2	3	3	4	5	6
	N		6	8	8	10	12	14
	S		167	192	217	267	317	367

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク		40	65	90	140	190	240
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1
			1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4

■RCP6S-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	
L	ブレーキ無し	375	400	425	475	525	575
	ブレーキ有り	401	426	451	501	551	601
A	208	233	258	308	358	408	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
S	167	192	217	267	317	367	

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	
質量(kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク					※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定
注意事項
ロボシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP6-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

RCP6S-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

±10μm 標準
 バッテリーレスアップ
 モーターストレート
 本体幅 60mm
 24V パルスモーター

■型式項目

RCP6		RCP6S		TA6C	WA	42P	20 12 6 3	20mm 12mm 6mm 3mm	25 200	25mm 200mm (25mm毎)	RCP6 P3 P5	PCON MSEL RCON RSEL	RCP6S SE	SIOタイプ	N P S M XC R	無し 1m 3m 5m 長さ指定 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	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長		オプション									
コントローラー別置	コントローラー内蔵	WA	バッテリーレスアップ	42P	パルスモーター 42サイズ													



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り

選定

注意事項

ロボット
ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6C		RCP6S-TA6C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

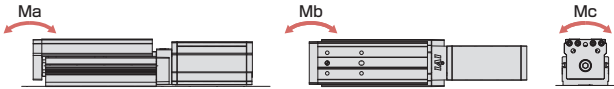
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	5	8	10	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	5	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	1	0.5	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	800	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m	
	Mb: 46.2N・m	
	Mc: 68.3N・m	
動的許容モーメント(注1)	Ma: 11.6N・m	
	Mb: 16.6N・m	
	Mc: 24.6N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s) \ 加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1
480		5	5	5	5	1	1	1
640		5	5	5	5	1	1	1
800			5	4.5	4			1
960				3.5	2			
1120					1.5			

リード12

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s) \ 加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	7	6	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3
500	8	8	7	6	3	3	3	3
560	8	8	6	4	3	2.5		
680	8	7	4	2.5	2	1.5		
800		5	2	1		0.5		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s) \ 加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	7	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3

リード3

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s) \ 加速度(G)							
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	7	12	12	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10
170	10	10	8	7	6	12	10	9
200	10	8	7	6	4	10	8	8

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s) \ 加速度(G)		
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	5	5	1
160	5	5	1
320	4.5	4.5	1
480	4	4	1
640	3	3	0.75
800		2	

リード12

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s) \ 加速度(G)		
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	8	7	3
80	8	7	3
200	8	7	3
320	8	7	3
440	7	6	2
500	6.5	4.5	1.5
560	6	3	1
680	3	1	

リード6

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s) \ 加速度(G)		
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	10	8	6
40	10	8	6
100	10	8	6
160	10	8	6
220	10	8	4
250	9	8	3
280	8	8	2
340	6	3	

リード3

姿勢	水平		垂直
	速度(mm/s) \ 加速度(G)		
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	10	8	12
20	10	8	12
50	10	8	12
80	10	8	12
110	10	8	9
125	9	8	7
140	8	8	5
170	7	6	

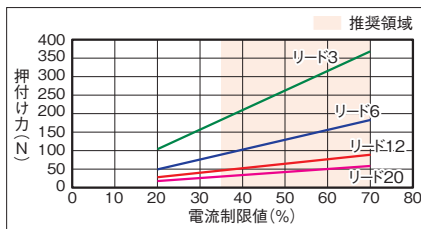
ストロークと最高速度

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

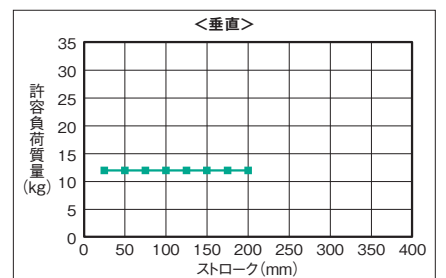
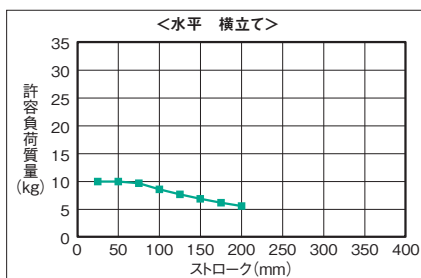
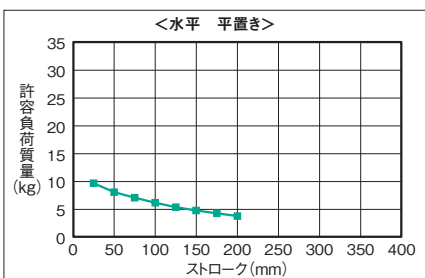
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



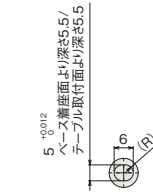
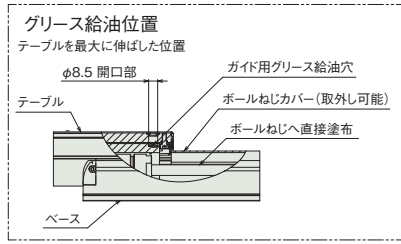
ストローク別許容負荷質量



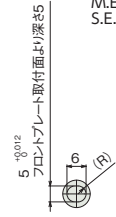
(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA6C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

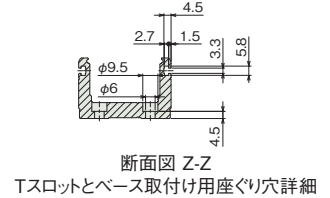
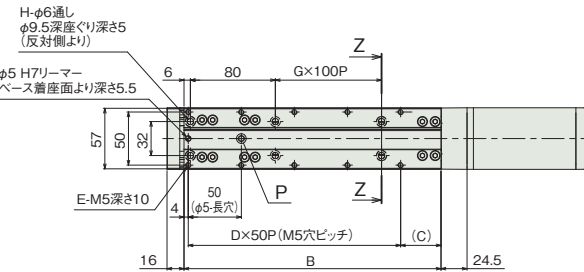
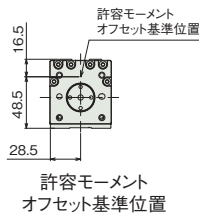
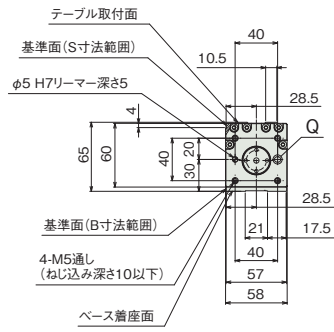
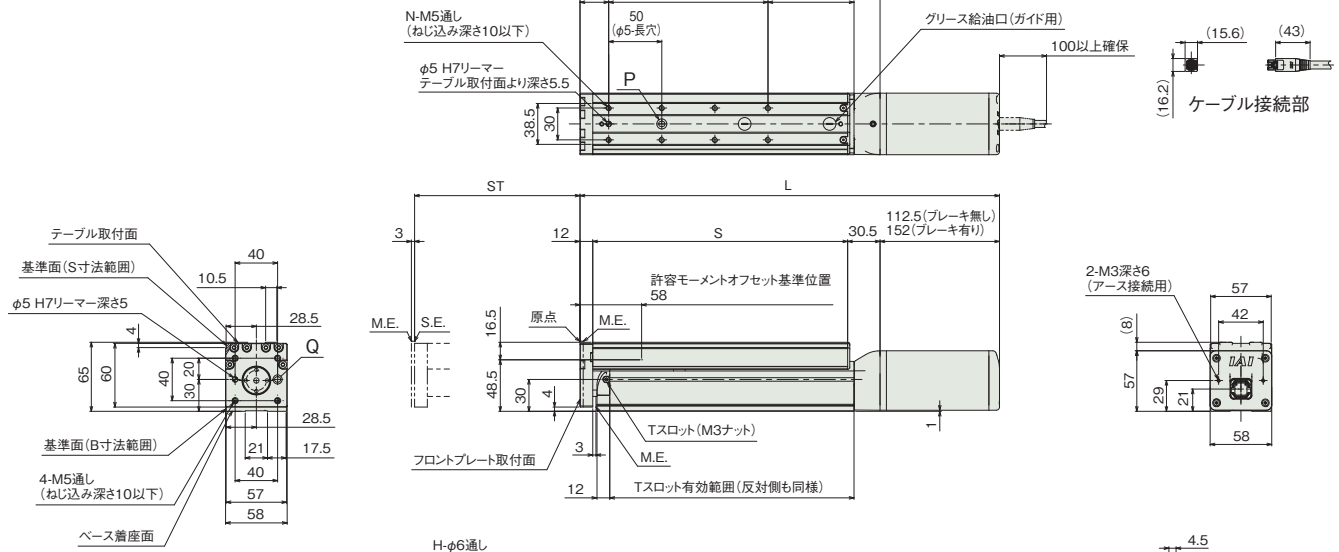


詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

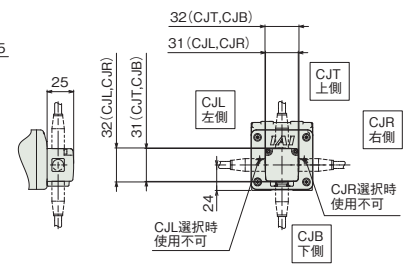


詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



ケーブル取だし方向(オプション)

■ストローク別寸法

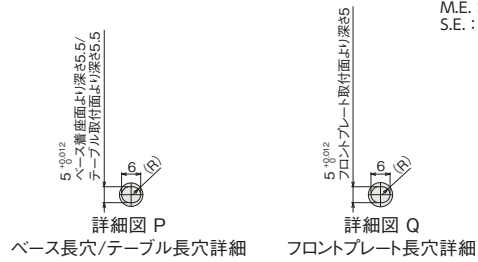
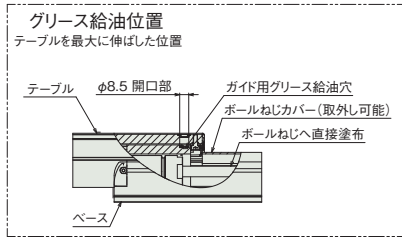
ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	プレーキ無し	270	295	320	345	370	395	420	445
	プレーキ有り	309.5	334.5	359.5	384.5	409.5	434.5	459.5	484.5
A		157.5	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5
B		117	142	167	192	217	242	267	292
C		13	38	13	38	13	38	13	38
D		2	2	3	3	4	4	5	5
E		6	6	8	8	10	10	12	12
G		0	0	0	0	1	1	1	1
H		4	4	4	4	6	6	6	6
J		56	81	56	81	56	81	56	81
K		1	1	2	2	3	3	4	4
N		4	4	6	6	8	8	10	10
S		115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

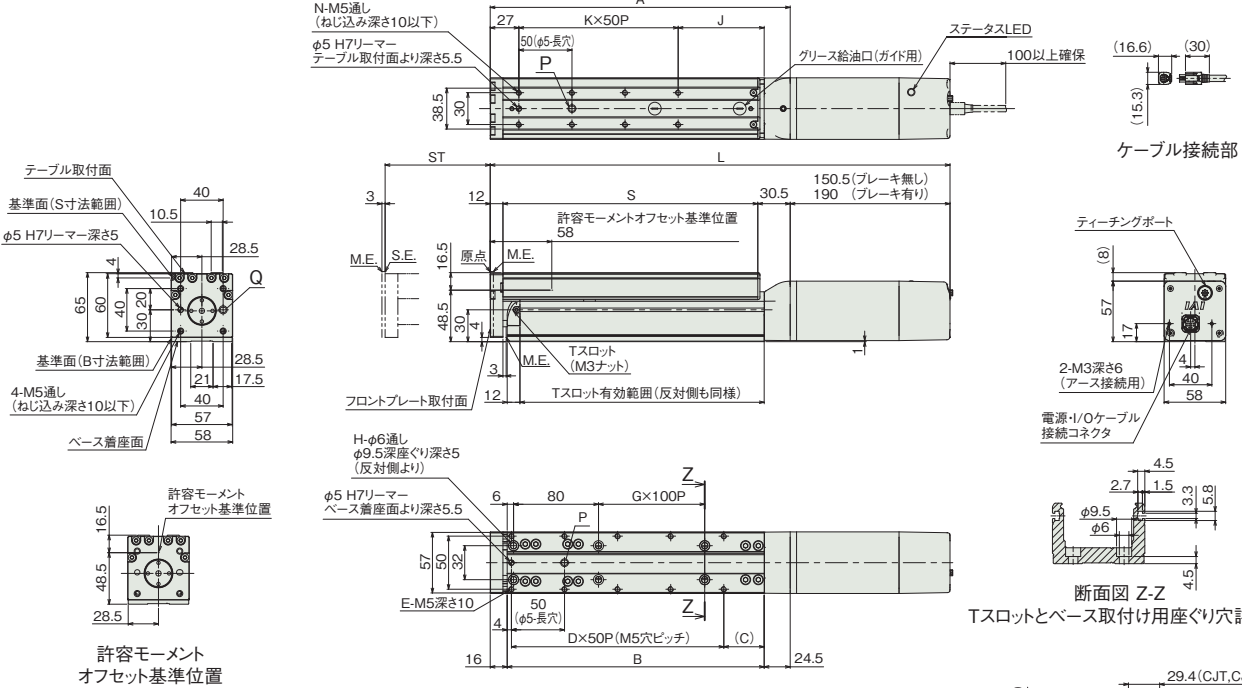
ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	プレーキ無し	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2
	プレーキ有り	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4

■RCP6S-TA6C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
ラジアルシリンダー
ロボット
テーブル
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

■ストローク別寸法

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無し	308	333	358	383	408	433	458	483
	ブレーキ有り	347.5	372.5	397.5	422.5	447.5	472.5	497.5	522.5
A		157.5	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5
B		117	142	167	192	217	242	267	292
C		13	38	13	38	13	38	13	38
D		2	2	3	3	4	4	5	5
E		6	6	8	8	10	10	12	12
G		0	0	0	0	1	1	1	1
H		4	4	4	4	6	6	6	6
J		56	81	56	81	56	81	56	81
K		1	1	2	2	3	3	4	4
N		4	4	6	6	8	8	10	10
S		115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク					※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6/RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP6-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

RCP6S-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm 標準
 バッテリーレスアップ
 モーターストレート
 本体幅 60mm
 24V パルスモーター

■ 型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラー別置	TA6C	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	45 45mm 320 320mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
 ロッド

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6C		RCP6S-TA6C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

POINT
 選定上の
 注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (6) テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
- (7) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご確認ください。
- (8) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20
		最高速度(mm/s)	800	400	200
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
定格加減速度(G)		0.3	0.3	0.3	
最高加減速度(G)		1	1	1	
垂直		可搬質量	3	6	12
	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	6	12	
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12	
	最高速度(mm/s)	680	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
定格加減速度(G)		0.5	0.5	0.3	
最高加減速度(G)		0.5	0.5	0.5	
押付け		押付け時最大推力(N)	93	185	370
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
	ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	45	
	最大ストローク(mm)	320	320	320	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma	169N・m
	Mb	242N・m
	Mc	137N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma	49.5N・m
	Mb	70.7N・m
	Mc	40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	15	15	12	11	10	3	3	3	
80	15	15	12	11	10	3	3	3	
200	15	15	12	11	10	3	3	3	
320	15	15	12	11	10	3	3	3	
440	15	14	11	10	8	3	3	3	
500	13	10	8	6	4	3	3	3	
560	12	9	6	4	3	2.5			
680	10	7	4	2	1.5	1			
800		5	2	1					

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	16	14	6	6	6	
40	20	20	18	16	14	6	6	6	
100	20	20	18	16	14	6	6	6	
160	20	20	18	16	14	6	6	6	
220	20	20	18	16	14	6	6	6	
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5	
280	20	18	15	11	6	5.5	5		
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4	
400	18	14	10	8	6	4.5	3.5	3	

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	16	15	12	12	10	
20	20	20	18	16	15	12	12	10	
50	20	20	18	16	15	12	12	10	
80	20	20	18	16	15	12	12	10	
110	20	20	18	16	15	12	12	10	
125	20	20	18	16	15	12	12	10	
140	20	20	18	16	15	12	12	10	
170	20	18	16	14	12	12	10	9	
200	18	16	14	12	10	9	8	8	

■ 高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	15	11	3	
80	15	11	3	
200	15	11	3	
320	15	10	2.5	
440	9	5	1	
500	6	3		
560	4	1.5		

リード6

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	6	
40	20	16	6	
100	20	16	6	
160	20	16	6	
220	20	16	4	
250	17	12	3	
280	14	8	2	
340	5	3		

リード3

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	12	
20	20	16	12	
50	20	16	12	
80	20	16	12	
110	20	16	9	
125	18	15	7	
140	15	14	5	
170	10	7		

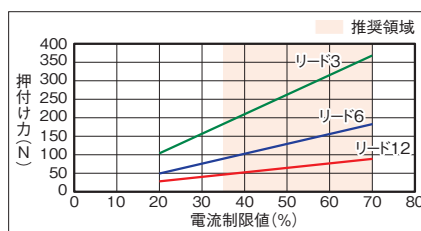
ストロークと最高速度

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

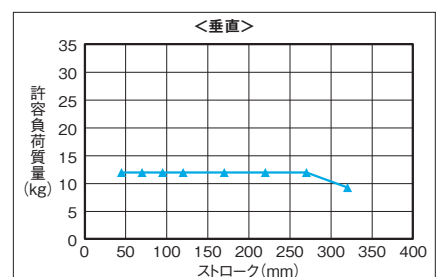
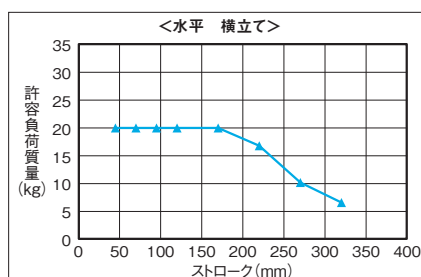
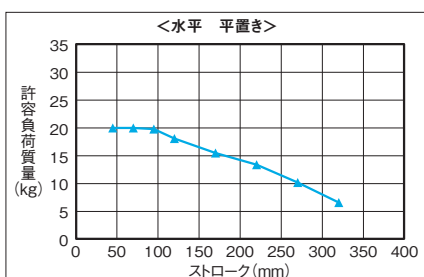
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



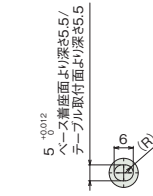
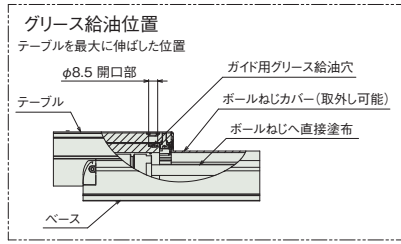
ストローク別許容負荷質量



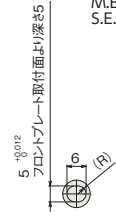
(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA6C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

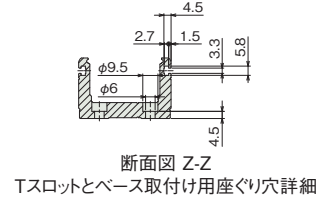
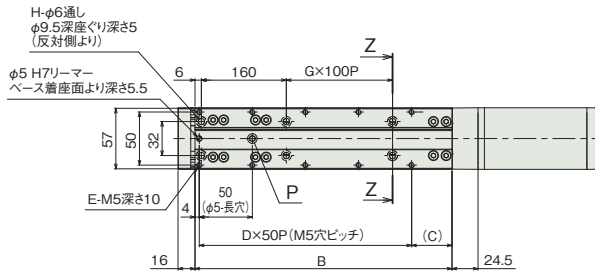
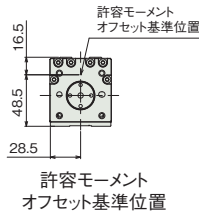
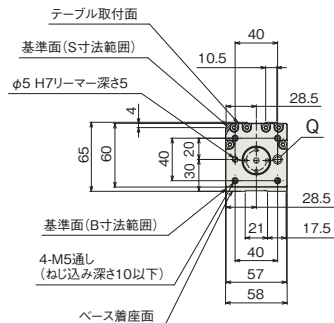
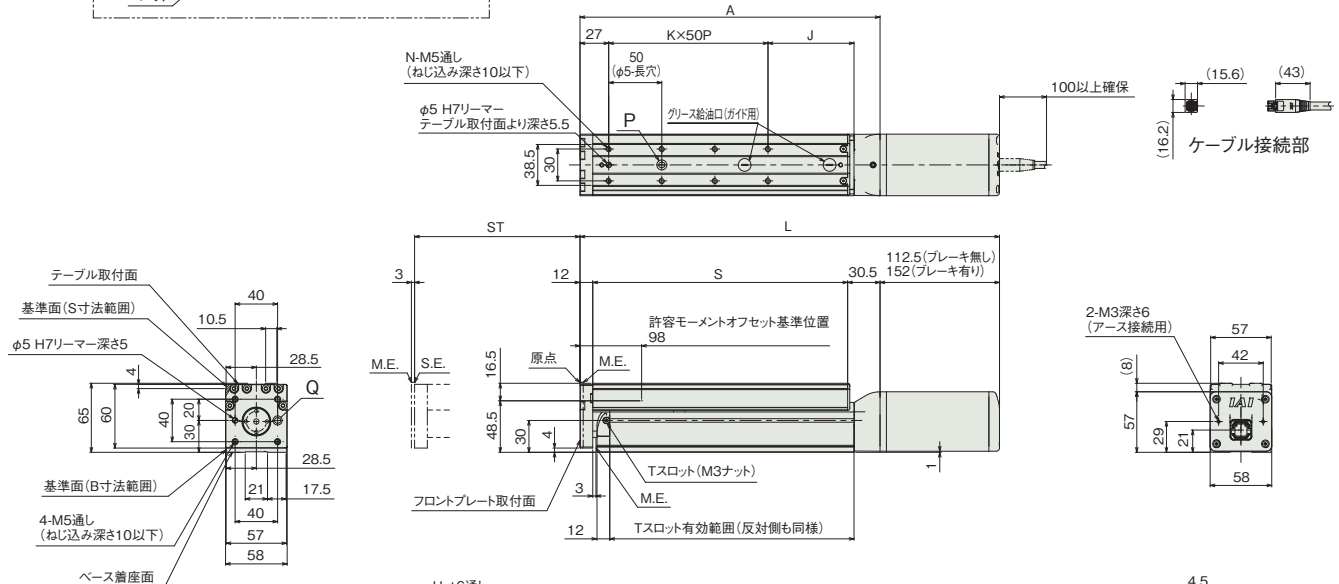


詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

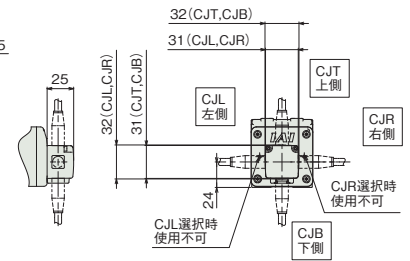


詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

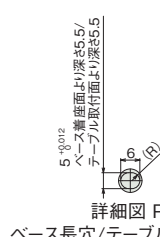
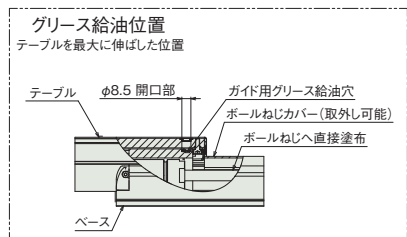
ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	370	395	420	445	495	545	645
	ブレーキ有り	409.5	434.5	459.5	484.5	534.5	584.5	684.5
A	257.5	282.5	307.5	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7	4.0	4.6
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.9

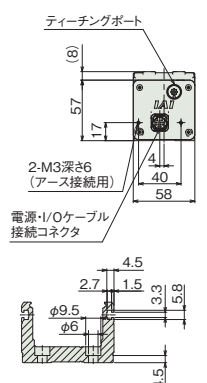
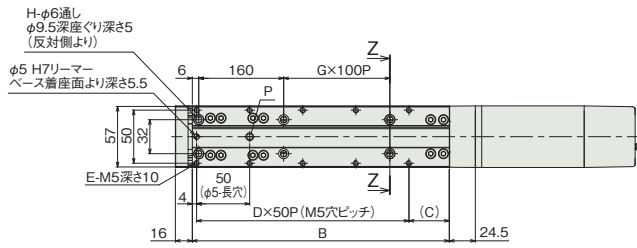
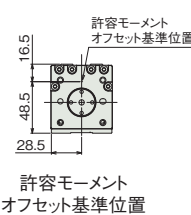
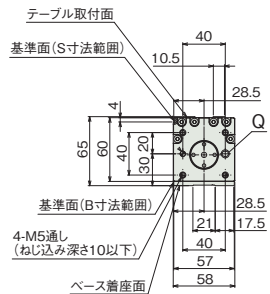
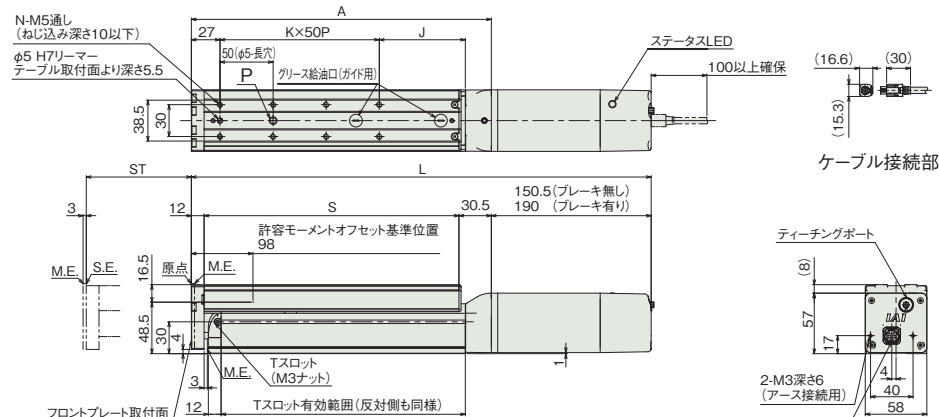
■RCP6S-TA6C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

選定
注意事項
ロボシリンダー
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式



断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク		45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	408	433	458	483	533	583	633	683
	ブレーキ有り	447.5	472.5	497.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5
A		257.5	282.5	307.5	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5
B		217	242	267	292	342	392	442	492
C		13	38	13	38	38	38	38	38
D		4	4	5	5	6	7	8	9
E		10	10	12	12	14	16	18	20
G		0	0	0	0	1	1	2	2
H		4	4	4	4	6	6	8	8
J		56	81	56	81	81	81	81	81
K		3	3	4	4	5	6	7	8
N		8	8	10	10	12	14	16	18
S		215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

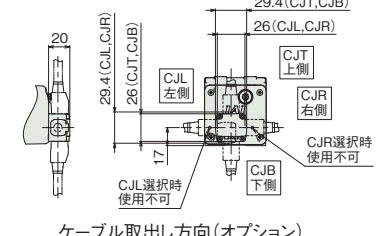
ストローク		45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.3	3.5	3.8	4.1	4.4	4.8
	ブレーキ有り	3.2	3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。



ケーブル取だし方向(オプション)

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP6-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

RCP6S-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

±10μm 標準
 バッテリーレスアプソ
 モーターストレート
 本体幅 70mm
 24V パルスモーター

■型式項目

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



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立て 天吊り

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7C		RCP6S-TA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

POINT
選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (6) テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
- (7) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご確認ください。
- (8) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

メインスペック

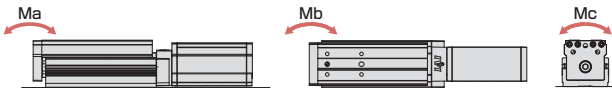
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	10	12	15	15
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	10	12	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
定格加減速度(G)		0.5	0.5	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	7	16	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560	350	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.1	0.5
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	3	7	16	20	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50	50	

(注1) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma: 115N・m	
	Mb: 115N・m	
	Mc: 229N・m	
動的許容モーメント (注2)	Ma: 44.7N・m	
	Mb: 44.7N・m	
	Mc: 89.1N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	8	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3
640		10	10	8	7		3	3
860		9	7	6	3		1.5	1
1080			3.5	2				

リード16

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	10	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	6
420	12	12	12	10	8	6	5	4
560	12	10	8	5		3	2	
700	10	6	3	2				

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	16	14	12
70	15	15	15	15	15	16	14	12
140	15	15	15	15	12	16	14	10
210	15	15	15	12	10	12	10	8
280	15	15	12	10	8	9	8	6
350	12	10	8		6			
420	8							

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	20	20	20
35	15	15	15	15	15	20	20	20
70	15	15	15	15	15	20	18	14
105	15	15	15	15	12	18	16	10
140	15	15	15	12	10	16	12	6
175	15	12	10		10	6		
210	10				6			

■ 高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3
0	10	8		3
200	10	8		3
420	10	8		3
640	5	1		
860	1			

リード16

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3
0	12	10		5
140	12	10		5
280	12	10		5
420	12	4		
560	5			

リード8

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3
0	15	15		12
70	15	15		12
140	15	15		12
210	15	12		3.5
280	10			

リード4

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3
0	15	15		20
35	15	15		20
70	15	15		18
105	15	13		10
140	6			

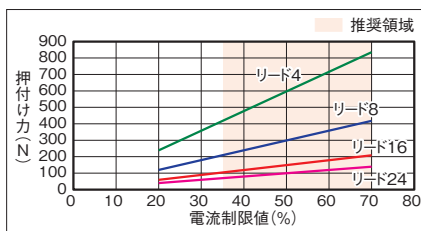
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	25~300 (mm)
24	高出力有効	1080<860>
	高出力無効	860<420>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	560<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	280<210>
4	高出力有効	210
	高出力無効	140<105>

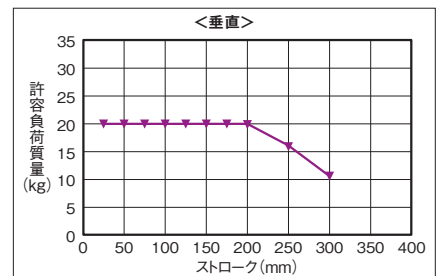
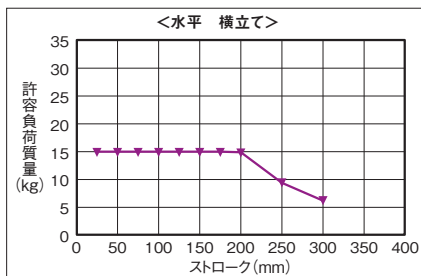
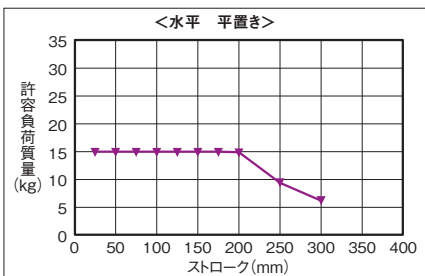
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定
注意事項
ラジアルシリンダー
ロボット
テーブル
ケーブル型式
一覧表

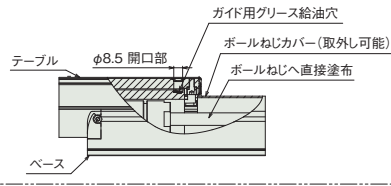
RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■RCP6-TA7C(シングルブロック仕様)

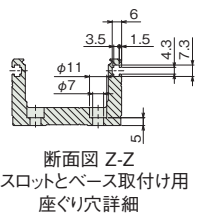
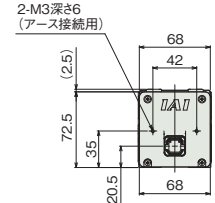
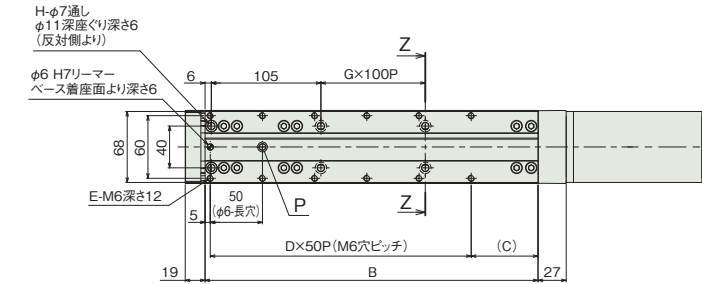
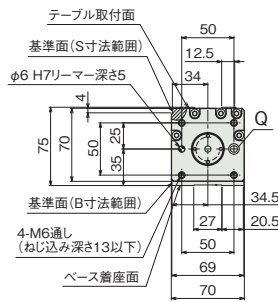
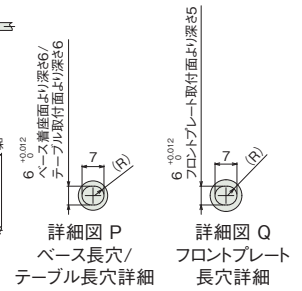
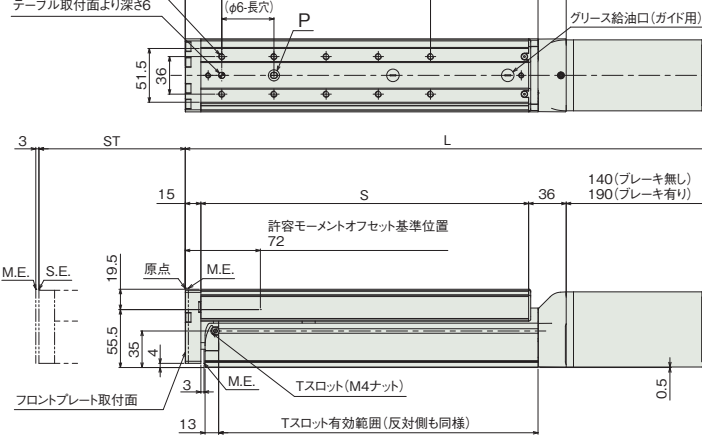
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

グリース給油位置
テーブルを最大に伸ばした位置



N-M6通し
(ねじ込み深さ11以下)
φ6 H7リーマー
テーブル取付面より深さ6



選定

注意事項

ロボシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■ストローク別寸法

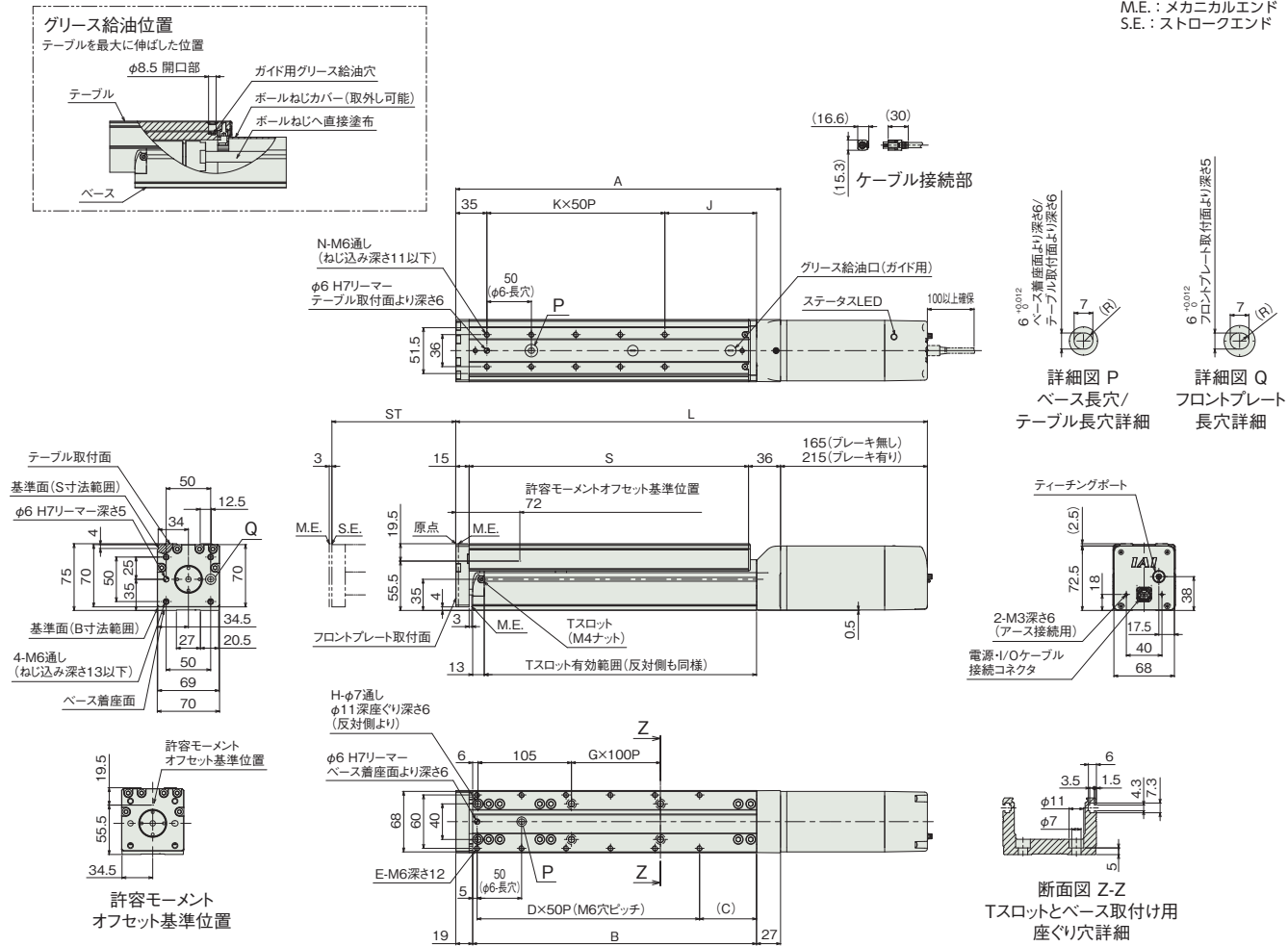
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	ブレーキ無し	330	355	380	405	430	455	480	505	555
	ブレーキ有り	380	405	430	455	480	505	530	555	605
A	190	215	240	265	290	315	340	365	415	465
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.4	5.8	6.3
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.7

■RCP6S-TA7C(シングルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	ブレーキ無し	355	380	405	430	455	480	505	530	580	630
	ブレーキ有り	405	430	455	480	505	530	555	580	630	680
A	190	215	240	265	290	315	340	365	415	465	
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	6.4
	ブレーキ有り	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.9

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定
注意事項
ロボット
テーブル
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP6-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

RCP6S-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
70mm

24v
パルスモーター

■ 型式項目

	TA7C	WA	56P					DB
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ		ケーブル長
RCP6 RCP6S	コントローラー別置 コントローラー内蔵	WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	40 40mm 390 390mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7C		RCP6S-TA7C
		P3	P5	SE
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)	-	-	-



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (6) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (8) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

メインスペック

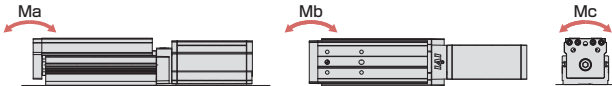
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
最大可搬質量(kg) (高出力無効)		22	30	30	
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
		最高速度(mm/s)	560	350	210
速度/加減速度	最低速度(mm/s)	20	10	5	
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	押付け	押付け時最大推力(N)	209	418	836
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	7	16	24	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	390	390	390	
		ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma	620N・m
	Mb	620N・m
	Mc	458N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma	196N・m
	Mb	196N・m
	Mc	145N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	20	18	7	7	7	7	7			
140	25	25	20	20	18	7	7	7	7	7			
280	22	20	16	16	14	7	7	7	6	6			
420	20	16	14	12	8	6	5	4					
560	16	14	10	6	4	3	1.5	0.5					
700	8	3.5											

リード8

姿勢	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	16	16	14					
70	30	30	28	26	24	16	16	14					
140	30	28	24	22	20	16	14	10					
210	30	22	20	18	16	12	10	8					
280	20	18	16	12	10	9	8	6					
350	14	12	7			4							
420	8												

リード4

姿勢	水平						垂直						
	加速度(G)						加速度(G)						
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	24	24	24					
35	30	30	28	26	24	24	24	24					
70	30	28	24	22	20	24	22	20					
105	25	22	20	18	16	22	20	16					
140	20	18	16	12	10	16	14	10					
175	14	12	6			9	4						
210	7					4							

■ 高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	22	18	5	
140	22	18	5	
280	16	14	5	
420	10	4		
560	2			

リード8

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	30	26	12	
70	30	26	12	
140	25	18	12	
210	18	10	3.5	
280	4			

リード4

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	30	26	20	
35	30	26	20	
70	25	18	20	
105	20	12	10	

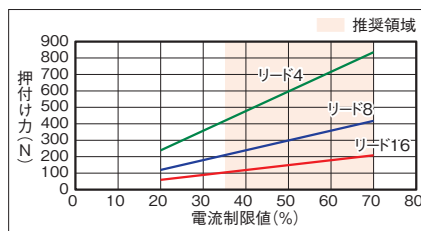
ストロークと最高速度

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

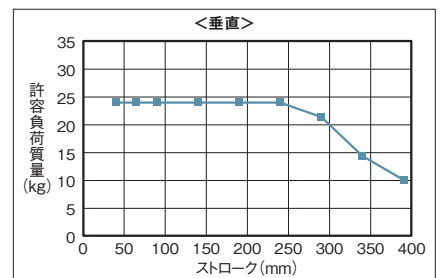
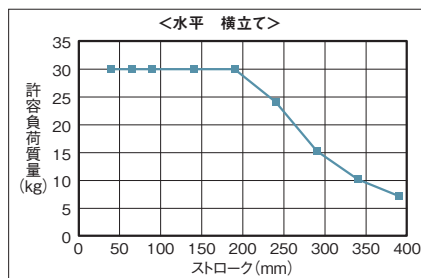
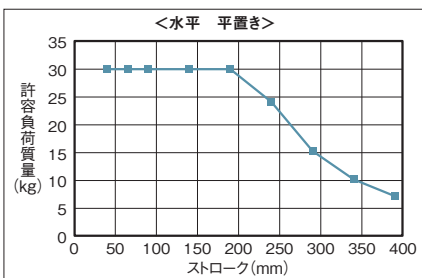
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定
注意事項
ロボシリンダー
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

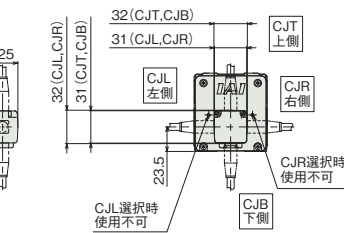
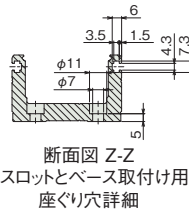
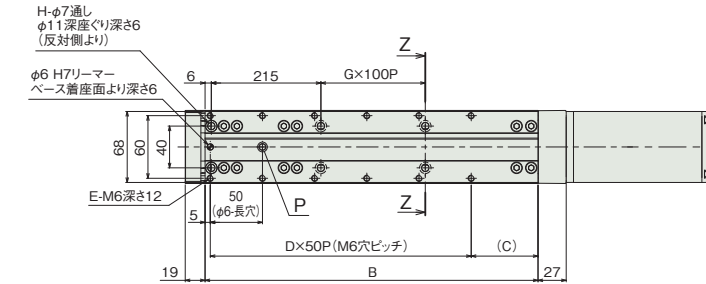
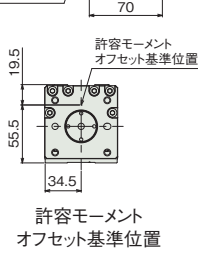
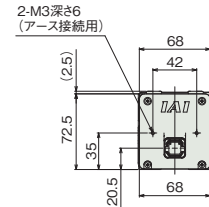
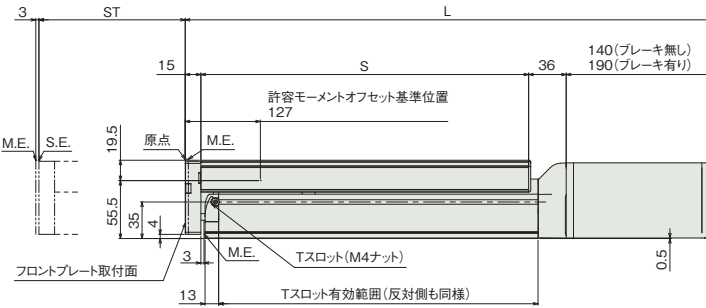
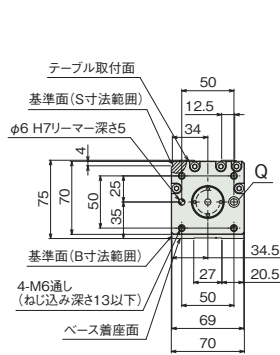
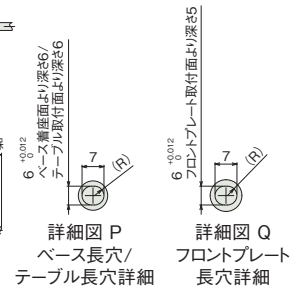
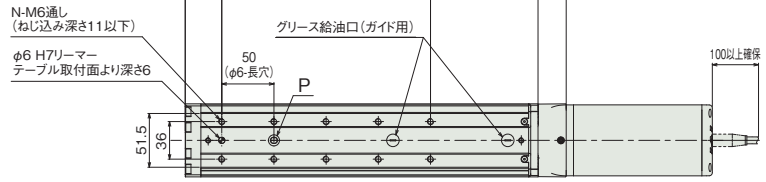
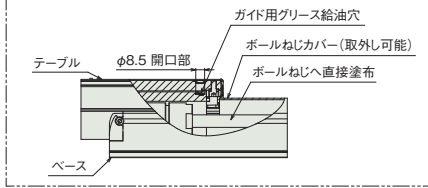
RCP6/RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■RCP6-TA7C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

グリース給油位置
テーブルを最大に伸ばした位置



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

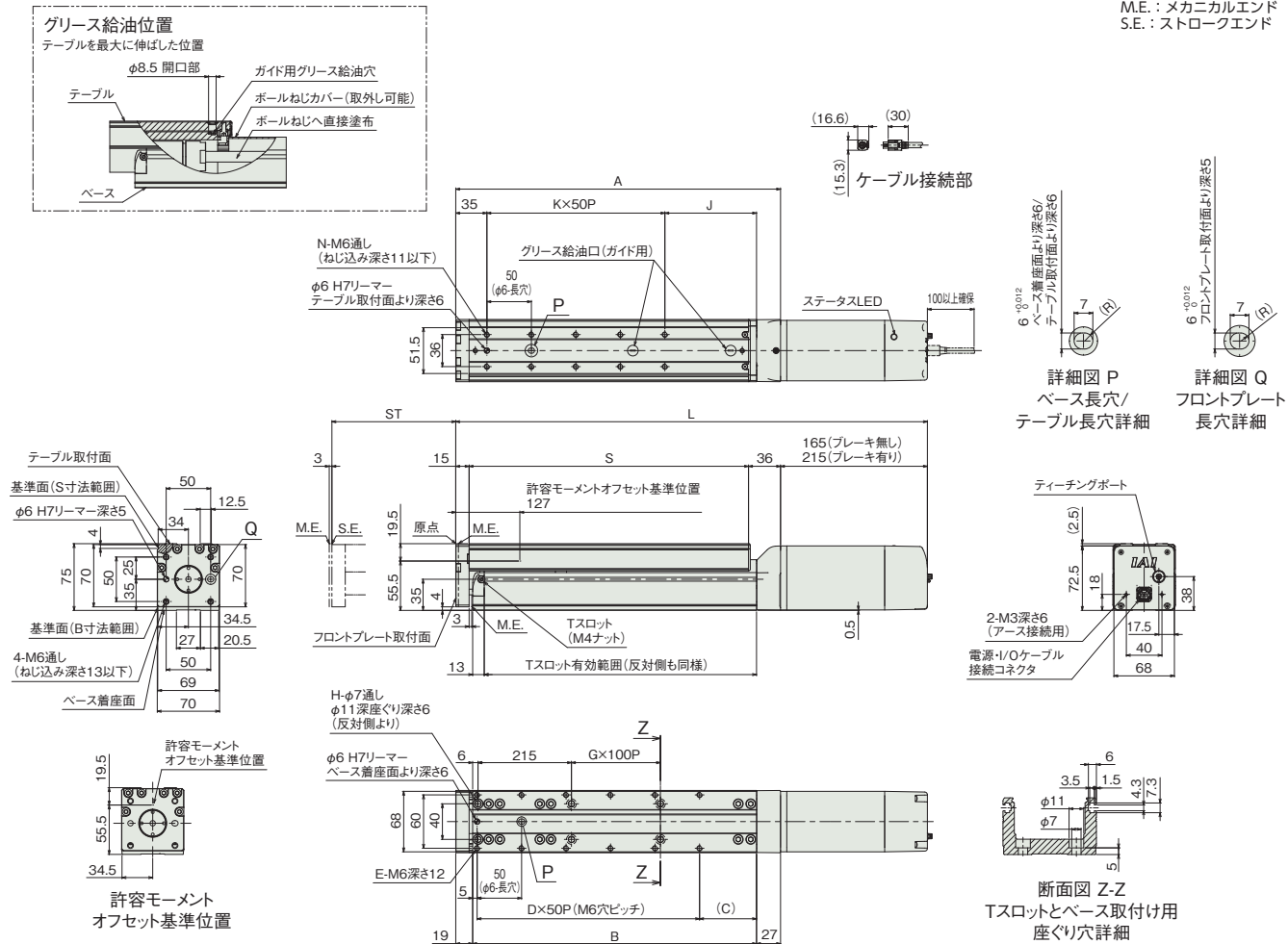
ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
L	ブレーキ無し	455	480	505	555	605	655	705	755	805
	ブレーキ有り	505	530	555	605	655	705	755	805	855
A	315	340	365	415	465	515	565	615	665	
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619	
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64	
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11	
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103	
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10	
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22	
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614	

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.3	5.6	5.8	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	ブレーキ有り	5.8	6.0	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8

■RCP6S-TA7C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
L	ブレーキ無し	480	505	530	580	630	680	730	780	830
	ブレーキ有り	530	555	580	630	680	730	780	830	880
A	315	340	365	415	465	515	565	615	665	
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619	
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64	
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11	
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103	
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10	
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22	
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614	

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.5	5.7	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6
	ブレーキ有り	5.9	6.2	6.4	6.8	7.3	7.7	8.1	8.6	9.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式

RCP6/RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

RCP6S-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

±10μm 標準
 バッテリーレスアップ
 モーター折返し
 本体幅 40mm
 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置 コントローラ内蔵	TA4R	WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 150 25mm 150mm (25mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4R		RCP6S-TA4R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

POINT
 選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
 ロッド

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	4	5	5
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	4	5	5
		最高速度(mm/s)	980	785	390	195
	最低速度(mm/s)	20	13	7	4	
	定格加減速度(G)	1	1	1	1	
	最高加減速度(G)	1	1	1	1	
	静許容モーメント	Ma: 13.0N・m Mb: 18.6N・m Mc: 25.3N・m				
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1	2.5	5	9
速度/加減速度	速度	最高速度(mm/s)	700	700	390	195
		最低速度(mm/s)	20	13	7	4
	定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5	0.1	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)				
	保護等級	-				
押付け	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
		ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	5	10
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型	
	Ma: 13.0N・m	
	Mb: 18.6N・m Mc: 25.3N・m	
動的許容モーメント(注2)	Ma: 4.98N・m	
	Mb: 7.11N・m	
	Mc: 9.68N・m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1	1	1
140	3	3	3	3	3	1	1	1
280	3	3	3	3	3	1	1	1
420		3	3	3	3		1	1
560		3	3	3	3		1	1
700			3	3	3			1
840				3	2.5			
980					1.5			

リード10

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2
435		4	4	4	4		2.5	2
525			4	4	4			2
610				4	4			1.5
700					4	2.5		1
785						2.5	2	

リード5

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	4.5	5	5	5
305	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	4	3.5	4	2	2
390	5	5	4	3		1.5	1	

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	5	10	9
20	5	5	5	5	5	5	10	9
40	5	5	5	5	5	5	10	9
65	5	5	5	5	5	5	10	9
85	5	5	5	5	5	5	10	9
105	5	5	5	5	5	5	10	8
130	5	5	5	5	5	4.5	10	8
150	5	5	5	5	5	4	9	7
175	5	5	5	5	4	3.5	7.5	7
195	5	5	5	4	3	5	4	4

■高出力設定無効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	3	3	1	
140	3	3	1	
280	3	3	1	
420	3	3	1	
560	2.5	2	0.75	
700		1.5		
840			1	

リード10

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	4	4	2.5	
85	4	4	2.5	
175	4	4	2.5	
260	4	4	2.25	
350	4	4	1.5	
435	4	3.5	1	
525		2		

リード5

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	5	5	
40	5	5	5	
85	5	5	5	
130	5	5	5	
175	5	5	4.5	
215	5	5	4	
260	5	5	2.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	速度(mm/s)			
速度	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	5	5	9	
20	5	5	9	
40	5	5	9	
65	5	5	9	
85	5	5	7.5	
105	5	5	6	
130	5	5	4	

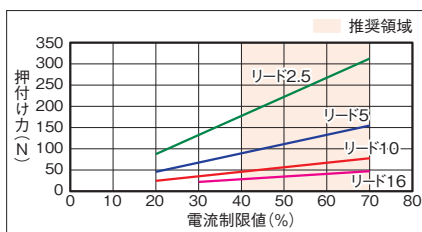
ストロークと最高速度

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

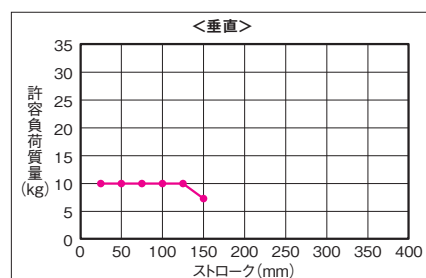
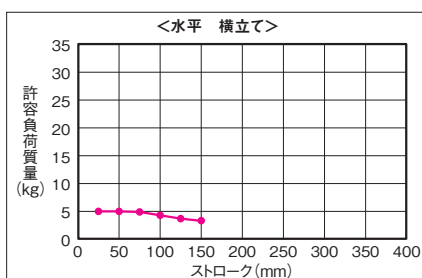
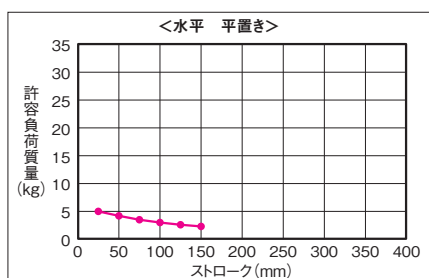
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

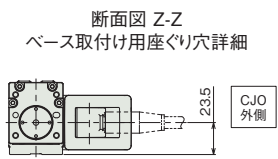
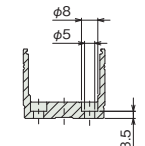
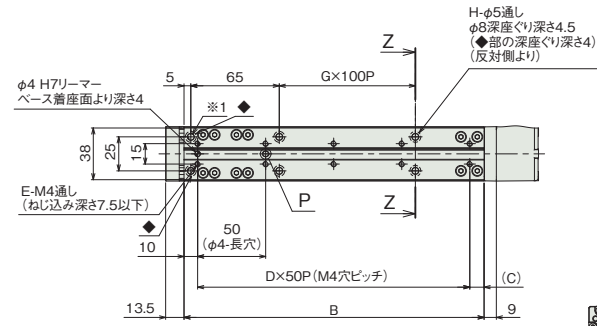
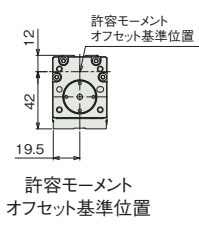
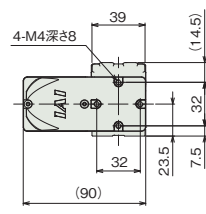
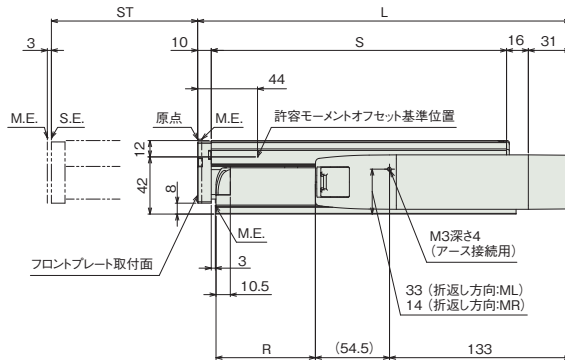
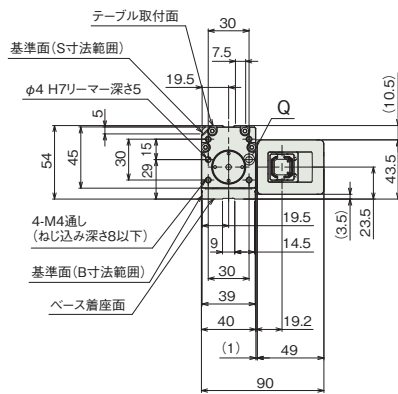
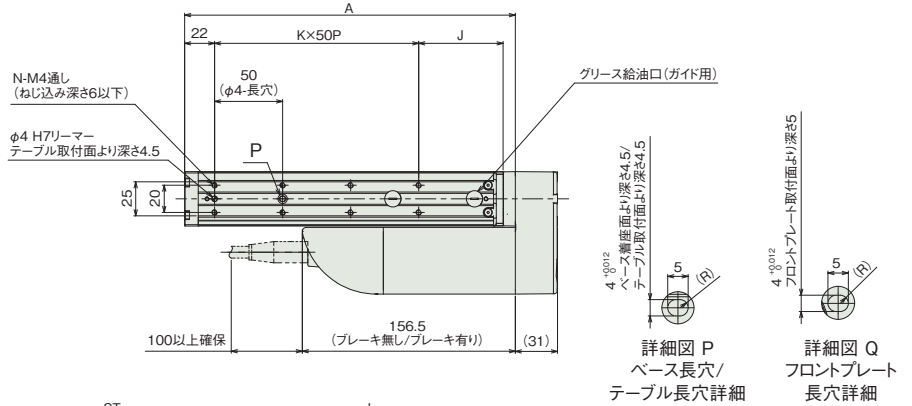
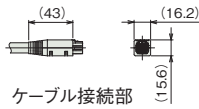
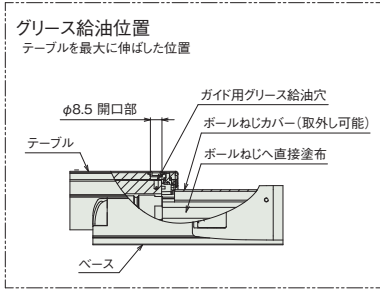


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA4R (シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面よりも前方に位置していることを示します。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向 (オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	149	174	199	224	249	274
A	118	143	168	193	218	243
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
R	-52	-27	-2	23	48	73
S	92	117	142	167	192	217

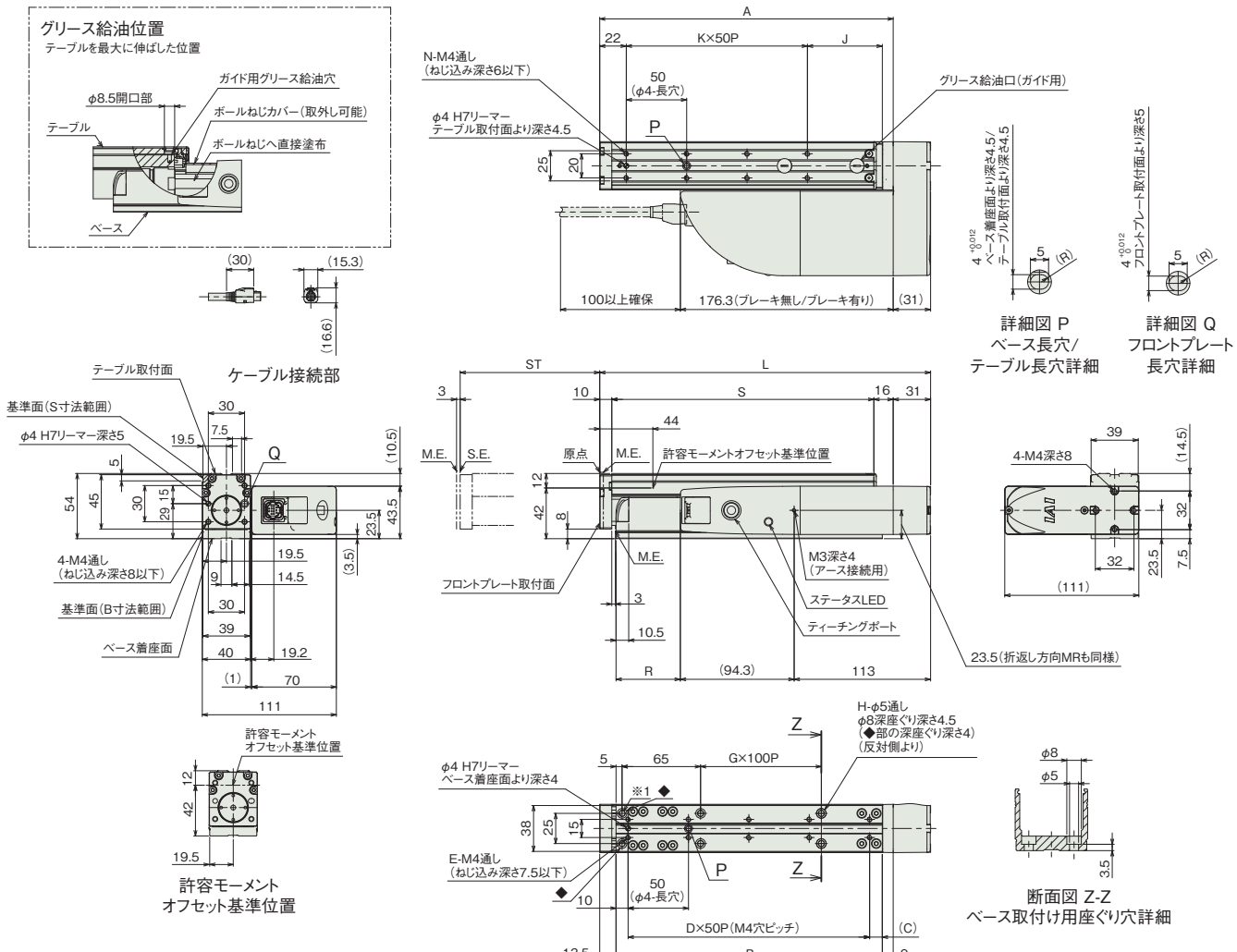
■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

■RCP6S-TA4R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	149	174	199	224	249	274
A	118	143	168	193	218	243
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
R	-71.8	-46.8	-21.8	3.2	28.2	53.2
S	92	117	142	167	192	217

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)						
ブレーキ無し	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9
ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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									
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク							※選択														
DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM																	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	30000	-	8-259		
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定
注意事項
ロボット
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

RCP6-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

RCP6S-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm	バッテリーレスアプン	モーター折返し	本体幅 40mm	24V パルスモーター
-------	------------	---------	----------	-------------

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラー別置	TA4R	WA	35P	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm 140 140mm 240 240mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラー内蔵		バッテリーレスアプン	パルスモーター 35Pサイズ					



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4R			RCP6S-TA4R
		P3	P5	SE	
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)	-	-	-	

POINT
選定上の
注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (4) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (5) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

メインスペック

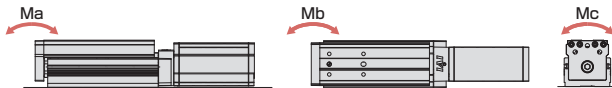
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	8	10	10
水平	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	700	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
		最高速度(mm/s)	525	390	195
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.1	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	10
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm)(注2)	50	50	50	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ	φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ベース	材質	アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	リニアガイド	直動無限循環型
	Ma	76.8N・m
	Mb	110N・m
動的許容モーメント(注3)	Mc	50.5N・m
	Ma	23.9N・m
	Mb	34.1N・m
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
	保護等級	-
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2		
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2		
435		8	8	6	5		2.5	2		
525			8	5	4.5					1.5
610				5	4	3.5				
700					3.5	2.5	2			

リード5

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	10	10	9	8	6	5	5	5		
40	10	10	9	8	6	5	5	5		
85	10	10	9	8	6	5	5	5		
130	10	9	9	8	6	5	5	5		
175	10	9	8	8	6	5	5	5		
215	10	9	8	6	5	5	5	5		
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5		
305	9	8	6	5	4	4	4	4		
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3		
390		7	6	3.5	3	2	2	2		

リード2.5

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	10	10	10	9	8	6	10	9	8	
20	10	10	10	9	8	6	10	9	8	
40	10	10	10	9	8	6	10	9	8	
65	10	9	9	8	6	5	10	9	8	
85	10	9	8	8	6	6	10	9	7	
105	10	9	8	6	5	5	10	8	7	
130	9	8	7	5	4.5	5	10	8	6	
150	9	8	6	5	4	4	9	7	6	
175	8	7	6	4	3.5	5	5	4.5		
195	8	7	6	4	3	4.5	4	4		

■ 高出力設定無効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平			垂直
	速度			加速度(G)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	8	6	2.5	
85	8	6	2.5	
175	8	6	2.5	
260	8	6	2.25	
350	7	5	1.5	
435	5	3.5	1	
525		1.5		

リード5

姿勢	水平			垂直
	速度			加速度(G)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	5	
40	10	8	5	
85	10	8	5	
130	9	8	5	
175	9	6	4.5	
215	9	6	4	
260	8	5	2.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直
	速度			加速度(G)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	9	
20	10	8	9	
40	10	8	9	
65	9	8	9	
85	9	6	7.5	
105	9	6	6	
130	8	5	4	

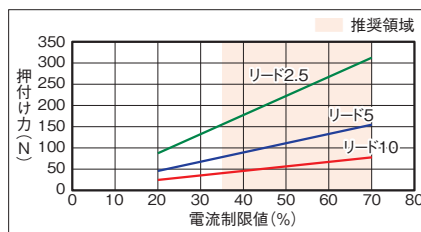
ストロークと最高速度

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

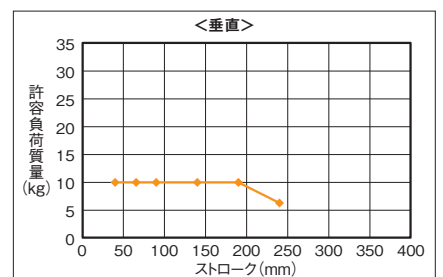
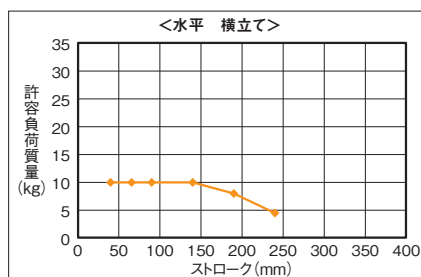
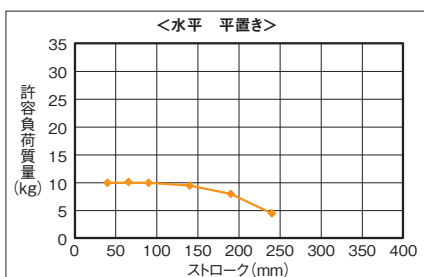
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定
注意事項
ロボシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

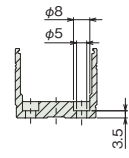
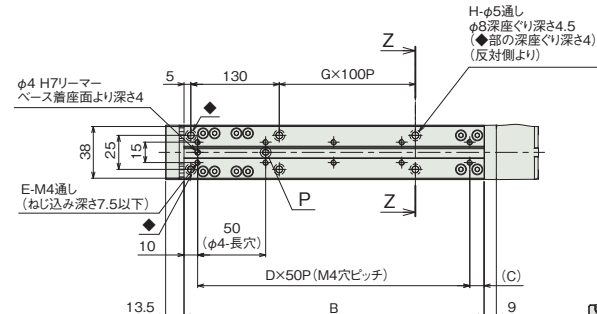
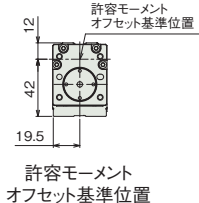
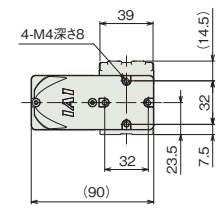
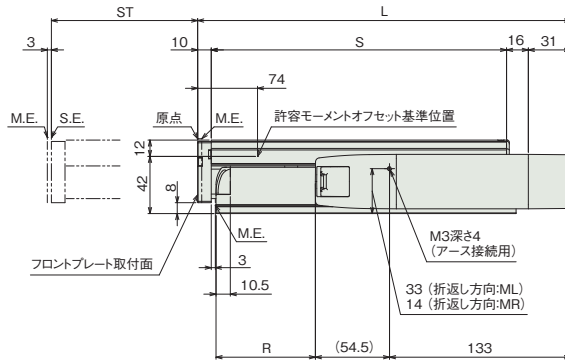
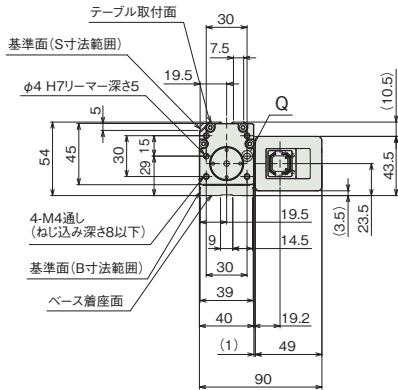
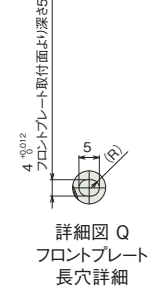
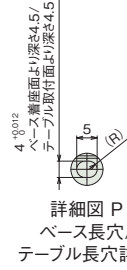
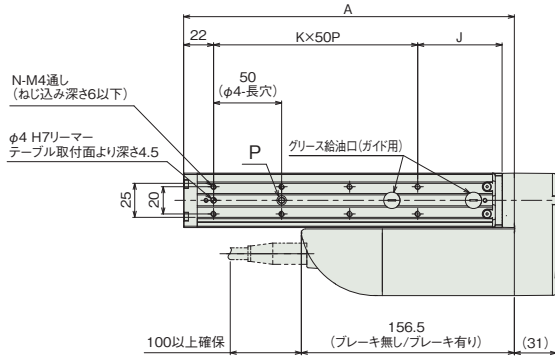
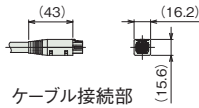
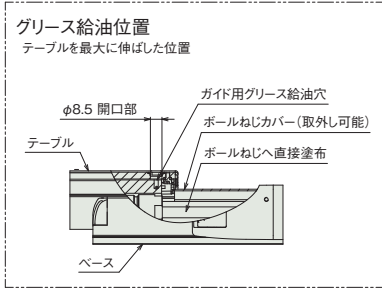
RCS3

オプション

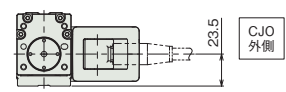
■RCP6-TA4R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向
(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	224	249	274	324	374	424
A	193	218	243	293	343	393
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D	3	3	4	5	6	7
E	8	8	10	12	14	16
G	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	6	6	8
J	62	37	62	62	62	62
K	2	3	3	4	5	6
N	6	8	8	10	12	14
R	23	48	73	123	173	223
S	167	192	217	267	317	367

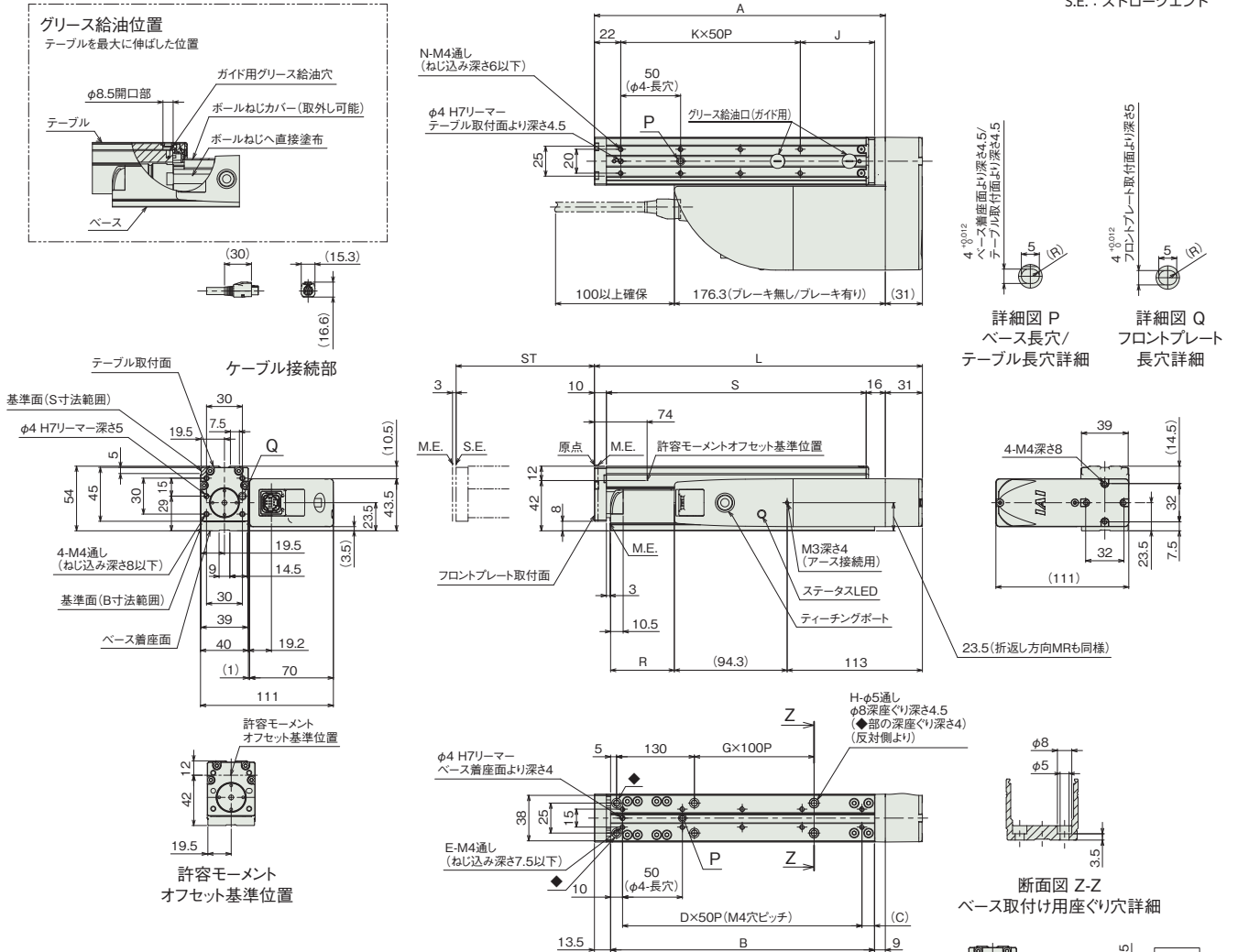
■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.4
	ブレーキ有り	1.8	1.9	1.9	2.1	2.5

■RCP6S-TA4R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
ロボシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	224	249	274	324	374	424
A	193	218	243	293	343	393
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D	3	3	4	5	6	7
E	8	8	10	12	14	16
G	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	6	6	8
J	62	37	62	62	62	62
K	2	3	3	4	5	6
N	6	8	8	10	12	14
R	3.2	28.2	53.2	103.2	153.2	203.2
S	167	192	217	267	317	367

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量 (kg)	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5
	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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							
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク											※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6-TA6R

〈シングルブロック仕様〉

RCP6S-TA6R

〈シングルブロック仕様〉

±10μm	バッテリーレスアップ	モーター折返し	本体幅 60mm	24v パルスモーター
-------	------------	---------	----------	-------------

■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA6R	WA	42P	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 200 200mm (25mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6R			RCP6S-TA6R		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
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)	-	-	-	-	-	-



- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	5	8	10	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	5	8	10	10
	最高速度(mm/s)	1120	800	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	1	0.5	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	3	6	12
	最高速度(mm/s)	800	680	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m
	Mb: 46.2N・m
	Mc: 68.3N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1
480		5	5	5	5		1	1
640		5	5	5	5		1	1
800			5	4.5	4			1
960				3.5	2			
1120					1.5			

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	7	6	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3
500		8	8	7	6		3	3
560		8	8	6	4		3	2.5
680		8	7	4	2.5		2	1.5
800			5	2	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	7	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直			
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	7	12	12	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10
170	10	10	8	7	6	5	5	5
200	10	8	7	6	4	4	4	4

■高出力設定無効

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	5	5	1
160	5	5	1
320	4.5	4.5	1
480	4	4	1
640	3	3	0.75
800		2	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	8	7	3
80	8	7	3
200	8	7	3
320	8	7	3
440	7	6	2
500	6.5	4.5	1.5
560	6	3	1
680	3	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度(G)		
	0.3	0.7	0.3
0	10	8	6
40	10	8	6
100	10	8	6
160	10	8	6
220	10	8	4
250	9	8	3
280	8	8	2
340	6	3	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度(G)			
	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	12	
20	10	8	12	
50	10	8	12	
80	10	8	12	
110	10	8	9	
125	9	8	7	
140	8	8	5	
170	7	6		

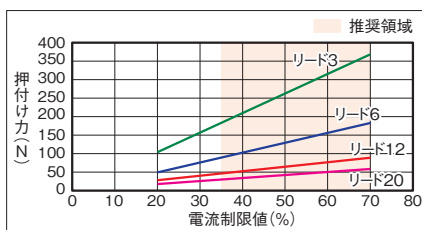
ストロークと最高速度

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

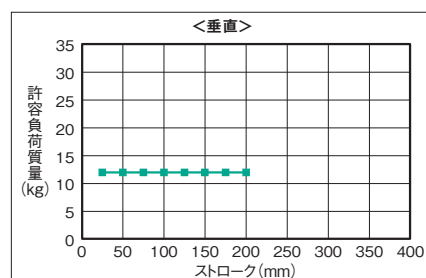
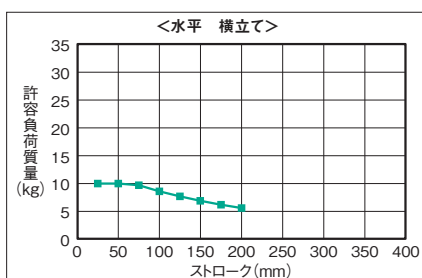
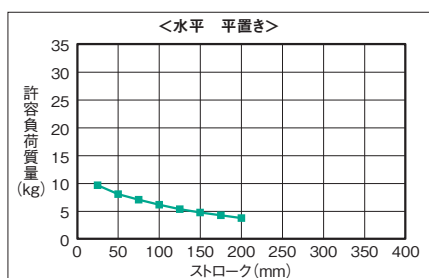
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量

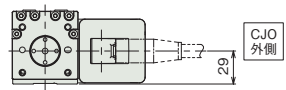
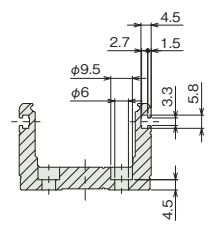
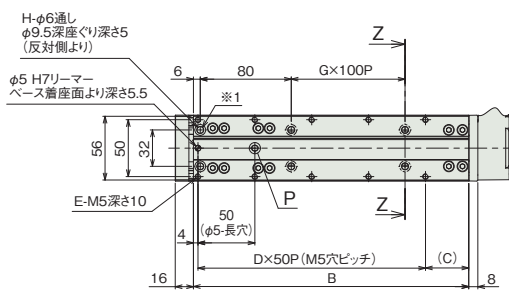
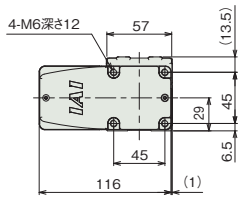
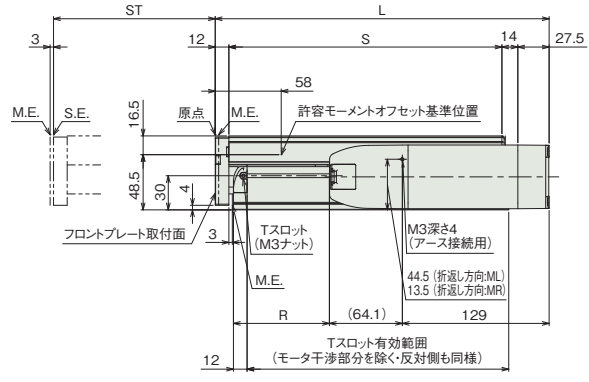
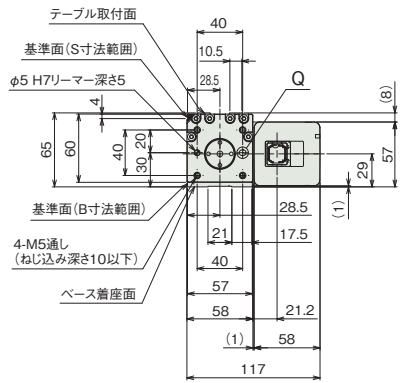
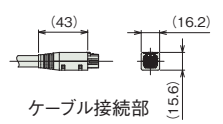
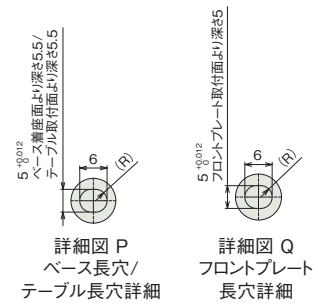
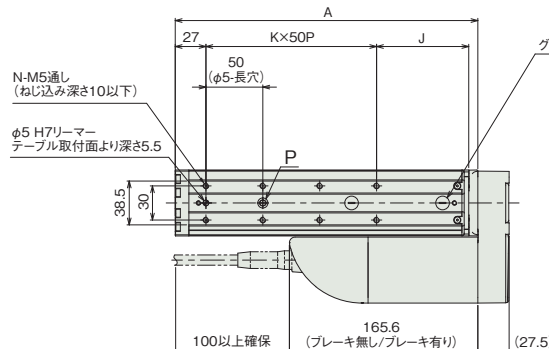
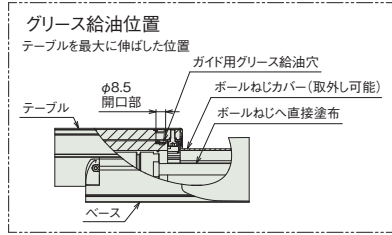


(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA6R (シングルブロック仕様)

※1 25/50ストロークの場合、上面取付用φ6ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端部よりも前方に位置していることを示します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R	-40.6	-15.6	9.4	34.4	59.4	84.4	109.4	134.4
S	115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量(kg)	ブレーキ無し	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.5
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.5

注意事項

ロボシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

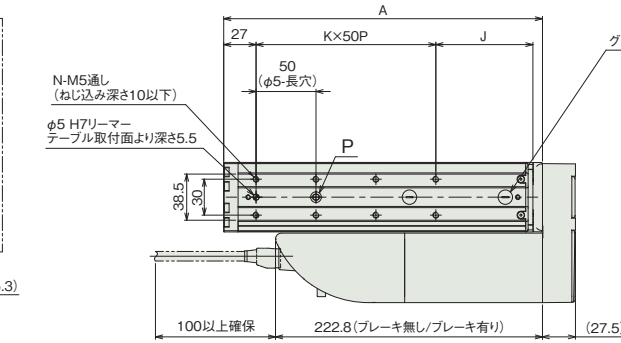
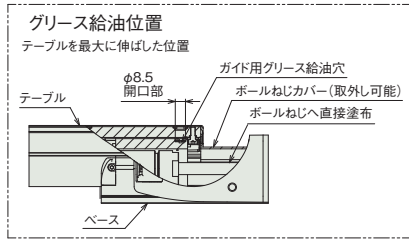
RCS3

オプション

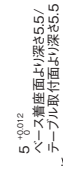
■RCP6S-TA6R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75/100ストロークの場合、上面取付用φ6ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端部よりも前方に位置していることを示します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



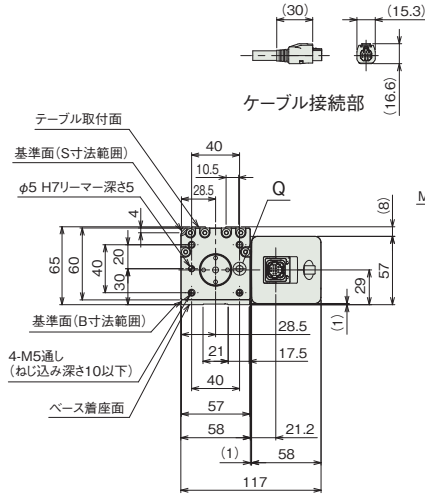
グリース給油口(ガイド用)



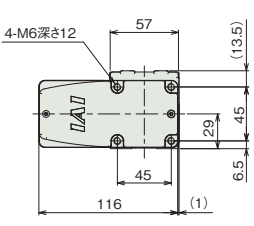
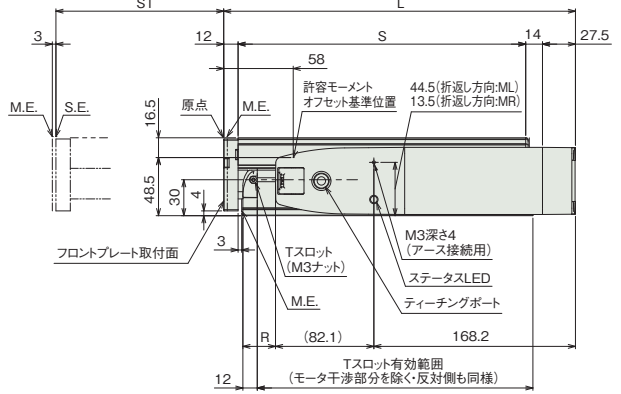
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細



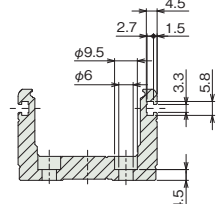
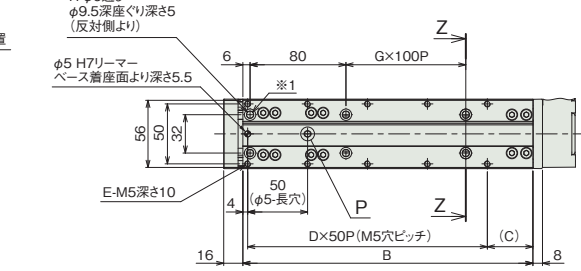
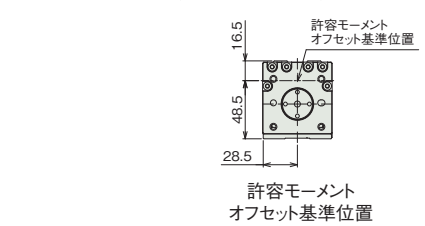
詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細



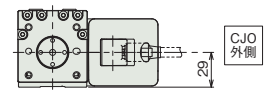
ケーブル接続部



注意事項
ロボット
テーブル
ケーブル型式
一覧表



断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用
座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向
(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R	-97.8	-72.8	-47.8	-22.8	2.2	27.2	52.2	77.2
S	115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.6
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

RCP6S-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm
バッテリーレスアップ
モーター折返し
本体幅 60mm
24v パルスモーター

■型式項目

シリーズ		TA6R	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	12 12mm 6 6mm 3 3mm	45 45mm 320 320mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42サイズ					



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

POINT
選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (6) テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
- (7) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご確認ください。
- (8) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA6R		RCP6S-TA6R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

オプション

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	15	20	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	15	20	20
		最高速度(mm/s)	800	400	200
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
定格加減速度(G)		0.3	0.3	0.3	
最高加減速度(G)		1	1	1	
垂直		可搬質量	3	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	6	12
	最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	6	12	
	最高速度(mm/s)	680	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.3		
最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5		
押付け	押付け時最大推力(N)	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	12	
	最小ストローク(mm)	45	45	45	
ストローク	最大ストローク(mm)	320	320	320	
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	

(注2) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 169N・m
	Mb: 242N・m
	Mc: 137N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 49.5N・m
	Mb: 70.7N・m
	Mc: 40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12	11	10	3	3	3	
80	15	15	12	11	10	3	3	3	
200	15	15	12	11	10	3	3	3	
320	15	15	12	11	10	3	3	3	
440	15	14	11	10	8	3	3	3	
500	13	10	8	6	3	3			
560	12	9	6	3	3	2.5			
680	10	6	3	1.5	1.5	1			
800		4	1						

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	16	14	6	6	6	
40	20	20	18	16	14	6	6	6	
100	20	20	18	16	14	6	6	6	
160	20	20	18	16	14	6	6	6	
220	20	20	18	16	14	6	6	6	
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5	
280	20	18	16	15	11	6	5.5	5	
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4	
400	18	14	10	8	6	4	2	1.5	

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度(G)								
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	16	15	12	12	10	
20	20	20	18	16	15	12	12	10	
50	20	20	18	16	15	12	12	10	
80	20	20	18	16	15	12	12	10	
110	20	20	18	16	15	12	12	10	
125	20	20	18	16	15	12	12	10	
140	20	20	18	16	15	12	12	10	
170	20	18	16	14	12	12	9	8	
200	18	16	14	12	10	8	7	7	

■ 高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	15	11	3	
80	15	11	3	
200	15	11	3	
320	15	10	2.5	
440	9	5	1	
500	6	3		
560	4	1.5		

リード6

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	6	
40	20	16	6	
100	20	16	6	
160	20	16	6	
220	20	16	4	
250	17	12	3	
280	14	8	2	
340	5	3		

リード3

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	20	16	12	
20	20	16	12	
50	20	16	12	
80	20	16	12	
110	20	16	9	
125	18	15	7	
140	15	14	5	
170	10	7		

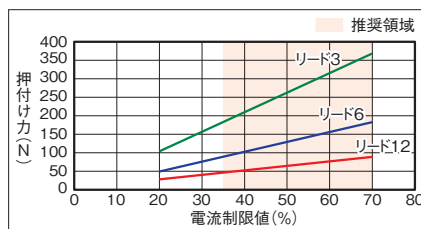
ストロークと最高速度

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

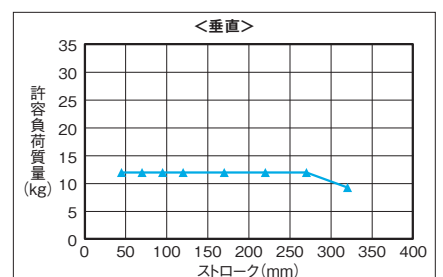
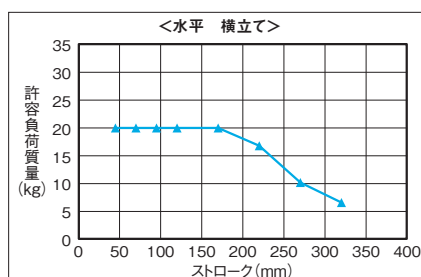
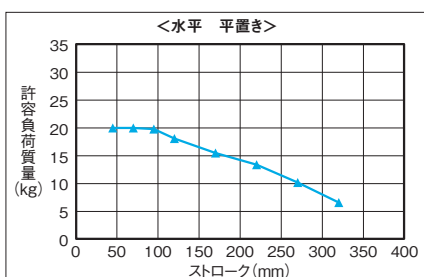
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



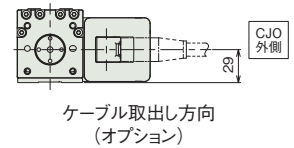
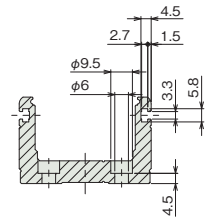
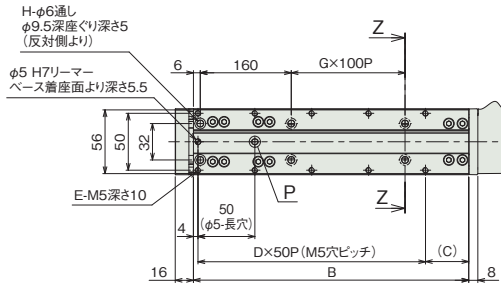
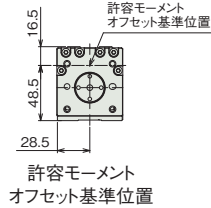
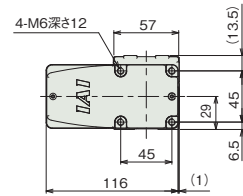
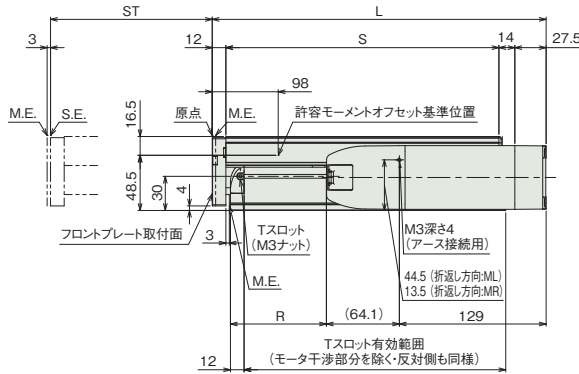
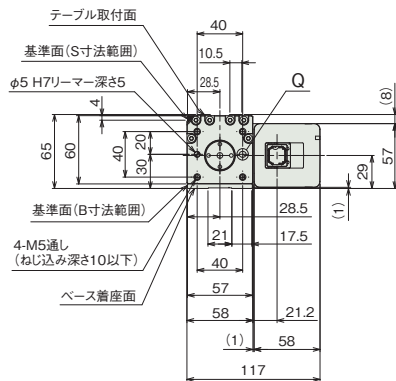
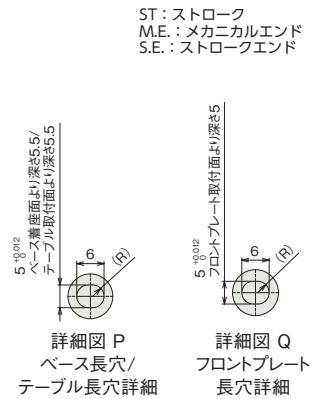
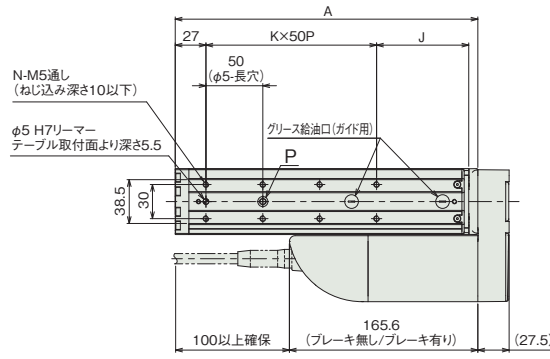
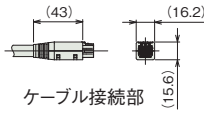
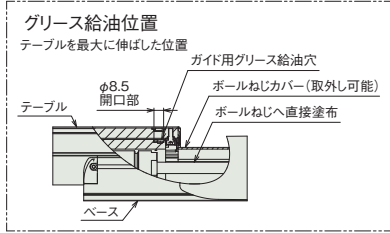
ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

■RCP6-TA6R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

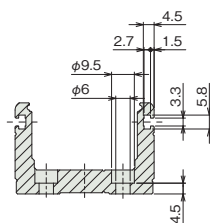
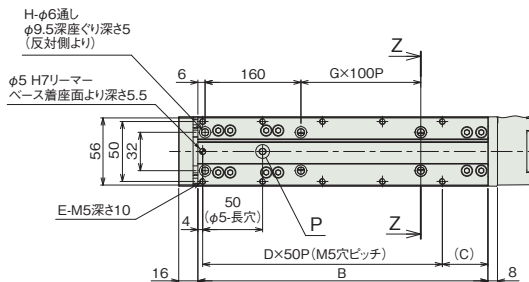
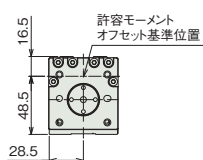
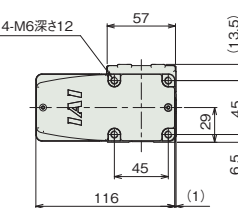
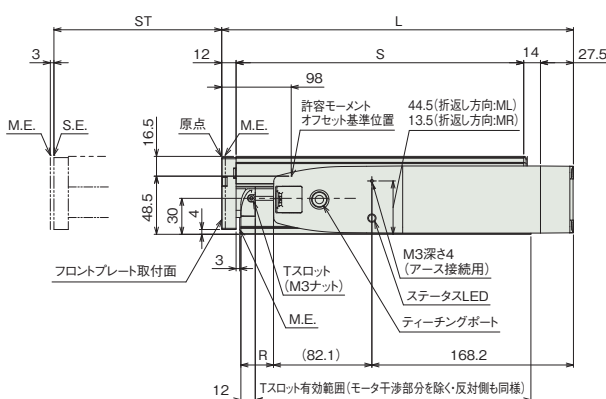
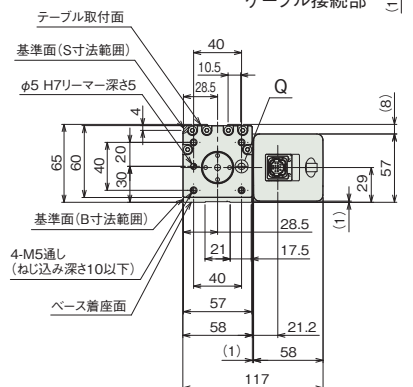
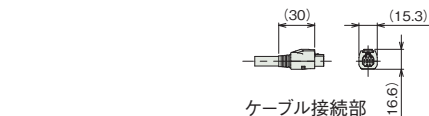
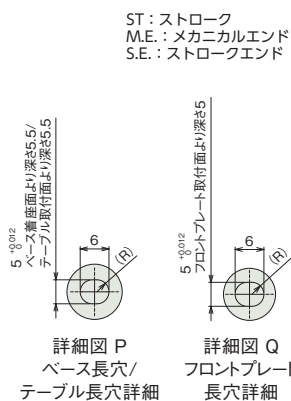
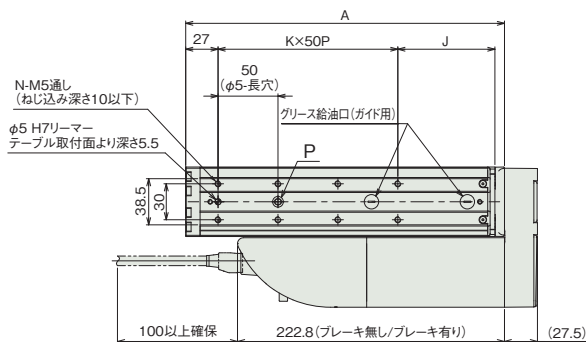
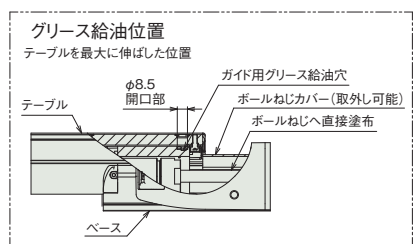
ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	59.4	84.4	109.4	134.4	184.4	234.4	284.4	334.4
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

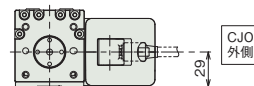
ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.7	5.0
	ブレーキ有り	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.7	5.0

■RCP6S-TA6R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用
座ぐり穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	2.2	27.2	52.2	77.2	127.2	177.2	227.2	277.2
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)								
ブレーキ無し	3.3	3.5	3.7	3.8	4.1	4.5	4.8	5.1
ブレーキ有り	3.4	3.6	3.7	3.9	4.2	4.5	4.9	5.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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				
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク					※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボット
アプリケーション

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

RCP6S-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

±10μm 精度
 バッテリーレスアプソ
 モーター折返し
 本体幅 70mm
 24V パルスモーター

■型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA7R	WA	56P	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	25 25mm 300 300mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCN RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラ内蔵		WA	56P					



CE RoHS 10
 水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7R		RCP6S-TA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

POINT
 選定上の
 注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- (3) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご確認ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- (6) テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (8) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-243ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
 ロッド

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

メインスペック

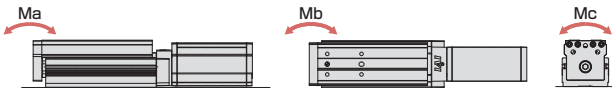
項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	10	12	15
最大可搬質量(kg) (高出力無効)			10	12	15	15
速度/加減速度		最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	7	16	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	5	12	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560	350	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.1	0.5
押付け	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
ブレーキ	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	3	7	16	20	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	50	

(注2) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma	: 115N・m
	Mb	: 115N・m
	Mc	: 229N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma	: 44.7N・m
	Mb	: 44.7N・m
	Mc	: 89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■ 高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	10	8	8	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3
640		10	10	7	6		3	2.5
860		7	5	4	2		1	0.5
1080			2	0.5				

リード16

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	10	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	6
420	12	12	12	10	8	6	5	4
560	12	10	7	5		3	1.5	
700	9	4	1					

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	16	14	12
70	15	15	15	15	15	16	14	12
140	15	15	15	15	12	16	14	10
210	15	15	15	12	10	12	10	8
280	15	15	12	10	8	9	7	6
350	12	10	8		4			
420	8							

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加減速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	15	15	15	20	20	20
35	15	15	15	15	15	20	20	20
70	15	15	15	15	15	20	18	14
105	15	15	15	15	12	18	16	10
140	15	15	15	12	10	16	12	6
175	15	10	4		7	4		
210	4				2			

■ 高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	3	
200	10	8	3	
420	10	8	3	
640	5	1		
860	1			

リード16

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	12	10	5	
140	12	10	5	
280	12	10	5	
420	12	4		
560	5			

リード8

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	15	15	12	
70	15	15	12	
140	15	15	12	
210	15	12	3.5	
280	10			

リード4

姿勢	水平			垂直
	加減速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	15	15	20	
35	15	15	20	
70	15	15	18	
105	15	13	10	
140	6			

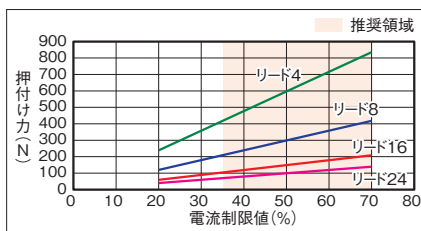
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	25~300 (mm)
24	高出力有効	1080<860>
	高出力無効	860<420>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	560<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	280<210>
4	高出力有効	210
	高出力無効	140<105>

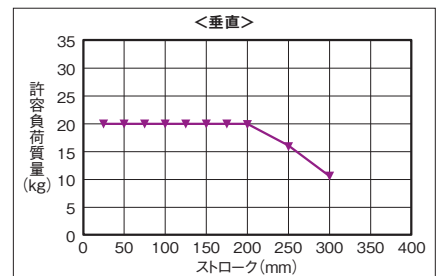
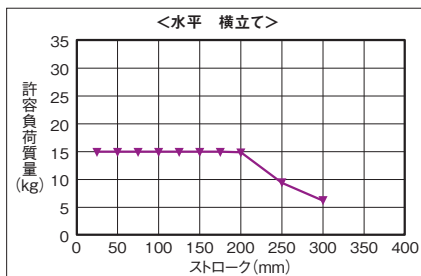
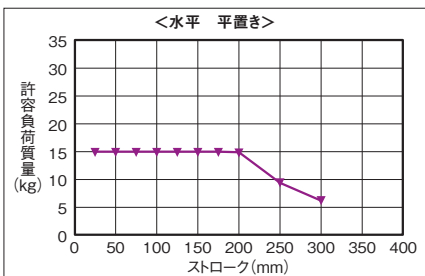
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加減速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加減速度0.5G、速度500m/s)

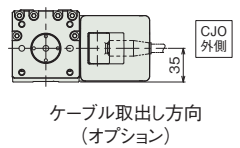
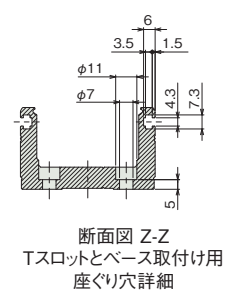
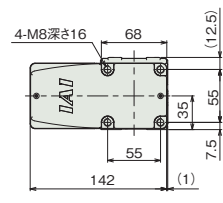
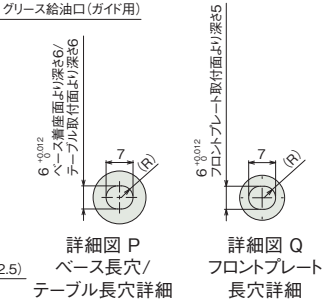
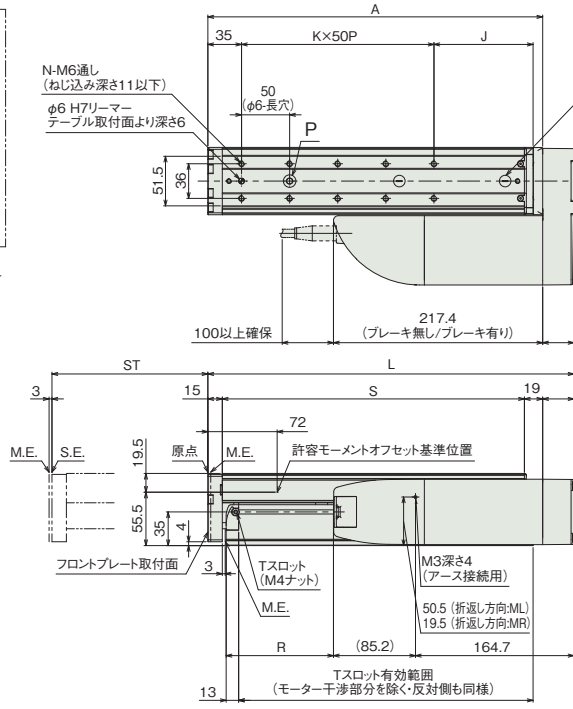
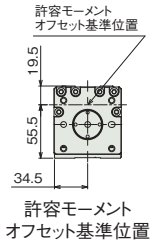
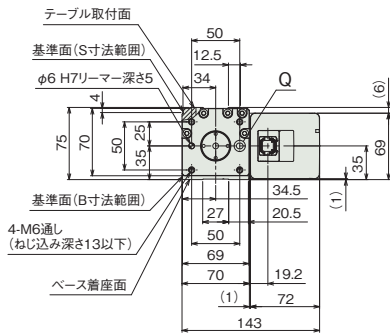
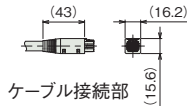
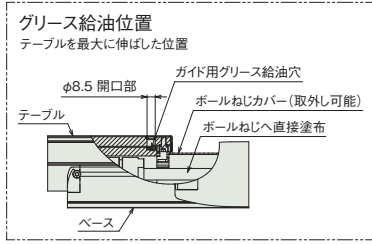
選定
注意事項
ラジアルシリンダー
ロッド
ケーブル型式
テーブル

RCP6/RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

■RCP6-TA7R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付用φ7ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面よりも前方に位置していることを示します。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R	-63.4	-38.4	-13.4	11.6	36.6	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

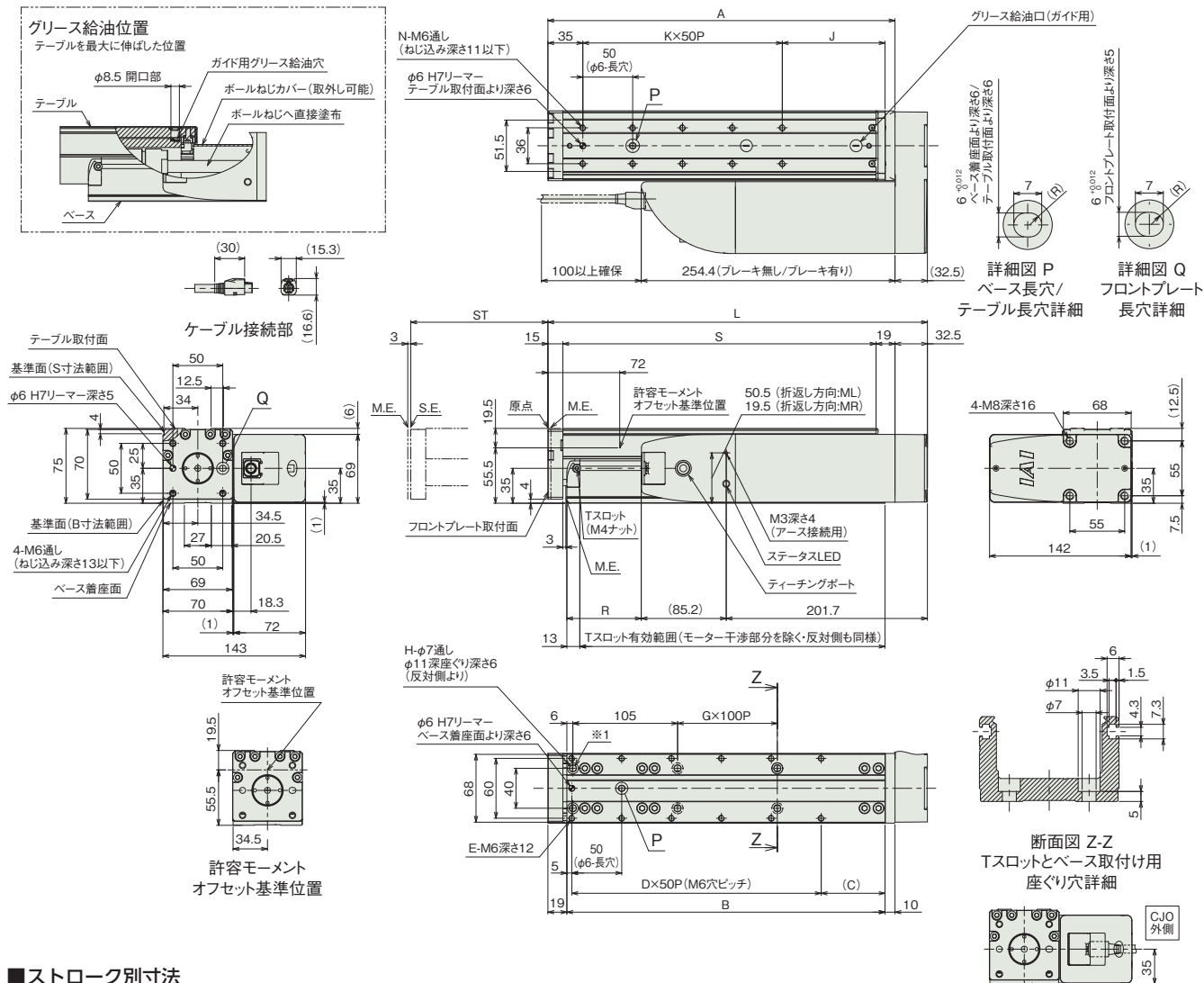
■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	6.4	6.8
	ブレーキ有り	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.5	6.9

■RCP6S-TA7R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75/100/125ストロークの場合、上面取付用φ7ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R	-100.4	-75.4	-50.4	-25.4	-0.4	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.1	6.5	6.9
	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.2	6.6	7.0

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定
注意事項
ケーブル型式
ケーブル型式
ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP6-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

RCP6S-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm
バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 70mm
24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6	コントローラ別置	TA7R	WA	56P	16 16mm 8 8mm 4 4mm	40 40mm 390 390mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RCP6S	コントローラ内蔵		WA	56P					



CE
RoHS 10
水平
垂直
横立
天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA7R		RCP6S-TA7R
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
- テーブルの変位量は、取扱説明書をご確認ください。
- 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご確認ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

メインスペック

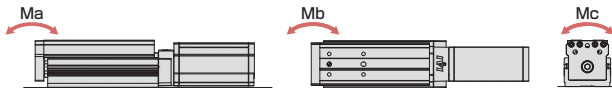
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	25	30	30
最大可搬質量(kg) (高出力無効)		22	30	30	
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	16	24
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	12	20
		最高速度(mm/s)	560	350	210
速度/加減速度	最低速度(mm/s)	20	10	5	
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.5
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
	押付け	押付け時最大推力(N)	209	418	836
	押付け時最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	7	16	24	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	390	390	390	
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント	Ma	620N・m
	Mb	620N・m
	Mc	458N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma	196N・m
	Mb	196N・m
	Mc	145N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーパータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	25	25	20	20	18	7	7	7		
140	25	25	20	20	18	7	7	7		
280	22	20	16	16	14	7	7	6		
420	20	16	14	12	8	5	4	3		
560	16	14	10	6	3	3	1			
700	8	3								

リード8

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	30	30	28	26	24	16	16	14		
70	30	30	28	26	24	16	16	14		
140	30	28	24	22	20	16	14	10		
210	30	22	20	18	16	12	10	8		
280	20	18	16	12	10	9	5.5	4.5		
350	14	12	6			3				
420	6									

リード4

姿勢	水平						垂直			
	速度			加速度(G)			速度			
速度(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	30	30	28	26	24	24	24	24		
35	30	30	28	26	24	24	24	24		
70	30	28	24	22	20	24	22	20		
105	25	22	20	18	16	22	20	16		
140	20	18	16	12	10	16	14	10		
175	14	10	5			8	3			
210	6					3				

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			速度
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	22	18	5	
140	22	18	5	
280	16	14	5	
420	10	4		
560	2			

リード8

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			速度
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	30	26	12	
70	30	26	12	
140	25	18	12	
210	18	10	3.5	
280	4			

リード4

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			速度
速度(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	30	26	20	
35	30	26	20	
70	25	18	20	
105	20	12	10	

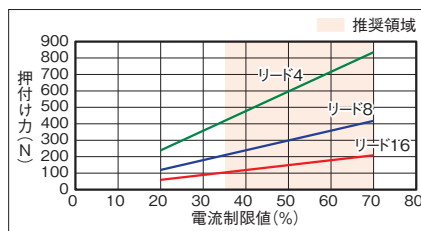
ストロークと最高速度

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

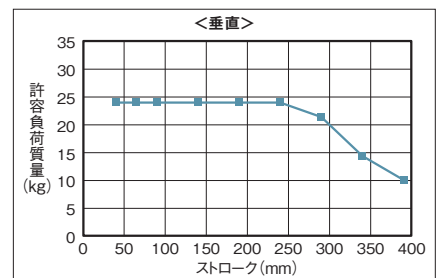
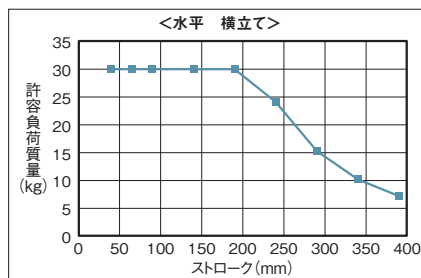
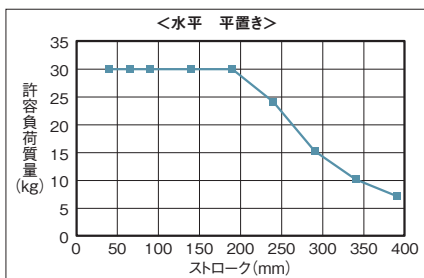
(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

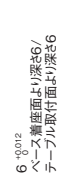
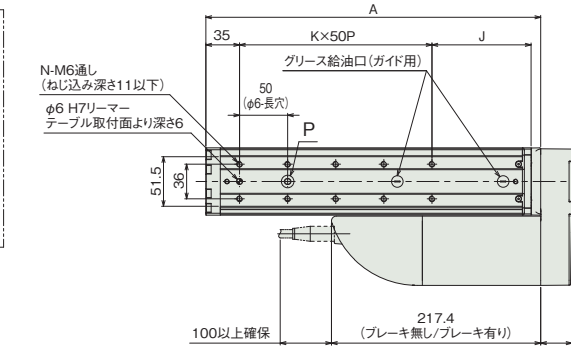
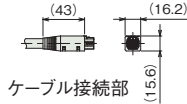
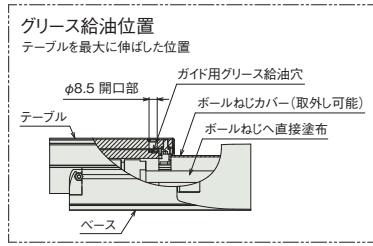
選定
注意事項
ラジアルシリンダー
ロッド
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS4
RCS2
RCS3
オプション

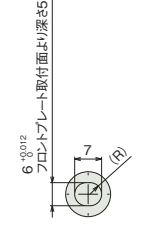
■RCP6-TA7R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

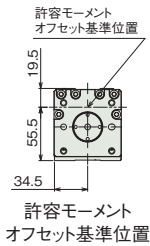
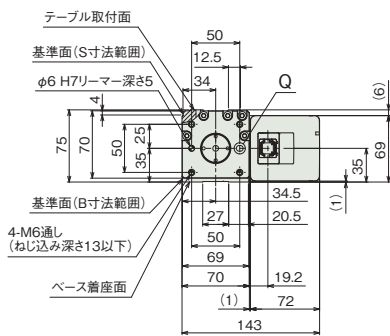
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



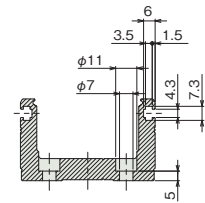
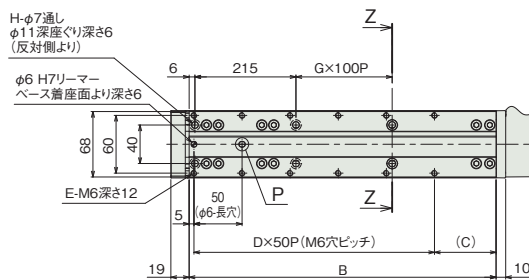
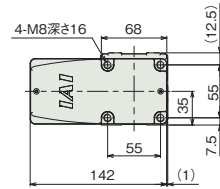
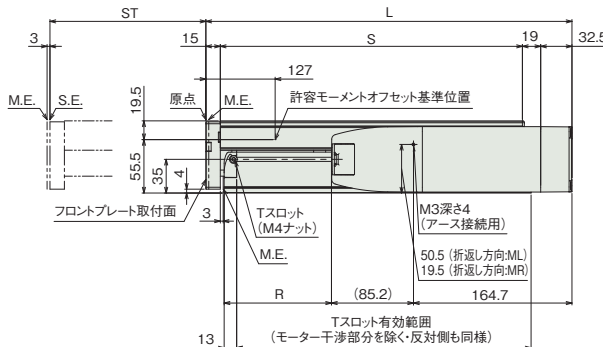
詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細



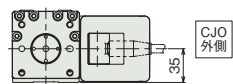
詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細



許容モーメント
オフセット基準位置



断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用
座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向
(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
R	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6	261.6	311.6	361.6	411.6
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

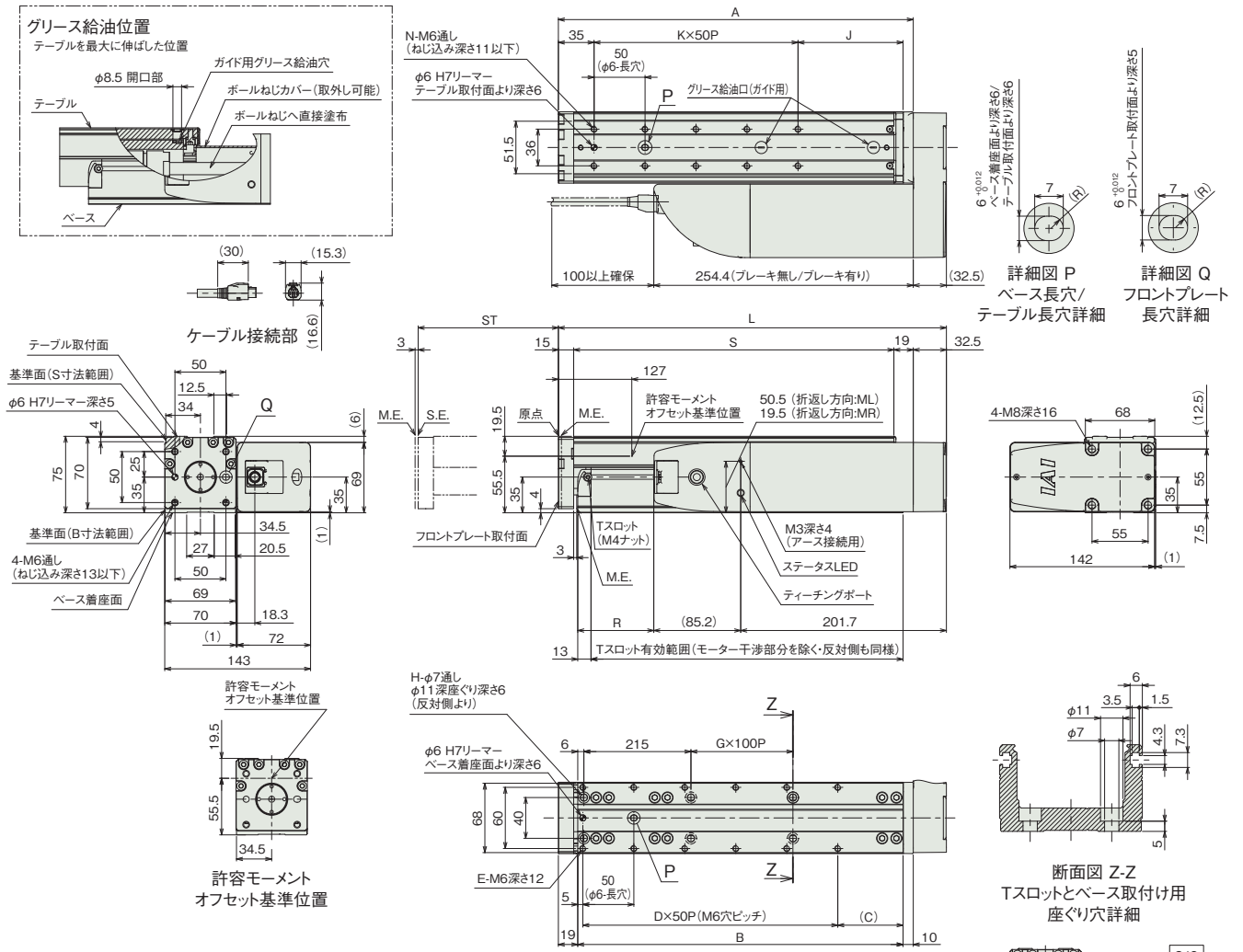
■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.0	6.2	6.4	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1
	ブレーキ有り	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2

■RCP6S-TA7R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
R	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6	224.6	274.6	324.6	374.6
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7
	ブレーキ有り	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク					※選択							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボット

テーブル

ケーブル型式

RCP6/RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP3

パルスモーター				
RCP3	テーブル	RCP3-TA3C	4-443	
		RCP3-TA4C	4-447	
		RCP3-TA5C	4-451	
		RCP3-TA6C	4-455	
		RCP3-TA7C	4-459	
		RCP3-TA3R	4-463	
		RCP3-TA4R	4-467	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCP3-TA5R	4-471	
		RCP3-TA6R	4-475	
		RCP3-TA7R	4-479	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP3-TA3C

細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP3 - TA3C - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm ? ? 100 100mm (10mmピッチ毎設定)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	-----------------------	---------------------------------	--------------------------------------	------------------------------------------------------------	------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

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



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

オプション価格表 (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	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.7	1.4	2
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.3	0.6	1
		最高速度 (mm/s)	200	133	67
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	15	22	45	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.3	0.6	1	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 8.33N・m
	Mb: 11.9N・m
	Mc: 13.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 3.82N・m
	Mb: 5.45N・m
	Mc: 6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	0.7	0.3
200	0.5	0.2
300	0.5	

リード4

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	1.4	0.6
133	1	0.4
200	1	

リード2

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	2	1
67	1.5	0.7
100	1.5	

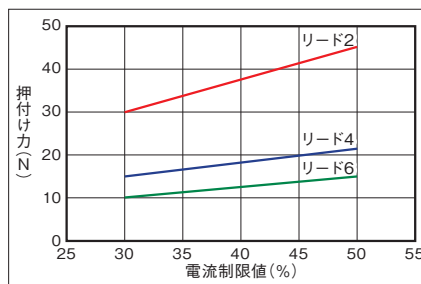
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



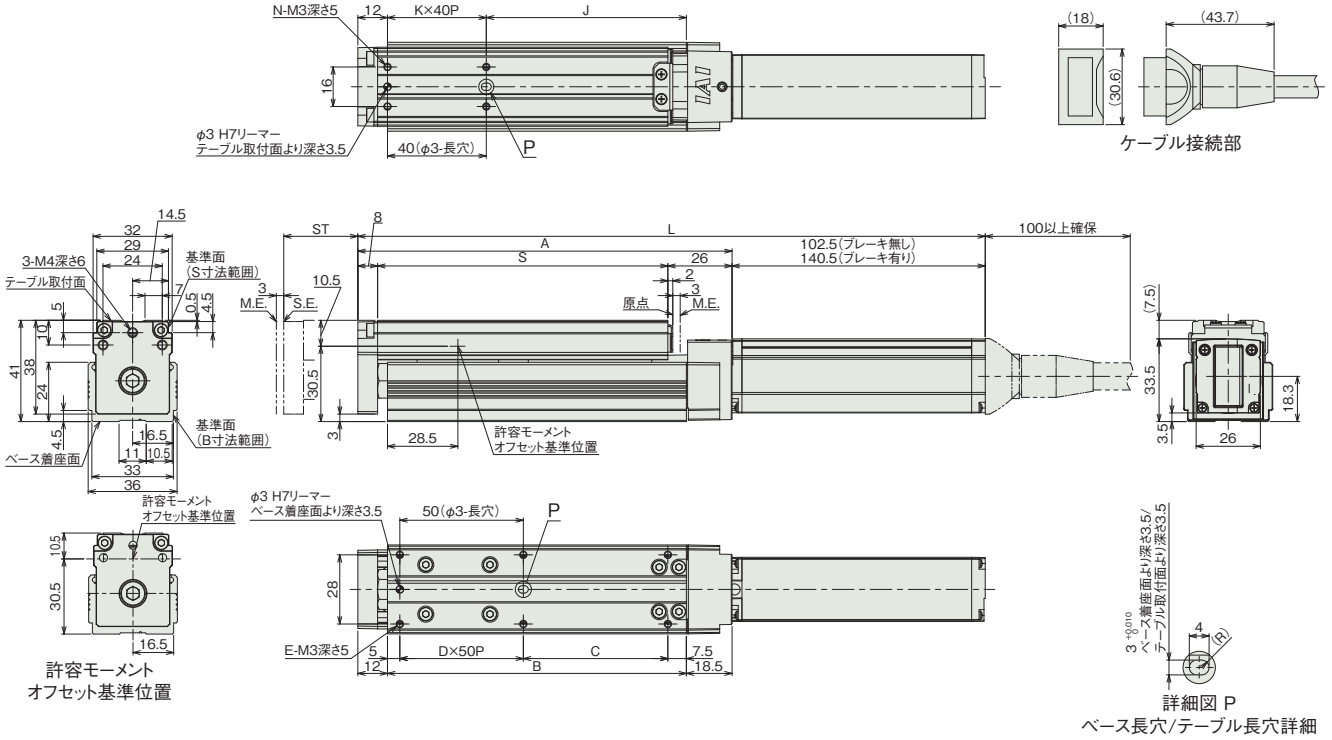
寸法図

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



(注) モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。
ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	ブレーキ無し	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	ブレーキ有り	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A		121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5
B		91	101	111	121	131	141	151	161	171
C		28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
D		1	1	1	1	2	2	2	2	2
E		6	6	6	6	8	8	8	8	8
J		51	61	71	81	91	101	111	121	131
K		1	1	1	1	2	2	2	2	2
N		4	4	4	4	6	6	6	6	6
S		87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5

■ストローク別質量

ストローク		20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7
	ブレーキ有り	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ロボシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCP3-TA4C

細小型

テーブル

モーター
ストレート

本体幅
40mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP3 - TA4C - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm ? ? 100 100mm (10mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	---------------------------------	--------------------------------	------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

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



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (3) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

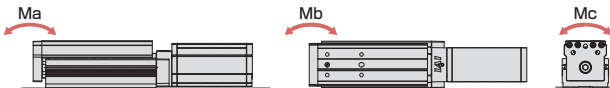
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	3
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	25	37	75	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1	1.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17.2N・m
	Mb: 24.5N・m
	Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

リード4

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

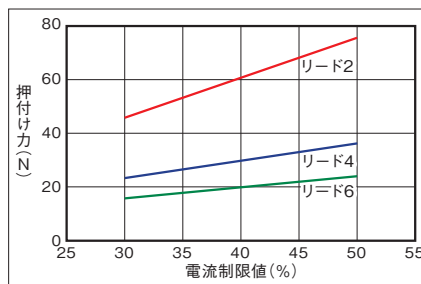
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

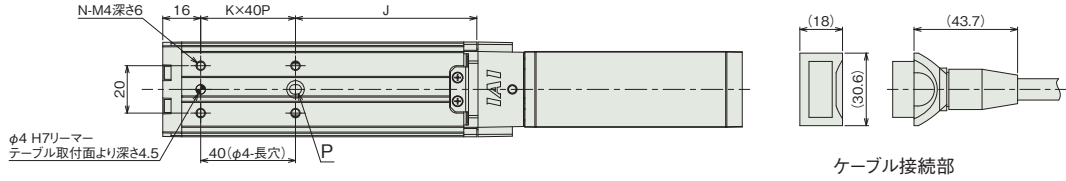
寸法図

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

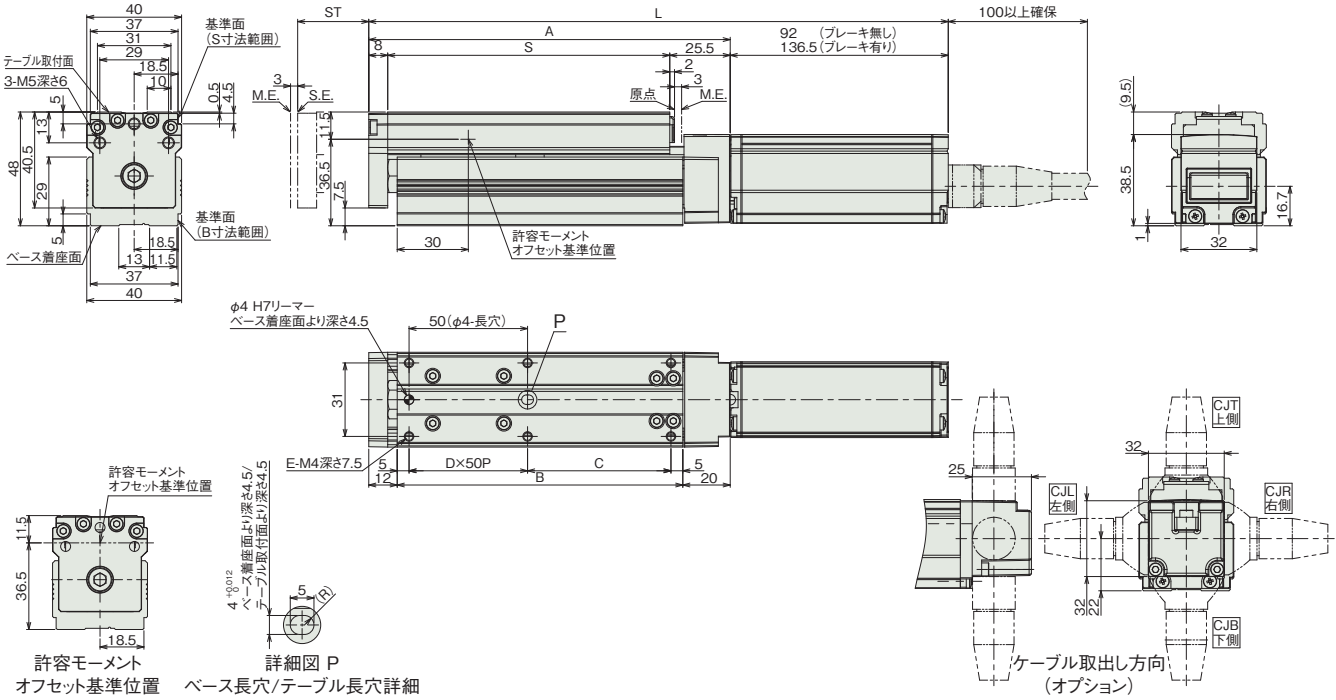


(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。
ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル接続部



■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5	
B	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5	
C	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5	
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
J	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5	
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
S	89	99	109	119	129	139	149	159	169	

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9
	ブレーキ有り	0.9	0.9	0.9	1	1	1	1.1	1.1

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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			
				ネットワーク			※選択															
ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

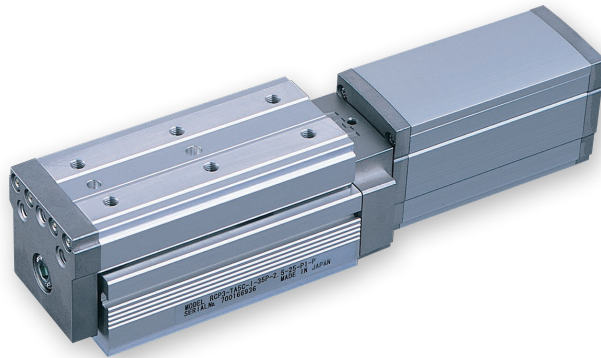
RCP3-TA5C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 60 mm	24v パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - TA5C - I - 35P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--------------------------------------------	-----------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6
		最高速度 (mm/s)	465	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	400	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	34	68	136	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	1.5	3	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 25.5N・m
	Mb : 36.5N・m
	Mc : 56.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma : 7.56N・m
	Mb : 10.8N・m
	Mc : 16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
83	4	1.5
167	3	1.5
208	3	1
250	1.5	0.5

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

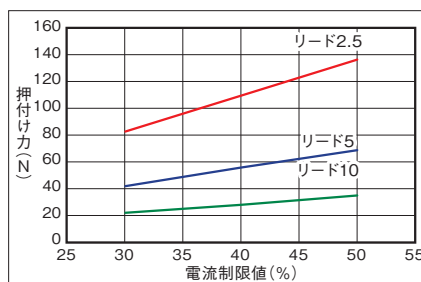
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

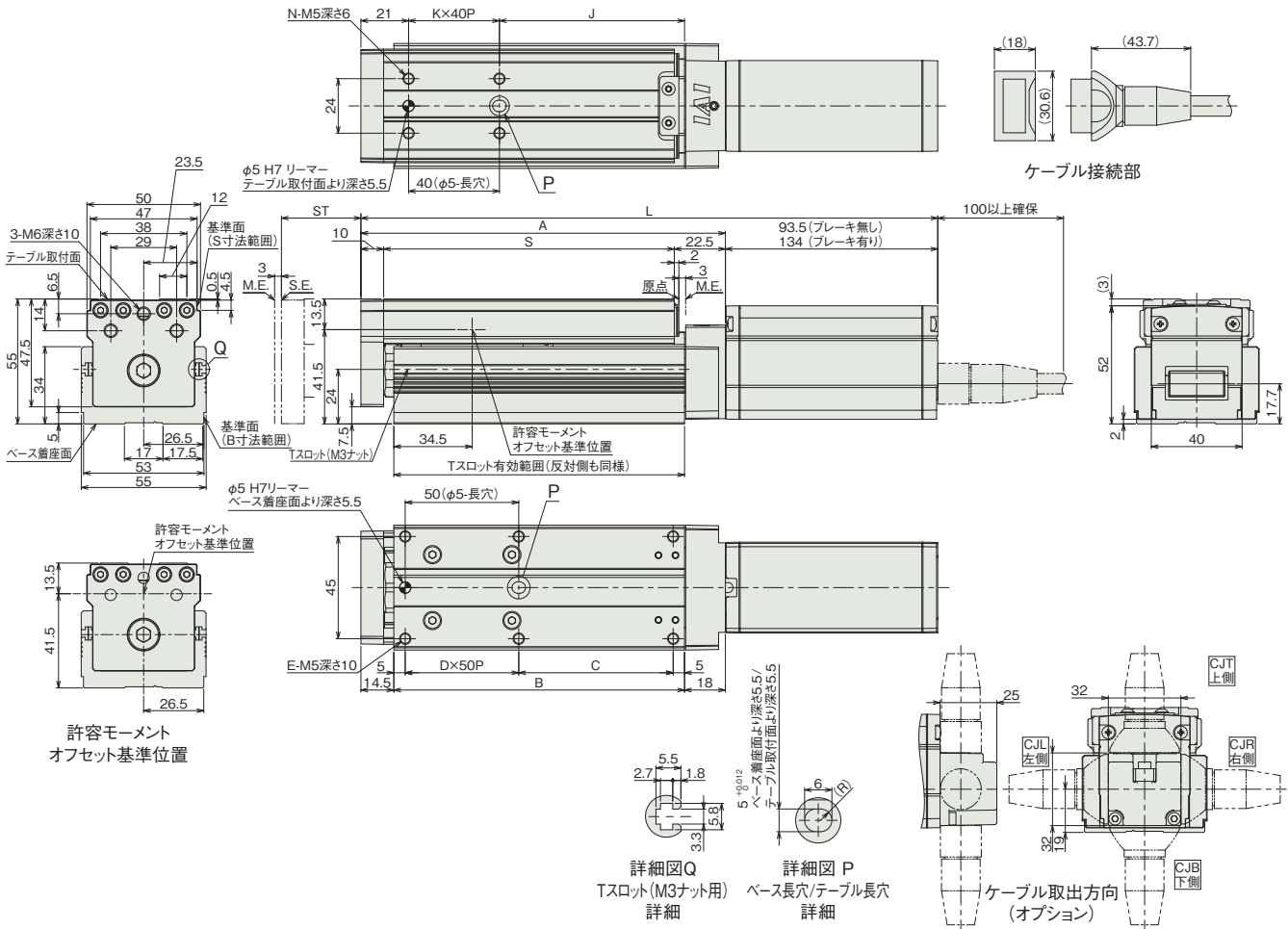
寸法図

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



(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
ロボット
ラジアルシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

■ストローク別寸法

L	ストローク		25	50	75	100
		プレーキ無し	プレーキ有り	229	254	279
			269.5	294.5	319.5	344.5
RCS2	A		135.5	160.5	185.5	210.5
	B		103	128	153	178
	C		43	68	43	68
	D		1	1	2	2
RCS3	E		6	6	8	8
	J		56.5	81.5	66.5	91.5
	K		1	1	2	2
オプション	N		4	4	6	6
	S		103	128	153	178

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		25	50	75	100
		プレーキ無し	プレーキ有り	1.2	1.4	1.5
			1.5	1.6	1.8	1.9

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	DC24V (単相AC 100~230V)	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

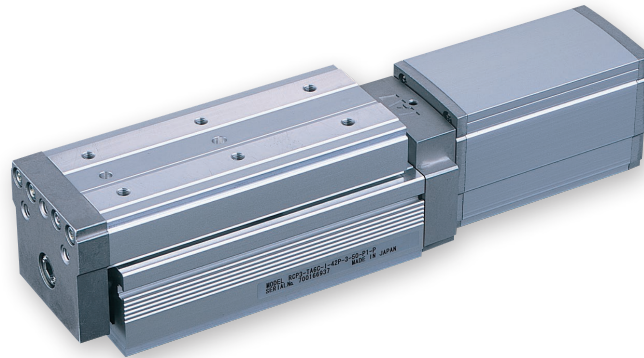
RCP3-TA6C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 70 mm	24V パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - TA6C - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	----------------------------------------	-----------------------------------------------------	-----------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6	8
		最高速度 (mm/s)	560	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	500	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m
	Mb: 42.0N・m
	Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 8.52N・m
	Mb: 12.2N・m
	Mc: 21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

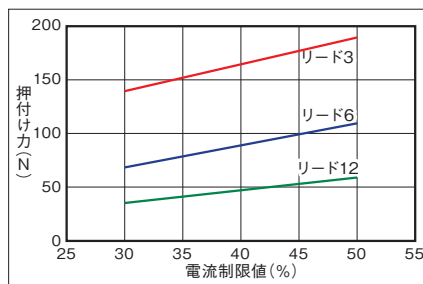
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



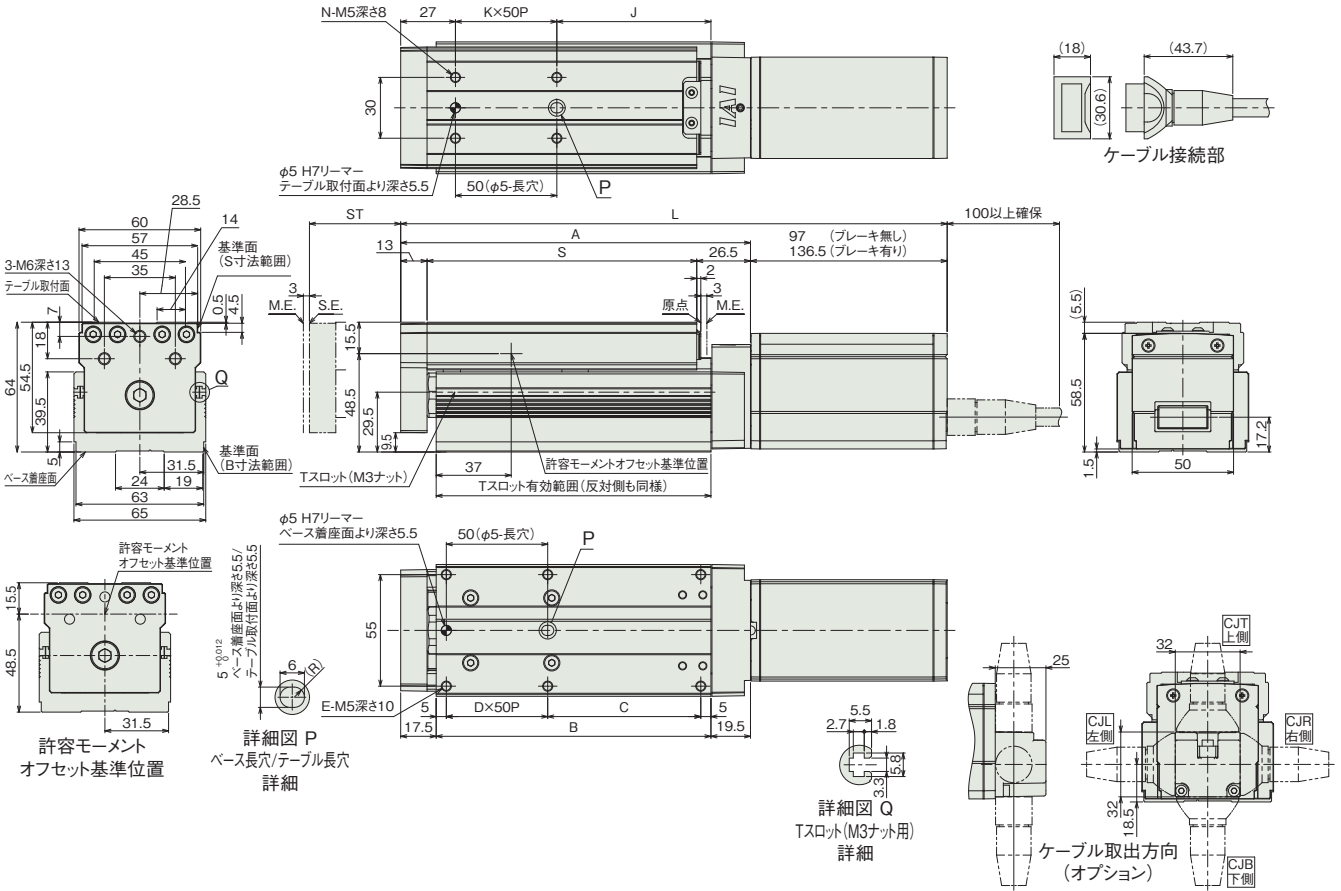
寸法図

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



(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

RCA2	L	ストローク		25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
RCS4	A	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5		
	B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5		
	C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5		
	D	1	1	2	2	3	3		
RCS2	E	6	6	8	8	10	10		
	J	51	76	51	76	51	76		
RCS3	K	1	1	2	2	3	3		
	N	4	4	6	6	8	8		
S		108	133	158	183	208	233		

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		25	50	75	100	125	150
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8
			2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

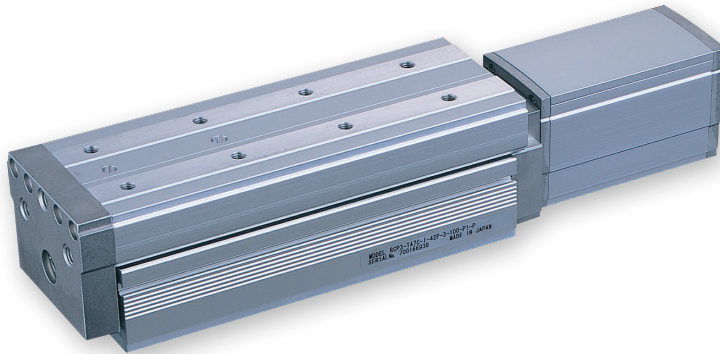
RCP3-TA7C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 80 mm	24V パルス モーター
------	---------------	------------------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - TA7C - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	----------------------------------------	-----------------------------------------------------	-----------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------	---------------------------



水平	垂直	横立て	天吊り

CE RoHS 10

選定

注意事項

ロボシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	—
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	—
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	4-557	—
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	4-557	—
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	—
原点逆仕様	NM	4-569	—

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	オプション	標準	オプション
標準タイプ	P(1m)	—	—	—	—
	S(3m)	—	—	—	—
	M(5m)	—	—	—	—
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—	—	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—	—	—
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—	—	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—	—	—
	R21(21m) ~ R25(25m)	—	—	—	—

(注) P3はロボットケーブルです。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	12 6 3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6 8 10
		最高速度 (mm/s)	600 300 150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1 2 4
		最高速度 (mm/s)	580 300 150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60 110 189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	最小ストローク (mm)	25 25 25	
	最大ストローク (mm)	200 200 200	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 42.6N·m
	Mb: 60.8N·m
	Mc: 123N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N·m
	Mb: 16.6N·m
	Mc: 33.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
266	6	1
400	6	0.5
500	4	0.5
580	2	0.5
600	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
125	8	2
250	6	2
300	6	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

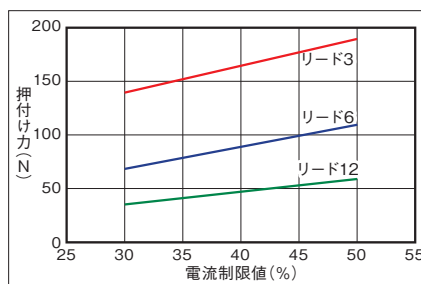
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



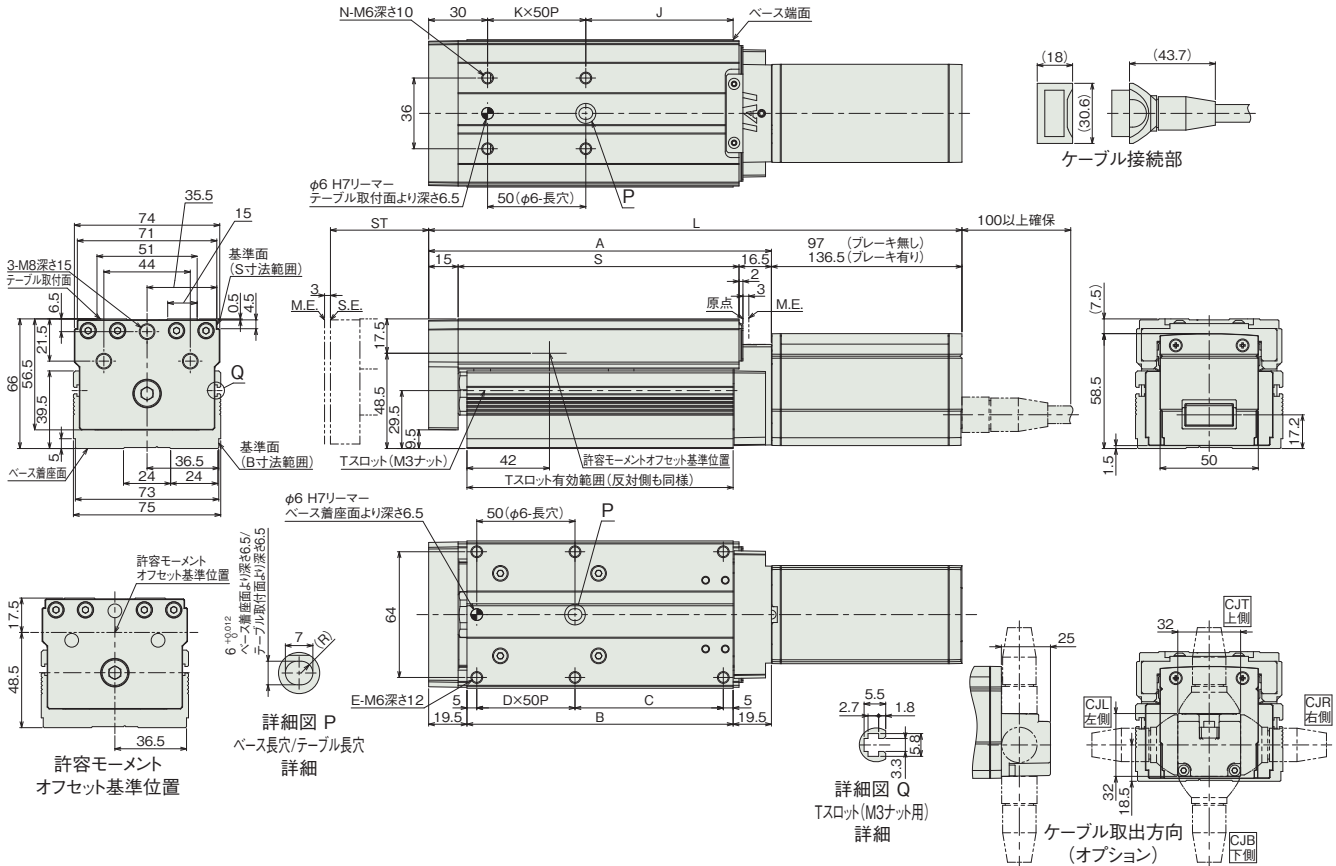
寸法図

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



(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

L	ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5
A			149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
B			110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
C			50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D			1	1	2	2	3	3	4	4
E			6	6	8	8	10	10	12	12
J			50	75	50	75	50	75	50	75
K			1	1	2	2	3	3	4	4
N			4	4	6	6	8	8	10	10
S			118	143	168	193	218	243	268	293

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		25	50	75	100	125	150	175	200
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4
			2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.6	3.8	4

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

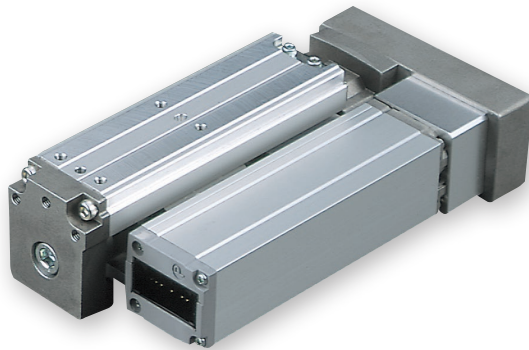
RCP3-TA3R

細小型 テーブル モーター折返し 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP3 - TA3R - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm ? ? 100 100mm (10mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	---------------------------------	--------------------------------	------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

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



- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

オプション価格表 (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	4-557	—
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	—
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	—
原点逆仕様	NM	4-569	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—

(注) P3はロボットケーブルです。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

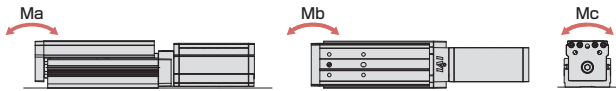
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.7	1.4	2
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.3	0.6	1
		最高速度 (mm/s)	200	133	67
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	15	22	45	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.3	0.6	1	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 8.33N・m
	Mb: 11.9N・m
	Mc: 13.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 3.82N・m
	Mb: 5.45N・m
	Mc: 6.10N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード6	姿勢		水平	垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		
	100	0.3	0.7	0.3
	200	0.5	0.5	0.2
	300	0.5	0.5	0.2

リード4	姿勢		水平	垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		
	67	0.3	1.4	0.6
	133	1	1	0.4
	200	1	1	0.4

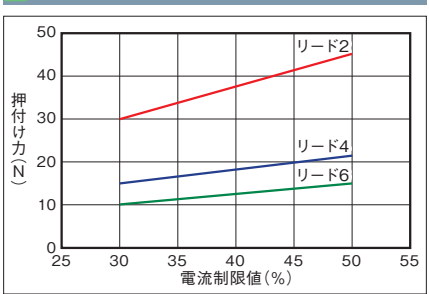
リード2	姿勢		水平	垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		
	33	0.2	2	1
	67	1.5	1.5	0.7
	100	1.5	1.5	0.7

ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。 (単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



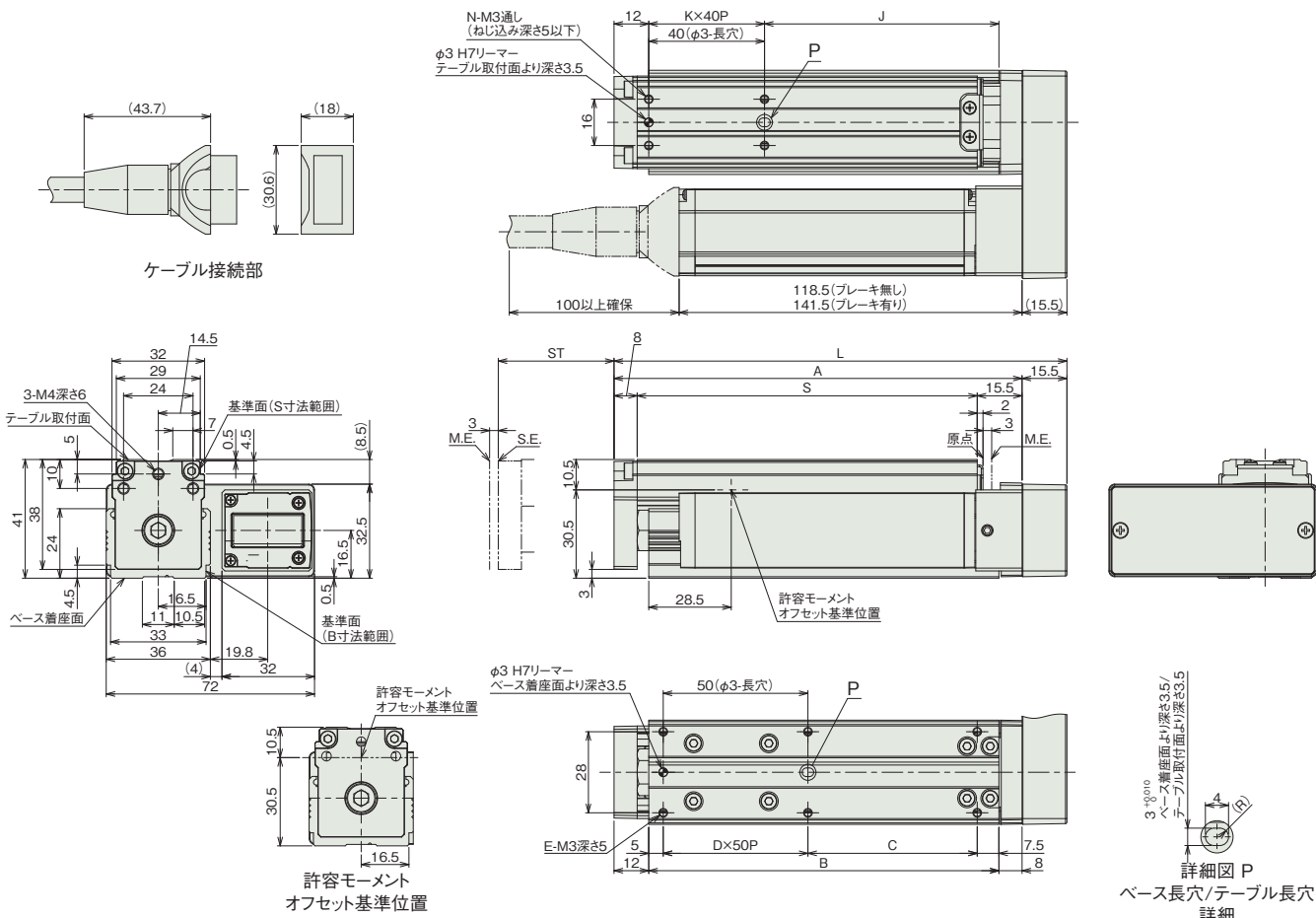
寸法図

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



(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。
ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

	20	30	40	50	60	70	80	90	100
ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	111	121	131	141	151	161	171	181	191
B	91	101	111	121	131	141	151	161	171
C	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	51	61	71	81	91	101	111	121	131
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6
S	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)									
ブレーキ無し	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7
ブレーキ有り	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.8

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

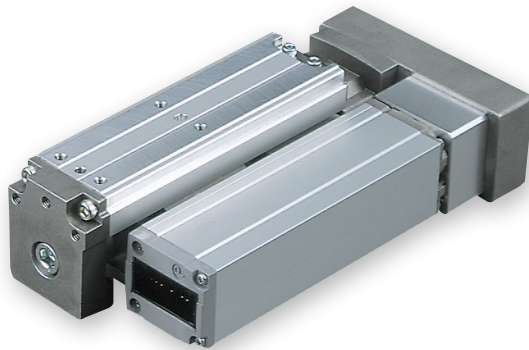
RCP3-TA4R

細小型
テーブル
モーター折返し
本体幅 40mm
24V パルスモーター

■型式項目

RCP3 - TA4R - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm 100 100mm (10mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	--------------------------------	-----------------------------------------------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

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



- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	3
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	25	37	75	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1	1.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17.2N・m
	Mb: 24.5N・m
	Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平	垂直
	加減速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

リード4

姿勢	水平	垂直
	加減速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

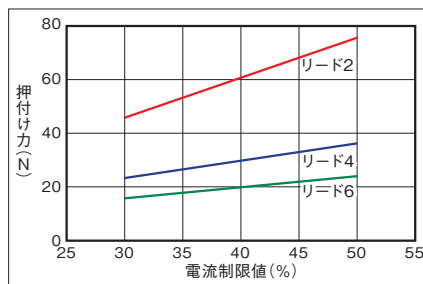
姿勢	水平	垂直
	加減速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



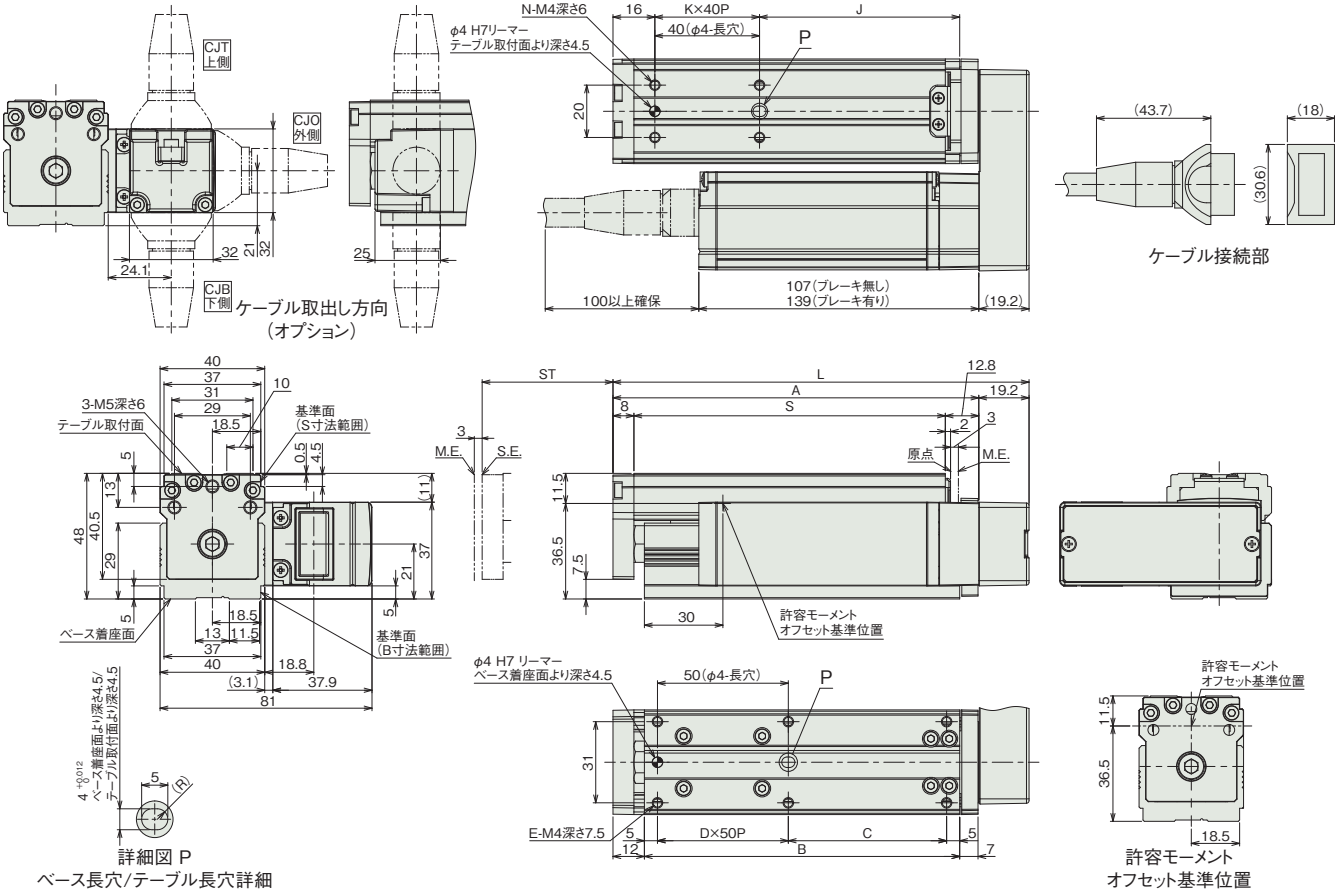
寸法図

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



(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。
ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	109.8	119.8	129.8	139.8	149.8	159.8	169.8	179.8	189.8
B	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
C	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6
S	89	99	109	119	129	139	149	159	169

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)									
ブレーキ無し	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1	1
ブレーキ有り	0.9	1	1	1	1.1	1.1	1.1	1.2	1.2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

ケーブル
テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

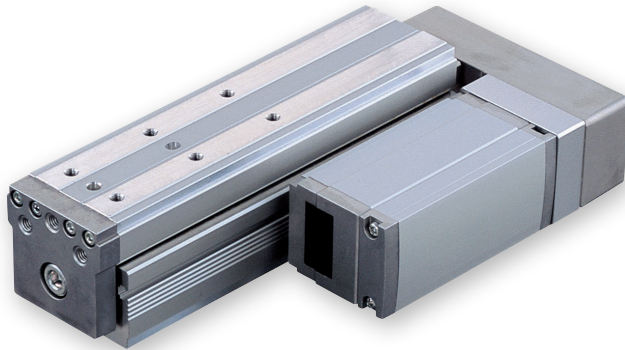
RCP3-TA5R

テーブル	モーター折返し	本体幅 60mm	24V パルス モーター
------	---------	-------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - TA5R - I - 35P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 50 50mm 100 100mm (25mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	----------------------------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-
75	-
100	-

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-
		-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

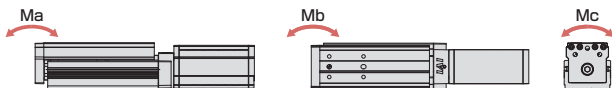
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6
		最高速度 (mm/s)	465	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	400	250	125
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	34	68	136	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	1.5	3	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 25.5N・m
	Mb : 36.5N・m
	Mc : 56.1N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma : 7.56N・m
	Mb : 10.8N・m
	Mc : 16.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
83	4	1.5
167	3	1.5
208	3	1
250	1.5	0.5

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

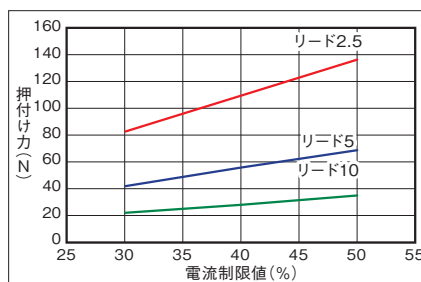
ストロークと最高速度

ストローク リード	25~100 (25mm毎)	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
10	465	<400>
5	250	
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

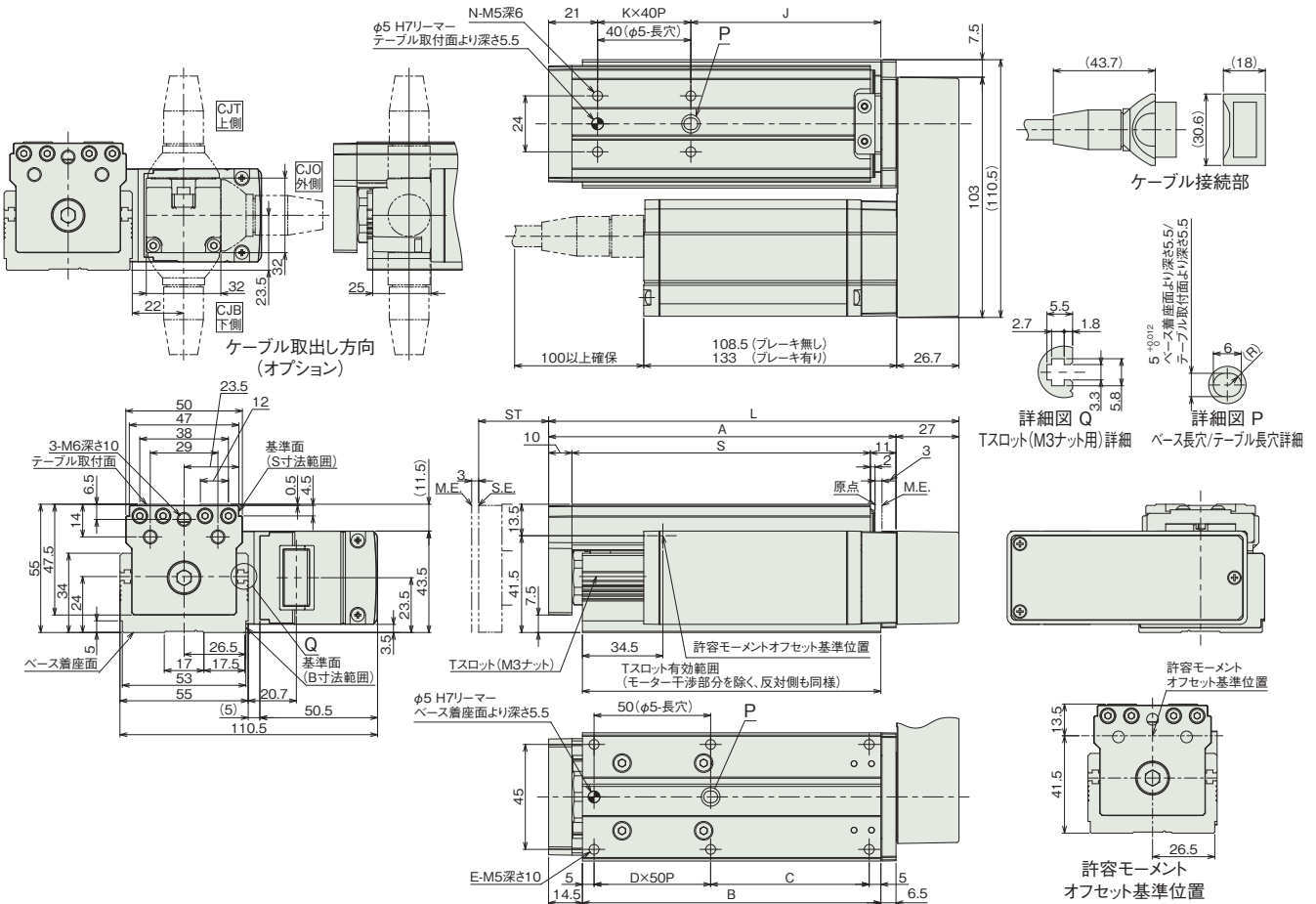
寸法図

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



- (注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
- (注) ブレーキ有りでストロークが25mmの場合、モーターユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	124	149	174	199
B	103	128	153	178
C	43	68	43	68
D	1	1	2	2
E	6	6	8	8
J	56.5	81.5	66.5	91.5
K	1	1	2	2
N	4	4	6	6
S	103	128	153	178

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	1.4	1.6	1.7	1.9
	1.7	1.8	2	2.1

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

ケーブル
テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

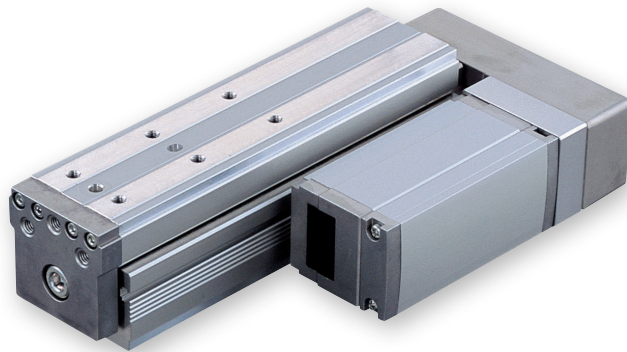
RCP3-TA6R

テーブル	モーター折返し	本体幅 70mm	24V パルス モーター
------	---------	-------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - TA6R - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mmピッチ毎設定)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	---------------------------------	----------------------------------------	---------------------------------------------------	------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6	8
		最高速度 (mm/s)	560	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	4
		最高速度 (mm/s)	500	300	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60	110	189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 29.4N・m
	Mb: 42.0N・m
	Mc: 74.1N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 8.52N・m
	Mb: 12.2N・m
	Mc: 21.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■ テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

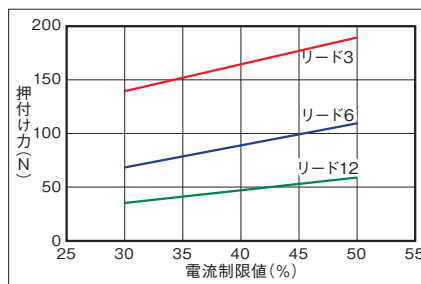
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



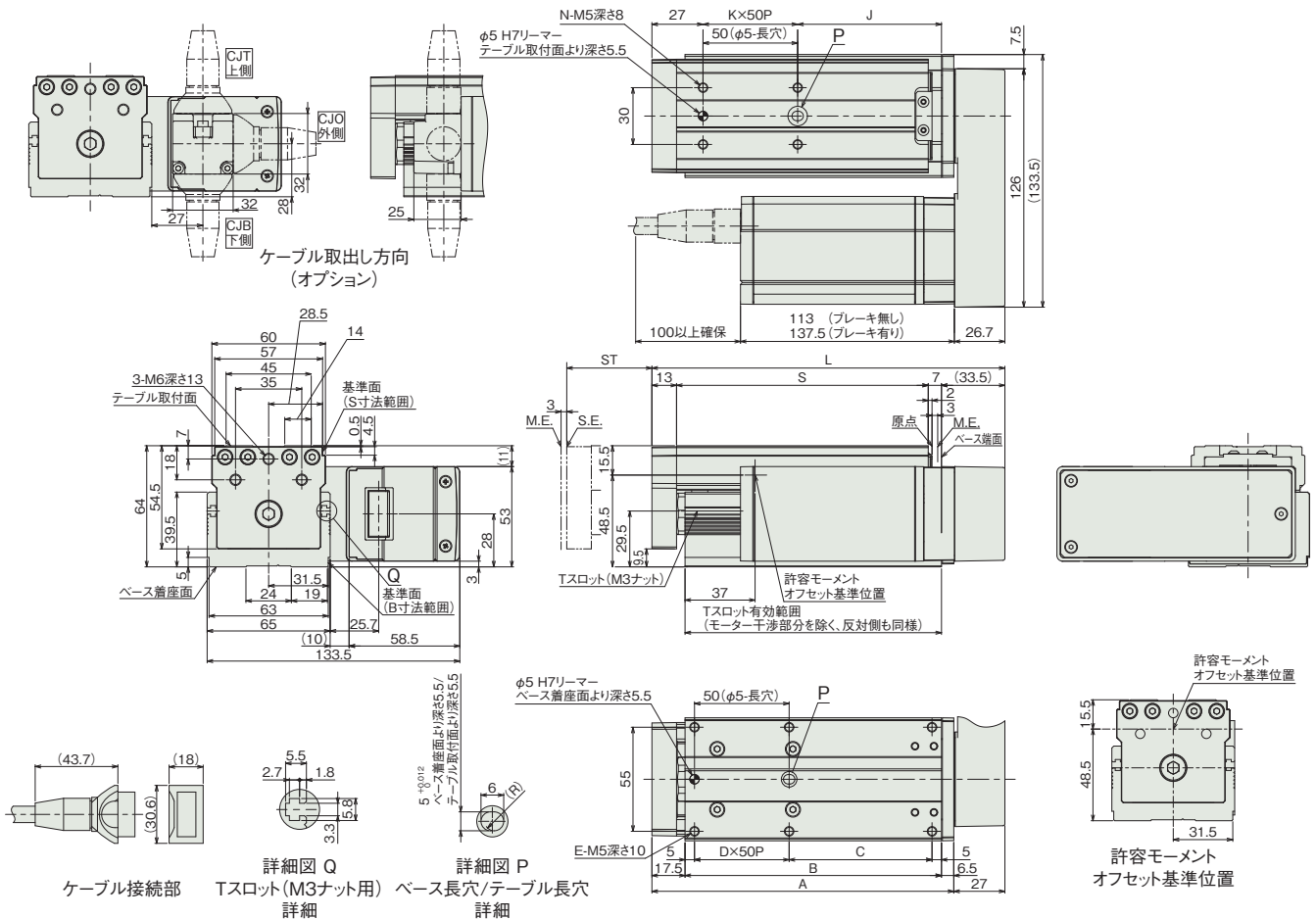
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) モーター・エンコーダーケーブルは一体型となります。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
 (注) ブレーキ有りでストロークが25mmの場合、モーターユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の図面になります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	134.5	159.5	184.5	209.5	234.5	259.5
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D	1	1	2	2	3	3
E	6	6	8	8	10	10
J	51	76	51	76	51	76
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
S	108	133	158	183	208	233

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	25	50	75	100	125	150
	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

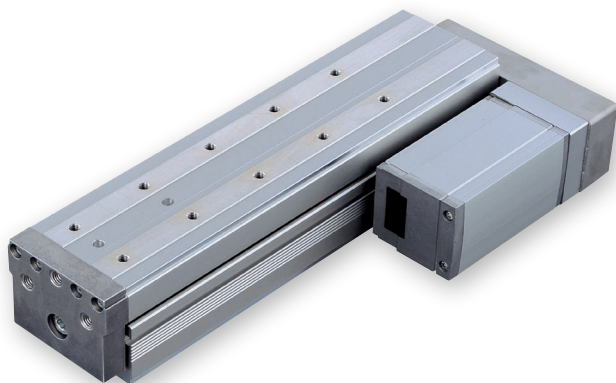
RCP3-TA7R

テーブル	モーター折返し	本体幅 80mm	24V パルス モーター
------	---------	-------------	--------------------

■型式項目

RCP3 - TA7R - I - 42P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 パルスモーター 42□サイズ	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mmピッチ毎設定)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCN RSEL	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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	----------------------------------------	---------------------------------------------------	------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	指定	標準	指定
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)	-	-	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

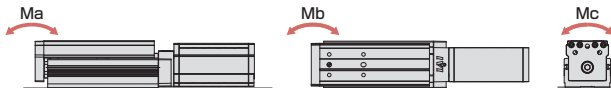
メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	12 6 3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6 8 10
		最高速度 (mm/s)	600 300 150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1 2 4
		最高速度 (mm/s)	580 300 150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
押付け	押付け時最大推力 (N)	60 110 189	
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	1 2 4	
ストローク	最小ストローク (mm)	25 25 25	
	最大ストローク (mm)	200 200 200	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 42.6N·m
	Mb: 60.8N·m
	Mc: 123N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N·m
	Mb: 16.6N·m
	Mc: 33.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
266	6	1
400	6	0.5
500	4	0.5
580	2	0.5
600	2	

リード6

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
125	8	2
250	6	2
300	6	1

リード3

姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

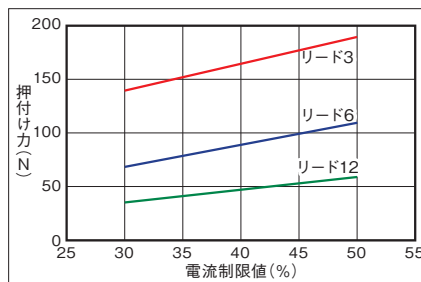
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



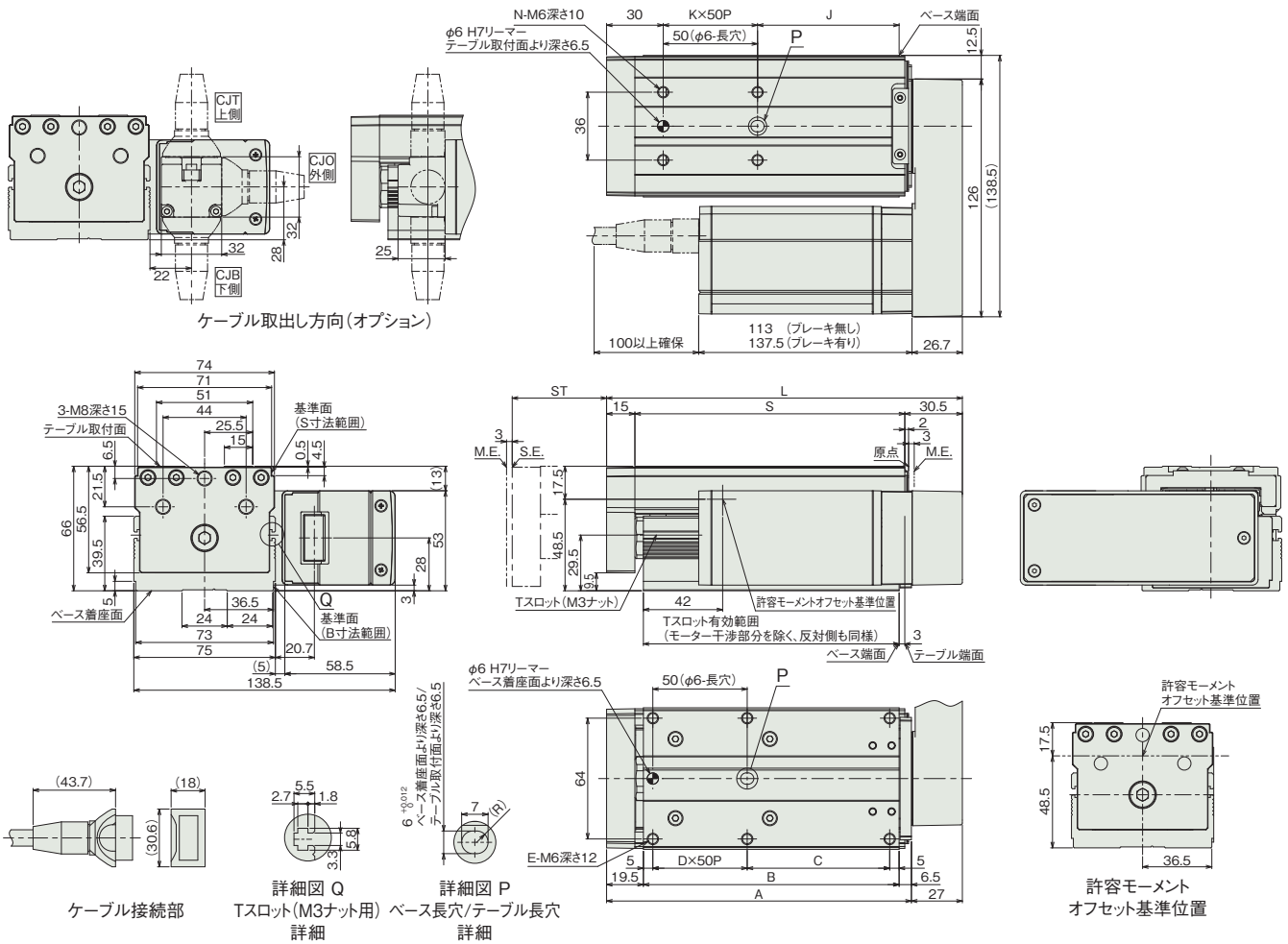
寸法図

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



(注) モーター・エンコーダーケーブルは一体型となります。ケーブルの詳細は1-109ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
 (注) ブレーキ有りでストロークが25mmの場合、モーターユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5	311.5
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D	1	1	2	2	3	3	4	4
E	6	6	8	8	10	10	12	12
J	50	75	50	75	50	75	50	75
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
S	118	143	168	193	218	243	268	293

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9
	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4	4.2

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	DC24V (単相AC 100~230V)	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定


注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2	細小型テーブル	RCA2-TCA3NA	4-485	
		RCA2-TWA3NA	4-487	
		RCA2-TFA3NA	4-489	
		RCA2-TCA4NA	4-491	
		RCA2-TWA4NA	4-493	
		RCA2-TFA4NA	4-495	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

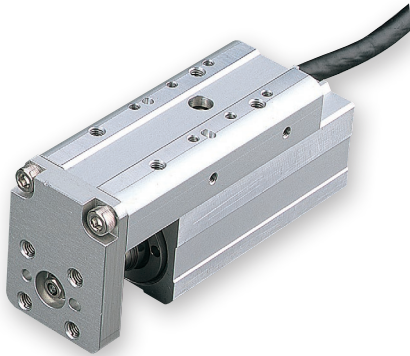
RCA2-TCA3NA

細小型
テーブル
モーターストレート
本体幅 30mm
24V ACサーボモーター
すべりねじ
ボールねじ

■型式項目

RCA2 - TCA3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立
天吊り

省電力対応

POINT 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
すべりねじ	1	50	-	-	-
	4	200	-	-	-
すべりねじ	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-

(単位はmm/s)

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ						
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50	
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
	ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
ストローク	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.0N・m
	Mb: 14.0N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

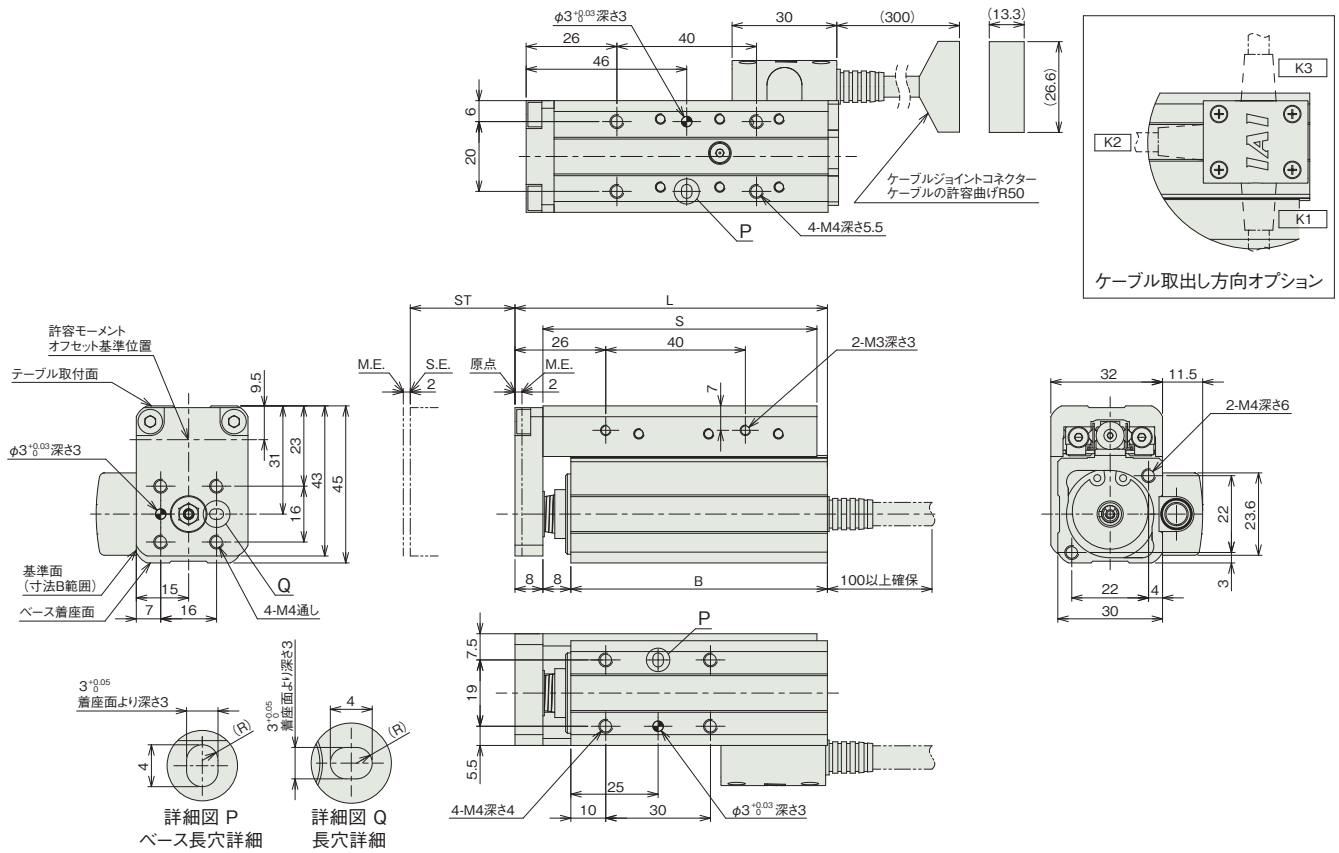
RCS3

オプション

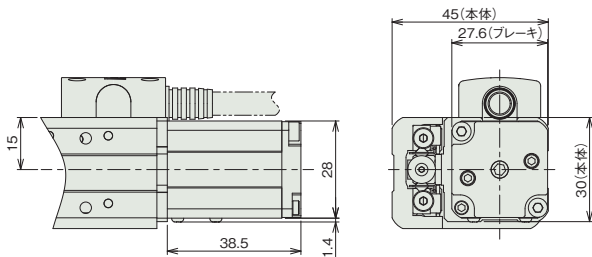
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 本体取付面(底面)のセンターと、テーブル上の取付面のセンターは同一位置ではありませんのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		
	30	50	
	ブレーキ無し	0.37	0.44
	ブレーキ有り	0.47	0.54

適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

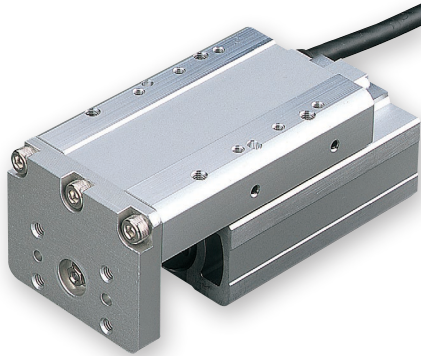
RCA2-TWA3NA

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 50mm	24V ACサーボ モーター	すべり ねじ	ボール ねじ
-----	------	---------------	--------------------	----------------------	-----------	-----------

■型式項目

RCA2 - TWA3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 10 サーマモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	--------------------------	-----------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

POINT 選定上の注意

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード1と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
すべりねじ	1	50	-	-	-
	4	200	-	-	-
すべりねじ	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-

(単位はmm/s)

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ							
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1		
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1		
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50	
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	
		最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2		
	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ													
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5		
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30		
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50		
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20		

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 19.1N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 9.4N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

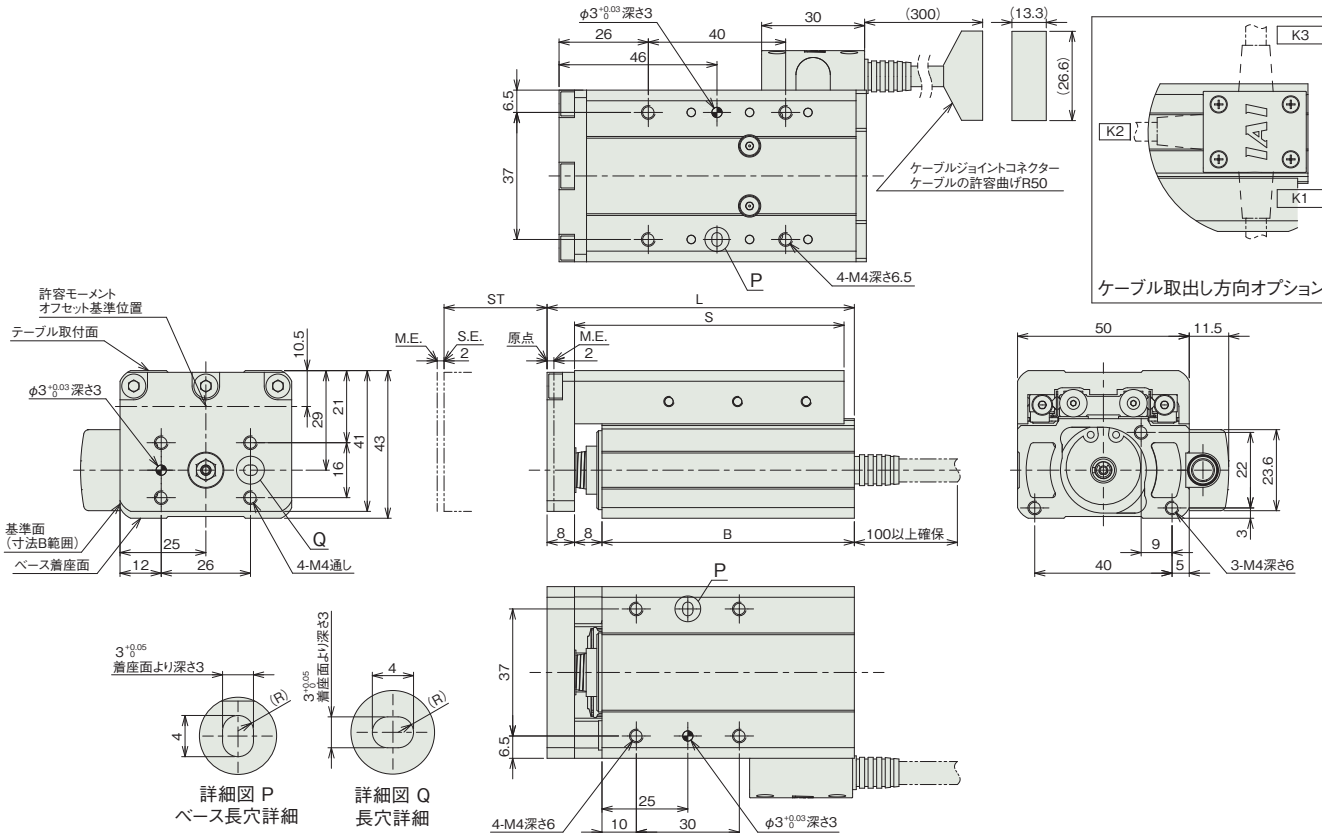
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD

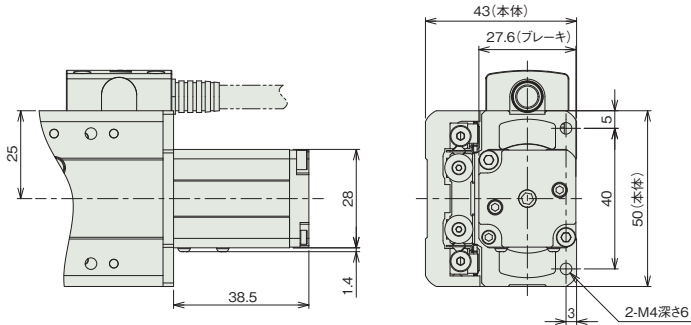
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	30	50
ブレーキ無し	0.52	0.58
ブレーキ有り	0.62	0.68

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

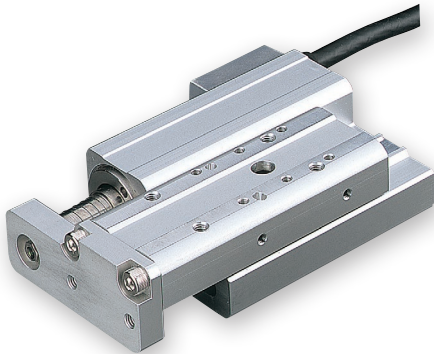
RCA2-TFA3NA

細小型	テーブル	モーター ストレート	本体幅 60mm	24V ACサーボ モーター	すべり ねじ	ボール ねじ
-----	------	---------------	-------------	----------------------	-----------	-----------

■型式項目

RCA2 - TFA3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 10W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

- POINT** 選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
 - 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「II」になります。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
4	2	200	-	-	-
	1	100	-	-	-
2	1	50	-	-	-
	1	200	-	-	-
4S	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-

(単位はmm/s)

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ							
		4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1		
送りねじ種類	リード (mm)	4	2	1	4	2	1	4	2	1	4	2	1		
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50	
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50	200	100	50	200	100	50	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
	推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5	25.1	50.3	100.5	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ													
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5	0.12	0.25	0.5		
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30		
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50		
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20		

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

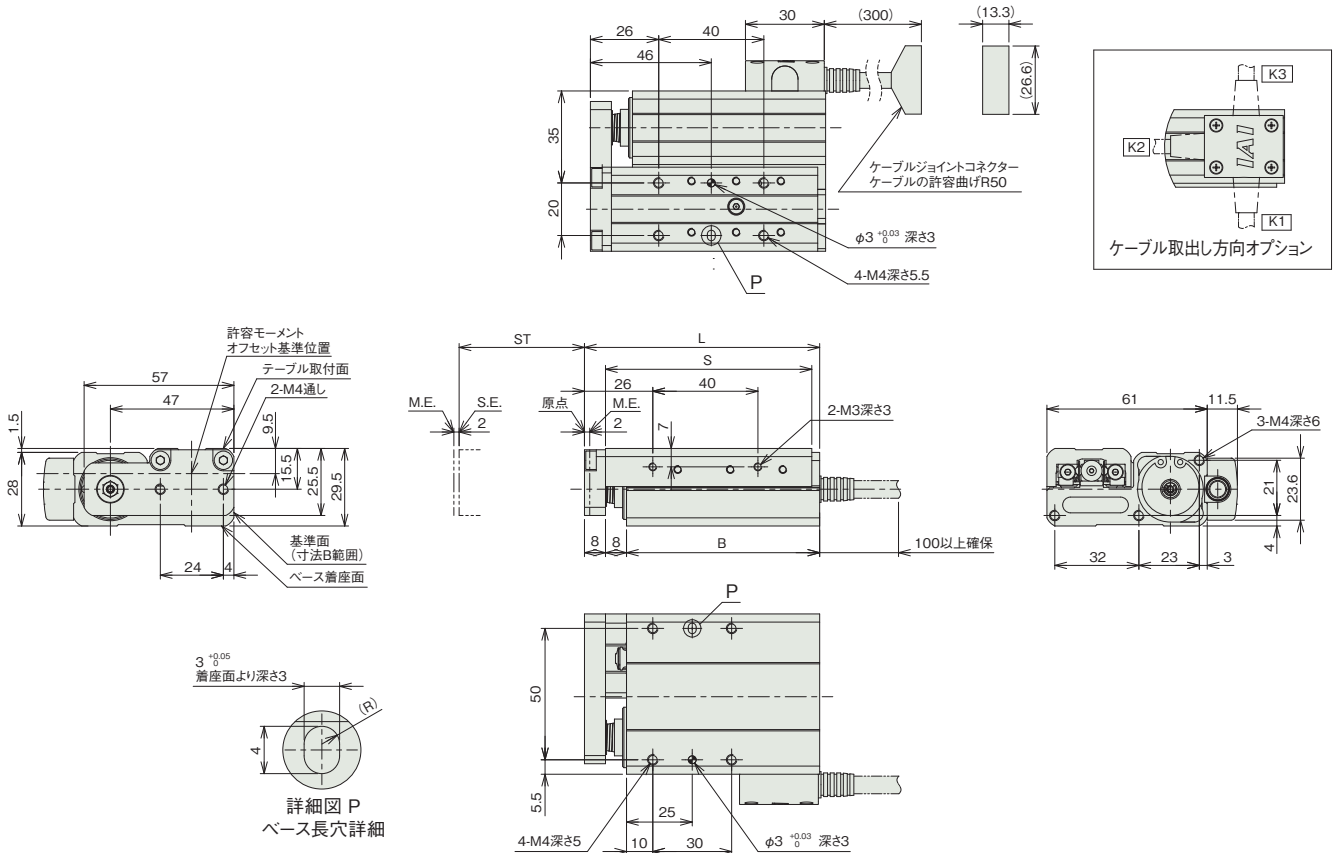
RCS3

オプション

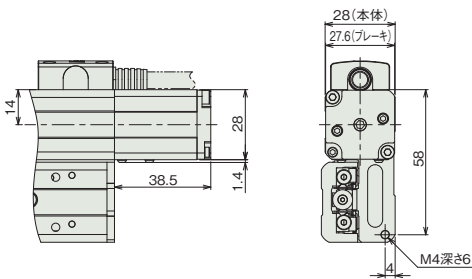
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		
	30	50	
	ブレーキ無し	0.4	0.48
	ブレーキ有り	0.5	0.58

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

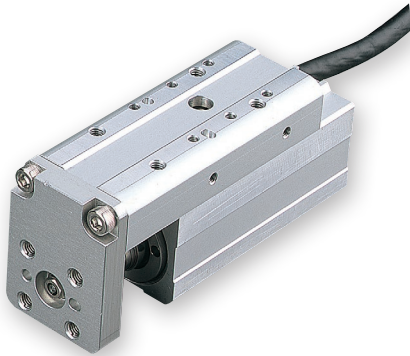
RCA2-TCA4NA

細小型 テーブル モーター ストレート 本体幅 **40mm** **24V** ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - TCA4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ボールねじ	ストローク	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270<220>	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ						
		6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1	2	3	6	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ												
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	

テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

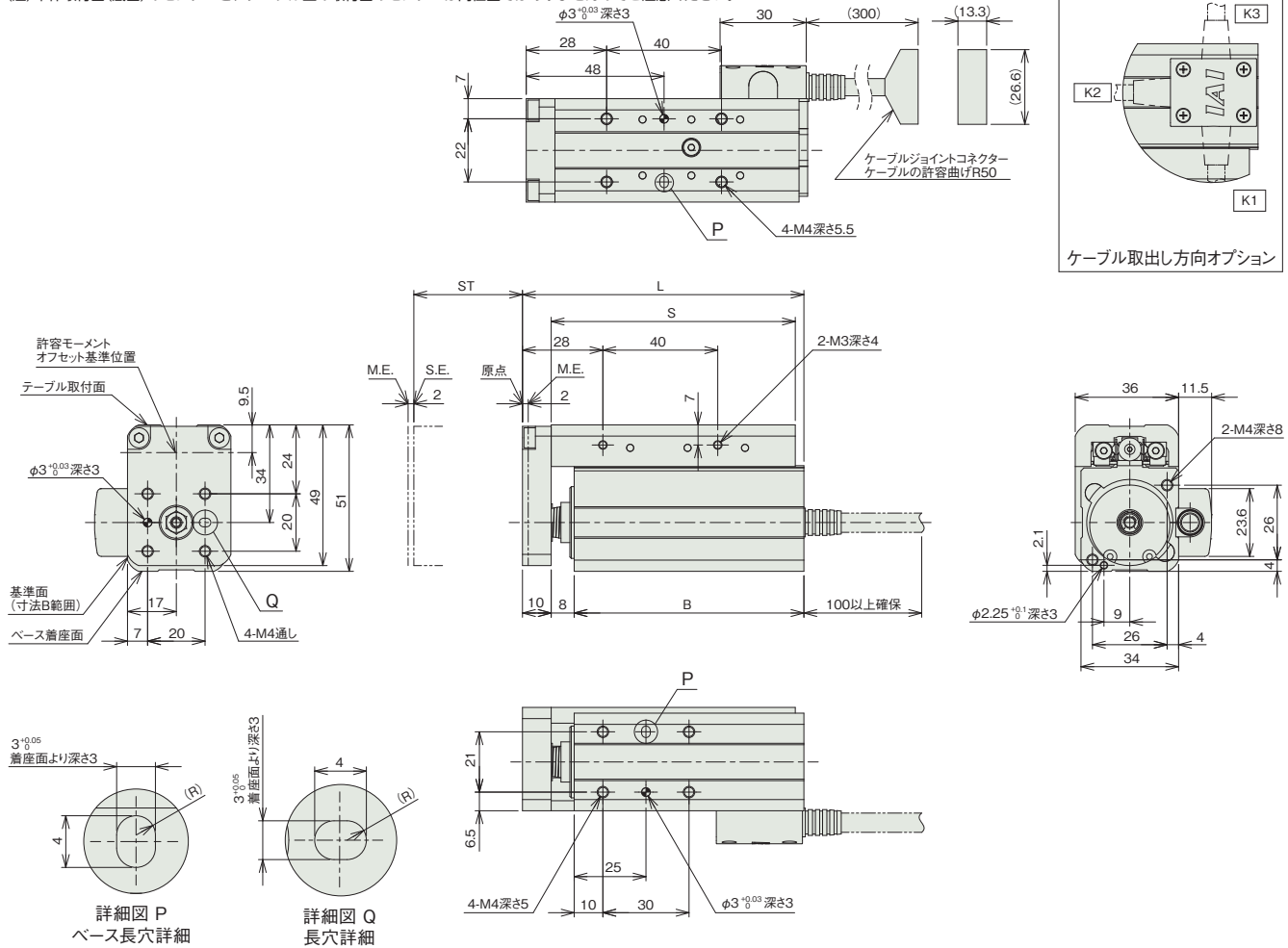
RCS2

RCS3

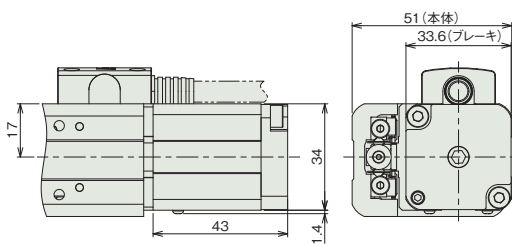
オプション

■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 本体取付面(底面)のセンターと、テーブル上の取付面のセンターは同位置ではありませんのでご注意ください。



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.48	0.6
	0.63	0.75

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

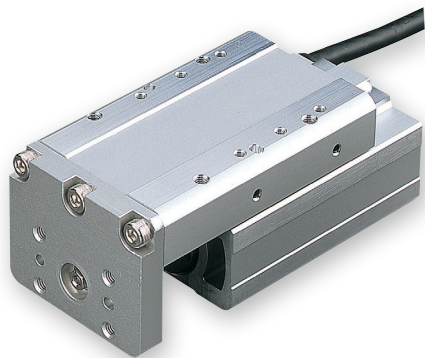
RCA2-TWA4NA

細小型 テーブル モーター ストレート 本体幅 **60mm** **24V** ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - TWA4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20 サーマモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	--------------------------	-----------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	30	270 < 220 >	300
	6	200	-
	2	100	-
すべりねじ	30	220	300
	6	200	-
	2	100	-

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ					
		6		4		2		6		4		2	
送りねじ種類	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4	2	6	4	2
水平	可搬質量	2	3	6	0.25	0.5	1	2	3	6	0.25	0.5	1
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	300	200	100	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ											
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20

テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロストモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 24.8N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 12.2N・m
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

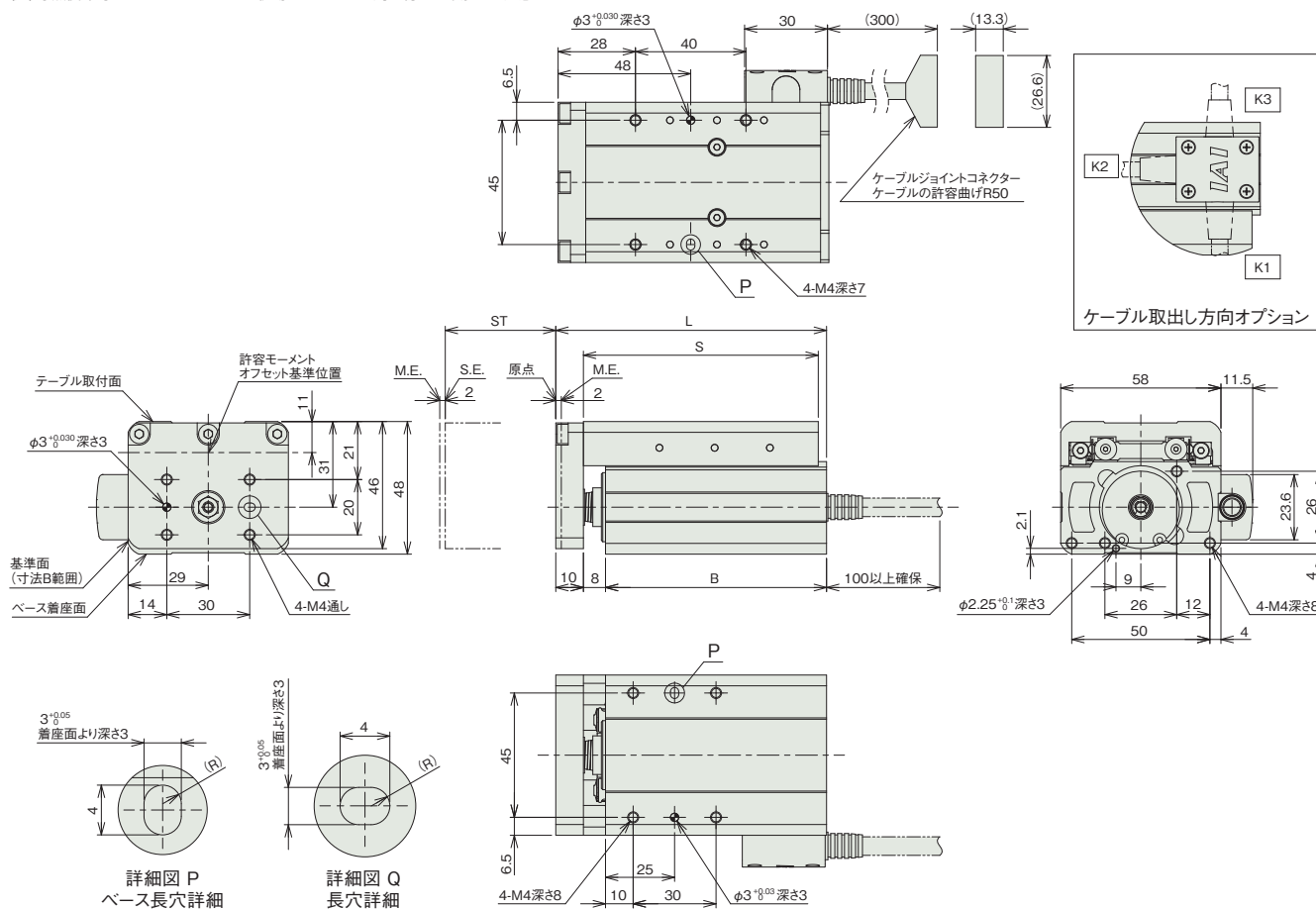
RCS3

オプション

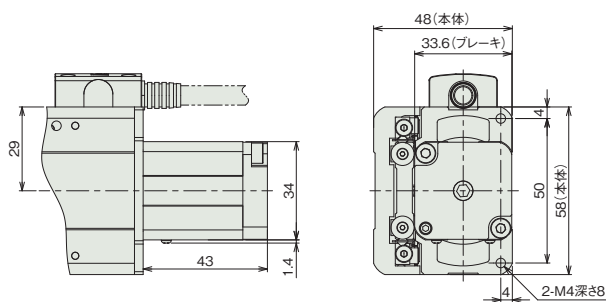
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	30	50
ブレーキ無し	0.65	0.77
ブレーキ有り	0.8	0.92

適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

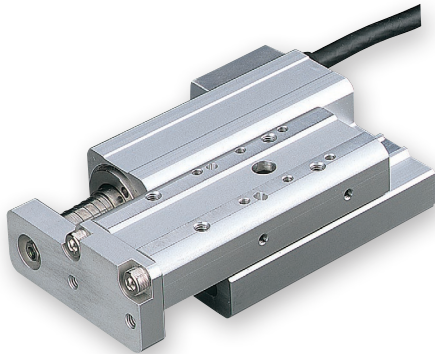
RCA2-TFA4NA

細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 70mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

型式項目

RCA2 - TFA4NA - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 サーボモーター 20W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応



- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりねじ仕様は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

オプション価格表 (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	4-557	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-557	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-565	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-
省電力対応	LA	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-

ストロークと最高速度

リード	ボールねじ	ストローク	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270<220>	300
	4	200	
	2	100	
すべりねじ	6	220	300
	4	200	
	2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ						すべりねじ	
		6	4	2	6	4	2	4	2
リード	リード (mm)	6	4	2	6	4	2	6	4
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2		
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2		
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5		
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30		
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50		
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20	20		

テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.1N・m
	Mb: 14.1N・m
	Mc: 6.70N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 3.3N・m
走行寿命	ボールねじ: 5000kmもしくは5000万往復 すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク, RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/

RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

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



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

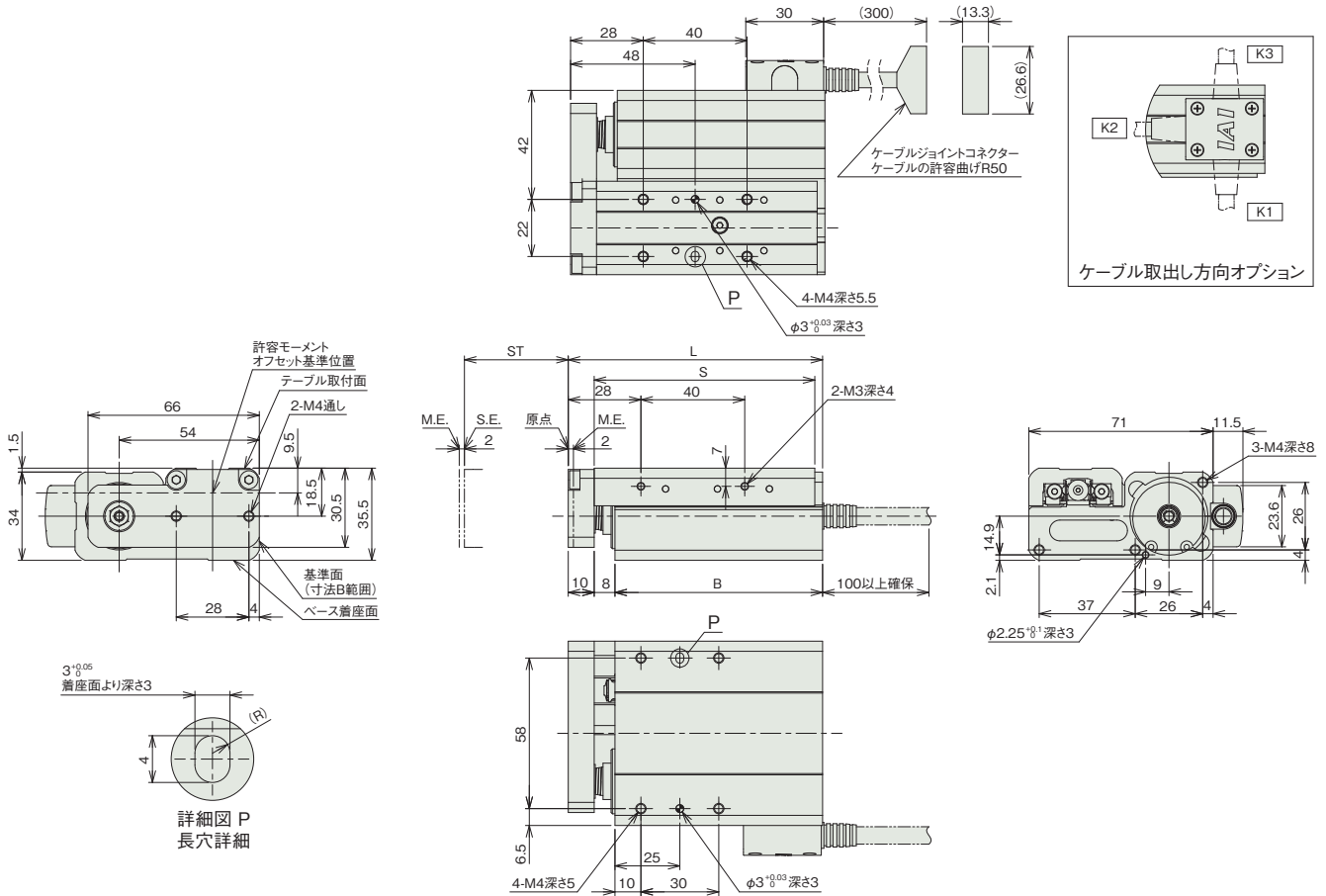
RCS3

オプション

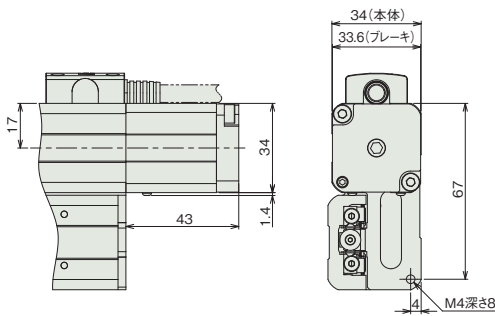
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-111ページでご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	30	50
ブレーキ無し	0.6	0.72
ブレーキ有り	0.75	0.87

適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCS4

サーボモーター 200V				
RCS4	テーブル	RCS4-TA4C	4-499	
		RCS4-TA6C	4-507	
		RCS4-TA7C	4-515	
	テーブル 【折返しタイプ】	RCS4-TA4R	4-523	
		RCS4-TA6R	4-531	
		RCS4-TA7R	4-539	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA4C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS4 - TA4C - WA - 60									
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
		WA バッテリーレスアップ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 150 150mm (25mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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	



水平

垂直

横立

天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	5	5	5
		最高速度(mm/s)	900	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6	9
		最高速度(mm/s)	900	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6	9	
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	4	4	4	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	5	3	3	3	3	3
5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	9	9	9	9	9	9

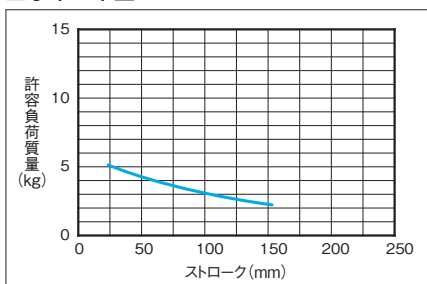
■ストロークと最高速度

ストローク	25~150(mm)
リード	
16	900
10	600
5	300
2.5	150

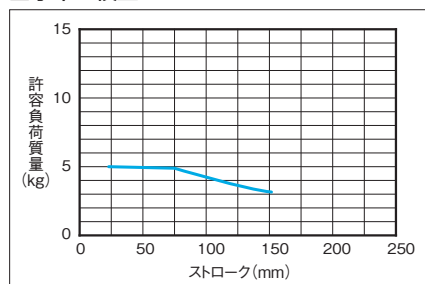
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

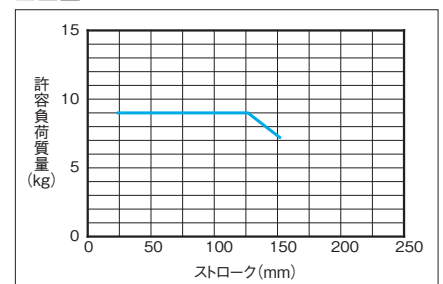
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

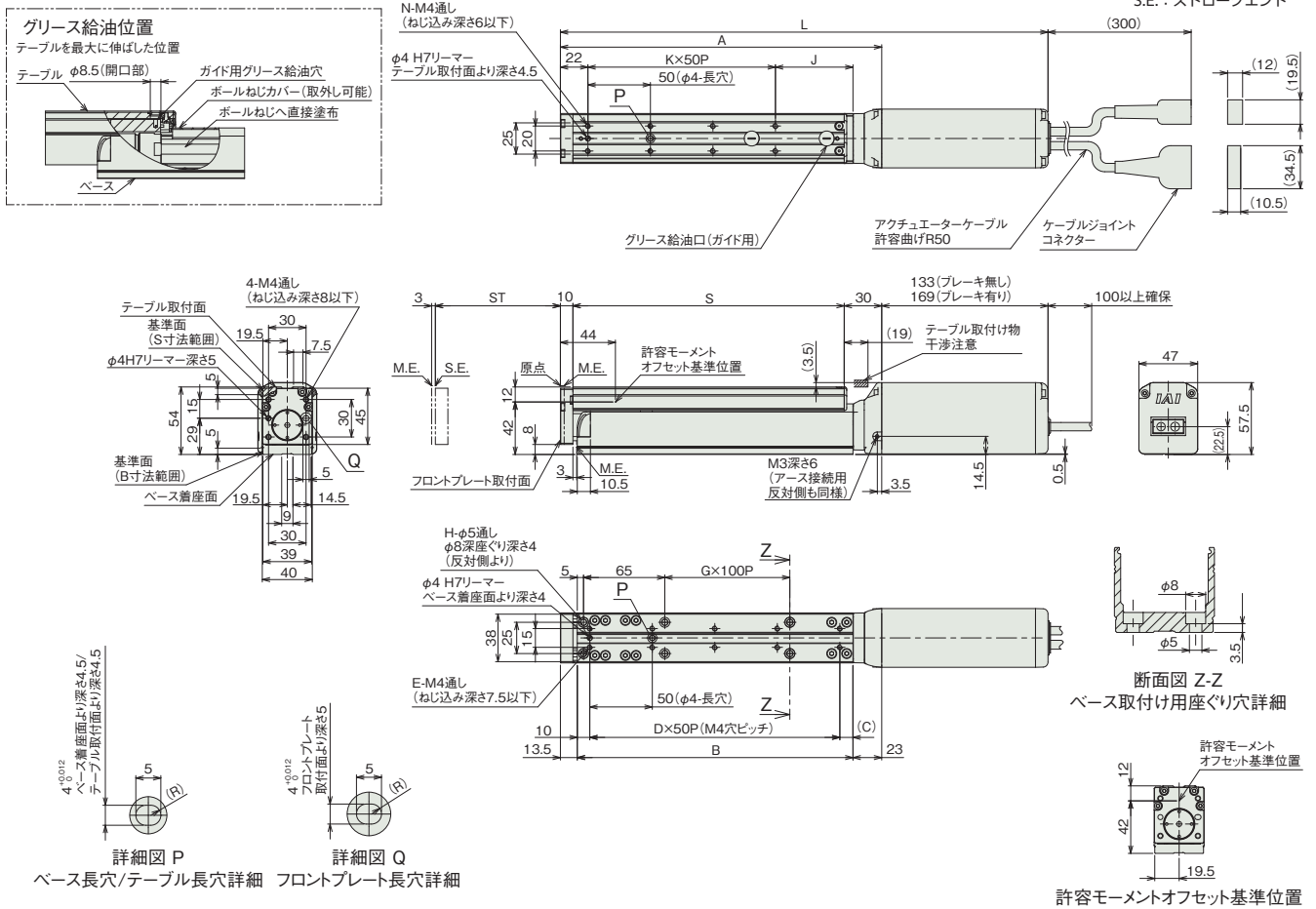
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	265	290	315	340	365	390
	ブレーキ有り	301	326	351	376	401	426
A	132	157	182	207	232	257	
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
D	1	2	2	3	3	4	
E	4	6	6	8	8	10	
G	0	0	0	0	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	
J	37	62	37	62	37	62	
K	1	1	2	2	3	3	
N	4	4	6	6	8	8	
S	92	117	142	167	192	217	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアプソ	モーターストレート	本体幅 40mm	200V ACサーボ モーター	60W
------------	-----------	-------------	-----------------------	-----

■型式項目

RCS4	-	TA4C	-	WA	-	60	-		-		-		-		-		-	DB	-		
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 サーボモーター 60W	-	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	-	ストローク 40 40mm ? 40mm 240 240mm	-	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	-	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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					



水平	垂直	横立て	天吊り
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

CE RoHS 10

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

POINT
選定上の注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-243ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
		-	-

■メインスペック

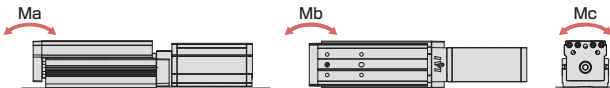
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	9
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	9	
	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 76.8N・m
	Mb: 110N・m
	Mc: 50.5N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 23.9N・m
	Mb: 34.1N・m
	Mc: 15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
10	8	8	8	6	4	3	3	3	3	3
5	10	10	10	8		6	6	6	6	
2.5	10	10	10			9	9	9		

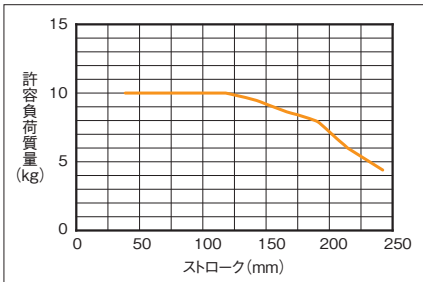
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
40~240 (mm)	600
10	300
5	150

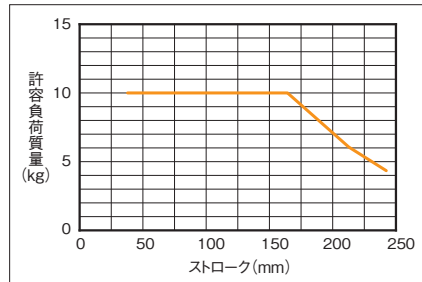
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

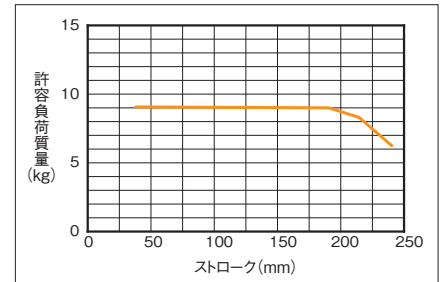
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

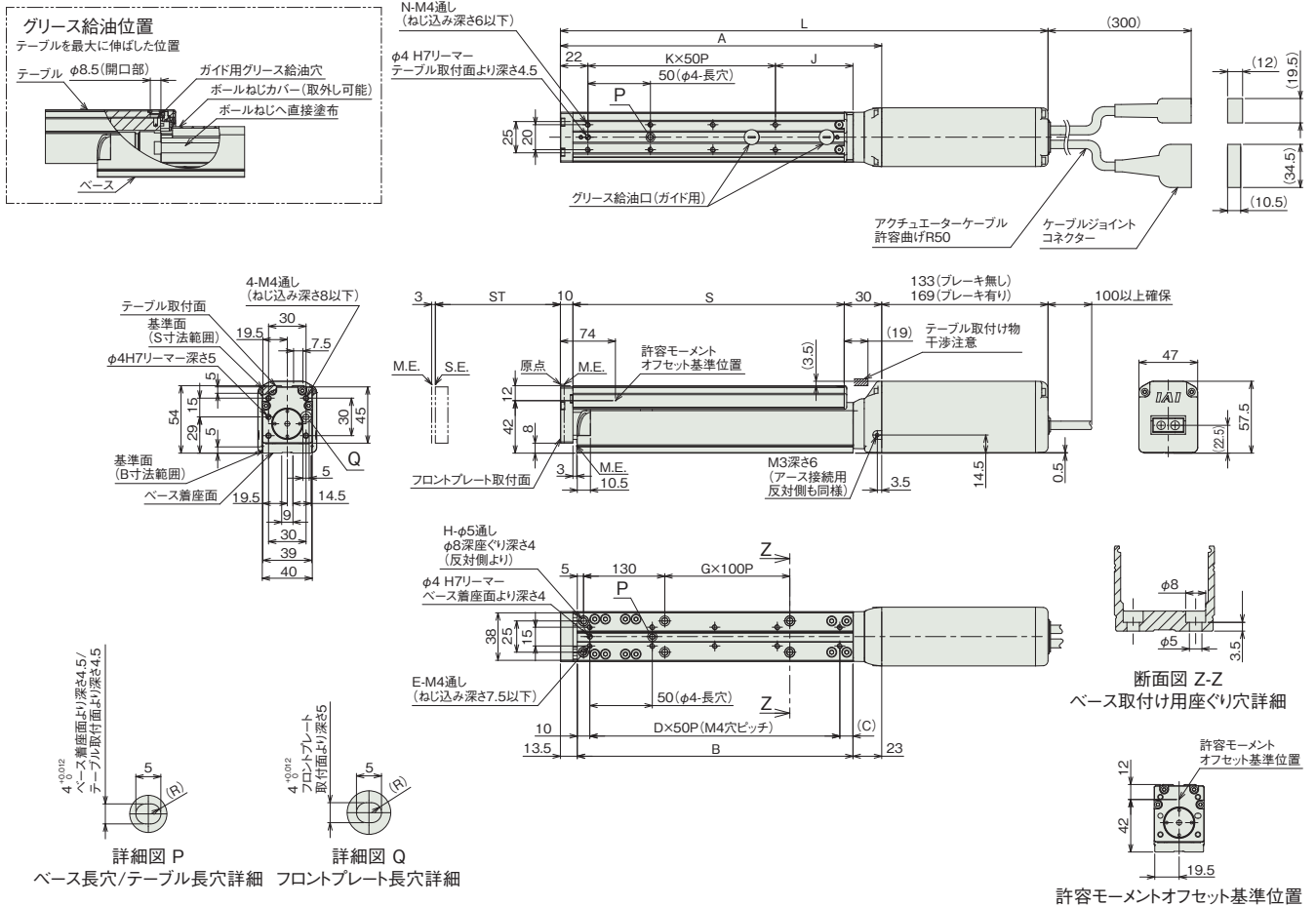
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		40	65	90	140	190	240
L	プレーキ無し	340	365	390	440	490	540
	プレーキ有り	376	401	426	476	526	576
A		207	232	257	307	357	407
B		170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C		10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D		3	3	4	5	6	7
E		8	8	10	12	14	16
G		0	0	0	1	1	2
H		4	4	4	6	6	8
J		62	37	62	62	62	62
K		2	3	3	4	5	6
N		6	8	8	10	12	14
S		167	192	217	267	317	367

■ストローク別質量

ストローク		40	65	90	140	190	240
質量 (kg)	プレーキ無し	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3
	プレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーターストレート

本体幅
60mm

200V
ACサーボ
モーター

100W

■型式項目

RCS4 - TA6C -		WA		100											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ		モーター種類 100 サーボモーター 100W		リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm		ストローク 25 25mm ? 200mm 200 (25mm毎)		適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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	



水平

垂直

横立て

天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

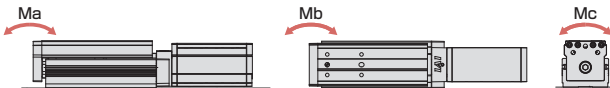
■メインスペック

項目	内容	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	8	8	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1100	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.7	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6	10	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1100	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.5	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	85	142	283	566	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4	6	10	12	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ ϕ 10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	\pm 0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N·m
	Mb: 46.2N·m
	Mc: 68.3N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N·m
	Mb: 16.6N·m
	Mc: 24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	8	8	8	6	4	4	4	3	3	2
12	8	8	8	8	8	6	6	6	6	6
6	8	8	8	8		10	10	10	10	
3	10	10	10			12	12	12		

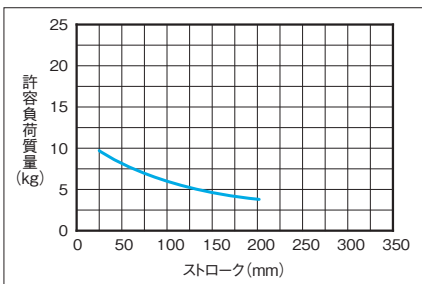
■ストロークと最高速度

ストローク	25~200 (mm)
リード	
20	1100
12	720
6	360
3	180

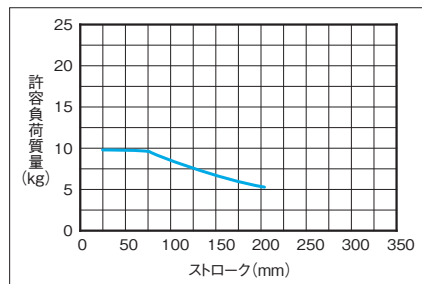
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

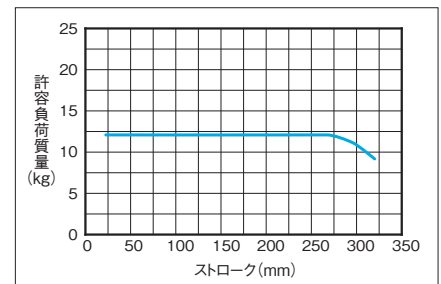
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

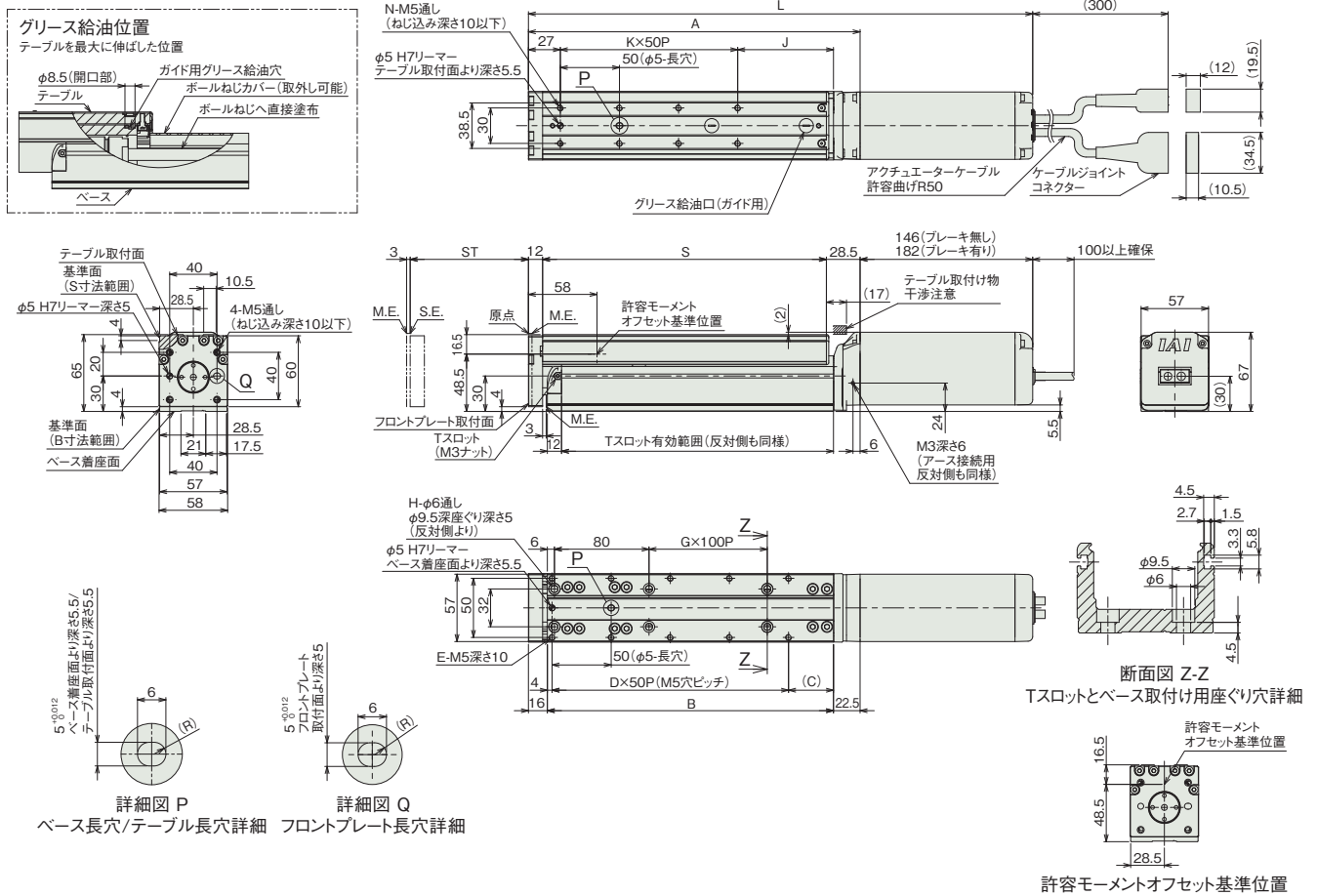
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	301.5 337.5	326.5 362.5	351.5 387.5	376.5 412.5	401.5 437.5	426.5 462.5	451.5 487.5	476.5 512.5
A	155.5	180.5	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
S	115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	2.1 2.4	2.3 2.6	2.4 2.7	2.6 2.9	2.7 3.0	2.9 3.2	3.1 3.4	3.2 3.5

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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								EC	EP				PRT	SSN	ECM	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49
SCON/CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅
60mm

200V
ACサーボ
モーター

100W

■型式項目

RCS4	- TA6C	- WA	- 100						DB	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 45 45mm ? 45mm 320 320mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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		



水平

垂直

横立て

天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (4) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1.2	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
推力	定格推力(N)	142	283	566
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	6	10	12
	最小ストローク(mm)	45	45	45
	最大ストローク(mm)	320	320	320
	ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50

(注1) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 169N・m
	Mb: 242N・m
	Mc: 137N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 49.5N・m
	Mb: 70.7N・m
	Mc: 40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
12	14	14	14	14	12	6	6	6	6	6
6	20	20	20	20		10	10	10	10	
3	20	20	20			12	12	12		

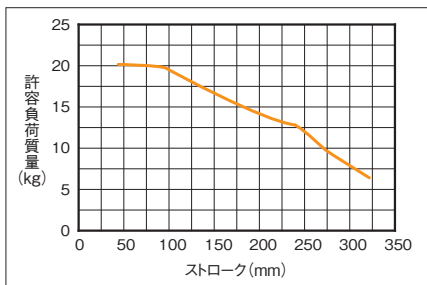
■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	45~270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

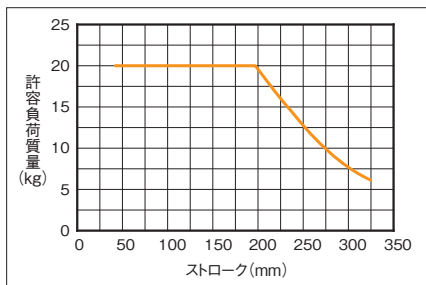
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

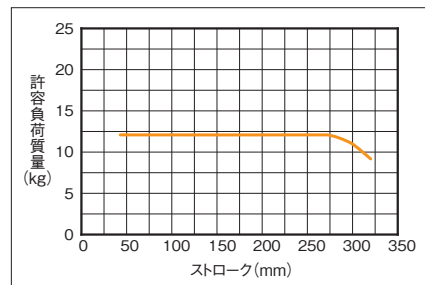
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

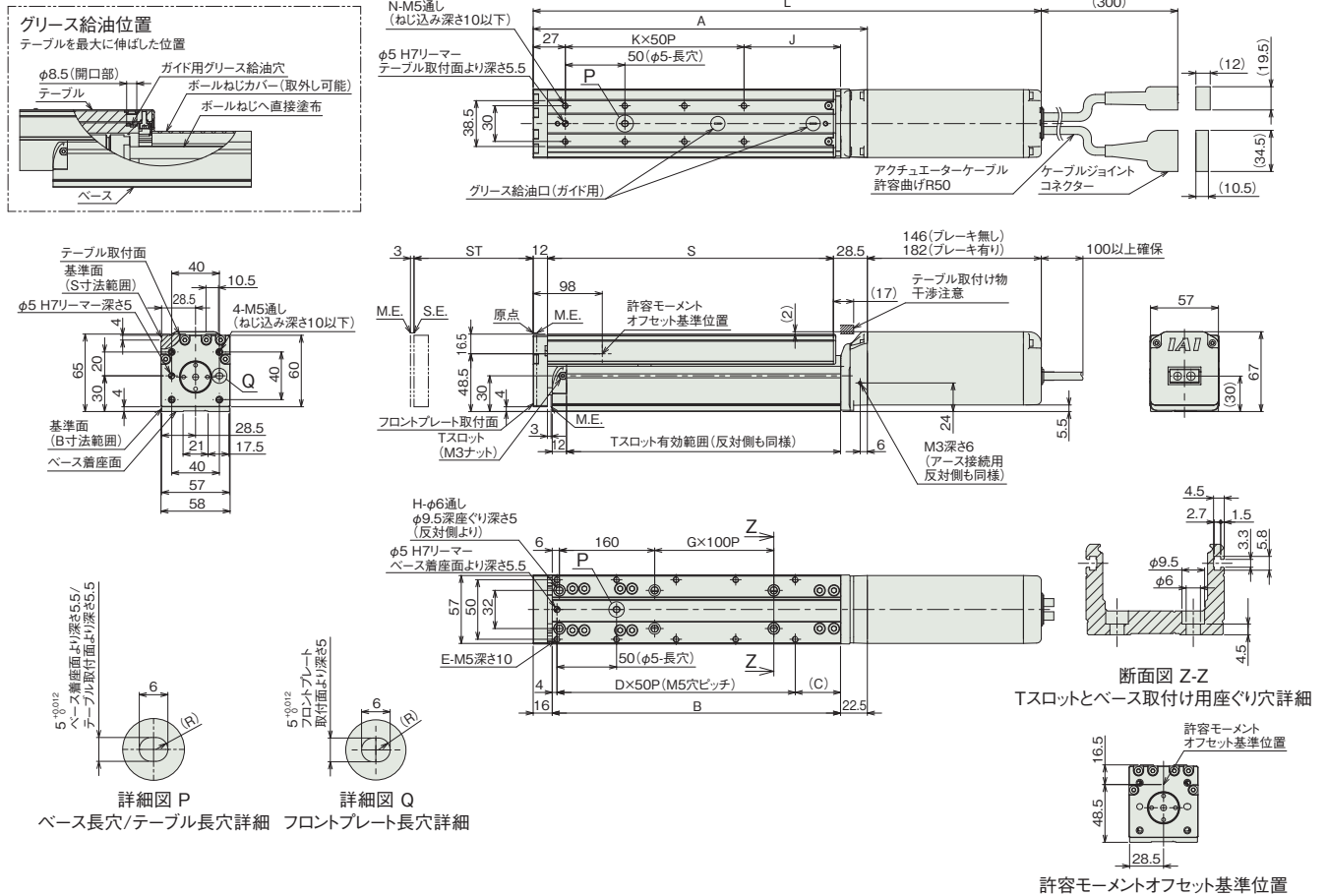
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	401.5	426.5	451.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
	437.5	462.5	487.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	255.5	280.5	305.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	2.9	3.1	3.3	3.4	3.7	4.1	4.4	4.7
	3.2	3.4	3.6	3.7	4	4.4	4.7	5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA7C

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

200W

■型式項目

RCS4	- TA7C	- WA	- 200						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 25 25mm 300 300mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	



水平

垂直

横立て

天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(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	4-557	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-557	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-557	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-557	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-557	—
原点逆仕様	NM	4-569	—

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	—	—



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■メインスペック

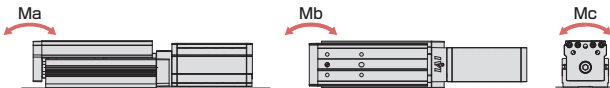
項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	15	15	15
		最高速度 (mm/s)	1300	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	18	20
		最高速度 (mm/s)	1300	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	1	0.7
推力	定格推力 (N)	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格推力 (N)	142	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	10	18	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm) (注1)	50	50	50	50	

(注1) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 44.7N·m
	Mb: 44.7N·m
	Mc: 89.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直					
	加速度 (G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	12	12	12	10	8	5	5	4	4	3
16	15	15	15	15	15	10	10	8	8	6
8	15	15	15	15		18	18	18	18	
4	15	15	15			20	20	20		

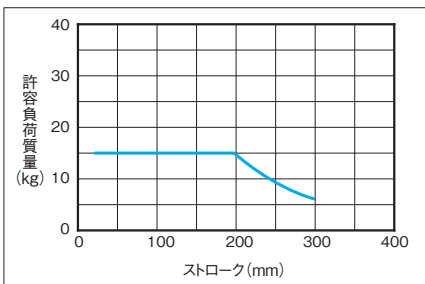
■ストロークと最高速度

ストローク	25~300 (mm)
リード	
24	1300
16	960
8	480
4	240

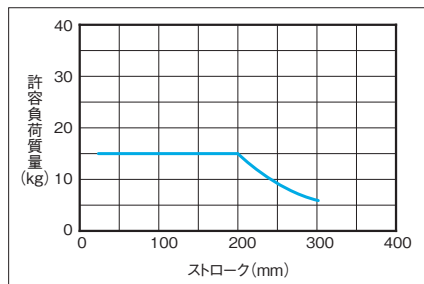
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

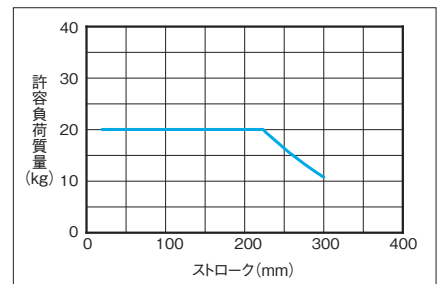
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

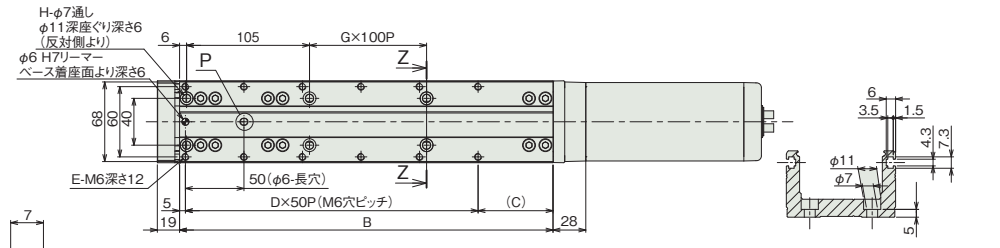
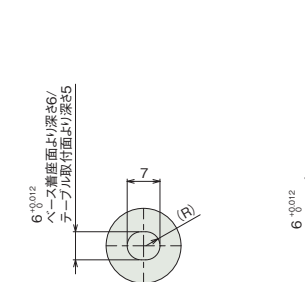
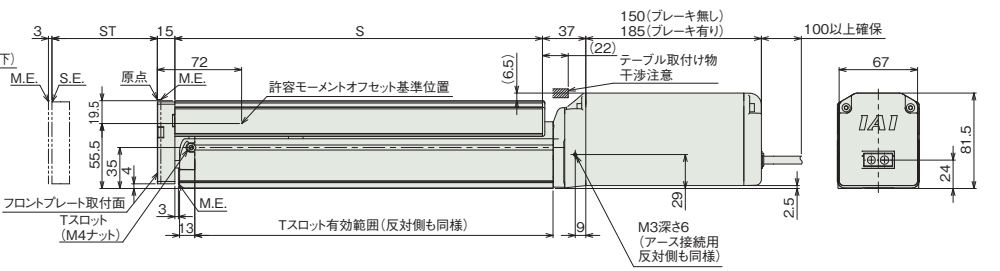
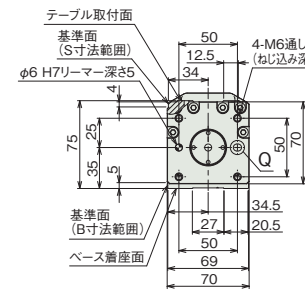
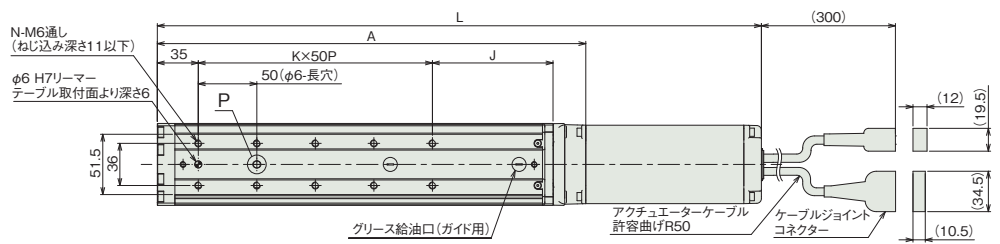
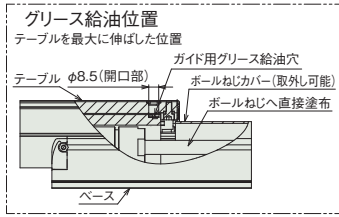
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細
詳細図 Q フロントプレート長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	プレーキ無し	341	366	391	416	441	466	491	516	566	616
	プレーキ有り	376	401	426	451	476	501	526	551	601	651
A	191	216	241	266	291	316	341	366	416	466	
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	プレーキ無し	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.8	6.3
	プレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	●	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA7C

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

200W

■型式項目

RCS4	- TA7C	- WA	- 200						- DB	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 40 40mm ? ? 390 390mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL		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



水平

垂直

横立

天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (4) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1.2	1
推力	定格推力(N)	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	8	18	24
	最小ストローク(mm)	40	40	40
	最大ストローク(mm)	390	390	390
	ストロークピッチ(mm) (注1)	50	50	50

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 620N·m
	Mb: 620N·m
	Mc: 458N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 196N·m
	Mb: 196N·m
	Mc: 145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
リード (mm)										
16	25	25	20	20	15	8	8	8	8	6
8	30	30	25	25		18	18	18	18	
4	30	30	30			24	24	24		

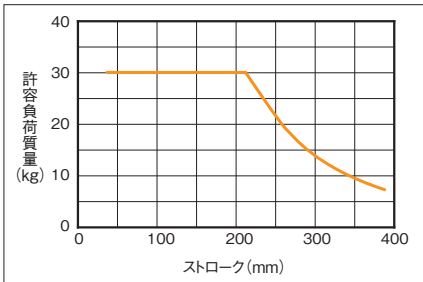
■ストロークと最高速度

ストローク リード	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

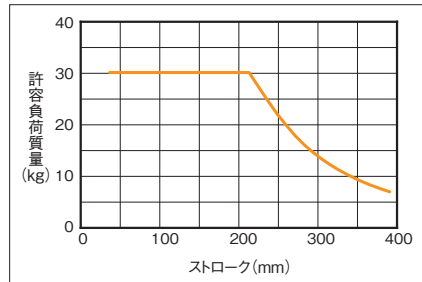
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

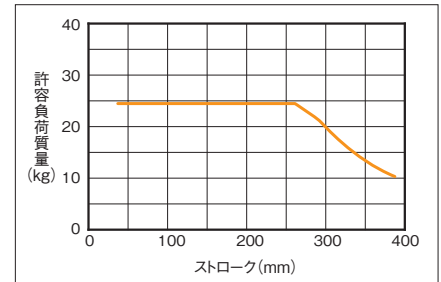
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

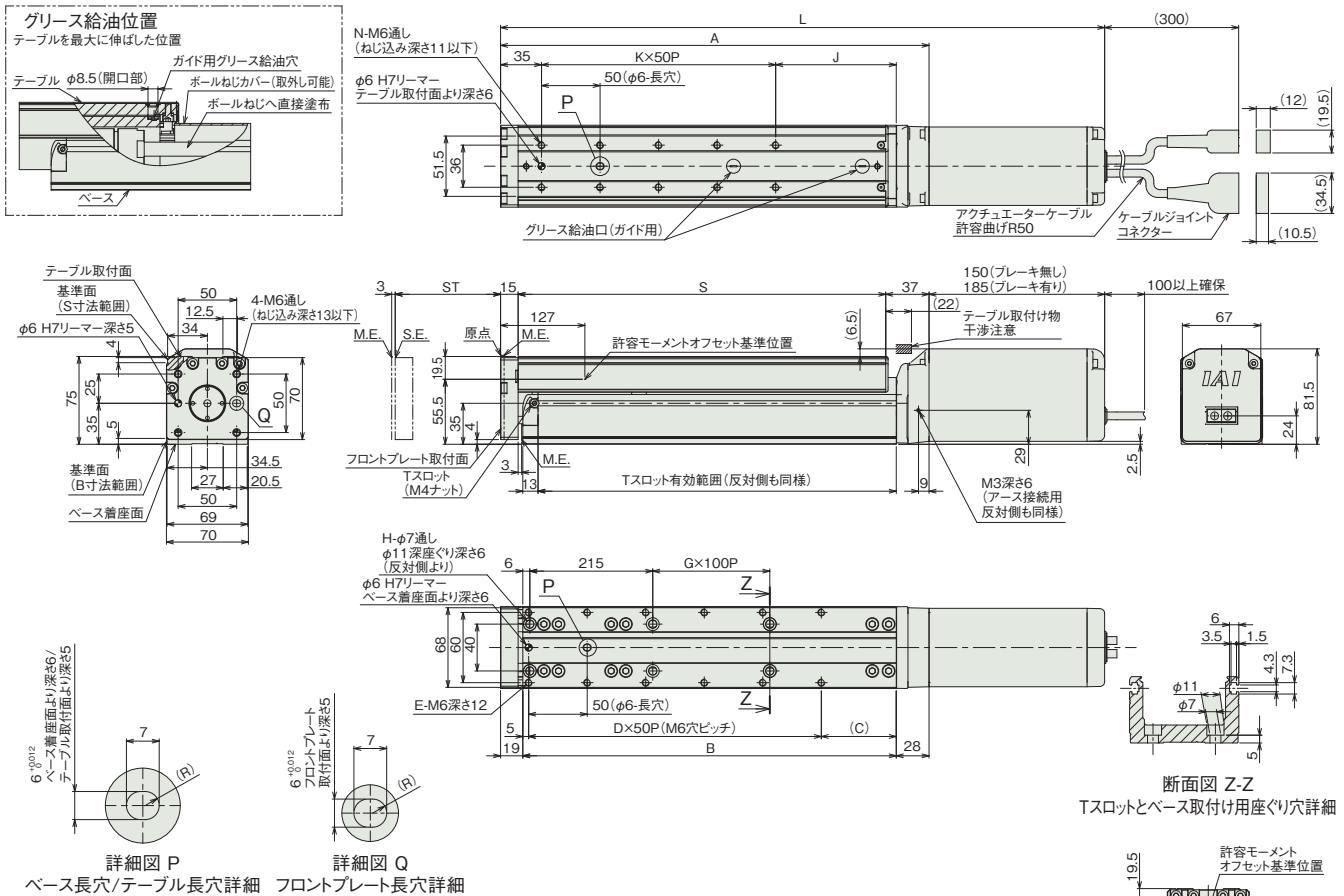
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	466	491	516	566	616	666	716	766	816
プレーキ無し	501	526	551	601	651	701	751	801	851
A	316	341	366	416	466	516	566	616	666
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	5.3	5.5	5.7	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
プレーキ有り	5.8	6.0	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0	8.5	8.9

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

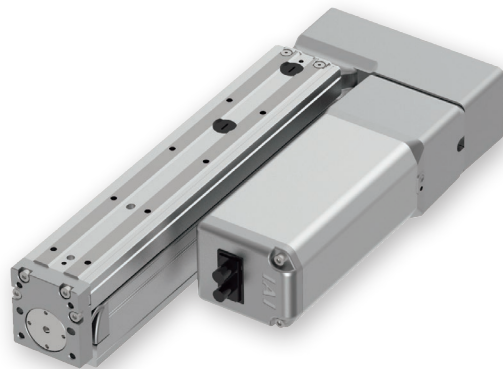
本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS4	- TA4R	- WA	- 60						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (25mm毎)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS
10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
背面取付けプレート	RP	4-572	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

POINT

選定上の
注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

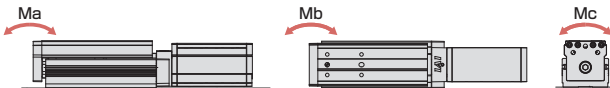
■メインスペック

項目	内容	内容				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	5	5	5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	600	300	150
		定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
		定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	600	300	150
		定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
		定格加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6	9	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	4	4	4	4	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	3	3	3	3
5	5	5	5	5	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	9	9	9	9

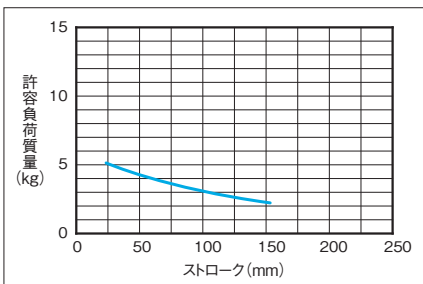
■ストロークと最高速度

ストローク	25~150 (mm)
リード	
16	800
10	600
5	300
2.5	150

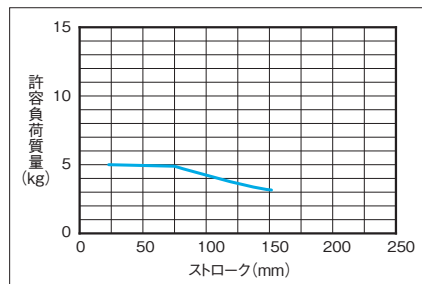
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

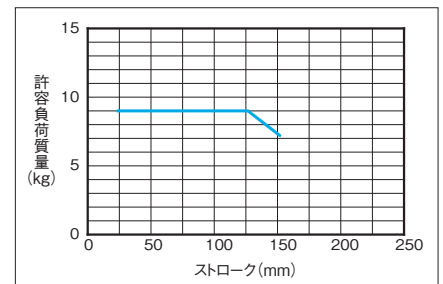
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

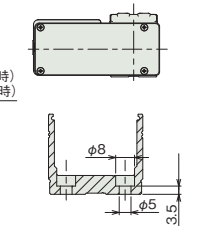
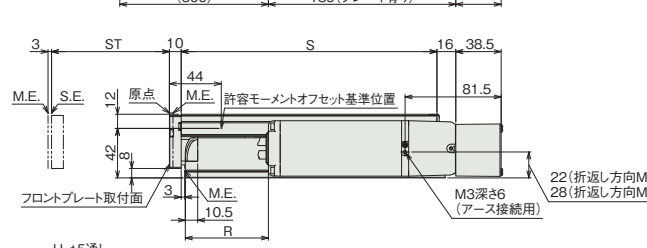
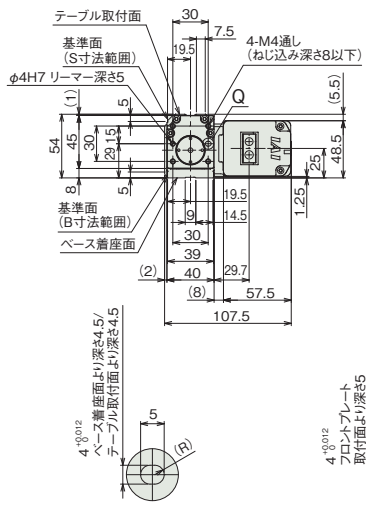
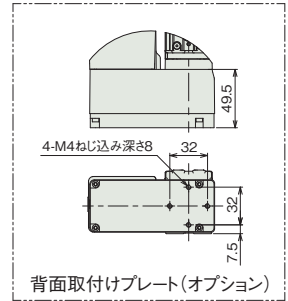
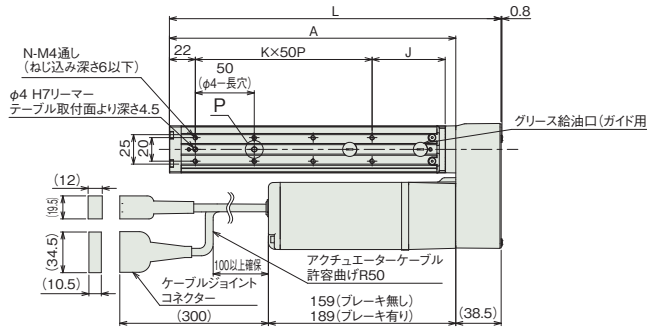
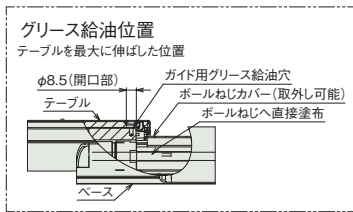
寸法図

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

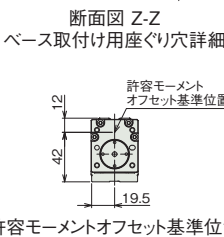
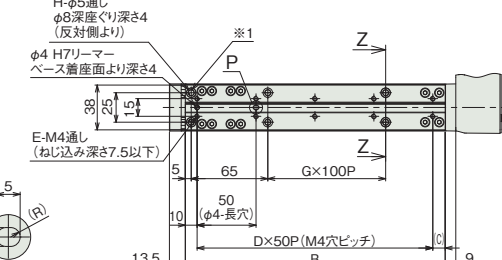
2次元 CAD
3次元 CAD

※1 25~100ストロークの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P ベース長穴/テーブル長穴詳細

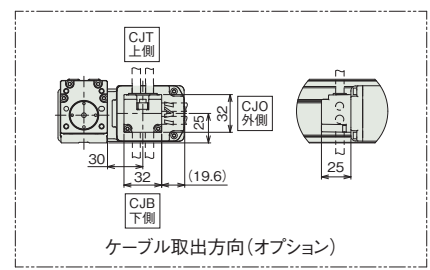


■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5
A	118	143	168	193	218	243
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
R	ブレーキ無し	-54.5	-29.5	-4.5	20.5	70.5
	ブレーキ有り	-84.5	-59.5	-34.5	-9.5	15.5
S	92	117	142	167	192	217

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量(kg)						
ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
ブレーキ有り	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3



■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	-	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定
注意事項
ロボシリンダー
テーブル
ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

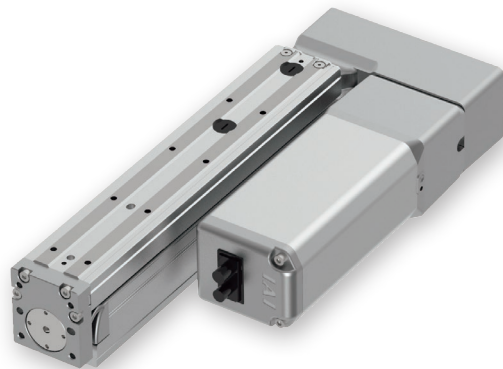
本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

60W

■型式項目

RCS4	- TA4R -	WA	- 60							DB	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 40 40mm ? ? 240 240mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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			



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
背面取付けプレート	RP	4-572	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	10	10
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	9
		最高速度(mm/s)	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
推力	定格推力(N)	85	170	340	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	3	6	9	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	最大ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 76.8N・m
	Mb: 110N・m
	Mc: 50.5N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 23.9N・m
	Mb: 34.1N・m
	Mc: 15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)				加速度(G)			
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
10	8	8	8	6	3	3	3	3
5	10	10	10	8	6	6	6	6
2.5	10	10	10		9	9	9	

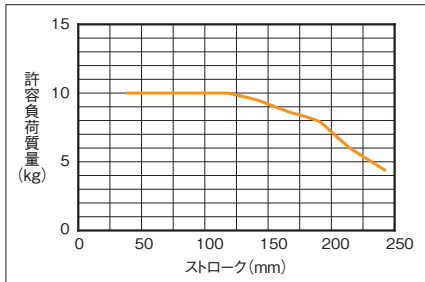
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
40~240 (mm)	600
10	600
5	300
2.5	150

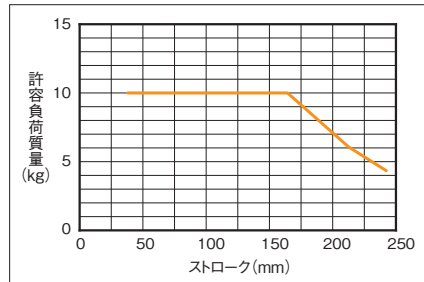
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

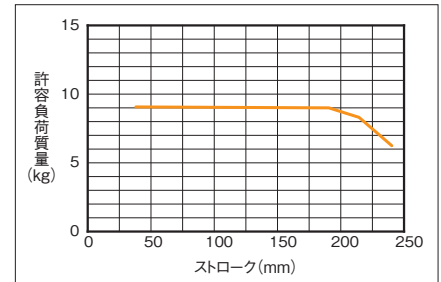
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

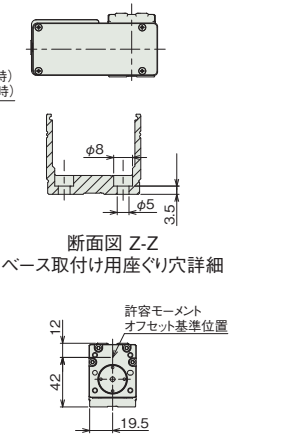
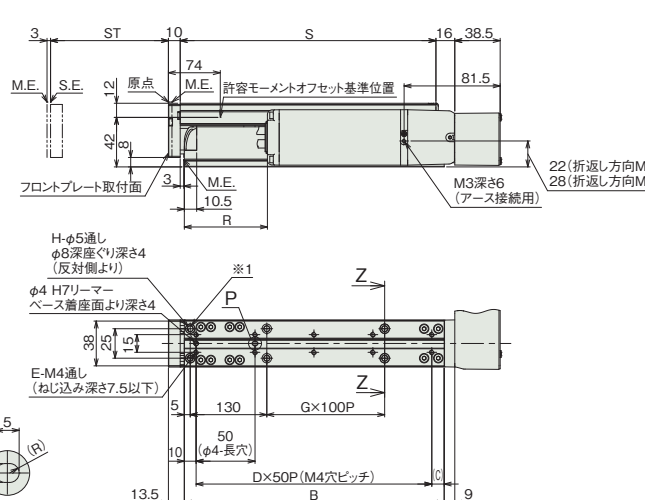
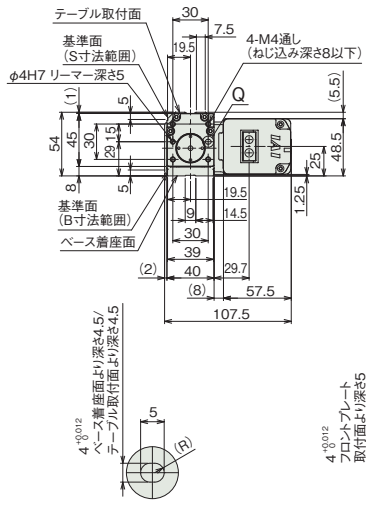
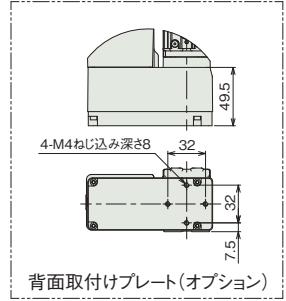
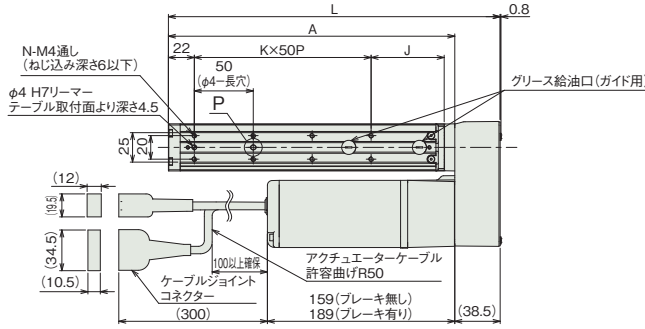
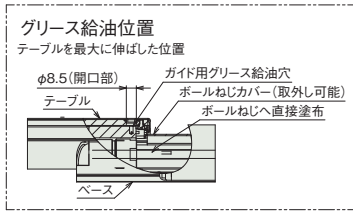
寸法図

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 40ストロークの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	231.5	256.5	281.5	331.5	381.5	431.5
A	193	218	243	293	343	393
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D	3	3	4	5	6	7
E	8	8	10	12	14	16
G	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	6	6	8
J	62	37	62	62	62	62
K	2	3	3	4	5	6
N	6	8	8	10	12	14
R	ブレーキ無し	20.5	45.5	70.5	120.5	220.5
	ブレーキ有り	-9.5	15.5	40.5	90.5	190.5
S	167	192	217	267	317	367

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量(kg)	ブレーキ無し	1.9	2.0	2.1	2.3	2.6
	ブレーキ有り	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	-	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA6R

〈シングルブロック仕様〉



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

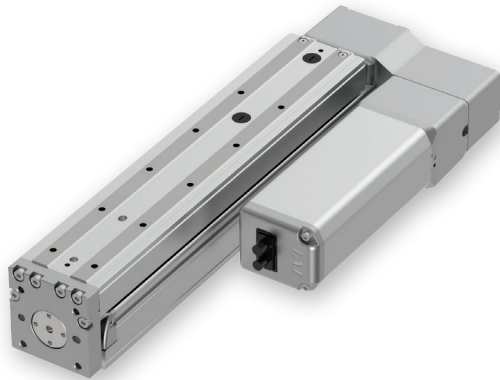
テーブル

ケーブル型式

■型式項目

RCS4 - TA6R - WA - 100 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mm毎)	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------------	---------------------------------	-----------------------------------------------------	----------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。



- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	8	8	10
		最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	1	1	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
		定格加減速度 (G)	0.5	1	0.5	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6	10	10
		最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	1	0.5	0.5
推力	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7	
ブレーキ	定格推力 (N)	85	142	283	566	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4	6	10	10	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m
	Mb: 46.2N・m
	Mc: 68.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)				加速度 (G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	8	8	8	6	4	4	3	3
12	8	8	8	8	6	6	6	6
6	8	8	8	8	10	10	8	8
3	10	10	8		10	10	8	

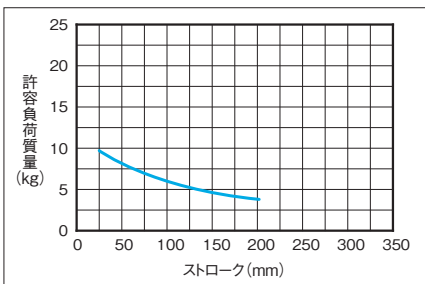
■ストロークと最高速度

ストローク	25~200 (mm)
リード	
20	1000
12	720
6	360
3	180

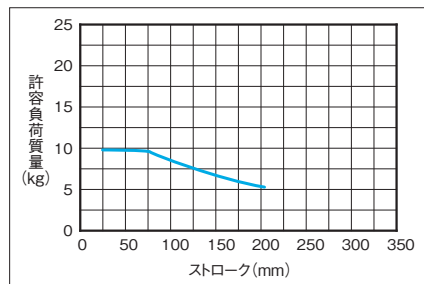
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

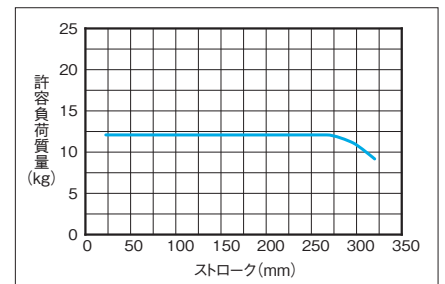
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

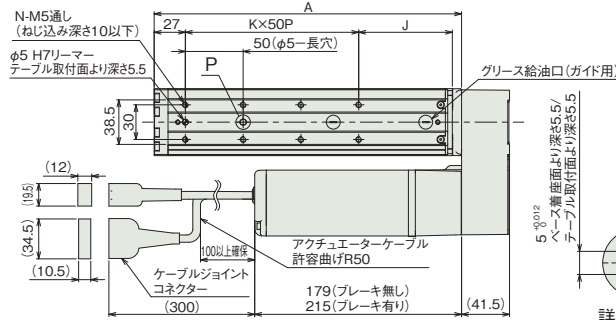
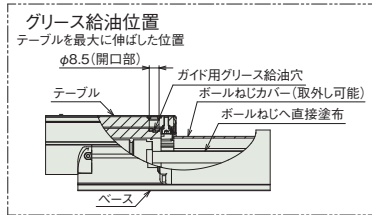
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 25～100ストロークの場合、上面取付用φ6ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。

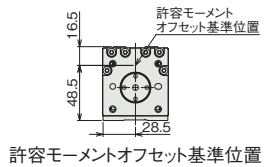
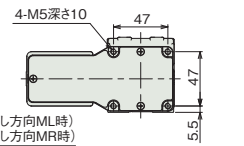
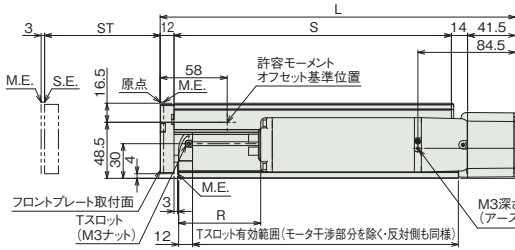
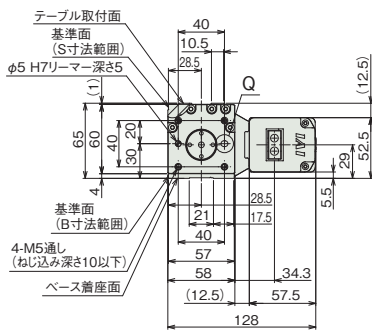
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



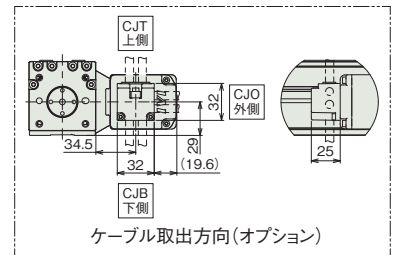
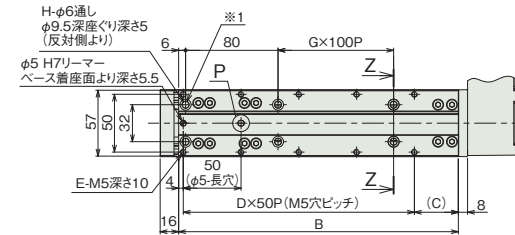
詳細図 P

詳細図 Q

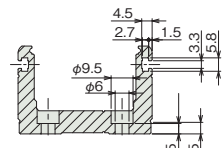
ベース長穴/テーブル長穴詳細 フロントプレート長穴詳細



許容モーメントオフセット基準位置



ケーブル取出方向(オプション)



断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5	357.5	
A	141	166	191	216	241	266	291	316	
B	117	142	167	192	217	242	267	292	
C	13	38	13	38	13	38	13	38	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	
J	56	81	56	81	56	81	56	81	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	
R	プレーキ無し	-54	-29	-4	21	46	71	96	121
	プレーキ有り	-90	-65	-40	-15	10	35	60	85
S	115	140	165	190	215	240	265	290	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量 (kg)	プレーキ無し	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.6
	プレーキ有り	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.9

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	-	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

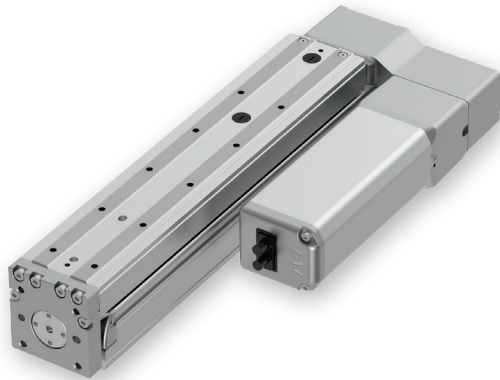
本体幅
60mm

200V
ACサーボ
モーター

100W

■型式項目

RCS4	- TA6R -	WA	-	100	-	-	-	-	DB	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ		モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 45 45mm ? ? 320 320mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (4) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■メインスペック

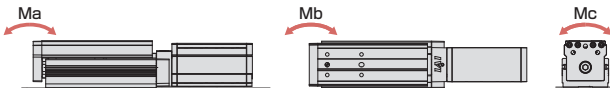
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	20
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10
		最高速度(mm/s)	720	360
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	0.7
推力	定格推力(N)	142	283	566
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	6	10	12
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	45
	最大ストローク(mm)	320	320	320
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50

(注2) ストローク45~120の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 169N・m
	Mb: 242N・m
	Mc: 137N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 49.5N・m
	Mb: 70.7N・m
	Mc: 40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
12	14	14	14	14	6	6	6	6
6	20	20	20	20	10	10	10	10
3	20	20	20		12	12	12	

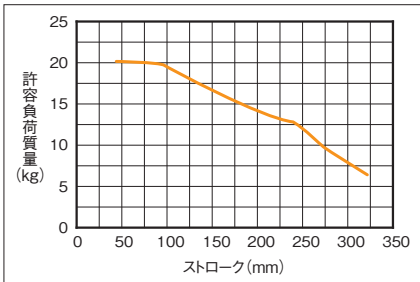
■ストロークと最高速度

リード	ストローク	45~270 (mm)	320 (mm)
	12	最高速度(mm/s)	720
6	最高速度(mm/s)	360	285
3	最高速度(mm/s)	180	140

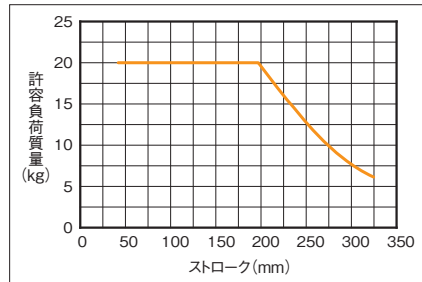
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

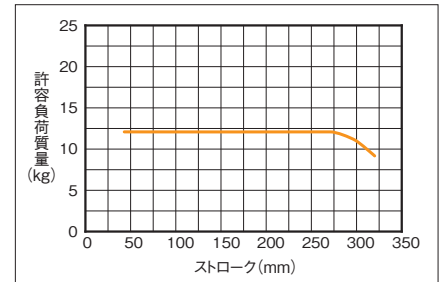
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

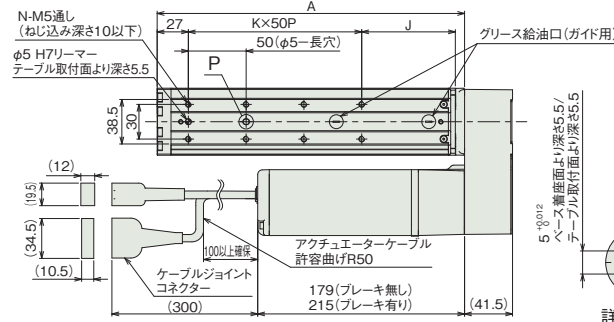
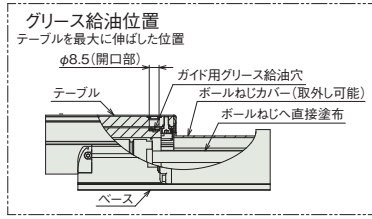
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。

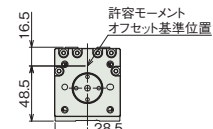
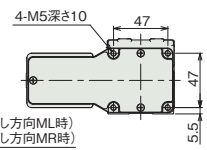
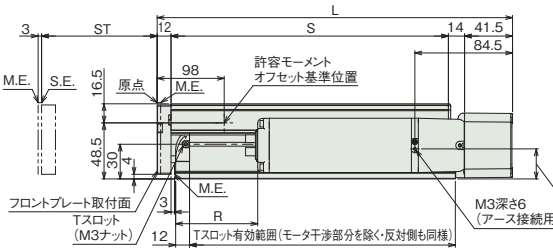
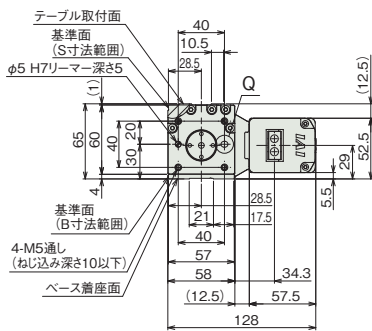
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



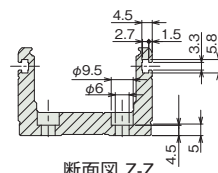
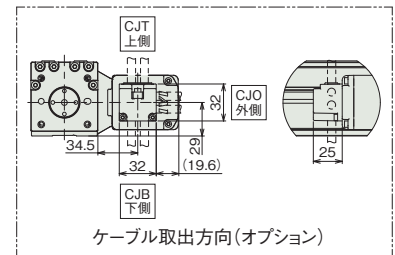
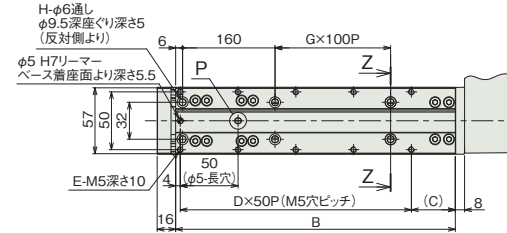
詳細図 P

詳細図 Q

ベース長穴/テーブル長穴詳細 フロントプレート取付面詳細



許容モーターオフセット基準位置



■ストローク別寸法

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	282.5	307.5	332.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	ブレーキ無し	46	71	96	121	171	221	321
	ブレーキ有り	10	35	60	85	135	185	285
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	5.1
	ブレーキ有り	3.6	3.7	3.9	4.1	4.4	4.7	5.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA7R

〈シングルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

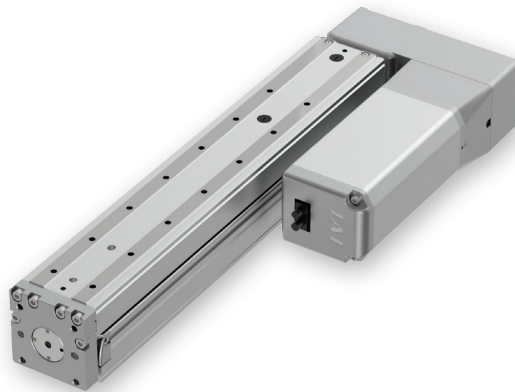
本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

200W

■型式項目

RCS4 - TA7R - WA - 200								
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアップ	200 サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	25 25mm 300 300mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS
10

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
プレーキ	B	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

POINT

選定上の
注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	15	15	15
		最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.7	1	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	18	20
		最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	1	0.7
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	5	10	18	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm) (注2)	50	50	50	50	

(注2) ストローク25~200の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 44.7N·m
	Mb: 44.7N·m
	Mc: 89.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)				加速度 (G)			
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	12	12	12	10	5	5	4	4
16	15	15	15	15	10	10	8	8
8	15	15	15	15	18	18	18	18
4	15	15	15	15	20	20	20	20

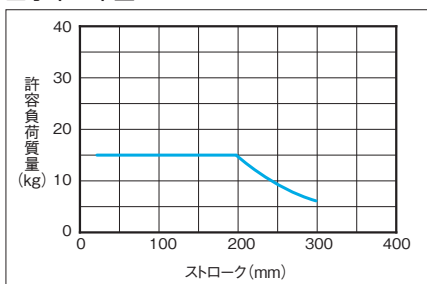
■ストロークと最高速度

ストローク	25~300 (mm)
リード	
24	1200
16	960
8	480
4	240

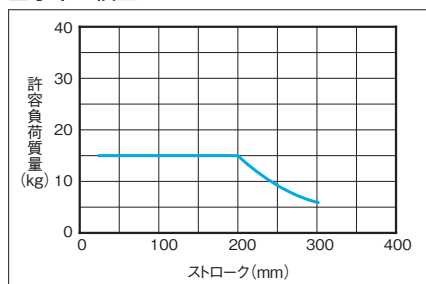
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

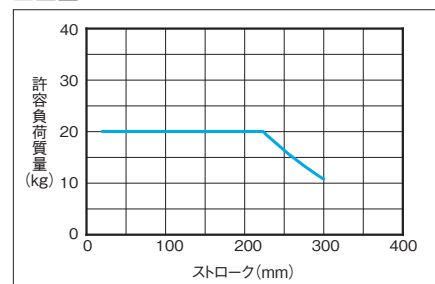
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

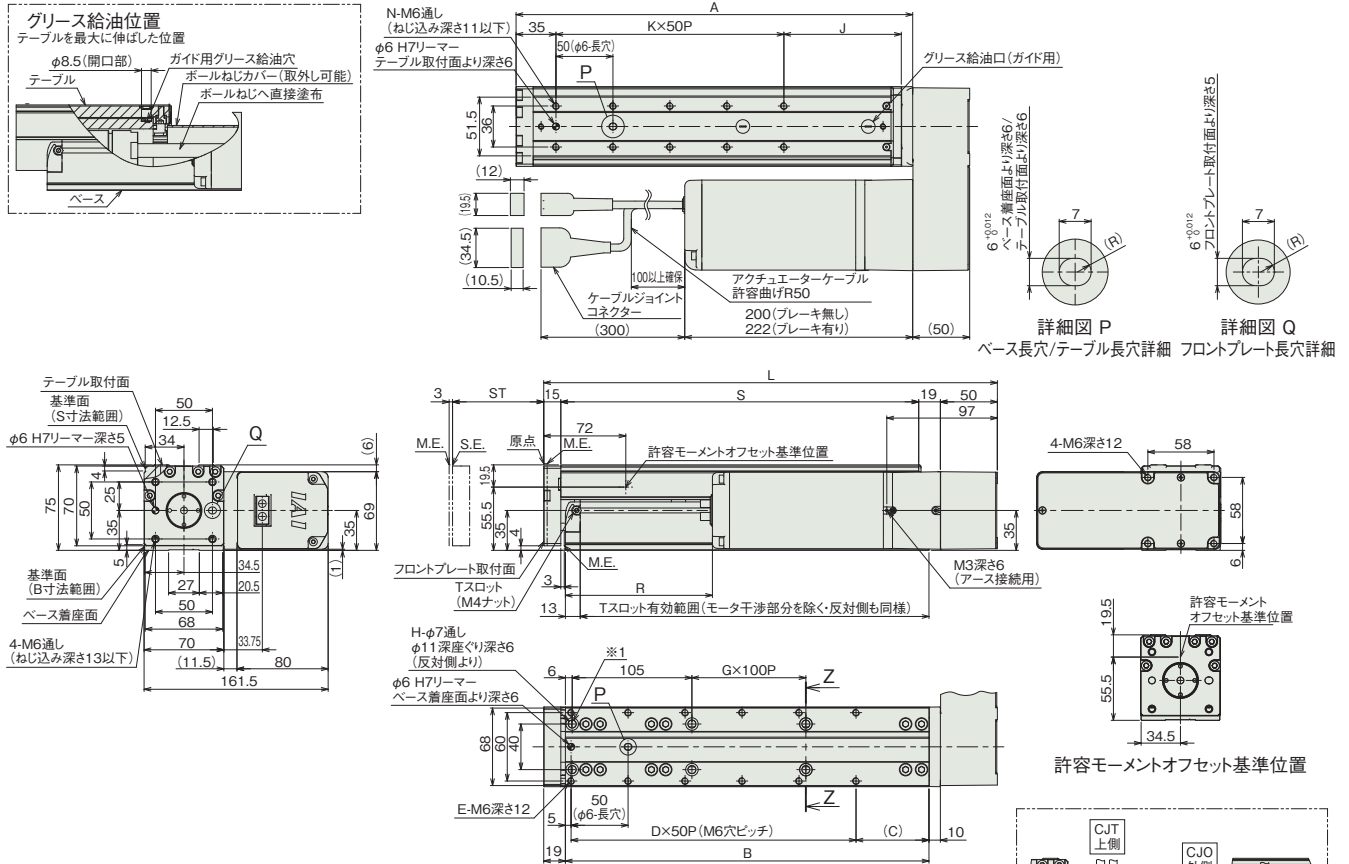
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 25~75ストロークの場合、上面取付用φ7ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	223	248	273	298	323	348	373	398	448	498
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R	ブレーキ無し	-46	-21	4	29	54	79	104	129	179
	ブレーキ有り	-68	-43	-18	7	32	57	82	107	157
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.6	7.0
	5.1	5.3	5.5	5.7	6	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS4-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

バッテリーレスアップ

モーター折返し

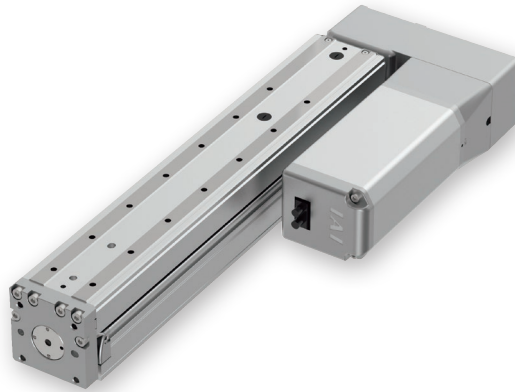
本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

200W

■型式項目

RCS4	- TA7R -	WA	-	200	-	-	-	-	DB	-
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ		モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 40 40mm ? ? 390 390mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	



水平

垂直

横立て

天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

POINT
選定上の
注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- (2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- (4) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (6) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (7) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-243 ページをご確認ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18
		最高速度(mm/s)	960	480
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	1	1
		最高加減速度(G)	1	1
推力	定格推力(N)	214	427	855
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	8	18	24
	最小ストローク(mm)	40	40	40
	最大ストローク(mm)	390	390	390
	ストロークピッチ(mm) (注2)	50	50	50

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 620N·m
	Mb: 620N·m
	Mc: 458N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 196N·m
	Mb: 196N·m
	Mc: 145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	25	25	20	20	8	8	8	8
8	30	30	25	25	18	18	18	18
4	30	30	30		24	24	24	

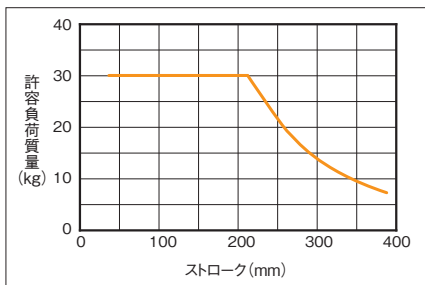
■ストロークと最高速度

ストローク	40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

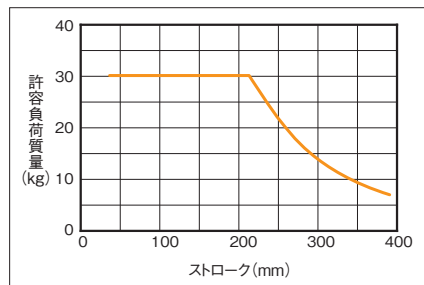
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

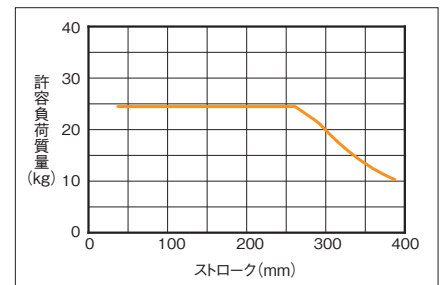
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

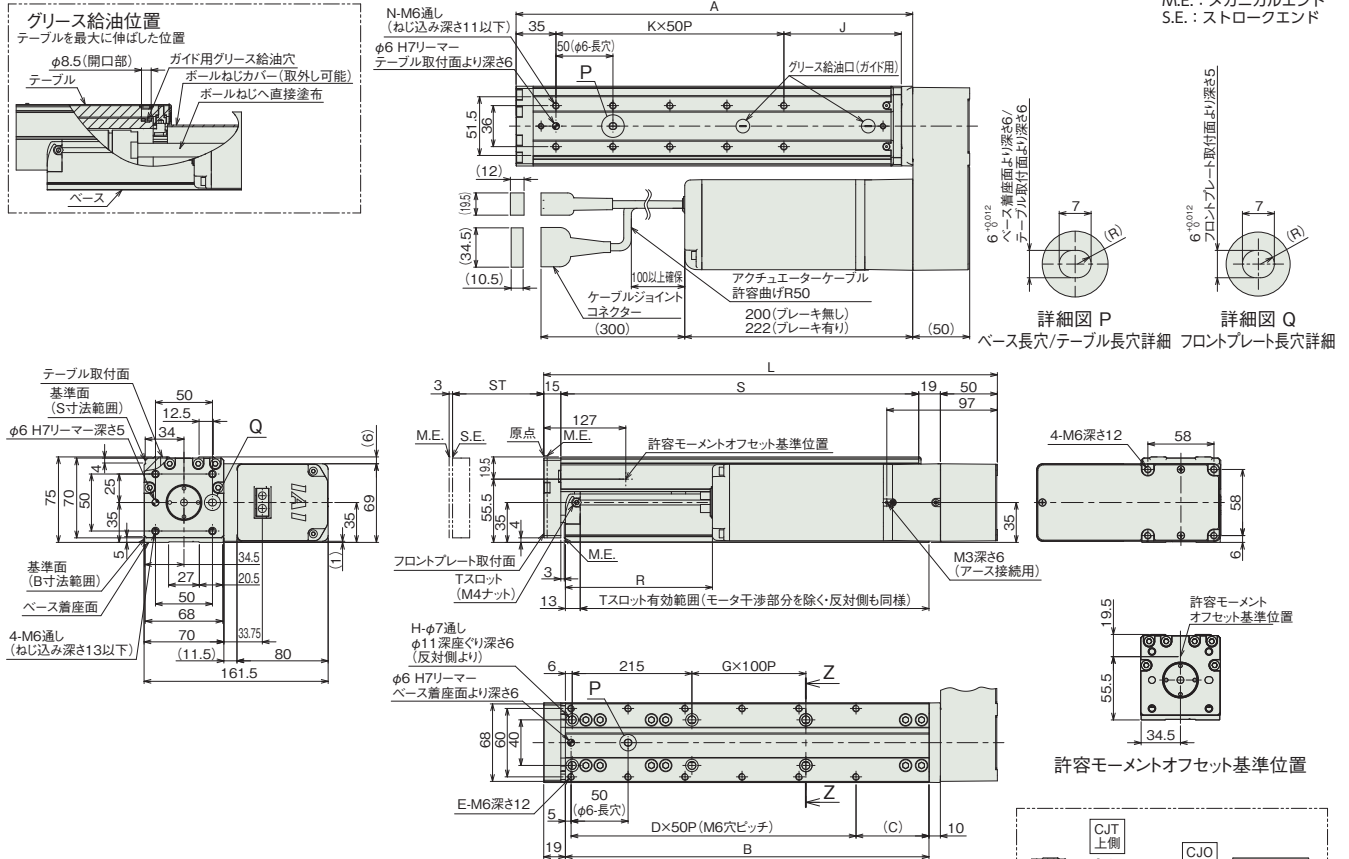
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	348	373	398	448	498	548	598	648	698
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
R	ブレーキ無し	79	104	129	179	229	279	329	379
	ブレーキ有り	57	82	107	157	207	257	307	357
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量 (kg)	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.9	8.3	8.8	9.2
	6.6	6.8	7	7.5	7.9	8.4	8.8	9.3	9.7

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCS2 / RCS3

サーボモーター 200V				
RCS2 RCS3	テーブル	RCS2-TCA5N	4-549	
		RCS2-TWA5N	4-551	
		RCS2-TFA5N	4-553	
		RCS3-CTZ5C	4-555	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

RCS2-TCA5N

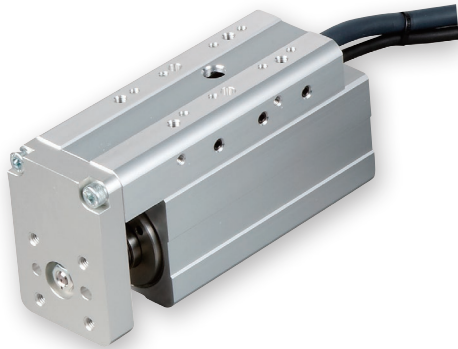
細小型
テーブル
モーター
ストロート
本体幅
50mm
200V
ACサーボ
モーター
60W

型式項目

RCS2 - TCA5N -

60 -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル アブソリュート	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



(注) CEはオプションになります。



- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	89	178	356	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma : 38.6N・m
	Mb : 38.6N・m
	Mc : 17.9N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma : 15N・m
	Mb : 15N・m
	Mc : 7.1N・m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

テーブルタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覽表

ケーブル型式
一覽表

RCP6/
RCP5

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

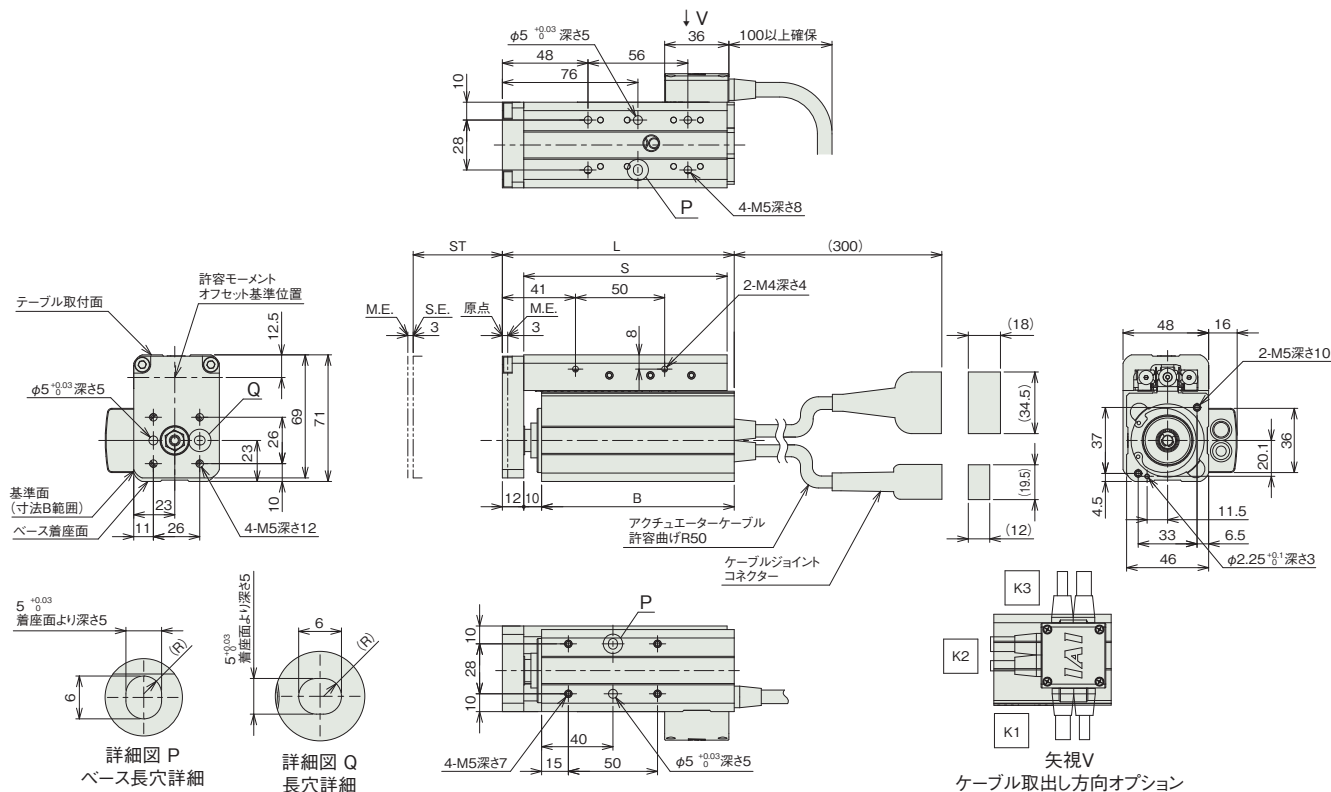
RCS3

オプション

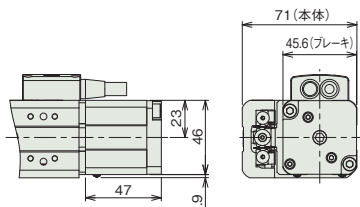
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 本体取付面(底面)のセンターと、テーブル上の取付面のセンターは同位置ではありませんのでご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

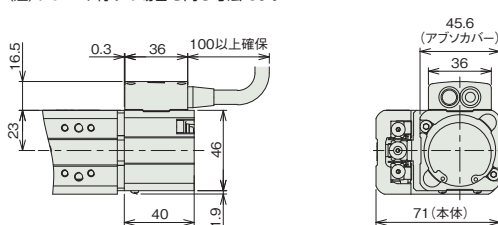


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3	1.5
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4	1.6
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56	1.76
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52	1.72

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

RCS2-TWA5N

細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 80mm 200V ACサーボモーター 60W

型式項目

RCS2 - TWA5N

60

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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
------	-----	-------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。

エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (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	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクタケーブル前側取出 (注1)	K2	4-566	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-566	-

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

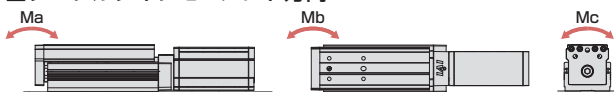
メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量	5	10	20
水平	最高速度 (mm/s)	380	250	125
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	1.5	3	6
	最高速度 (mm/s)	330	250	125
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	定格推力 (N)	89	178	356
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6
	最小ストローク (mm)	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	75	75	75
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma: 38.6N・m
	Mb: 38.6N・m
	Mc: 64.8N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 15N・m
	Mb: 15N・m
	Mc: 25.5N・m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

テーブルタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

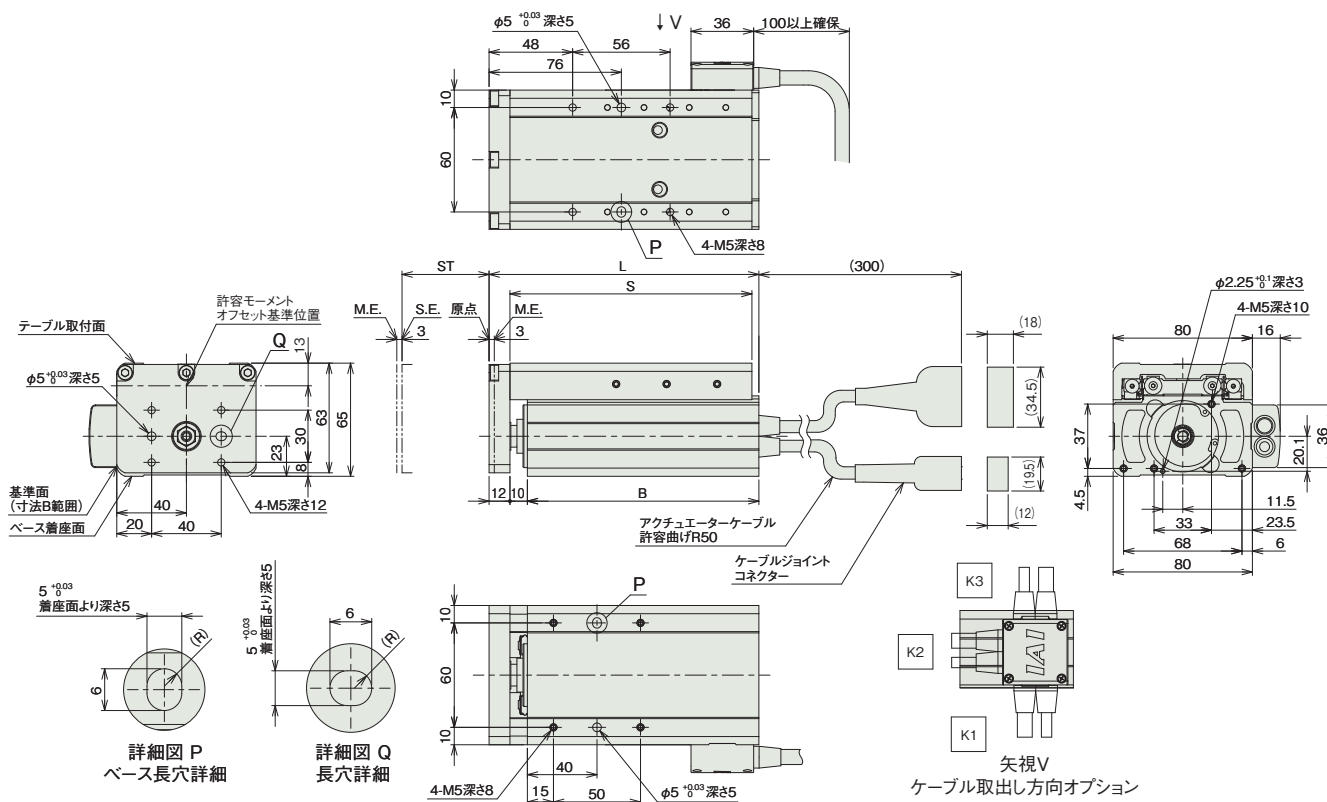
RCS3

オプション

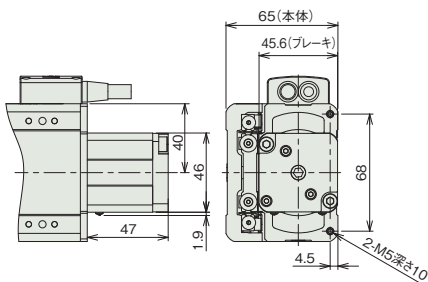
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

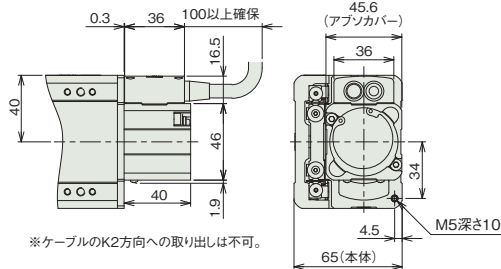


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

ストローク	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.7	2
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.8	2.1
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.96	2.26
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.92	2.22

■適応コントローラ

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

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													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												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。
(注) インクリのアクチュエータは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

RCS2-TFA5N

細小型 テーブル モーターストロート 本体幅 100mm 200V ACサーボモーター 60W

■型式項目

RCS2 - TFA5N - [] - 60 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適用コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル	60 サーマモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



(注) CEはオプションになります。



- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は、1-282 ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。

■エンコーダー種類/ストローク別価格表 (標準価格)

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

■オプション価格表 (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	4-557	-
CE対応仕様	CE	4-557	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-566	-
コネクターケーブル前側取出	K2	4-566	-
コネクターケーブル右側取出	K3	4-566	-

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-

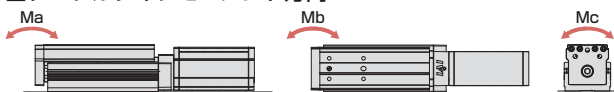
■メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma : 38.6N・m
	Mb : 38.6N・m
	Mc : 17.9N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma : 15N・m
	Mb : 15N・m
	Mc : 7.1N・m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

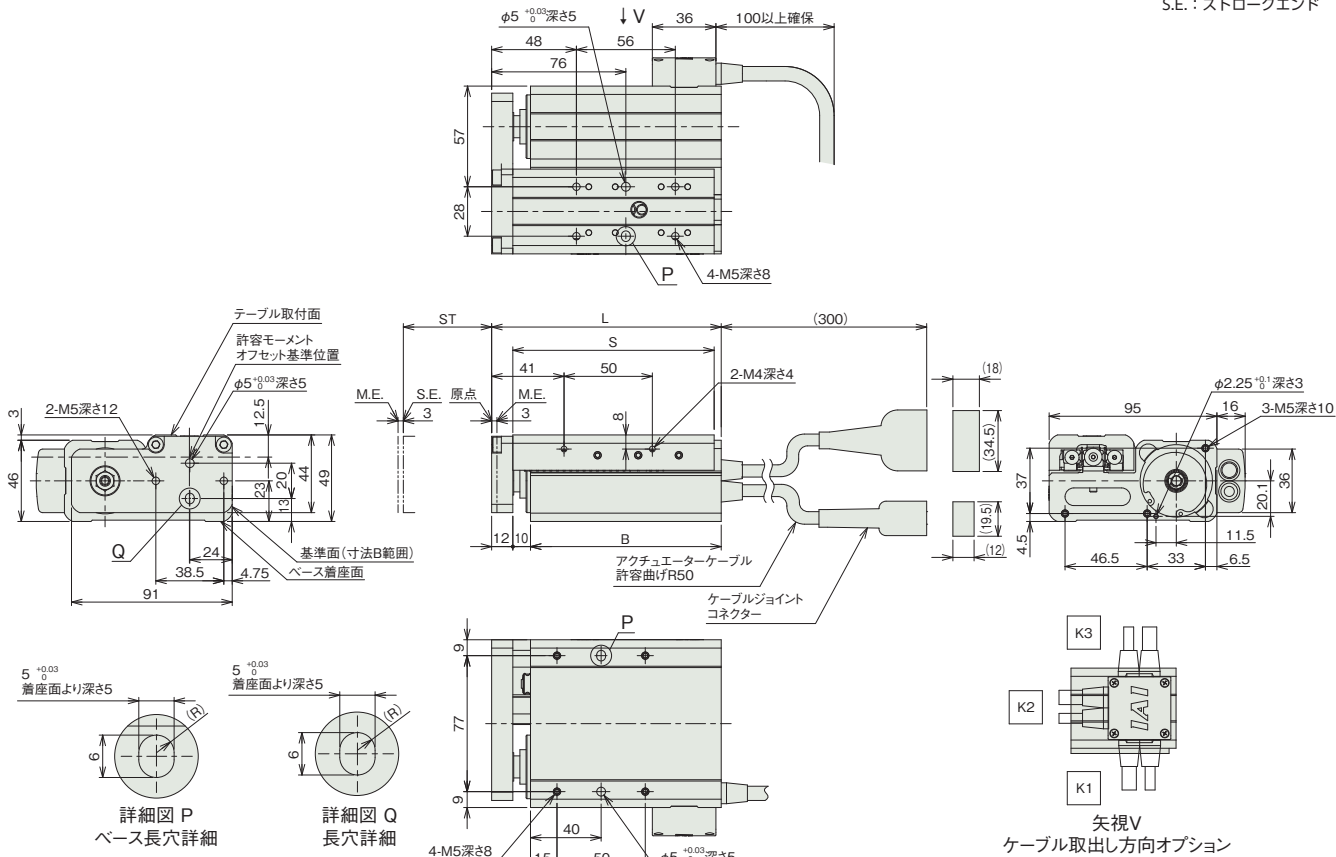
RCS3

オプション

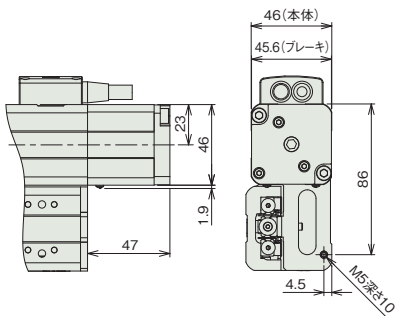
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

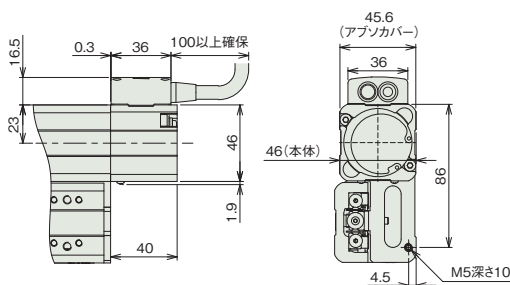


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	50	75
ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.4	1.6
ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.5	1.7
ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.66	1.86
ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.62	1.82

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

RCS3-CTZ5C

テーブル	モーター ストレート	本体幅 60 mm	200V ACサーボ モーター	60 W
------	---------------	-----------------	-----------------------	---------

型式項目

RCS3 - CTZ5C - - 60 - 10 - - - - B -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 1 インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mmピッチ毎設定)	適応コントローラー T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	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
------	-----	-------------------------------------	-----------------------------	-----	-----------------------------------------------------	-----------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------	---------------------------



- 本アクチュエーターは横立で、天吊りでの動作はできませんのでご注意ください。取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- 本アクチュエーターを動作させる場合は、S字モーションによる加減速設定と制振制御を設定して頂く必要があります。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向50mm以下です。張出し負荷長は1-16ページの図をご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	4-557	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	10
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 1.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 833
	定格加減速度 (G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
垂直	可搬質量	最高速度 (mm/s) 1
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) (注1) 3.2 (瞬時最大4.8G)
	定格加減速度 (G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
推力	定格推力 (N)	85
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	1
ストローク	最小ストローク (mm)	25
	ストロークピッチ (mm)	25

(注1) S字モーション種別Bを使用した値です。

項目	内容
駆動方式	転造ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.05mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 51.1N·m
	Mb: 73.0N·m
	Mc: 112.4N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 10.3N·m
	Mb: 14.8N·m
	Mc: 17.8N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

テーブルタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
25~100 (25mm毎)	833
リード 10	

(単位はmm/s)

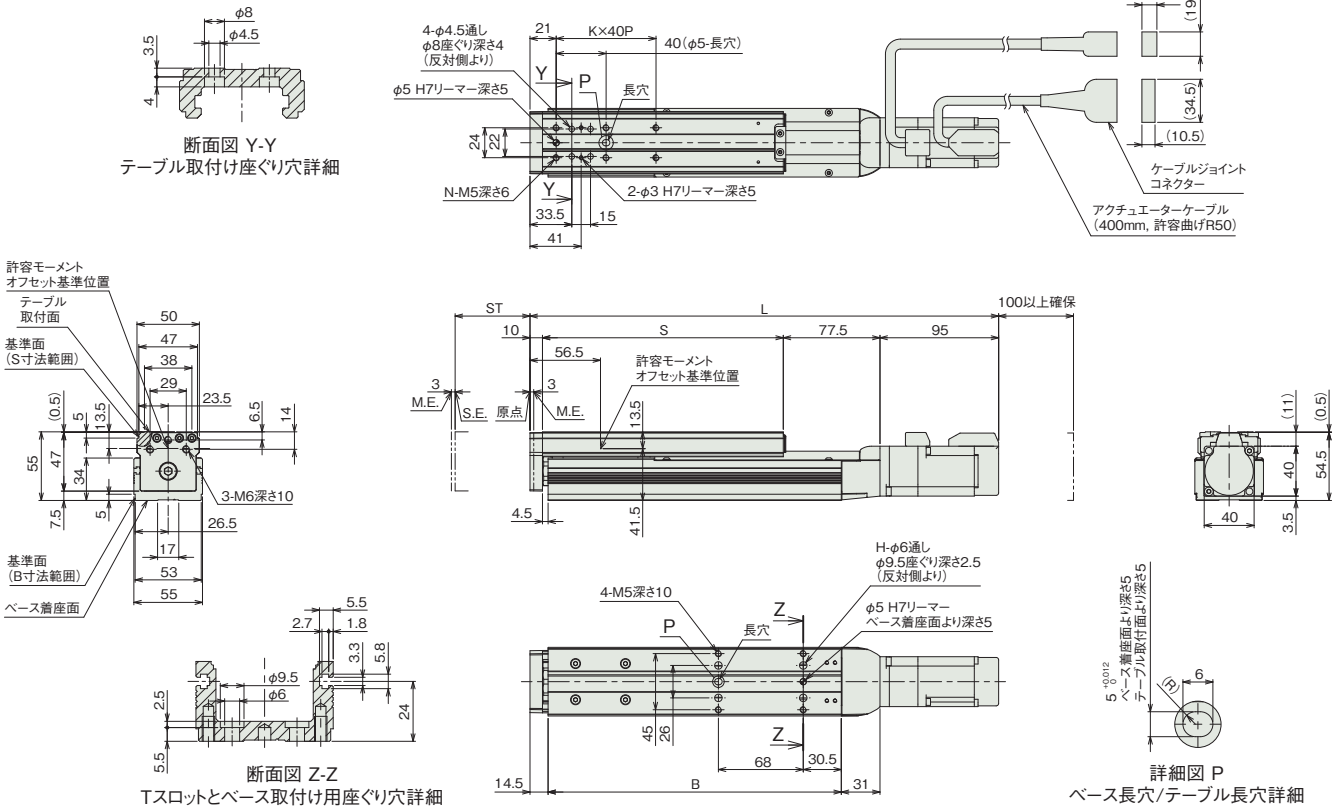
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	300.5	325.5	350.5	375.5
A	128	153	178	203
B	160	185	210	235
H	0	0	4	4
K	1	1	2	2
N	4	4	6	6
S	118	143	168	193

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	1.6	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
XSEL-P/Q		6	三相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

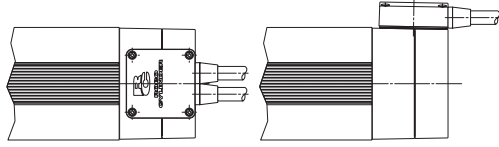
ケーブル型式
一覧表

ケーブル取出し方向

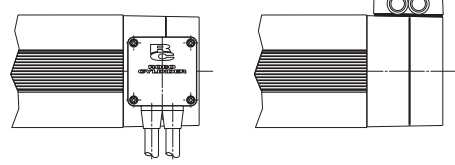
型式 **A1 / A2 / A3**

説明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を変更したい場合に指定します。

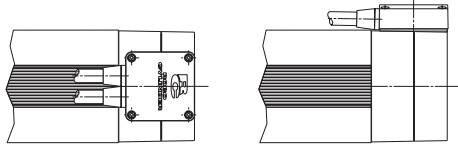
モーター方向取出 (標準) ■オプション指定なし (無記入)



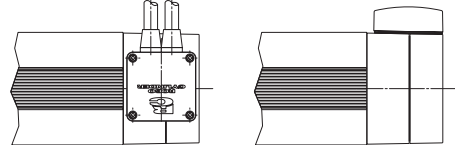
左側取出 ■オプション指定: **A1**



ロッド方向取出 ■オプション指定: **A2**



右側取出 ■オプション指定: **A3**



ブレーキ

型式 **B / BN** (ブレーキボックス無)

説明 アクチュエーターを垂直で使用する場合に、電源 OFF またはサーボ OFF 時にスライダーが落下して取付け物等を破損しないための保持機構です。

CE 対応

型式 **CE**

説明 1-353 ページ CE マーク対応表をご参照ください。
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

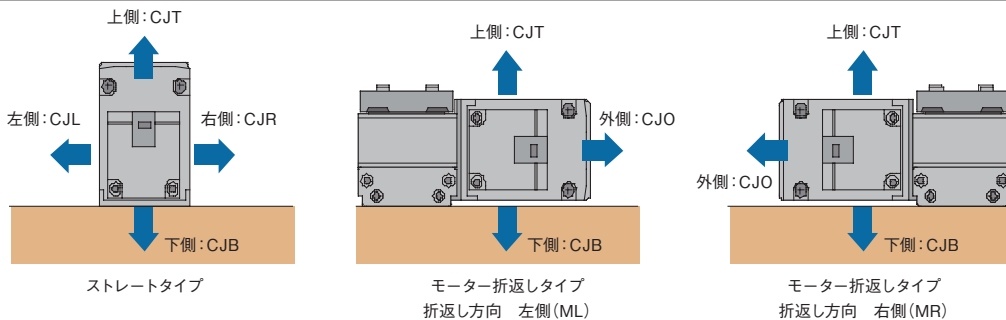
RCS3

オプション

ケーブル取出し方向変更

型式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。

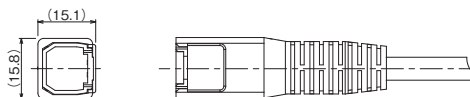


小型コネクター仕様

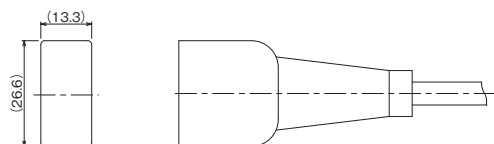
型式 **CNS**

説明 ケーブルジョイントコネクターを小型のものに変更することができます。

小型コネクター: CNS



標準: (無記入)



ダブルガイドブロック

型式 **DB**

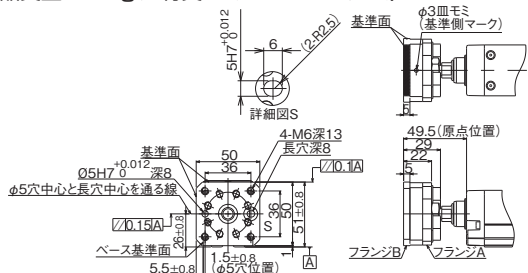
説明 内部ガイドブロックを2つにするオプションです。動的許容モーメントがMa、Mb方向にアップし、水平平置き設置時の可搬質量が標準仕様の2倍になります。

先端アダプター (フランジ)

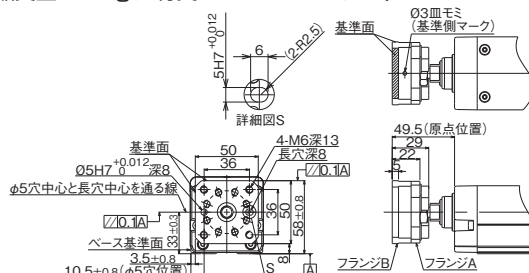
型式 **FFA**

説明 ロッド先端にジグ等をボルト4本で取付けるためのアダプターです。

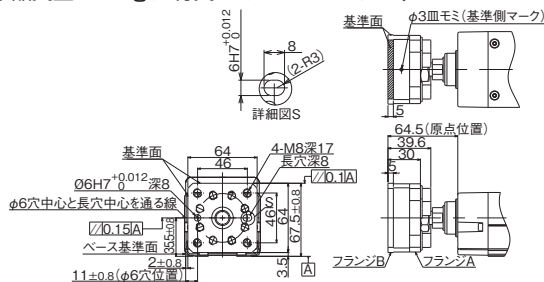
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□
 単品型式 RCP6-FFA-RRA4
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□
 単品型式 RCP6-FFA-RRA6
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□
 単品型式 RCP6-FFA-RRA7
 (単品質量:0.5kg / 材質:ステンレス・アルミ)



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

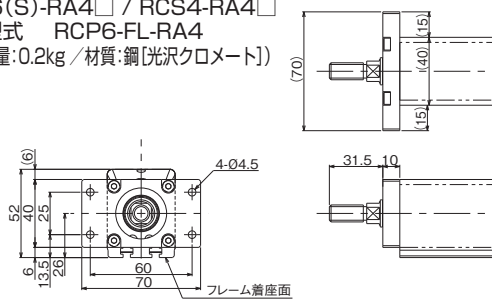
オプション

フランジ (前)

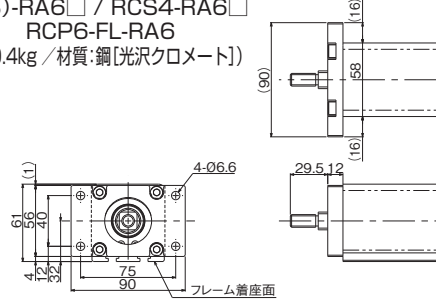
型式 FL

説明 アクチュエーター本体側よりボルトで固定するための金具です。
 ※ RCP6(S) シリーズは、組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。
 ただし、先端アダプター (フランジ) 「FFA」と合わせて選択した場合、フランジ前「FL」も組付けて出荷します。

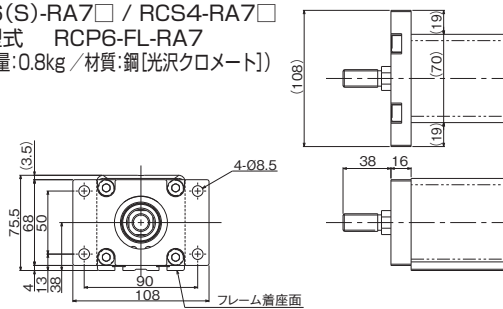
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□
 単品型式 RCP6-FL-RA4
 (単品質量: 0.2kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



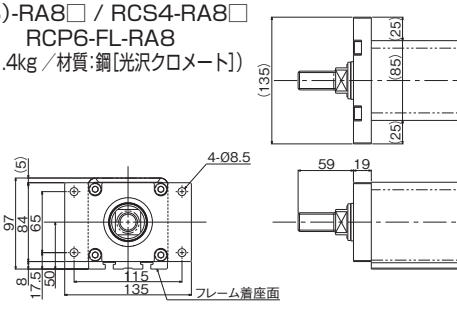
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□
 単品型式 RCP6-FL-RA6
 (単品質量: 0.4kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



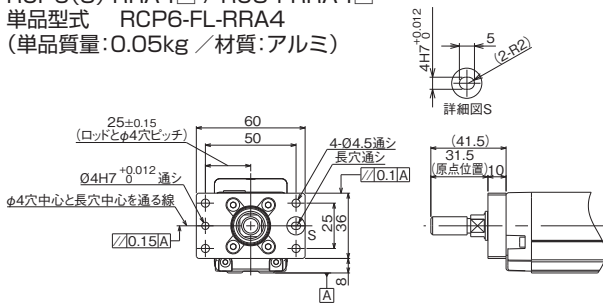
RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□
 単品型式 RCP6-FL-RA7
 (単品質量: 0.8kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



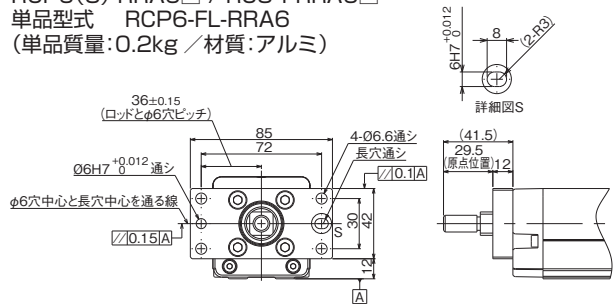
RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□
 単品型式 RCP6-FL-RA8
 (単品質量: 1.4kg / 材質: 鋼 [光沢クロメート])



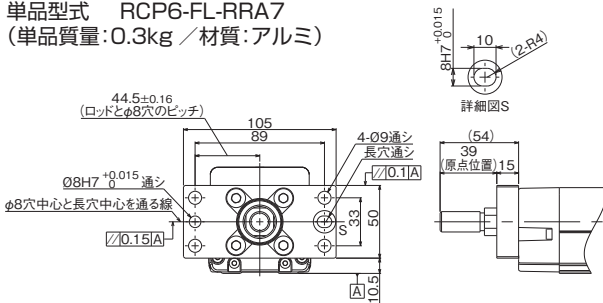
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□
 単品型式 RCP6-FL-RRA4
 (単品質量: 0.05kg / 材質: アルミ)



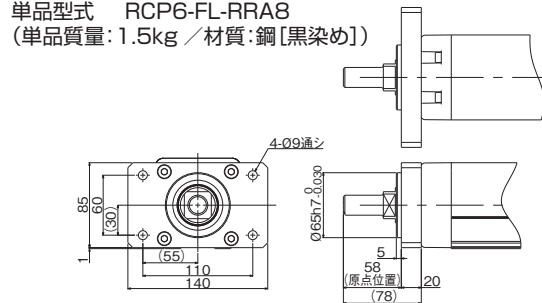
RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□
 単品型式 RCP6-FL-RRA6
 (単品質量: 0.2kg / 材質: アルミ)



RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□
 単品型式 RCP6-FL-RRA7
 (単品質量: 0.3kg / 材質: アルミ)



RCP6(S)-RRA8□ / RCS4-RRA8□
 単品型式 RCP6-FL-RRA8
 (単品質量: 1.5kg / 材質: 鋼 [黒染め])



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

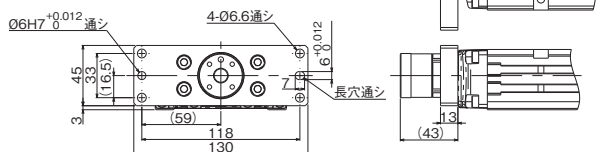
RCS4

RCS2

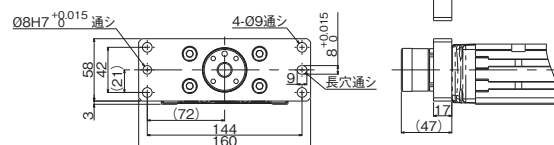
RCS3

オプション

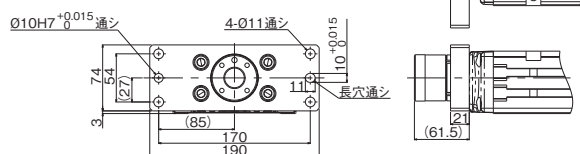
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□
単品型式 RCP6-FL-WRA10
(単品質量:0.5kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



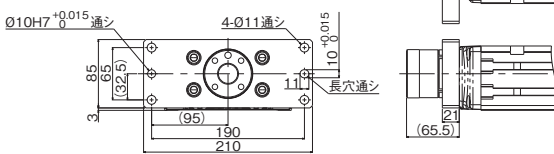
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□
単品型式 RCP6-FL-WRA12
(単品質量:1.1kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



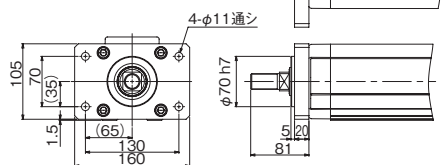
RCP6(S)-WRA14□ / RCS4-WRA14□
単品型式 RCP6-FL-WRA14
(単品質量:1.9kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



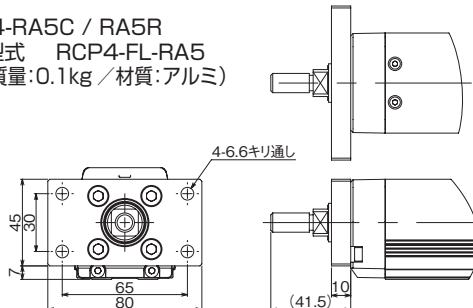
RCP6(S)-WRA16□ / RCS4-WRA16□
単品型式 RCP6-FL-WRA16
(単品質量:2.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



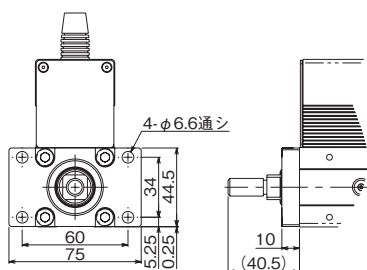
RCP5-RA10C / RA10R
単品型式 RCP5-FL-RA10
(単品質量:2.3kg / 材質:鋼[黒染め])



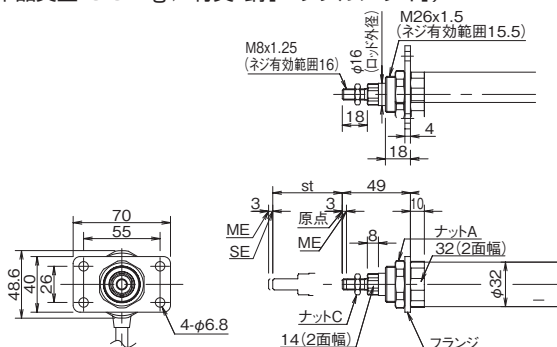
RCP4-RA5C / RA5R
単品型式 RCP4-FL-RA5
(単品質量:0.1kg / 材質:アルミ)



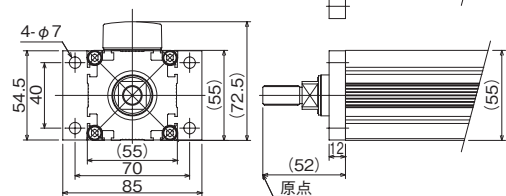
RCP2-SRA4R
単品型式 RCP2-FL-SRA4
(単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)



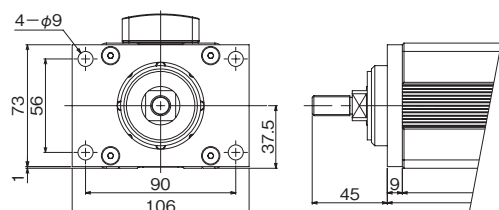
RCA / RCAW-RA3□
単品型式 RCA-FL-RA3
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCS2-RA5□
単品型式 RCS2-FL-RA5
(単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)

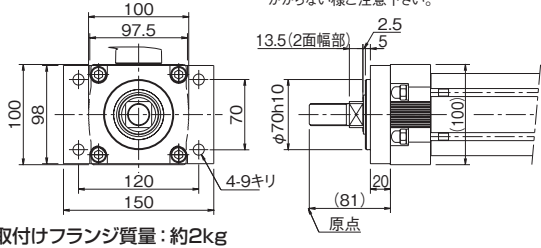


RCS2-SRA7BD
単品型式 RCS2-FL-SRA7
(単品質量:0.07kg / 材質:アルミ)



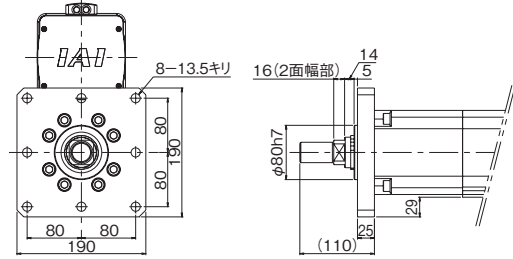
RCP2 / RCP2W-RA10C
 単品型式 RCP2-FL-RA10
 (単品質量:0.08kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※水平設置でご使用の場合は本体に過大な外力がかからない様ご注意ください。



取付けフランジ質量: 約2kg

RCS2-RA13R
 単品型式 RCS2-FL-RA13
 (単品質量:6.2kg / 材質:鋼[黒染め])

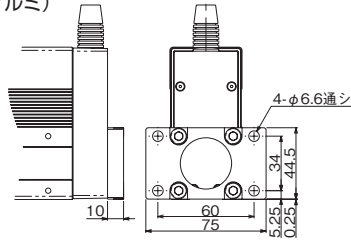


フランジ(後)

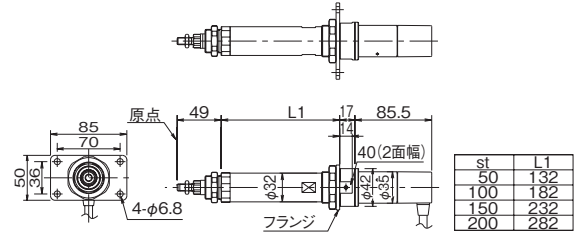
型式 FLR

説明 アクチュエーター(ロッドタイプ)を本体後側(モーター側)で固定するための金具です。

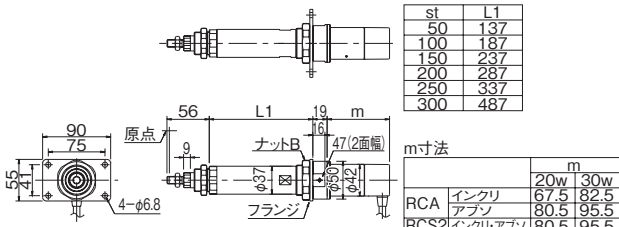
RCP2-SRA4R
 単品型式 RCP2-FL-SRA4
 (単品質量:0.09kg / 材質:アルミ)



RCA-RA3C
 単品型式 RCA-FLR-RA3
 (単品質量:0.1kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])

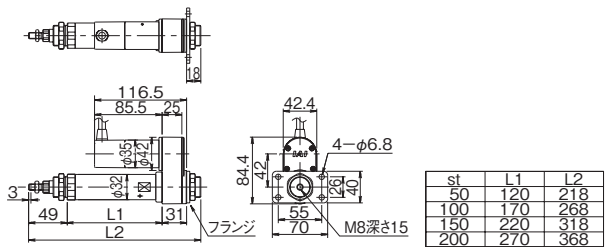


RCA-RA4C
 単品型式 RCA-FLR-RA4
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



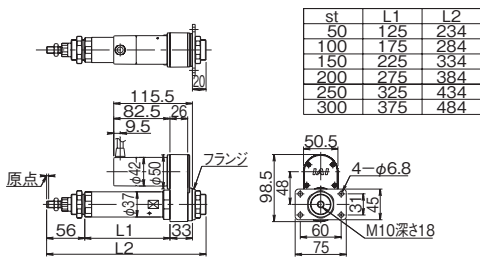
RCA-RA3R
 単品型式 RCA-FL-RA3
 (単品質量:0.07kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])

※モーター折返しタイプは、フランジ(前)とフランジ(後)が共通で使用可能です。



RCA-RA4R
 単品型式 RCA-FL-RA4
 (単品質量:0.08kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])

※モーター折返しタイプは、フランジ(前)とフランジ(後)が共通で使用可能です。



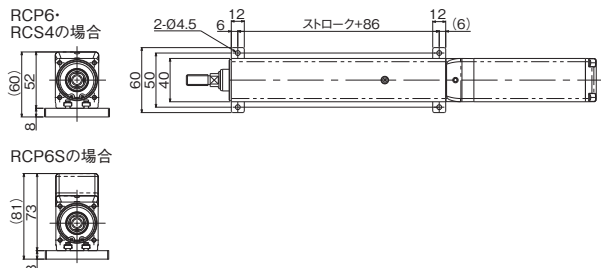
フート金具

型式 FT

説明 アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
 スライダータイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付け穴全てにフート金具を取付けてください。
 フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
 ※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。
 ※RCP6(S)シリーズは、組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。

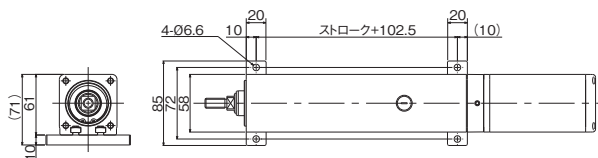
RCP6(S)-RA4C / RCS4-RA4C

単品型式 RCP6-FT-RA4C
 (2個1セット)



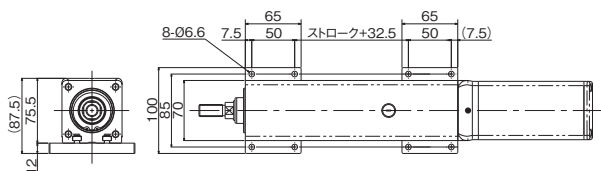
RCP6(S)-RA6C / RCS4-RA6C

単品型式 RCP6-FT-RA6C
 (2個1セット)



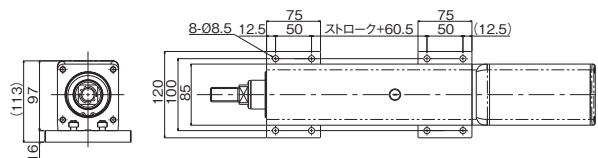
RCP6(S)-RA7C / RCS4-RA7C

単品型式 RCP6-FT-RA7C
 (2個1セット)



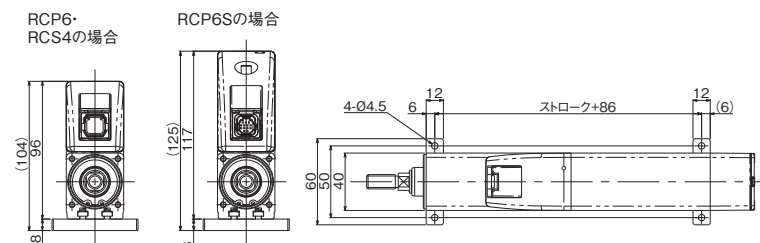
RCP6(S)-RA8C / RCS4-RA8C

単品型式 RCP6-FT-RA8C
 (2個1セット)



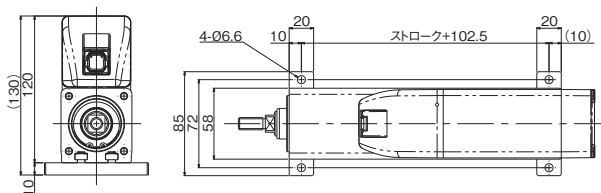
RCP6(S)-RA4R

単品型式 RCP6-FT-RA4R-1 (モーター上折返し用)
 (2個1セット)



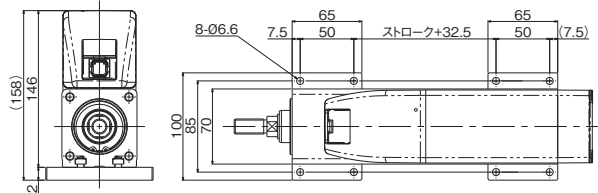
RCP6(S)-RA6R

単品型式 RCP6-FT-RA6R-1 (モーター上折返し用)
 (2個1セット)



RCP6(S)-RA7R

単品型式 RCP6-FT-RA7R-1 (モーター上折返し用)
 (2個1セット)



選定
 注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

確定

注意事項

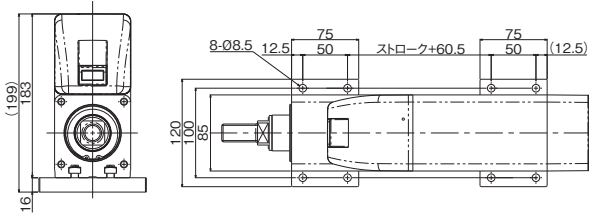
ケーブルタイプ
マニピュレーター

テーブル

ケーブル型式
一覽表

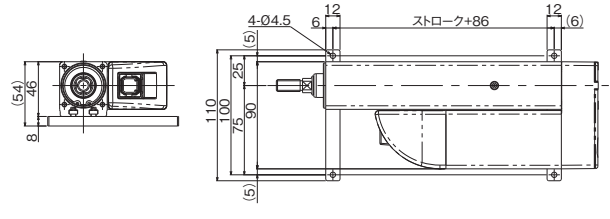
RCP6(S)-RA8R

単品型式 RCP6-FT-RA8R-1 (モーター上折返し用)
(2個1セット)



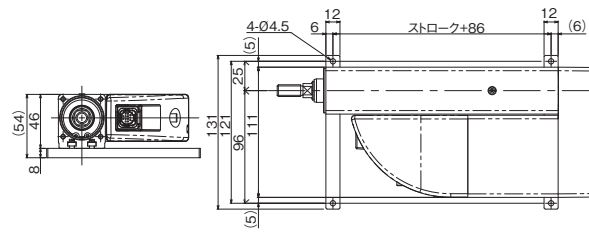
RCP6-RA4R

単品型式 RCP6-FT-RA4R-2 (モーター右/左折返し用)
(2個1セット)



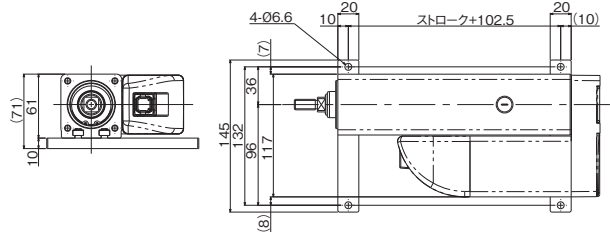
RCP6S-RA4R / RCS4-RA4R

単品型式 RCP6-FT-RA4R-3 (モーター右/左折返し用)
(2個1セット)



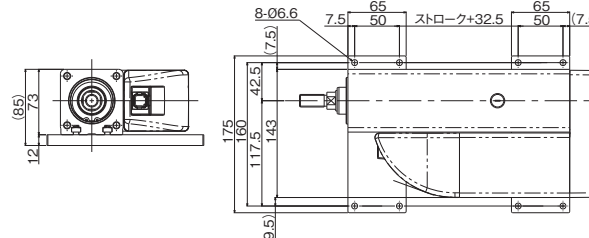
RCP6(S)-RA6R

単品型式 RCP6-FT-RA6R-2 (モーター右/左折返し用)
(2個1セット)



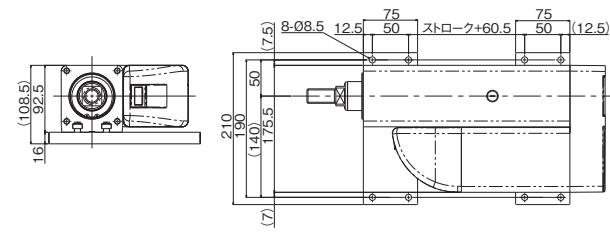
RCP6(S)-RA7R

単品型式 RCP6-FT-RA7R-2 (モーター右/左折返し用)
(2個1セット)



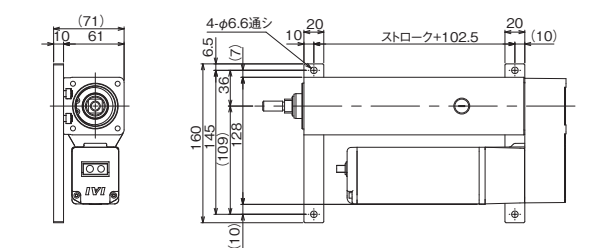
RCP6(S)-RA8R / RCS4-RA8R

単品型式 RCP6-FT-RA8R-2 (モーター右/左折返し用)
(2個1セット)



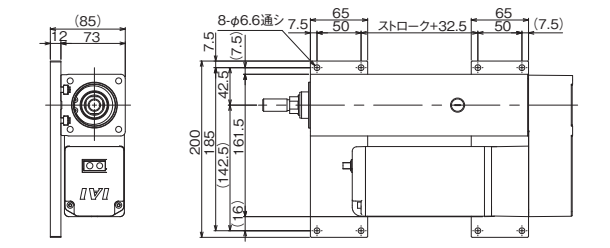
RCS4-RA6R

単品型式 RCS4-FT-RA6R (モーター右/左折返し用)
(2個1セット)



RCS4-RA7R

単品型式 RCS4-FT-RA7R (モーター右/左折返し用)
(2個1セット)



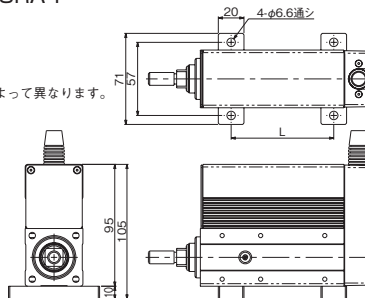
RCP2-SRA4R / SRGS4R / SRGD4R

単品型式 RCP2-FT-SRA4
(2個1セット)

フット金具同士の間隔Lは、タイプによって異なります。

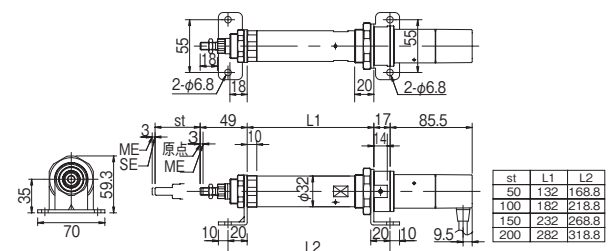
- ・SRA4R L:ST+10
- ・SRGS4 / SRGD4R 下記参照

ST	L
80	50
90	50
100	50
150	100
200	150



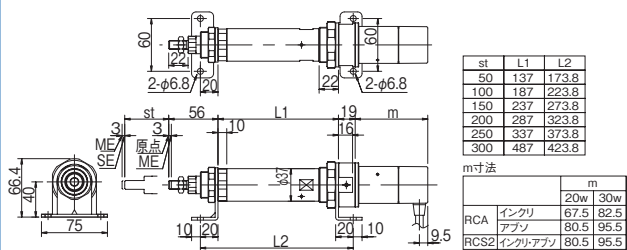
RCA-RA3C

単品型式 RCA-FT-RA3
(2個1セット)

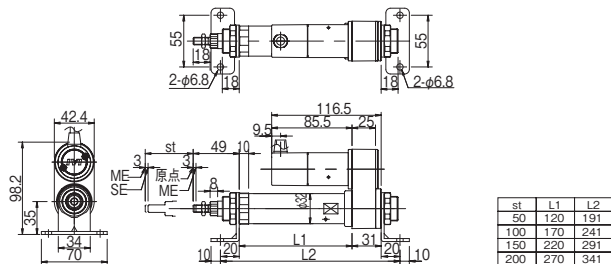


st	L1	L2
50	132	168.8
100	182	218.8
150	232	268.8
200	282	318.8

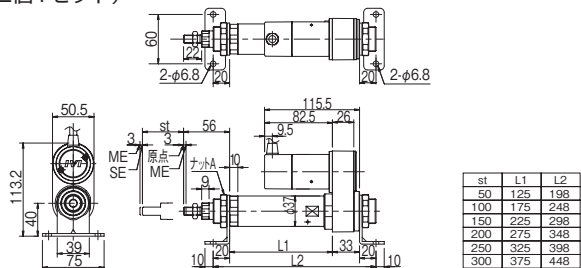
RCA-RA4C
単品型式 RCA-FT-RA4
(2個1セット)



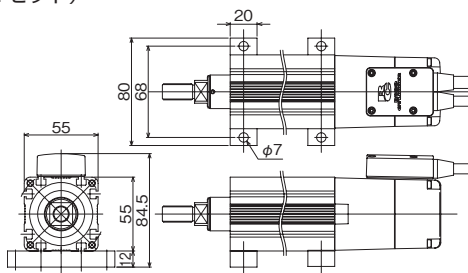
RCA-RA3R
単品型式 RCA-FT-RA3R
(2個1セット)



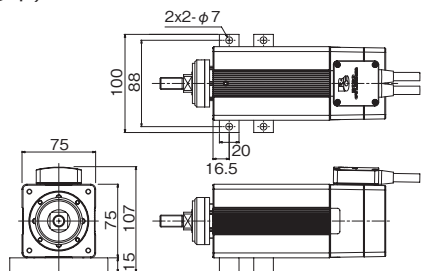
RCA-RA4R
単品型式 RCA-FT-RA4R
(2個1セット)



RCS2-RA5C / RA5R / RGS5C / RGD5C
単品型式 RCS2-FT-RA5
(2個1セット)

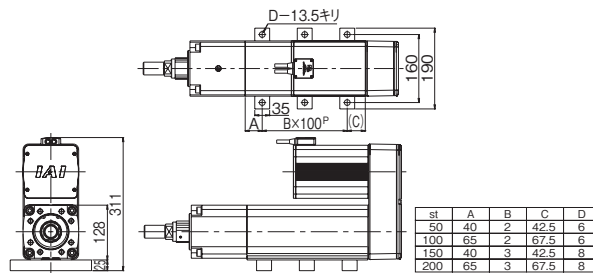


RCS2-SRA7BD / SRGS7BD / SRGD7BD
単品型式 RCS2-FT-SRA7
(2個1セット)



RCS2-RA13R
単品型式 RCS2-FT-RA13

※アクチュエーターのオプション記号(FT)で
手配すると、50~100stは3個、
150~200stは4個付属されます。



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

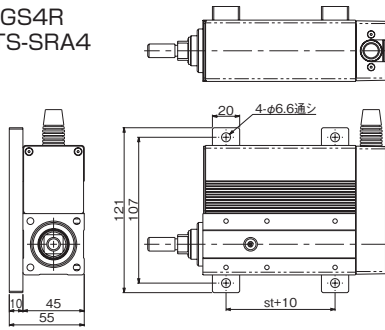
ケーブル型式一覧表

フット (右側面 / 左側面取付け)

型式 **FT2 / FT4**

説明 アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。RCP2(RCA)-SRA4Rは側面にも取付けが可能です。

RCP2-SRA4R / SRGS4R
単品型式 RCP2-FTS-SRA4



ガイド取付け方向 (シングルガイドタイプ専用)

型式 **GS2 / GS3 / GS4**

説明 シングルガイド付タイプのロッドの位置を、右取付け(GS2)、下取付け(GS3)、左取付け(GS4)から選択できます。

指定グリース塗布仕様

型式 **G1 / G3 / G4**

説明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースをクリーン環境用低発塵グリース(G1:クロダCグリース、G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース)に変更します。

高加減速対応

型式 **HA**

説明 標準仕様の定格加速度(0.3G)を1Gにアップさせるオプションです。加減速1Gでも0.3Gと同じ可搬質量で動作が可能です。コントローラーの設定が標準仕様と異なりますので、高加減速で動作する場合はコントローラーも高加減速仕様にする必要があります。

原点確認センサー

型式 **HS** (HSR : 右側 / HSL : 左側)

説明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

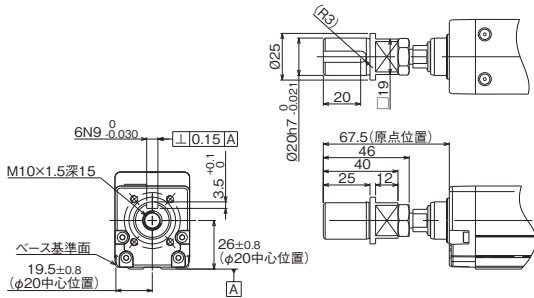
先端アダプター (キー溝)

型式 **KFA**

説明 ロッド先端にジグ等をボルト1本と平行キーで取付けるためのアダプターです。

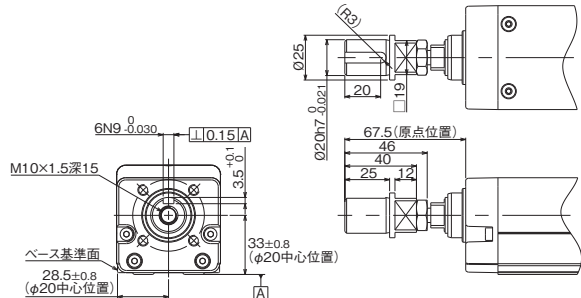
RCP6(S)-RRA4□ / RCS4-RRA4□

単品型式 RCP6-KFA-RRA4
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



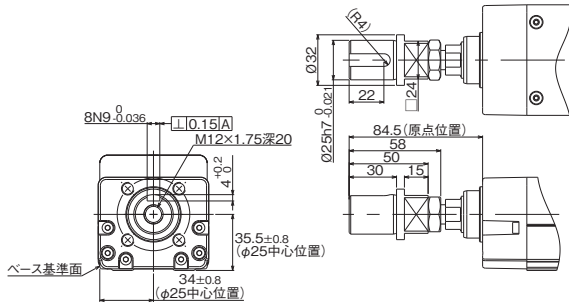
RCP6(S)-RRA6□ / RCS4-RRA6□

単品型式 RCP6-KFA-RRA6
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□

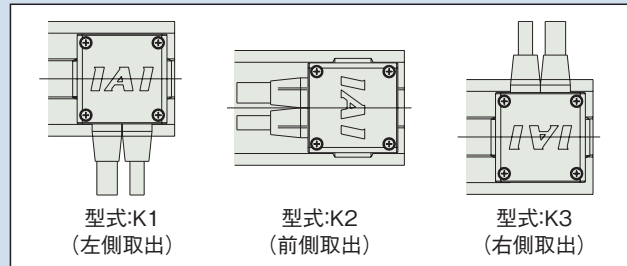
単品型式 RCP6-KFA-RRA7
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



コネクターケーブル取出し方向変更

型式 **K1 / K2 / K3**

説明 コネクターケーブルの取出し方向を、左側 / 前側 / 右側の3方向から選択ができます。



省電力対応

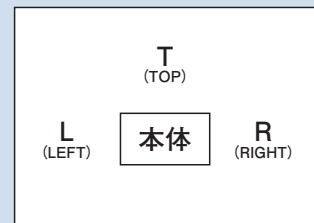
型式 **LA**

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

モーター折返し方向

型式 **ML / MR / MT**

説明 モーター折返しタイプのモーター折返し方向を指定する記号です。
左側折返しが ML (全機種)、右側折返しが MR (全機種)、上側折返しが MT となり、ML が標準となります。(RCS2-RA13R は MT が基準となります)



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

ロッド
テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

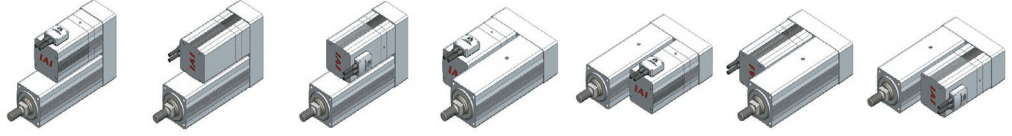
モーター折返し方向 / ケーブル取出し位置

型式 **MT□ / MR□ / ML□**

説明 モーター折返し方向とケーブル取出し方向の組合せを指定できます。

ご注意

モーター折返し方向 / ケーブル取出し位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。



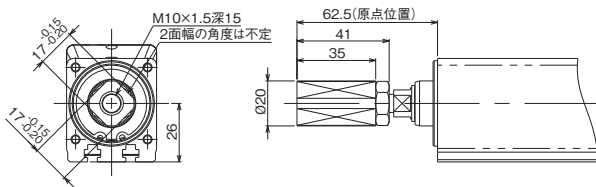
オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出し位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

先端アダプター (雌ねじ)

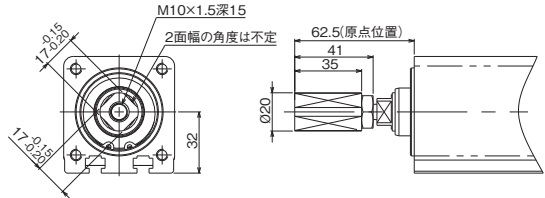
型式 **NFA**

説明 ロッド先端にジグ等をボルト1本で取付けるためのアダプターです。

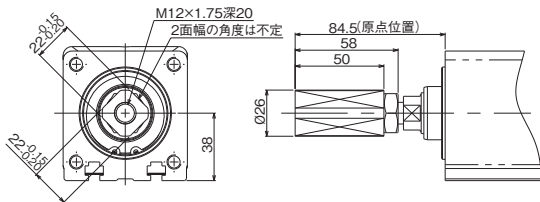
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□
単品型式 RCP6-NFA-RA4
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



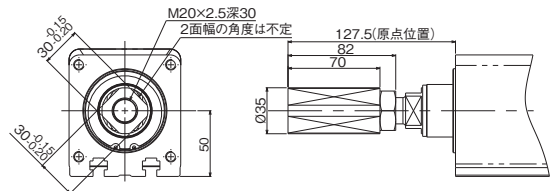
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□
単品型式 RCP6-NFA-RA6
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



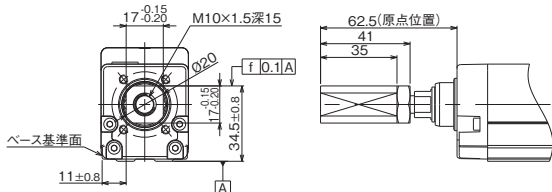
RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□
単品型式 RCP6-NFA-RA7
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



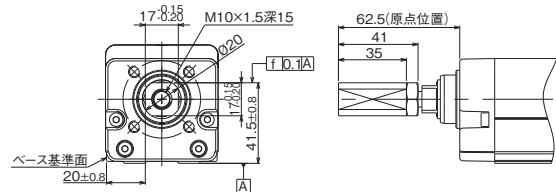
RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□
単品型式 RCP6-NFA-RA8
(単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)-RAA4□ / RCS4-RAA4□
単品型式 RCP6-NFA-RAA4
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)-RAA6□ / RCS4-RAA6□
単品型式 RCP6-NFA-RAA6
(単品質量:0.1kg / 材質:ステンレス)



RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

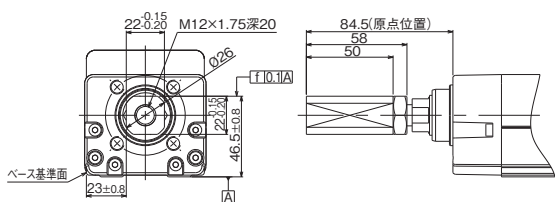
RCS4

RCS2

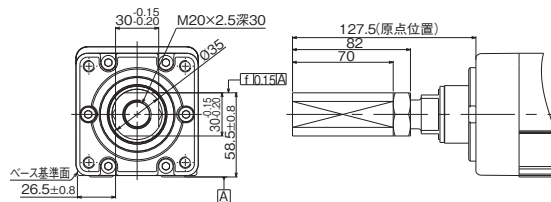
RCS3

オプション

RCP6(S)-RRA7□ / RCS4-RRA7□
 単品型式 RCP6-NFA-RRA7
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)-RRA8□ / RCS4-RRA8□
 単品型式 RCP6-NFA-RRA8
 (単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



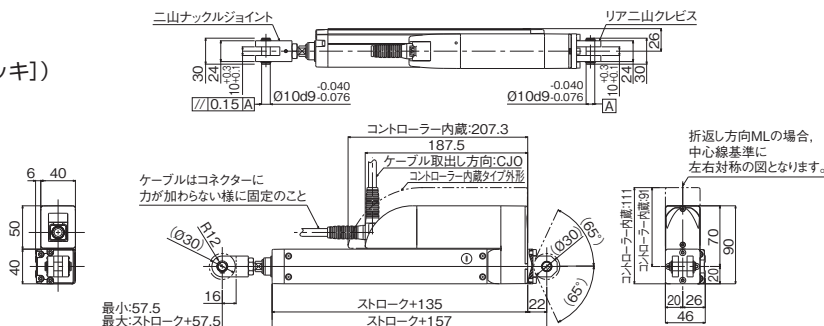
ナックルジョイント

型式 NJ

説明 クレビスやトラニオン金具を使用する際、アクチュエーターのロッド先端の動きに自由度(回転)を持たせるための金具です。クレビス金具(QRもしくはQRPB)とセットでご使用ください。

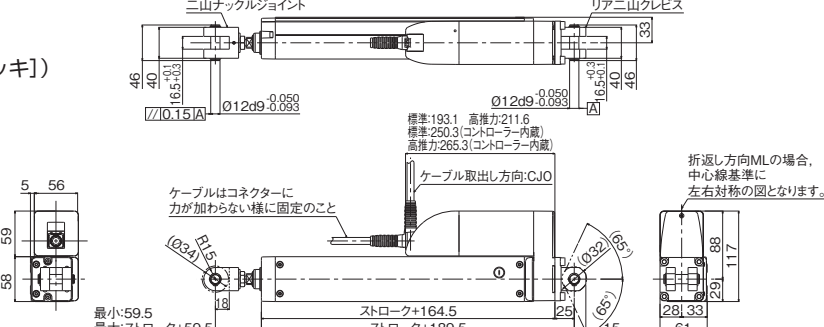
RCP6(S)-RRA4R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA4R
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



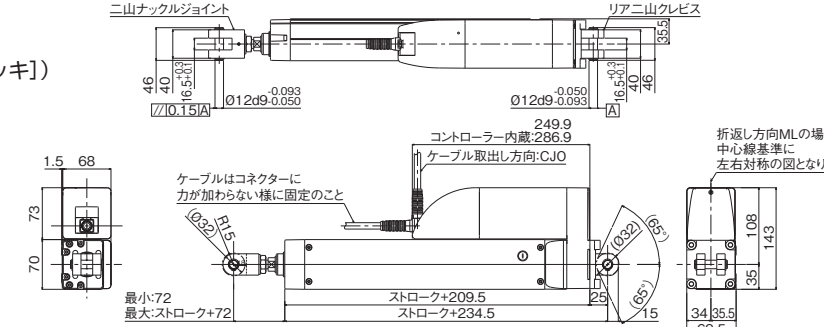
RCP6(S)-RRA6R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA6R
 (単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



RCP6(S)-RRA7R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA7R
 (単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。また、RCP6(S)はナックルジョイントとクレビス金具をセットでご使用ください。



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

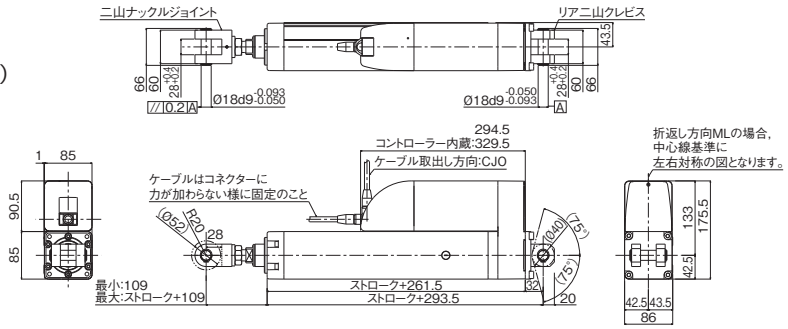
ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

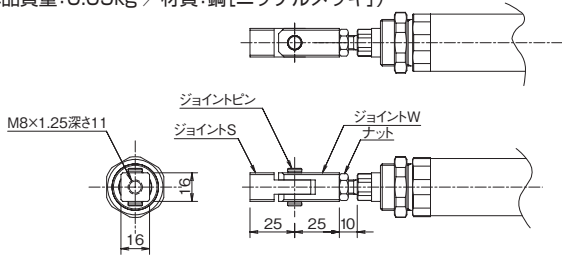
注意事項

RCP6(S)-RRA8R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA8R
 (単品質量:0.9kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

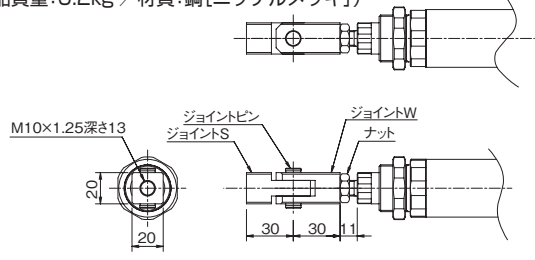
※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。また、RCP6(S)はナックルジョイントとクレビス金具をセットでご使用ください。



RCA-RA3□用
 単品型式 RCA-NJ-RA3
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCA-RA4□用
 単品型式 RCA-NJ-RA4
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



原点逆仕様

型式 **NM**

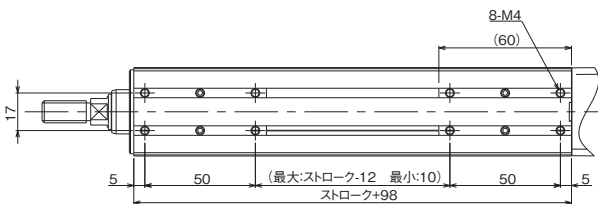
説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド・テーブル共にモーター側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となる場合があります)

Tスロットナットバー

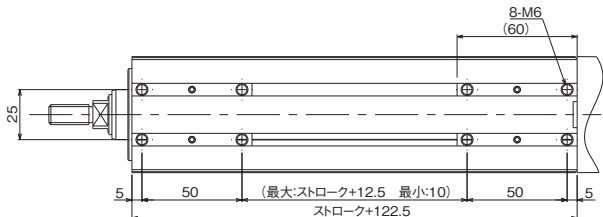
型式 **NTB / NTBL / NTBR**

説明 アクチュエーターのTスロットに差し込むバー状の金具です。Tスロットナットバーには決められた位置にナット穴があります。NTBLはモーター側から見て左側に挿入され、NTBRはモーター側から見て右側に挿入されます。※ロッドタイプ(RA)はNTBのみ、ワイドラジアルシリンダー(WRA)はNTBL(モーター右折返し)/NTBR(モーター左折返し)が選択できます。

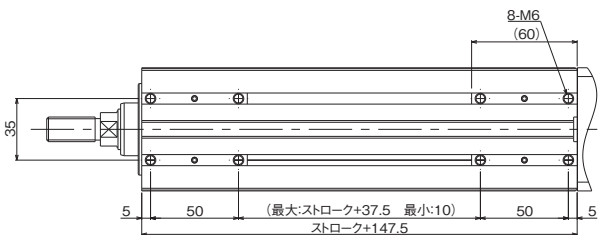
RCP6(S)-RA4□ / RCS4-RA4□
 単品型式 RCP6-NTB-RA4
 (単品質量:0.05kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



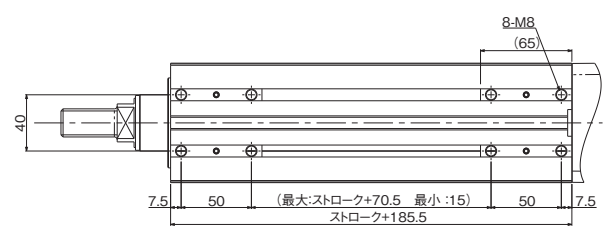
RCP6(S)-RA6□ / RCS4-RA6□
 単品型式 RCP6-NTB-RA6
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



RCP6(S)-RA7□ / RCS4-RA7□
 単品型式 RCP6-NTB-RA7
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



RCP6(S)-RA8□ / RCS4-RA8□
 単品型式 RCP6-NTB-RA8
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



ケーブル型式

テーブル

ケーブル型式
 一覧表

RCP6/
 RCP6S

RCP2/3
 RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

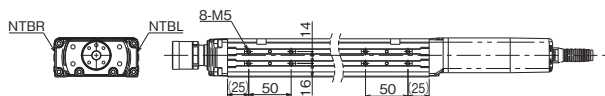
RCS4

RCS2

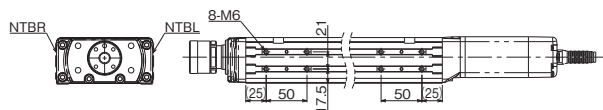
RCS3

オプション

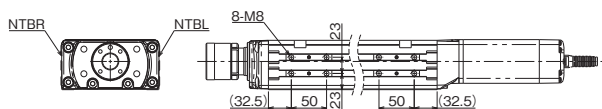
RCP6(S)-WRA10□ / RCS4-WRA10□
 単品型式 RCP6-NTB-WRA10
 (単品質量:0.06kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



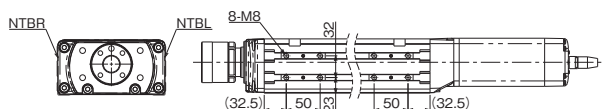
RCP6(S)-WRA12□ / RCS4-WRA12□
 単品型式 RCP6-NTB-WRA12
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



RCP6(S)-WRA14□ / RCS4-WRA14□
 単品型式 RCP6-NTB-WRA14
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



RCP6(S)-WRA16□ / RCS4-WRA16□
 単品型式 RCP6-NTB-WRA16
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[光沢クロムメート])



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

ロッド
テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

クレビス金具

型式 **QR**

説明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合に、アクチュエーター本体を追従させるための金具です。ナックルジョイント(NJもしくはNJPB)とセットでご使用ください。

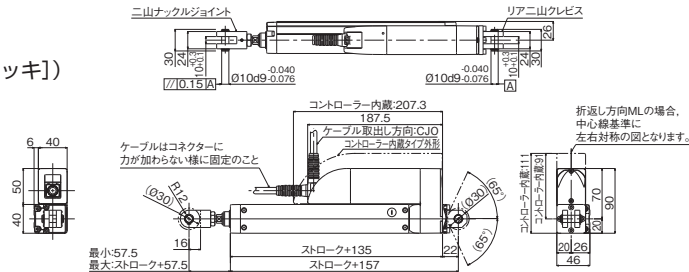


注意

クレビス金具を取付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、外付けガイドの設置をお願いします。

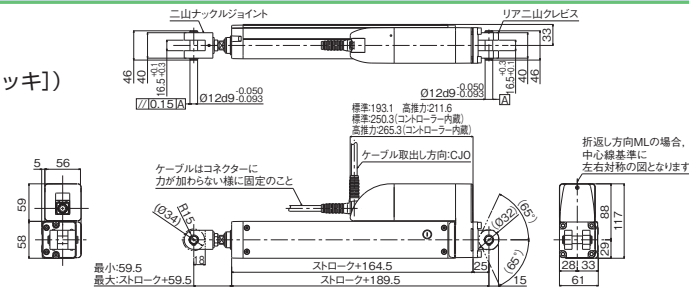
RCP6(S)-RRA4R
単品型式 RCP6-QR-RRA4R
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



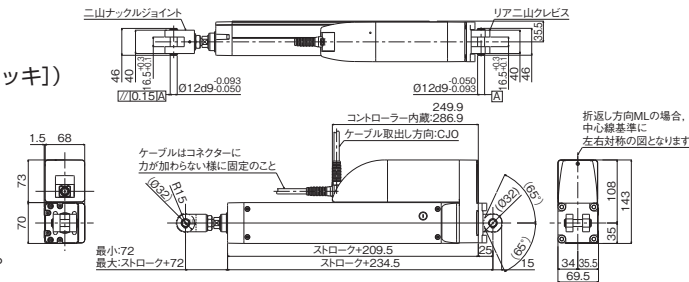
RCP6(S)-RRA6R
単品型式 RCP6-QR-RRA6R
(単品質量:0.4kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。



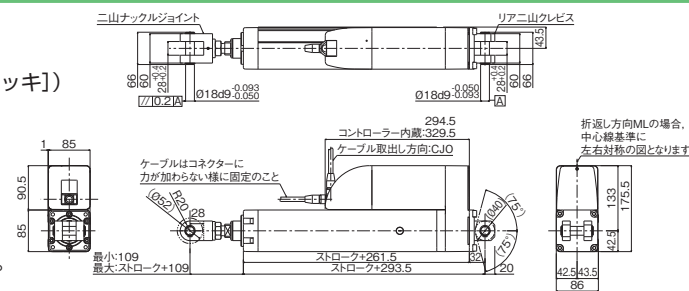
RCP6(S)-RRA7R
単品型式 RCP6-QR-RRA7R
(単品質量:0.6kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。また、RCP6(S)はナックルジョイントとクレビス金具をセットでご使用ください。



RCP6(S)-RRA8R
単品型式 RCP6-QR-RRA8R
(単品質量:1.1kg / 材質:鋼[黒色クロムメッキ])

※RCP6(S)のラジアルシリンダーのナックルジョイントとクレビス金具は、図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。また、RCP6(S)はナックルジョイントとクレビス金具をセットでご使用ください。



選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

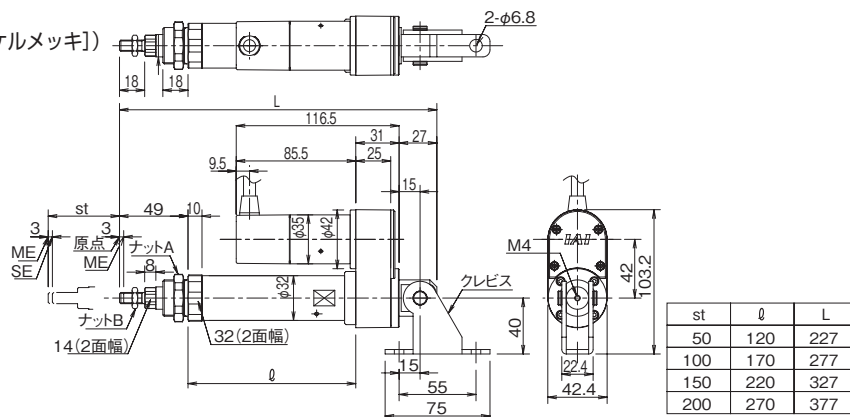
RCS3

オプション

RCA-RA3R

単品型式 RCA-QR-RA3

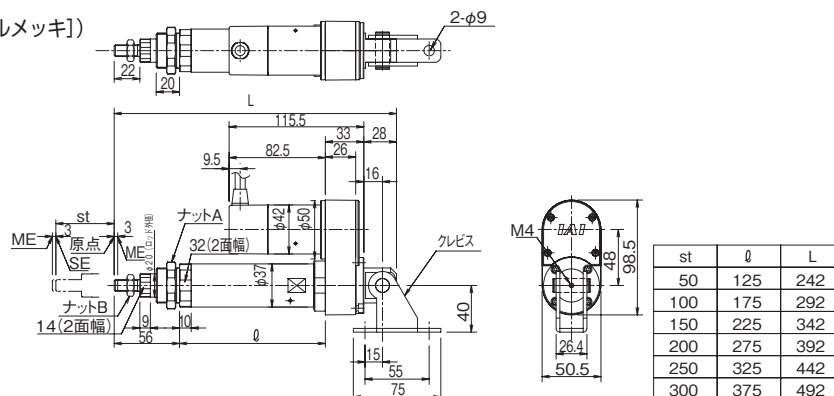
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCA-RA4R

単品型式 RCA-QR-RA4

(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



ロッド先端延長仕様

型式 **RE**

説明 RCS2-RA7BD(旧製品)の本体フレームの正面フランジ取付け面からロッド先端までの距離と同一にするために、RCS2-SRA7BDのロッド先端を延長するアダプタです。

ガイド付きタイプRCS2-SRGS7BD/SRGD7BDについても、同様です。

寸法の詳細については各製品仕様ページのロッド先端延長仕様の寸法図をご確認ください。

背面取付け用プレート

型式 **RP**

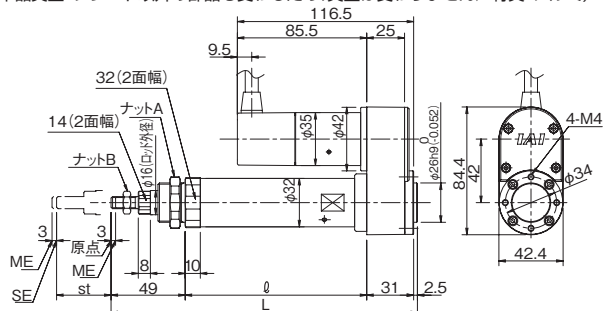
説明 モーター折返しタイプの背面を装置に固定するための金具(プレート)です。

(注)RCS4は、製品ページの寸法図をご確認ください。

RCA-RA3R用

単品型式 RCA-RP-RA3

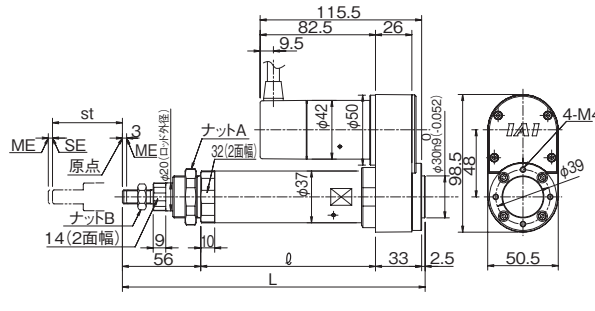
(単品質量:プレート以外の部品も変わるため、質量は変わりません / 材質:アルミ)



RCA-RA4R用

単品型式 RCA-RP-RA4

(単品質量:プレート以外の部品も変わるため、質量は変わりません / 材質:アルミ)



スクレーパ

型式 **SC**

説明 ロッドタイプを使用する際、ロッドに付着したゴミを本体内部に浸入させないためのオプションです。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー
ロッド
テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / テーブルタイプ

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

前トラニオン

型式 **TRF**

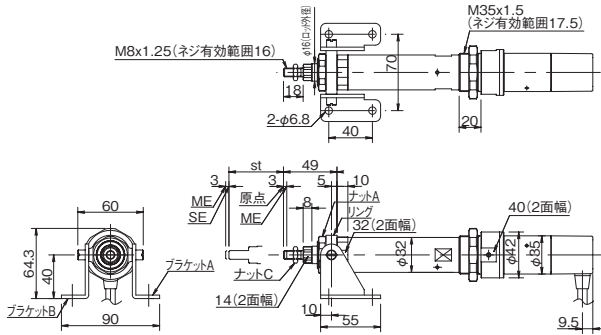
説明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダー本体を追従させるための金具です。



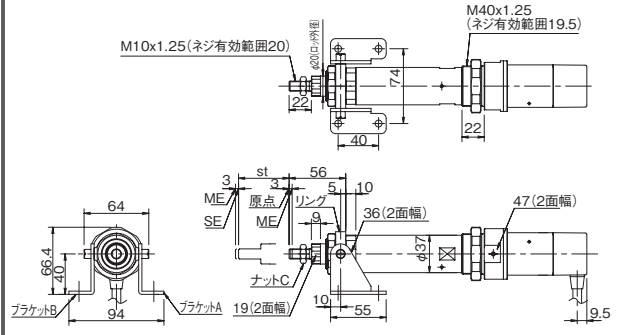
注意

トラニオン金具を取付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付タイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。

RCA-RA3□用
単品型式 RCA-TRF-RA3
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



RCA-RA4□用
単品型式 RCA-TRF-RA4
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



後トラニオン

型式 **TRR**

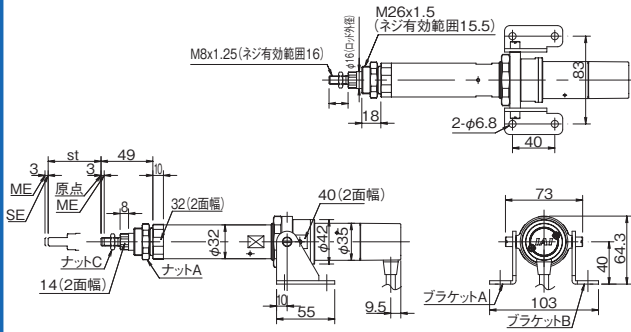
説明 ロッド先端に取付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダー本体を追従させるための金具です。



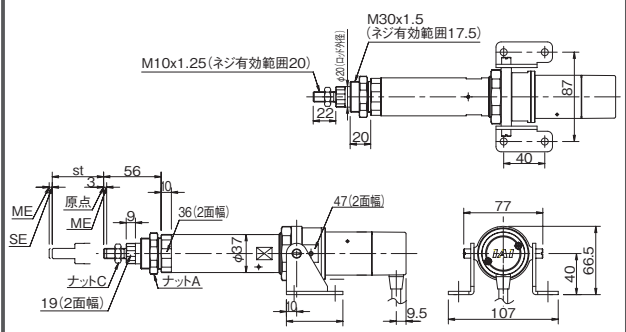
注意

トラニオン金具を取付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付タイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。

RCA-RA3□用
単品型式 RCA-TRR-RA3
(単品質量:0.3kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



RCA-RA4□用
単品型式 RCA-TRR-RA4
(単品質量:0.3kg / 材質:ステンレス・鋼[ニッケルメッキ])



RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

ロッド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

ロッド取付けオプション選定時の注意

■RCP6/RCP6S

機種	オプション				
	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RCP6	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	①	—	—	—	—
RA6R	①	—	—	—	—
RA7R	②	—	—	—	—
RA8R	②	—	—	—	—
RRA4R	④	—	—	⑬	⑬
RRA6R	⑥	—	—	⑬	⑬
RRA7R	⑧	—	—	⑬	⑬
RRA8R	⑩	—	—	⑬	⑬
WRA10R	—	⑪	⑫	—	—
WRA12R	—	⑪	⑫	—	—
WRA14R	—	⑪	⑫	—	—
WRA16R	—	⑪	⑫	—	—

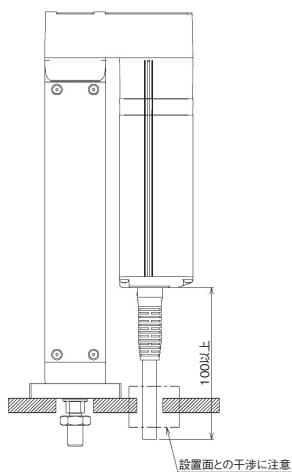
機種	オプション				
	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RCP6S	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	②	—	—	—	—
RA6R	②	—	—	—	—
RA7R	③	—	—	—	—
RA8R	③	—	—	—	—
RRA4R	⑤	—	—	⑬	⑬
RRA6R	⑦	—	—	⑬	⑬
RRA7R	⑨	—	—	⑬	⑬
RRA8R	⑩	—	—	⑬	⑬
WRA10R	—	⑪	⑫	—	—
WRA12R	—	⑪	⑫	—	—
WRA14R	—	⑪	⑫	—	—
WRA16R	—	⑪	⑫	—	—

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

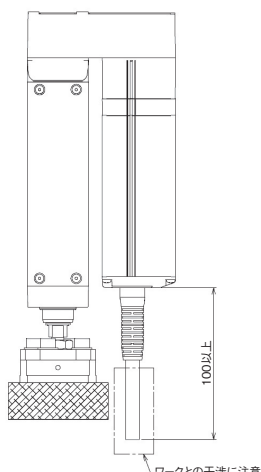
- ①：50ST時、選択不可。
- ②：50～100ST時、選択不可。
- ③：50～150ST時、選択不可。
- ④：60～110ST時、選択不可。
- ⑤：60～160ST時、選択不可。
- ⑥：65～115ST時、選択不可。
- ⑦：65～165ST時、選択不可。
- ⑧：70～120ST時、選択不可。
- ⑨：70～170ST時、選択不可。
- ⑩：50～100ST時、フランジ(前)は縦方向取付けで出荷。
- ⑪：MR選択時のみ選択可能。
- ⑫：ML選択時のみ選択可能。
- ⑬：クレビス(QR)とナックルジョイント(NJ)は、セットで購入してください。組付けはお客様にてご対応ください。

- RCP6(S)-RRA□Rにおいて、フランジを選定する場合、一部ストロークにおいてフランジとケーブルが干渉する恐れがあります。また、RCP6(S)-RRA4R/RRA6R/RRA7Rにおいて、先端アダプターオプション(FFA、NFA、KFA)を選定する場合、一部ストロークにおいてワークとケーブルが干渉する恐れがあります。

〈フランジ選定時〉



〈先端アダプターオプション選定時〉



上図は、先端アダプター(フランジ(FFA))の場合です。

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

オプション

■RCS4

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	①	—	—
RA4R	①	—	—
RA6R	①	—	—
RA7R	①	—	—
RA8R	②	—	—

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	③	—	—
RRA4R	③	—	—
RRA6R	④	—	—
RRA7R	⑤	—	—
RRA8R	⑥	—	—

機種	オプション		
	FL	NTBL	NTBR
RCS4	②	⑦	⑧
WRA10R	②	⑦	⑧
WRA12R	②	⑦	⑧
WRA14R	②	⑦	⑧
WRA16R	②	⑦	⑧

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：100ST以下は選択不可。
- ②：50ST時、選択不可。
- ③：110ST以下は選択不可。
- ④：65ST時、選択不可。
- ⑤：70ST時、選択不可。
- ⑥：50～100ST時、フランジ(前)は縦方向取付けで出荷。
- ⑦：MR選択時のみ選択可能。
- ⑧：ML選択時のみ選択可能。

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

縦軸のアクチュエーターと横軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 ケーブルの配線内容、寸法などは、型式の下に記載されている詳細ページまたは取扱説明書をご覧ください。
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			PMEC/PSEP	MSEP/MCON PCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	PCON-C/CG/CY/ PL/PO/SE・PSEL	PCON-CFA/CFB/ CGFB
RCP6 RCP6CR RCP6W RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ(注1) SA8/WA16 RA8/RA10/RRAB/WRA16	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□□ (→8-166ページ参照)
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□□-RB (→8-166ページ参照)
	高推力タイプ(注1)以外	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-166, 187ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-166, 187ページ参照)	-	-
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3 グリッパタイプ(全機種) ストッパーシリンダー	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-166, 187ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-166, 187ページ参照)	-	-
	高推力タイプ(注1) RA6(56SP)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□□ (→8-167ページ参照)
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□□-RB (→8-167ページ参照)
	上記以外の機種 SA5/SA6/SA7 RA5/RA6(56P)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CA-MPA□□□□ (→8-167, 188ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CA-MPA□□□□-RB (→8-167, 188ページ参照)	-	-
RCP3		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-167, 188ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□□	-
RCP2	RTBS(L) RTCS(L)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-RPSEP-MPA□□□□	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-168, 188ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□□	-
RCP2 RCP2CR RCP2W	GRSS/GRLS/GRST GRHM/GRHB SRA4R/SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-167, 188ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□□	-
	高推力タイプ(注1) HS8/RA8/RA10	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA-MPA□□□□ (→8-167ページ参照)
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA-MPA□□□□-RB (→8-167ページ参照)
	上記以外の機種 BA□/GR3LS/GR3LM/GRS/GRM RA2/RA3/RA4/RA6 RGS□C/RGD□C RTB(L)/RTBB(L)/RTC(L)/ RTCB(L) SA5/SA6/SA7 SS7/SS8	モーターロボットケーブル	-	-	CB-RCP2-MA□□□□	-
		エンコーダーケーブル	-	-	CB-RCP2-PB□□□□	-
エンコーダー ロボットケーブル		-	-	CB-RCP2-PB□□□□-RB	-	
	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PSEP-MPA□□□□	CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-168, 188ページ参照)	-	-	
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM ロータリータイプ(全機種)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-166, 187ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-166, 187ページ参照)	CB-PCS2-MPA□□□□	-
IXP	3N□/4N□ 3C□/4C□	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-
WU	S M	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



(注1) 高推力パルスモーター(56SP、60P、86P)を使用しているアクチュエーター
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。

※□□□はケーブル長さを記入例) O80=8m

接続コントローラー						
MSEL-PC/PCX	MSEL-PCF	RCM-P6PC		R-unit		
		モーターエンコーダー一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット(注2)	モーターエンコーダー一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット(注2)	
-	CB-CFA3-MPA□□□□ (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル) (→8-128ページ参照)	
-	CB-CFA3-MPA□□□□-RB (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
-	CB-CFA2-MPA□□□□ (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル) (→8-128ページ参照)	
-	CB-CFA2-MPA□□□□-RB (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CA-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-CA-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル) (→8-128ページ参照)	
CB-CA-MPA□□□□-RB (→8-270ページ参照)	CB-CA-MPA□□□□-RB (→8-270ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RPSEP-MPA□□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照) CB-ADPC-MPA□□□□(-RB) (→8-123ページ参照)	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
-	CB-CFA-MPA□□□□ (→8-271ページ参照)	-	-	CB-CFA-MPA□□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照)	
-	CB-CFA-MPA□□□□-RB (→8-271ページ参照)	-	-	CB-CFA-MPA□□□□-RB (→8-124ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□(-RB) (→8-123ページ参照)	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-PSEP-MPA□□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照) CB-ADPC-MPA□□□□(-RB) (→8-123ページ参照)	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

縦軸のアクチュエーターと横軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 ケーブルの配線内容、寸法などは、型式の下に記載されている詳細ページまたは取扱説明書をご覧ください。
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			AMEC/ASEP	MSEP/MCON	ACON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	ACON-C/CG/CY/ PL/PO/SE-ASEL
RCA2 RCA2CR RCA2W	CNS(小型コネクタ仕様) オプションあり	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB (→8-201,213ページ参照)	-
	CNS(小型コネクタ仕様) オプションなし	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□
RCA RCACR RCAW	SRA4R SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□
	上記以外の 機種	モーターケーブル	-	-	-	CB-ACS-MA□□□
		エンコーダーケーブル	-	-	-	CB-ACS-PA□□□
		エンコーダー ロボットケーブル	-	-	-	CB-ACS-PA□□□-RB
モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-ASEP2-MPA□□□	CB-ASEP2-MPA□□□	CB-ASEP2-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-		
RCD	RA1DA	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CA-MPA□□□	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CA-MPA□□□-RB	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-
	GRSNA	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-
RCL	RA1L/2L/3L (プレーキ付き)(注2)(注3)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-ACS-MPBA□□□
	上記以外の機種	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



- (注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。
(注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。
(注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

※□□□はケーブル長さを記入
例) O80=8m

接続コントローラー

	DSEP DCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	RCM-P6AC		RCM-P6DC	R-unit	
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)
	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-152ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-APSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-APSEP2-MPA□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照) CB-ADPC-MPA□□□(-RB) (→8-123ページ参照)
	CB-CA-MPA□□□	-	-	-	-	-
	CB-CA-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-
	CB-CAN-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	CB-CAN-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB) (注3)(→8-123ページ参照)	-

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

縦軸のアクチュエーターと横軸のコントローラーを接続するケーブルの型式が表に記載されています。
 ケーブルの配線内容、寸法などは、型式の下に記載されている詳細ページまたは取扱説明書をご覧ください。
 接続アクチュエーターによっては、ロボットケーブルのみの設定もあります。

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		R-unit		エンコーダー ケーブル	エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル	モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル			
RCS4(CR)		CB-RCC-MA□□□□ (→8-227,255, 308ページ参照)	CB-RCC-MA□□□□-RB (→8-227,255, 308ページ参照)	CB-RCC1-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X2-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	-	CB-X1-PA□□□□ (→8-126,229,256, 309ページ参照)	
RCS3 RCS3P	RA15R/RA20R	-	CB-RCS3-MA□□□□-RB (→8-243ページ参照)	-	-	-	CB-RCS3-PLA□□□□-RB (→8-243ページ参照)	
	RA4R/RA6R/ RA7R /RA8R/RA10R					CB-RCS2-PLDA□□□□ (→8-242ページ参照)	CB-RCS2-PLDA□□□□-RB (→8-242ページ参照)	
	CTZ5C CT8C					-	CB-X1-PA□□□□ (→8-126,229,256, 309ページ参照)	
上記以外の 機種	CB-RCS2-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)					CB-X3-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)		
RCS3CR RCS3PCR RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□L					CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	
	RT6					CB-RCS2-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)	CB-X3-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)	
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	
RCS2	RA13R (注1) (注2)	ブレーキ無	CB-RCC-MA□□□□ (→8-227,242,255, 308ページ参照)	CB-RCC-MA□□□□-RB (→8-227,242,255, 308ページ参照)	CB-RCC1-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X2-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)
		ブレーキ付 (ブレーキ ボックス付)					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)
	ブレーキ付 (ブレーキ ボックス無)	【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)					【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	
	ブレーキ無	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	
	ロードセル 無	CB-RCS2-PLLA□□□□ (→8-243ページ参照)					CB-RCS2-PLLA□□□□-RB (→8-243ページ参照)	
	ロードセル付 ※1	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)	
ブレーキ付 (ブレーキ ボックス付) ※2	【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□ (→8-243ページ参照)	【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□-RB (→8-243ページ参照)						
	ロードセル 無	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)					
	ロードセル付 ※1	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)					

※1 ロードセル付アクチュエーターには、CB-LDC-CTL□□□□(ベア内ケーブル)が付属されます。
 ※2 CB-RCS2-PLLA□□□□(ブレーキボックス～コントローラー間)、CB-LDC-CTL□□□□-JY(ロードセル～コントローラー間)が別途必要になります。

選定

注意事項

ラジアルシリーズ

テーブル

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

(注1) リミットスイッチ付のアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付仕様のケーブルになります。
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)
(注2) RCS2-RA13Rは、MSCONでは動作できません。

※□□□はケーブル長さを記入例) 080=8m

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)	R-unit	エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル		
ISB ISPB	SXM/SXL MXM/MXL MXMX LXM/LXL LXMX/LXUWX WXM/WXMX	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合 CB-X1-PA□□□-AWG24 (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)	
ISDB ISPDB ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX			CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合 CB-X1-PLA□□□-AWG24 (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)	
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM				
ISA ISPA ISACR ISPACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX				CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDA ISPDA ISDACR ISPDACR	S M MX L LX				CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
IF	SA MA				
FS	NM/WM LM/HM				
RS	RS-30/60				
NSA	MXMS/MXMM LXMS/LXMM LXMXS/LXMXM WXMS/WXMM WXMXS/WXMXM				CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
NS	SXMS/SXMM SZMS/SZMM MXMS/MXMM MXMXS MZMS/MZMM LXMS/LXMM LXMXS LZMS/LZMM				CB-X3-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 228, 255, 307ページ参照) CB-X2-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-127, 229, 255, 308ページ参照)
ZR	S M		Z軸 :CB-X1-PA□□□ (→8-126, 229, 256, 309ページ参照) R軸 :CB-X1-PLA□□□ (注1) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)		
DD DDCR DDW DDA DDACR	T18□/LT18□ H18□/LH18□	CB-XMC-MA□□□ (→8-227, 255, 308ページ参照)	CB-XMC1-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X3-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 228, 255, 307ページ参照)	

注意事項

ラジアルリリンド

テーブル

ケーブル型式
一覧表

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

(注1) リミットスイッチ付のアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付仕様のケーブルになります。
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (*接続不可の機種があります。)	R-unit	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X3-PA□□□ (→8-126, 228, 255, 307ページ参照)
	H8			
	L15			
	N10 N15 N19			
	W21	CB-XMC-MA□□□ (→8-227, 255, 308ページ参照)	CB-XMC1-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X2-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-127, 229, 255, 308ページ参照)
LSAS	N10 N15	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDCR ISPDCR	S M MX L LX	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISPDCR	W WX			CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDACR ISPDACR	S M MX L LX W WX			ISDBCR-ISPDBCR(バッテリーレス仕様)で、 21m以上30m以下の場合 CB-X1-PA□□□-AWG24 (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX			CB-X1-PLA□□□-AWG24 (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
SSPDACR	S M L			
ISWA ISPWA	S M L			CB-XEU-MA□□□ (→8-230, 256, 310ページ参照)

選定

注意事項

ラジアルリリダー

テーブル

ケーブル型式
一覧表

アクチュエーターケーブル ロボットケーブル対応一覧表

アクチュエーターケーブルがロボットケーブル対応か非ロボットケーブル対応かを以下の表に記載しています。
 ジョイント式は、アクチュエーターケーブルがなく、モーター・エンコーダーケーブルを直接アクチュエーターに接続する
 様式になります。

ロボットケーブル対応 ○…対応 ×…非対応 ……ジョイント式によりアクチュエーターケーブルなし

機種		ロボット ケーブル 対応	機種		ロボット ケーブル 対応	機種		ロボット ケーブル 対応	
ISA	S,M,L	×	RCP2	SA5,6,7	×	RCS2	RA4	×	
	W	×		SS7,8	×		RA5	○	
ISB	S,M,L	○		HS8	×		RA13R	×	
	ISDA	S,M,L		×	BA6,7		×	SRA7BD	○
ISDB		S,M,L	○	RCP3	SA2		○	**5N	×
SSPA	S,M,L	○	SA3,4,5,6		—	RCS3	RA4,6,7,8,10	○	
NS	S,M,L	○	RCP4	SA3	—		RCP3	TA3,4	—
IF	SA,MA	×		SA5,6,7	×	RCP6	TA4,6,7	—	
	FS	NM,NO	×	RCP5	SA4,6,7	—	RCS3	CTZ5C	○
		WM,W0	×		BA4,6,7	—	RCA	A4,5,6	×
RS	LM,HM,LO	×	RCP6(CR)	SA4,6,7,8	—	RCA2	TA4,5,6,7	—	
	30,60	○		WSA10,12,14,16	—		**3N,4N(すべりねじ)	○	
ZR	S,M	×	ERC2	SA6,7	○	**3N,4N(ボールねじ)	○		
ISDACR	S,M,L	×	ERC3	SA5,7	—	RCS2	A4,5,6	×	
	S,M,L(ESD)	×	RCA	SA4,5,6	×		F5D	○	
	W	×		SS4,5,6	×	RCP2	GRSS,GRLS	×	
ISDBCR	S,M,L	○	RCA2	SA3,4,5,6	—		GRS,GRM	×	
SSPACR	S,M,L	○	RCS2	SA4,5,6,7	×		GRST	○	
ISWA	S,M,L	×	RCS3	SS7,8	×		GR3L,GR3S	×	
	LSA	S6,S8,S10		○	SA8		×	GRHM,GRHB	—
		H8		○	SS8	×	GRSML,GRSL,GRSWL	○	
	L15	○	CT8	○	RCP4	GRLM,GRLL,GRLW	○		
	N10,N15,N19	○	RCS4	全機種	○	RCD	GRNA	×	
	W21S	○	RCP2CR	SA5,6,7	×	RCS2	GR8	×	
W21H	○	SS7,8		×	GRSS,GRLS	×			
LSAS	N10,N15	○	HS8	×	RCP2CR	GRS,GRM	×		
TT	A,C	—	RCP4CR	SA5,6,7	×	GR3L,GR3S	×		
IX	TTA	A,C	—	RCP5CR	SA4,6,7	—	GRSS,GRLS	×	
		IX	NNN1*05(小型)	×	RCACR	SA3,4,5,6	×	GRS,GRM	×
	NNN****		×	RCS2CR	SA4,5,6,7	×	GR3L,GR3S	×	
	NNN1****(超大型)		—		SS7,8	×	GR3L,GR3S	×	
	NSN****		×	SA8	×	RT*S(小型)	×		
	TNN****		×	RCS3CR	SS8	×	RT*(中型)	○	
	HNN****		×	RCP2	RA2	×	RT*B(大型)	○	
	NNC****		×		RA3	×	RCS2	RT6,7	×
	NNW****		×		RA4,6	×		中空ロータリ	×
	NNN1***H		×		RA8	×	DD	*18	○
	NNN****H		×		RA10	×	DDA	*18	○
	NSN****H		×		SRA4R	○	RT*S(小型)	○	
	TNN****H		×	RCP3	RA2(すべりねじ)	○	RT*(中型)	○	
	HNN****H		×		RA2(ボールねじ)	○	RT*B(大型)	○	
	NNC****H		×	RCP4	RA3	—	DDCR	*18	○
	NNW****H		×	RA5,6	×	DDACR	*18	○	
	IXP		3N****,4N****	—	RCP5	RA4,6,7,8,10	—	RT*S(小型)	○
	WU		S,M	○	RCP6	RA4,6,7,8	—	RT*(中型)	○
						RRA4,6,7,8	—	RT*B(大型)	○
	ERC2	RA6,7	○	WRA10,12,14,16	—	—	DDW	*18	○
ERC3							RA4,6	—	RCP2W
	RCA	RA3,4	×	RA4,6	×				
SRA4R		○	RCA2	R*3N,4N(すべりねじ)	○	RA10	×		
R*3N,4N(ボールねじ)	○	RA2		×	SA5,6,7	○			
RCA2	RA2	×	RCP6	GRT7	○	RA6,7	○		
RCP6	GRT7	○	RCP6(S)W	全機種	○	RCP5W	RA8,10	○	
RCP6(S)W	全機種	○	RCA2CR/W	細小型	○	RCAW	RA3,4	×	
RCA2CR/W	細小型	○	RCS2CR/W	細小型	○	RCS2W	RA4	×	
RCS2CR/W	細小型	○	RCP4	ST68,615	×	CT4	G1	—	
RCP4	ST4525	—				RCD	RA1D	×	

選定

注意事項

ラジアルシリンダー

テーブル

ケーブル型式一覧表

R-unit

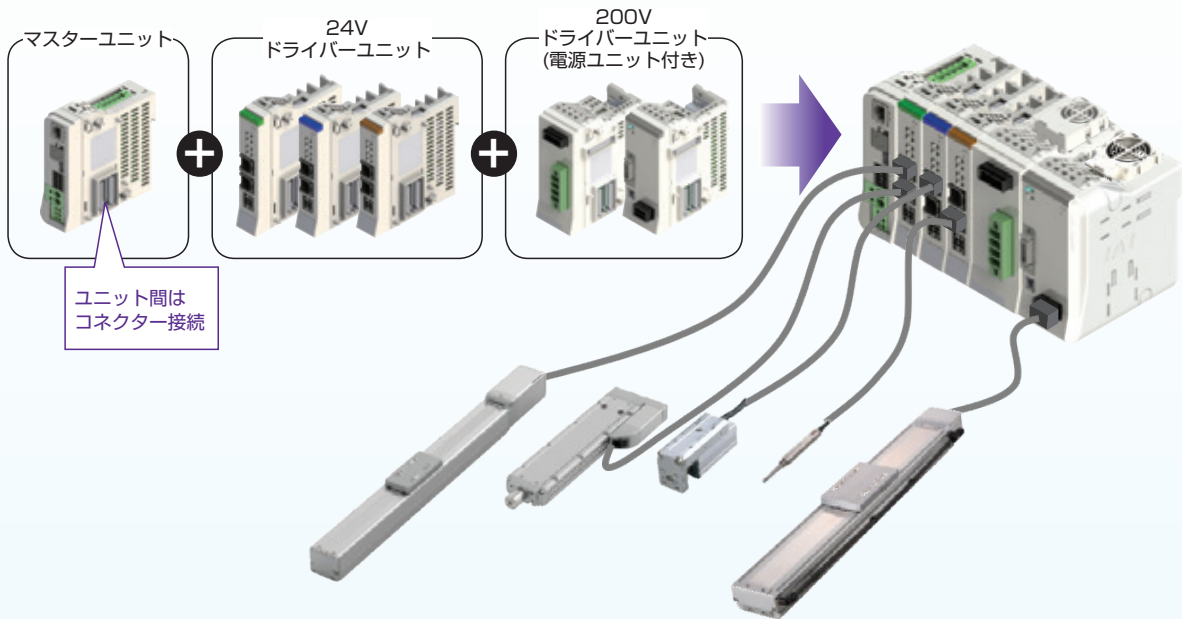
ユニット連結型コントローラー



(※1)取得状況は機種により異なります。詳細は8-88~90をご確認ください。

組合わせ多彩!!ユニット連結型のコントローラー

必要軸数だけのドライバーを組合わせることで、コンパクトなコントローラーとなり設備の省スペース化を実現できます。
24V系モーターと200V系モーターを搭載したアクチュエーターの混在制御が可能です。



ドライバーユニットの共通化

制御方法に合わせ、マスターユニットを変えるだけでシステムの変更ができます。
ドライバーユニットは共通で使用することができます。

R-unit



マスターユニット

ポジショナータイプ	プログラムタイプ
RCON	RSEL

OR

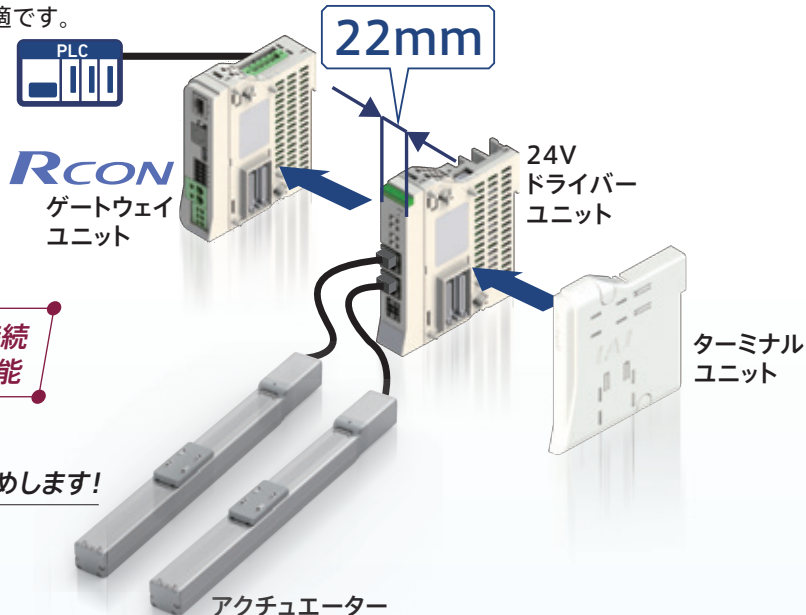
ドライバーユニット

共通化

RCON

2軸以上のアクチュエーターにはRCONがお奨めです。

横幅22mmのドライバーユニット1台に、アクチュエーターが最大2軸接続できますので、制御盤の省スペース化に最適です。



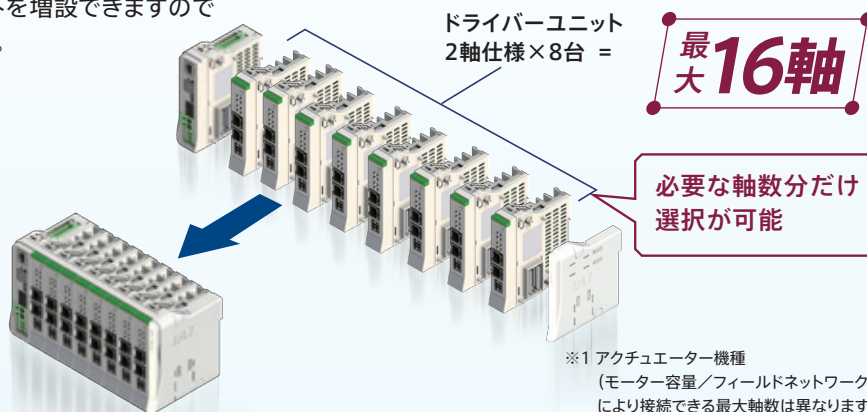
アクチュエーター **2軸** 接続可能

2軸以上ご使用予定の

お客様にRCONをお奨めします!

最大16軸^{※1}のアクチュエーター接続が可能です。

必要なだけドライバーユニットを増設できますのでスペースの無駄が発生しません。



最大85%^{※2}の制御盤省スペース化と最大60%のコスト削減を実現します。

※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに1軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると最大で約85%の制御盤省スペース化が図れます。

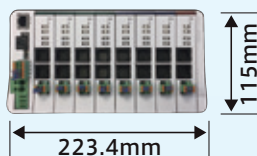
従来タイプ(下記【比較例】)は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。RCONはゲートウェイ1台でアクチュエーター最大16軸分のドライバーユニットを制御できますので最大約60%のコスト削減が図れます。複数軸ご使用の場合に、特にお奨めです。

PCON-CB × 16台



RCON × 16軸接続仕様

85%省スペース



PCON-CB
CC-Link仕様×16台

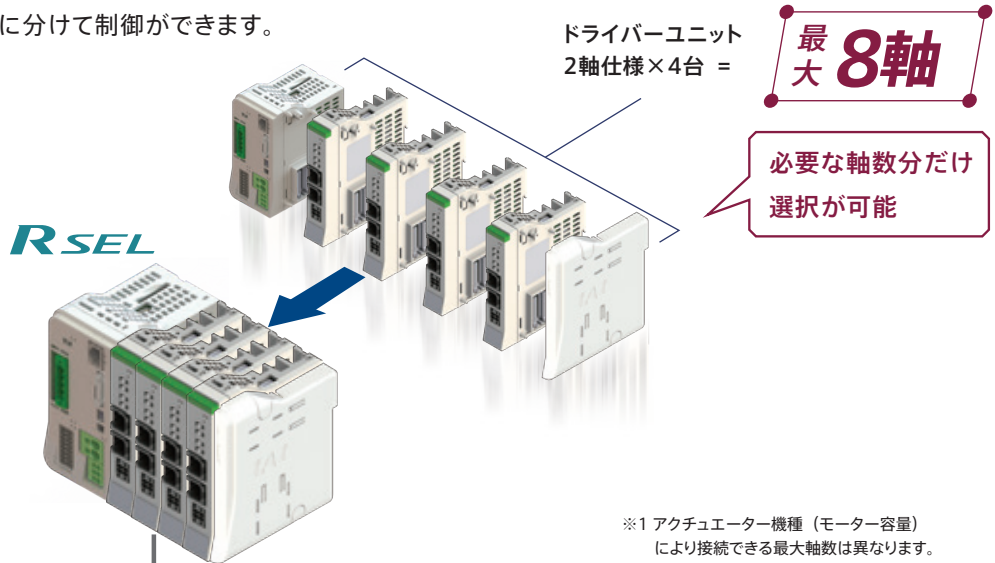
60%のコストダウン

RCON
CC-Link仕様
パルスモーター16軸

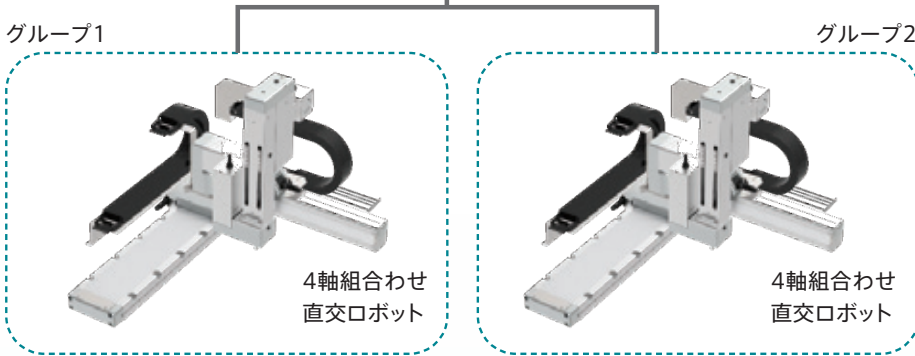
RSEL

最大 8 軸^{※1}のアクチュエーターを接続可能な超小型プログラムコントローラー

直線・円弧補間動作をサポートします。
さらに接続軸を2グループに分けて制御ができます。



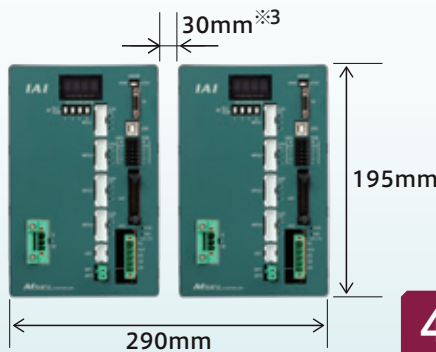
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）
により接続できる最大軸数は異なります。



最大 67%^{※2} 制御盤省スペース化の実現 ※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに4軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると
最大で約67%の制御盤省スペース化が図れます。

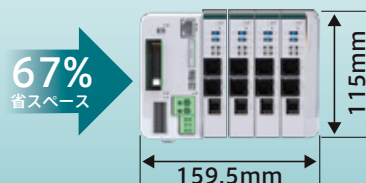
MSEL × 2台 (8軸接続)



MSEL
CC-Link仕様
8軸(4軸×2台)

44%のコストダウン

RSEL × 8軸接続仕様



RSEL
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

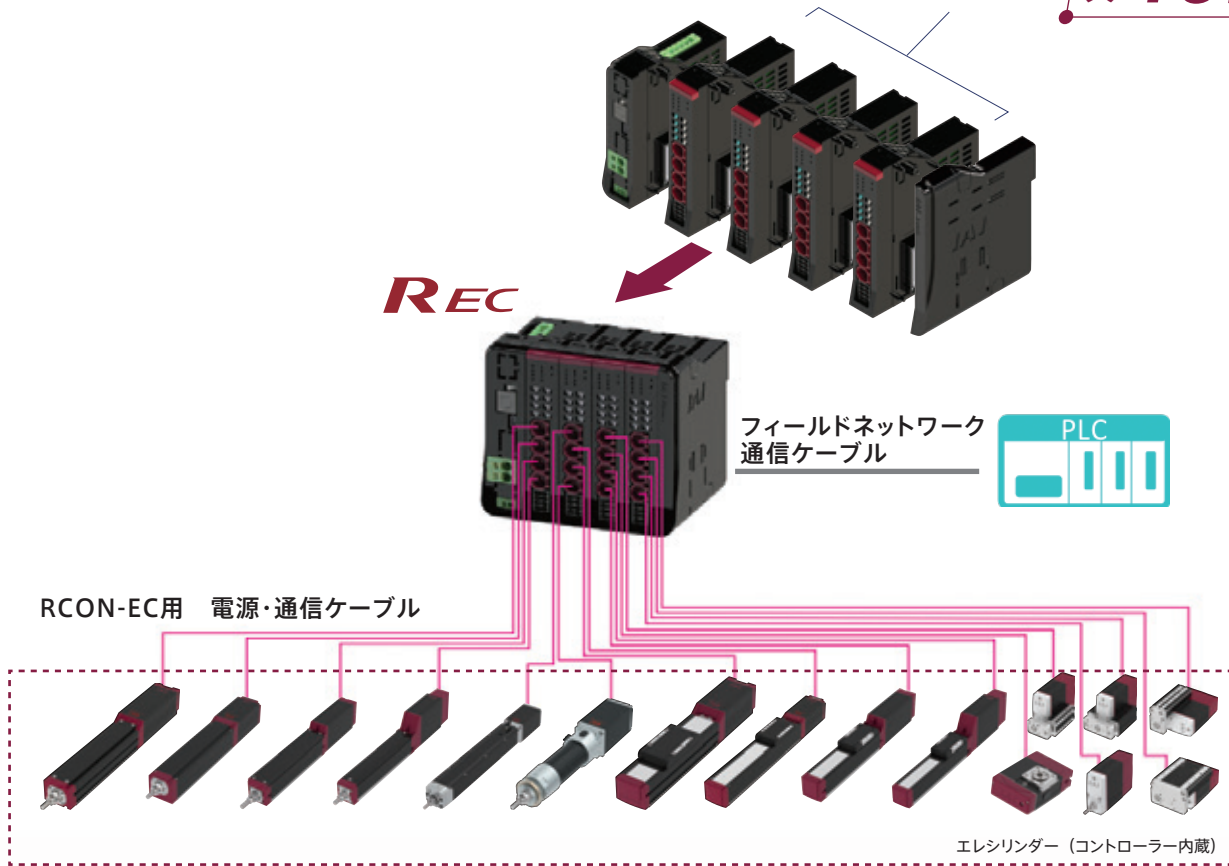
REC

エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

エレシリンダー専用のフィールドネットワーク接続ユニットです。
最大16軸のエレシリンダーを接続することができます。
省配線、制御盤の省スペース化に最適です。

EC接続ユニット
4軸仕様×4台 =

最大 16軸



EC 接続ユニットは RCON に接続するドライバーユニットとの混在接続ができます

RCONに接続することで、ロボシリンダーや単軸ロボットとの混在接続が可能です。



コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

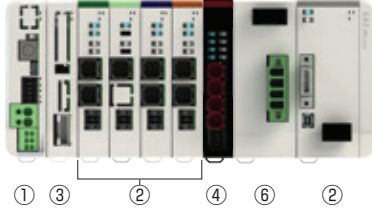
MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

型式項目

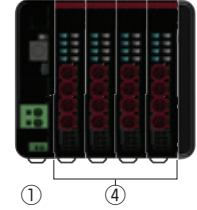
RCON



RSEL



REC



① マスターユニット

RCON - [] - [] - []

シリーズ タイプ I/O 種類 オプション

GW	標準タイプ
GWG	安全カテゴリー対応タイプ

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
ECM	EtherCAT モーション 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様
ML3	MECHATROLINK-III 接続仕様
SSN	SSCNET III/H 接続仕様

ET	Ethernet 搭載
FU	ファンユニット装着 (□: 装着数を指定、1~8)
TRN	ターミナルユニットなし

※ ファンユニットは 24V ドライバーユニットに接続する数です。
 ・動作時はターミナルユニットが必要です。
 ・ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

RSEL - **G** - [] - [] - []

シリーズ タイプ I/O 種類 I/O ケーブル長さ オプション

E	未使用
NP	PIO 仕様 (NPN16/16)
PN	PIO 仕様 (PNP16/16)
DV	DeviceNet 接続仕様
DV2	DeviceNet 接続仕様(二股コネクタ付属)
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

0	ケーブル無し
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ I/O 種類で PIO 仕様以外を選択した場合は「0(ケーブル無し)」になります。

FU	ファンユニット装着 (□: 装着数を指定、1~5)
TRN	ターミナルユニットなし

※ ファンユニットはマスターユニットおよび 24V ドライバーユニットに接続する数です。
 ・動作時はターミナルユニットが必要です。
 ・ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

REC - **GW** - [] - []

シリーズ タイプ I/O 種類 オプション

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

TRN	ターミナルユニットなし
-----	-------------

※ 動作時はターミナルユニットが必ず必要です。

②ドライバーユニット

RCON - [] - []

シリーズ タイプ 軸数

PC	パルスモーター
PCF	高推力パルスモーター
AC	AC サーボモーター
DC	DC ブラシレスモーター
SC	200V AC サーボモーター

1	1 軸仕様
2	2 軸仕様

※ タイプ：PCF、SCは、
1 軸のみ選択可能

24V仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1 軸 2 軸	20P	20 □パルスモーター
	20SP	20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用)
	28P	28 □パルスモーター
	35P	35 □パルスモーター
	42P	42 □パルスモーター
	42SP	42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用)
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56P	56 □パルスモーター
	56SP	56 □高推力パルスモーター
	60P	60 □高推力パルスモーター
タイプ：AC 2-30W モーター 1 軸 2 軸	86P	86 □高推力パルスモーター
	2	2W サーボモーター
	5	5W サーボモーター
	10	10W サーボモーター
	20	20W サーボモーター
タイプ：DC 3D モーター 1 軸 2 軸	20S	20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用)
	30	30W サーボモーター
	3D	2.5WDC ブラシレスモーター

200V仕様

タイプ：SC 60-750W モーター 1 軸	60	60W サーボモーター
	100	100W サーボモーター
	100S	100W サーボモーター (LSA 用)
	150	150W サーボモーター
	200	200W サーボモーター
	200S	200W サーボモーター (LSA、DD 用)
	300S	300W サーボモーター (LSA 用)
	400	400W サーボモーター
	600	600W サーボモーター
	750	750W サーボモーター

③拡張ユニット

RCON - [] - []

シリーズ 拡張 I/O ケーブル長さ

EXT	SCON 拡張
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)
NP	PIO (NPN 仕様)
PN	PIO (PNP 仕様)

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ SCON 拡張 (EXT) を選択した場合は
選択不要です

④ EC 接続ユニット

RCON - EC - 4

シリーズ タイプ 軸数

⑤簡易アブソユニット

RCON - ABU - []

シリーズ アブソユニット タイプ

P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

⑥ 200V 電源ユニット

RCON - PS2 - 3 - []

シリーズ タイプ 電源電圧 オプション

3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)

SCON - [] - [] - [] - [] - RC - 0 - []

タイプ モーター種類 エンコーダー種類 オプション I/O 種類 I/O ケーブル長さ 電源電圧

型式選定項目は、8-217 をご参照ください

標準価格表

① マスターユニット (いずれかの1つを選択してください。)

型式		RCON-GW/GWG									
I/O 種類		フィールドネットワーク									
		CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherCAT モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	MECHATROLINK-III 接続仕様	SSCNET III /H 接続仕様
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	ECM	EP	PR	PRT	ML3	SSN	
ファンなし		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

型式		RSEL-G									
I/O 種類		未使用	PIO 接続		フィールドネットワーク						
			NPN 仕様	PNP 仕様							
					CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/ IP 接続仕様	PROFIBUS- DP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様
IO 種類型式記号	E	NP	PN	CC/CC2	CIE	DV/DV2	EC	EP	PR	PRT	
ファンなし		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

型式		REC-GW							
I/O 種類		フィールドネットワーク							
		CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様	
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	EP	PR	PRT		
標準価格		-	-	-	-	-	-	-	

②ドライバーユニット (必要台数分の型式を選定し、価格を全て加算してください。)

シリーズ記号		RCON				
モータータイプ		24V			200V	
		パルスモーター		AC サーボ モーター	DC ブラシレス モーター	AC サーボ モーター
タイプ記号		標準タイプ	高推力タイプ	AC	DC	SC
軸数	1	-	-	-	-	-
	2	-	-	-	-	-

③拡張ユニット (必要台数分の型式を選定し、価格を全て加算してください。)

シリーズ記号		RCON			
タイプ名称	SCON 拡張	PIO/SIO/SCON 拡張		PIO	
		NPN 仕様	PNP 仕様	NPN 仕様	PNP 仕様
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	-	-	-	-	-

④ EC 接続ユニット (必要台数分の価格を全て加算してください。)

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	EC 接続ユニット
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

⑤簡易アブソユニット (軸数分の型式を選定し、価格を全て加算してください。)

シリーズ型式		RCON	
モータータイプ	パルスモーター	AC サーボ モーター	
タイプ記号	ABU-PC	ABU-AC	
標準価格	-	-	

⑥ 200V 電源ユニット

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	200V 用電源ユニット
タイプ記号	PS2-3
標準価格	-

⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)

型式		SCON-CB/CGB	
I/O 種類		RCON 接続仕様	
I/O 種類記号型式		RC	
対応エンコーダー種類		バッテリーレスアブソ インクリメンタル 擬似アブソリュート インデックスアブソ	アブソリュート 多回転アブソ
標準価格	12 ~ 150W	-	-
	200W	-	-
	(100S/200S/300S) *	-	-
	300 ~ 400W	-	-
	600W	-	-
	750W	-	-
3000 ~ 3300W		-	-

* 対象アクチュエーターは 8-217 ページをご参照ください。

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RPC6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

システム構成

RCON

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-117ページ参照)
<型式:IA-OS>

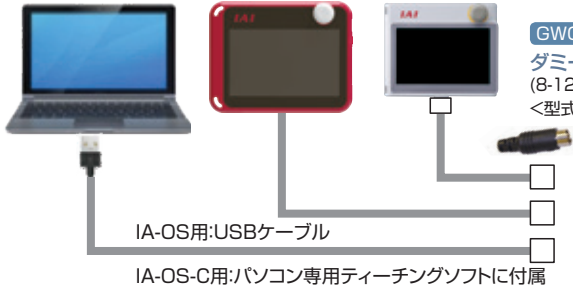
オプション

ティーチングボックス
(8-117ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02>



フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, EtherCAT モーション, MECHATROLINK-III, SSCNET III/H



GW仕様で付属
ダミープラグ
(8-120ページ参照)
<型式:DP-5>

ゲートウェイユニットに付属
システムI/Oコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1,5/5-ST-3,5>

オプション

ファンユニット
(8-119ページ参照)
<型式:RCON-FU>

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

オプション

DC24V電源
(8-119ページ参照)
<型式:PSA-24>

SCON-(RC仕様)に付属

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ
(8-120ページ参照)
<型式:DP-6>

接続ケーブル
(8-127ページ参照)
<型式:CB-RE-CTL002>

24Vドライバーユニットに付属
駆動源遮断コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1,5/2-STF-3,5>

RCON-EXT接続仕様
SCONコントローラー
【IO種類:RC】
(8-217ページ参照)

オプション
回生抵抗ユニット(注1)
(8-120ページ参照)
<型式:RESU-2/
RESUD-2>

電源ユニットに付属
電源コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:SPC5/4-STF-7,62>

拡張ユニットに付属

ターミナルコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:RCON-EXT-TR>

簡易アプユニットに付属
接続ケーブル
(8-123ページ参照)
<型式:CB-ADPC-MPA050>

オプション
簡易アプユニット
(8-106ページ参照)
<型式:RCON-ABU-P
(パルスモーター用)>
<型式:RCON-ABU-A
(ACサーボモーター用)>

EC接続ユニットに付属
駆動源遮断コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1,5/4-ST-3,5>

モーター電源
三相/単相
AC200V

モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能アクチュエーター

「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ
IS(D)Bシリーズ
SSPAシリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは8-90ページを参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ	RCA/2シリーズ	RCDシリーズ
------------------	-----------	---------

「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ
※2

「200Vドライバーユニット」と接続

(60W~750W搭載アクチュエーター)
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)Bシリーズ
SSPAシリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

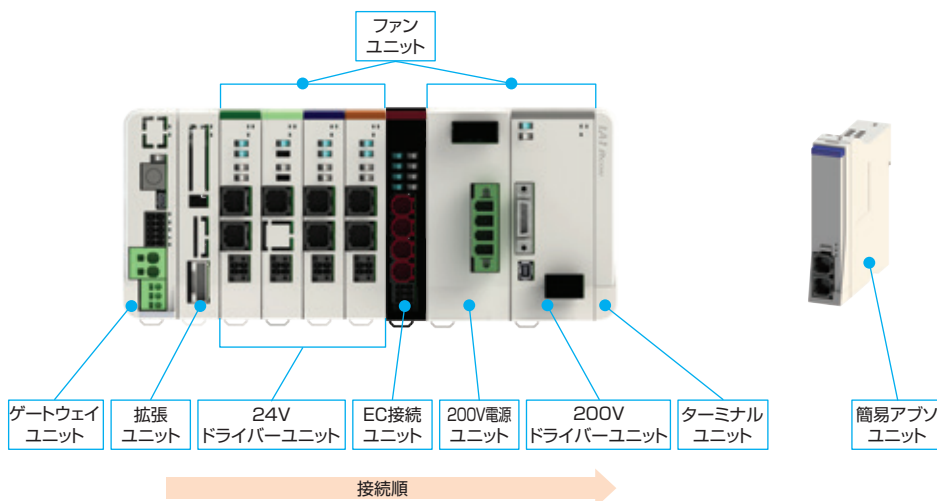
※接続できないアクチュエーターは8-90ページを参照ください。

※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。ケーブルの単品手配は、8-121ページをご参照ください。

※2: 200V仕様を接続する場合はモーター駆動用DC電源が必要です。詳細は、8-119ページをご参照ください。
注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。

ユニット構成

RCON はロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ゲートウェイユニット	1	左端に配置
拡張ユニット	1	ゲートウェイユニットの右隣に配置
24V ドライバーユニット	(最大) 16 ※	ユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4 ※	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 16 ※	200V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置 (左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

※・接続する全ての軸数の合計が16軸以内となるようにしてください。
・動作モードにより最大接続可能軸数が異なります。
「最大接続可能軸数(8-109ページ)」をご参照ください。
・EC接続ユニットのみの接続はできません。
必ず、24Vドライバーユニットもしくは200Vドライバーユニットを含めて接続してください。

■ユニット名称と単品型式一覧

	製品名	型式	参照頁
マスターユニット/ ゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	RCON-GW/GWG-DV	8-93
	CC-Link 接続仕様	RCON-GW/GWG-CC	8-94
	CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIE	8-95
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RCON-GW/GWG-PR	8-96
	EtherCAT 接続仕様	RCON-GW/GWG-EC	8-97
	EtherCAT モーション接続仕様	RCON-GW/GWG-ECM	8-97
	EtherNet/IP 接続仕様	RCON-GW/GWG-EP	8-98
	PROFINET IO 接続仕様	RCON-GW/GWG-PRT	8-99
	MECHATROLINK-III 接続仕様	RCON-GW/GWG-ML3	8-100
	SSCNETⅢ/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-101
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-105
24V ドライバーユニット	パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PC-1	8-103
	パルスモーター 2 軸仕様	RCON-PC-2	
	高推力パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PCF-1	
	AC サーボモーター 1 軸仕様	RCON-AC-1	
	AC サーボモーター 2 軸仕様	RCON-AC-2	
	DC ブラシレスモーター 1 軸仕様	RCON-DC-1	
	DC ブラシレスモーター 2 軸仕様	RCON-DC-2	
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-106
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-104
200V ドライバーユニット	AC200V モーター 1 軸仕様	RCON-SC-1	8-104
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-107
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-106
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-119
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカル)

システム構成



オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-118ページ参照)
<型式:IA-101*>

オプション
ティーチングボックス
(8-117ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02>

SELユニット(NP/PN仕様)のオプション

PIOケーブル
(8-127ページ参照)
<型式:CB-PAC-PIO***>

SELユニットに付属

ダミープラグ
(8-120ページ参照)
<型式:DP-4S>

フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO

SELユニットに付属

システムI/Oコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1.5/8-ST-3,5>

オプション

ファンユニット
(8-119ページ参照)
<型式:RCON-FU(H)>

オプション

DC24V電源
(8-119ページ参照)
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO接続 ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:FMC1.5/3-STF-3,5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ
(8-120ページ参照)
<型式:DP-6>

SCON(RC仕様)に付属

接続ケーブル
(8-127ページ参照)
<型式:CB-RE-CTL002>

24Vドライバーユニットに付属

駆動源遮断コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1.5/2-STF-3,5>

オプション

回生抵抗ユニット(注1)
(8-120ページ参照)
<型式:RESU-2/
RESUD-2>

電源ユニットに付属

電源コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:SPC5/4-STF-7,62>

RCON-EXT接続仕様 SCONコントローラー [IO種類:RC] (8-217ページ参照)

SON接続 拡張ユニットに付属

ターミナルコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:RCON-EXT-TR>

オプション

簡易アプユニット
(8-106ページ参照)
<型式:RCON-ABU-P
(パルスモーター用)>
<型式:RCON-ABU-A
(ACサーボモーター用)>

モーター・エンコーダーケーブル ※

「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ
IS(D)Bシリーズ
SSPAシリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-90ページを参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ
WUシリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

「200Vドライバーユニット」と接続

(60W ~ 750W搭載アクチュエーター)
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)Bシリーズ
SSPAシリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-90ページを参照ください。

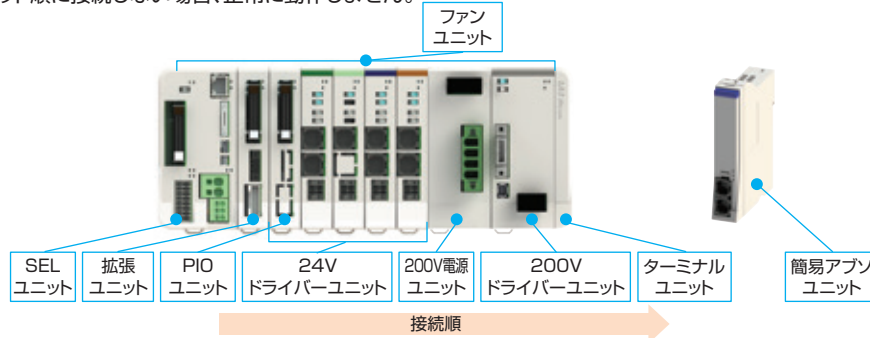
接続可能アクチュエーター

※モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-121ページをご参照ください。

注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、
外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。

ユニット構成

RSEL はロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見て SEL ユニートを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
SEL ユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1 ※	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバーユニット	(最大) 8 ※	24V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 8 ※	200V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置(左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

※・接続する全ての軸数の合計が8軸以内となるようにしてください。

■ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁	
マスターユニット / SEL ユニット	IO 未接続仕様	RSEL-G-E	8-102	
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP		
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN		
	拡張ユニット	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-93
		DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-DV2	
		CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-94
		CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-CC2	
		CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-95
		PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-96
	24V ドライバーユニット	EtherCAT 接続仕様	RSEL-G-EC	8-97
		EtherNet/IP 接続仕様	RSEL-G-EP	8-98
		PROFINET IO 接続仕様	RSEL-G-PRT	8-99
拡張ユニット		SCON 拡張	RCON-EXT	8-105
		PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	RCON-EXT-NP	
		PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	RCON-EXT-PN	
		PIO (NPN 仕様)	RCON-NP	
	PIO (PNP 仕様)	RCON-PN		
24V ドライバーユニット	パルスモーター1軸仕様	RCON-PC-1	8-103	
	パルスモーター2軸仕様	RCON-PC-2		
	高推力パルスモーター1軸仕様	RCON-PCF-1		
	AC サーボモーター1軸仕様	RCON-AC-1		
	AC サーボモーター2軸仕様	RCON-AC-2		
	DC ブラシレスモーター1軸仕様	RCON-DC-1		
	DC ブラシレスモーター2軸仕様	RCON-DC-2		
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-104	
200V ドライバーユニット	AC200V モーター1軸仕様	RCON-SC-1	8-104	
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-107	
	200V 用	RCON-GW-TRS		
簡易アプソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-106	
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A		
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-119	
	200V ドライバー用	RCON-FUH		

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスプラス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボプラス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

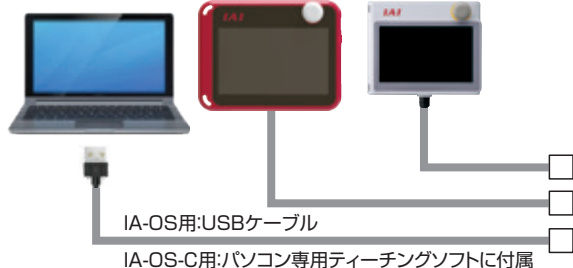
システム構成

REC

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-117ページ参照)
<型式:IA-OS-C>

オプション
ティーチングボックス
(8-117ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02>

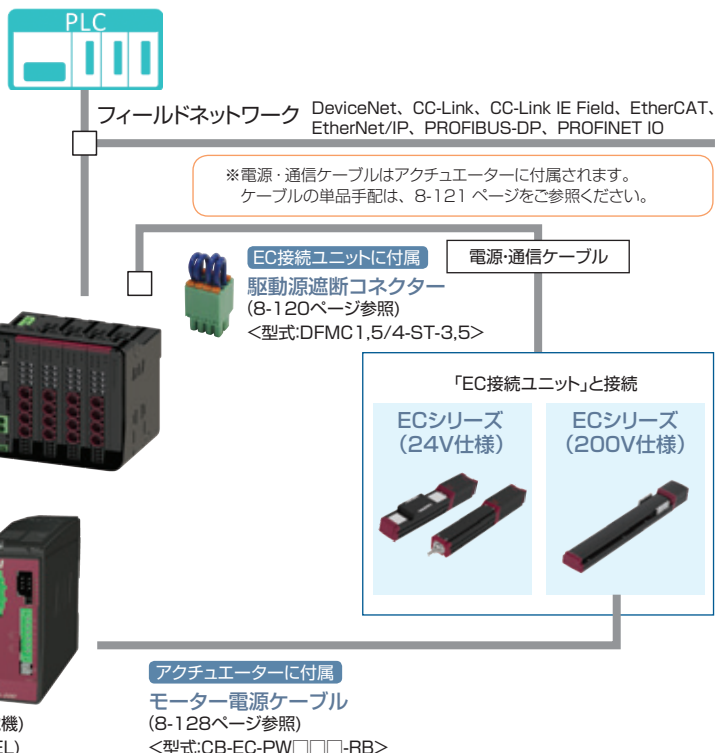


オプション

DC24V電源
(8-119ページ参照)
<型式:PSA-24>

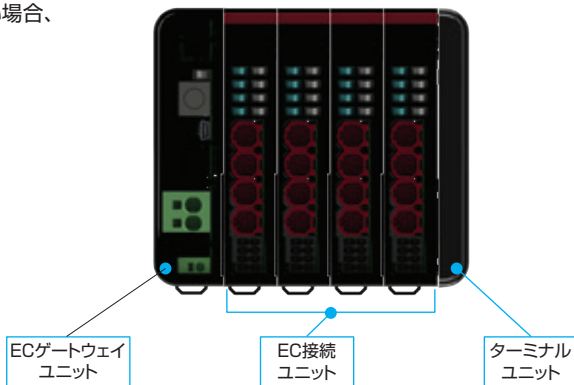
オプション

モーター駆動用DC電源
(8-119ページ参照)
<型式:PSA-200>
※電源を接続する際は、
必ずノイズフィルターを
ご使用ください
<推奨機種>
NF2010A-UP(メーカー:双信電機)
NAC-10-472(メーカー:COSEL)



ユニット構成

REC はユニット連結構造です。どのユニットも同じ連結コネクタとロック構造となっています。ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見て EC ゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
EC ゲートウェイユニット	1	左端に配置
EC 接続ユニット	(最大) 4	ユニット内での入れ替えは可能 (最大接続軸数は 16 軸です)
ターミナルユニット	1	右端に配置

製品名		型式	参照頁
マスターユニット/ EC ゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	REC-GW-DV	8-93
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-94
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-95
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-96
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-97
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-98
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-99
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-106
ターミナルユニット	REC 用	RCON-GW-TRE	8-107

■ 基本仕様

■ RCON

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 16 軸 ※最大軸数は「最大接続可能軸数」(8-109 ページ) を参照							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ※ 1							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、 PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT モーション、MECHATROLINK-III、SSCNET III/H							
構成ユニット		ゲートウェイユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、EC 接続ユニット、 電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
SIO インターフェイス	ティーチングポート	通信方式	RS485						
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps						
非常停止/イネーブル動作		ゲートウェイユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応、各ドライバーユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載							
データ記憶装置		FRAM 256kbit (ゲートウェイユニット、24V ドライバーユニット) SRAM 4Mbit (200V ドライバーユニット)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
カレンダー機能	保持機能	約 10 日間							
	充電時間	約 100 時間							
安全カテゴリ対応		B (安全カテゴリ対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)							
保護機能		過電流、湿度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10M Ω							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットにより強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	ゲートウェイユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット	
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	
	UL	○	○	-(取得予定)	-(取得予定)	○	○	-(取得予定)	

※ 1 フィールドネットワーク(SSN)の場合、RCP5(エンコーダー分解能800)はインクリメンタルの設定として扱われます。

■ RSEL-G

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 8 軸							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスピード						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリー対応		B (安全カテゴリー対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリ指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	-(取得予定)	-(取得予定)	○	○	○	○

※ 1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし
低い優先度は無応答となります。

■ REC-GW

項目		仕様	
電源電圧		DC24V ± 10%	
電源電流		システム構成により異なります	
軸数制御		1 ~ 16 軸	
対応エンコーダー	EC 接続	エレシリンダーのみ接続可 インクリメンタル、バッテリーレスアプソ	
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO	
構成ユニット		EC ゲートウェイユニット、EC 接続ユニット、ターミナルユニット	
データ入力方式		ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス
		USB	パソコン専用ティーチングソフト
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS485
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps
	USB ポート	通信方式	USB
		通信速度	12Mbps フルスPEED
非常停止 / イネーブル動作		EC 接続ユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載	
安全カテゴリー対応		対応不可	
使用周囲温度		0 ~ 55℃	
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)	
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと	
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz/ 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz/ 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回	
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面	
感電保護機構		クラスⅢ	
保護等級		IP20	
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ	
冷却方式		自然冷却	
各ユニット間の接続		ユニット連結方式	
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け	
法令・規格	ユニット名称	EC ゲートウェイユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○
	UL	- (取得予定)	- (取得予定)

■ R-unit に接続できないアクチュエーター

マスター ユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続 ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバー ユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバー ユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RCON (注1)	手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP (下記仕様に該当するアクチュエーター) アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA 高速直交型ロボット:CT4 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源)	サーボレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 高速直交型ロボット:CT4 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー	
RSEL	テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP (下記仕様に該当するアクチュエーター) アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	(下記仕様に該当するアクチュエーター) ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター ・アブソリュートエンコーダー、多回転アプソを 搭載しているアクチュエーター	※RCONはPIO/SIO/SCON拡張ユニット は接続できません		接続不可
REC	接続不可	接続不可	接続不可	接続不可	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、下記のアクチュエーター(ユニット)は接続できません。
 ・ロータリーのインデックスモード【接続不可ネットワーク:ECM、ML3、SSN】
 ・LSASアクチュエーター【接続不可ネットワーク:SSN】
 ・エレシリンダー(RCON-EC)【接続不可ネットワーク:ECM、ML3、SSN】

■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種	エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]	
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6	バッテリーレスアブソ	8192	
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2	バッテリーレスアブソ	800	
			インクリメンタル		
	WU	バッテリーレスアブソ	8192		
	AC サーボモーター	RCA		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	800
RCA2		<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> N/NA 上記以外	インクリメンタル	1048 800	
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	1600
			SR <input type="checkbox"/> 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		ISDBCR/SSPA/ISA/ISDA/IF/FS		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	2400
			上記機種以外		16384
LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001mm		
DD/DDA	<input type="checkbox"/> 18S	インデックスアブソ	131072		
	<input type="checkbox"/> 18P	インデックスアブソ	1048576		
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC	バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800	
	AC サーボモーター		バッテリーレスアブソ	16384	

■ 発熱量 (ユニット 1 台あたり)

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	パワーコン：なし	5.0W
		パワーコン：あり	8.0W
	RCON-PCF	パワーコン：なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

電源容量

R-unit は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。
また、200Vドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。
200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

項目	最大接続軸合計 W 数
モーター電源 単相 AC200V	1,600W
モーター電源 三相 AC200V	2,400W

接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

■ 電源容量

< 制御電源 >

項目	仕様		電源電流	
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ゲートウェイユニット	Ethernetなし	0.8A
			Ethernetあり	1.0A
		SELユニット		1.2A
		ECゲートウェイユニット		0.8A
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)		0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)		0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり		0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)			0.1A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)			0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.32A	
	ブレーキあり		1.2A	

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注 マスターユニットの電源容量は計算に含まれません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。

< モーター電源 >

● 24Vドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット			定格電流	最大電流			
	シリーズ	モーター種類	タイプ		省電力設定時	省電力設定時		
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	パワーコンなし	0.8A	-	-	
		RCP3	28P*/35P/42P/56P		1.9A	-	-	
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	パワーコンなし	1.9A	-	-	
		RCP5			パワーコンあり	2.3A	-	3.9A
		RCP6				2.3A	-	3.9A
		パルスモーター /RCON-PCF	RCP2	56SP/60P/86P	パワーコンなし	5.7A	-	-
	RCP4		5.7A			-	-	
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA	標準/高加減速/ 省電力		標準/高加減速	1.0A	-	3.3A
						10W	1.3A	2.5A
				20W		1.3A	2.5A	4.4A
		20W (20S)		1.7A		3.4A	5.1A	
		30W		1.3A		2.2A	4.0A	
		2W		0.8A		-	4.6A	
	RCL	標準/高加減速	5W	1.0A	-	6.4A		
10W			1.3A	-	6.4A			
1.0A			-	6.4A				
DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	-	1.5A		

※対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

● EC 接続ユニット

項目	アクチュエーター/接続ユニット			電源電流			
	シリーズ	モーター種類	タイプ	省電力設無効		省電力設定有効	
				定格電流	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V パルスモーター	EC	35P/42P/56P	2.3A	3.9A	1.9A	
			28P	下記以外	-	-	1.9A
				S3□/RR3□	-	-	1.7A
				RP4/GS4/GW4/TC4/TW4/ RTC9/GRB10/GRB12	-	-	0.7A
		20P	GRB8	-	-	0.7A	



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。
必要な電源容量を自動計算できます。 「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

RSEL

直交型6軸ロボットCRS専用
ユニット連結型コントローラー



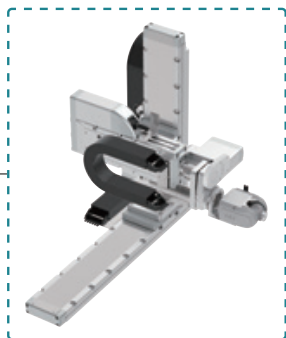
(※1)取得状況は機種により異なります。詳細は8-131ページをご確認ください。

特長

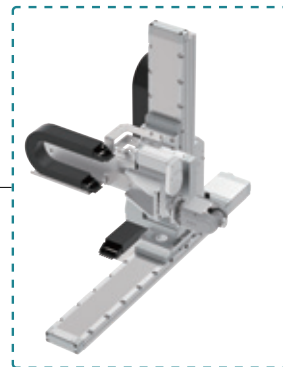
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

自由な組合わせが可能なRSELに、直交型6軸ロボット「CRSシリーズ」に必要なユニットを組合わせたコントローラーをご用意しました。ユニットの構成内容は、8-132ページをご確認ください。

CRS用 RSEL
(直交軸パルスモータータイプ)



CRS用 RSEL
(直交軸 ACサーボモータータイプ)



2軸分のドライバーユニットを追加可能

RSELコントローラーは最大8軸の接続が可能です。そのため、CRSシリーズ6軸分にさらに2軸分のドライバーユニットを追加接続(※)が可能です。(※)ドライバーユニットは別途ご購入ください。詳細は、8-132ページをご参照ください。

(例)

CRS用 RSEL **6軸分**

ドライバーユニット最大 **2軸分**





CRS **6軸**

最大 **2軸**

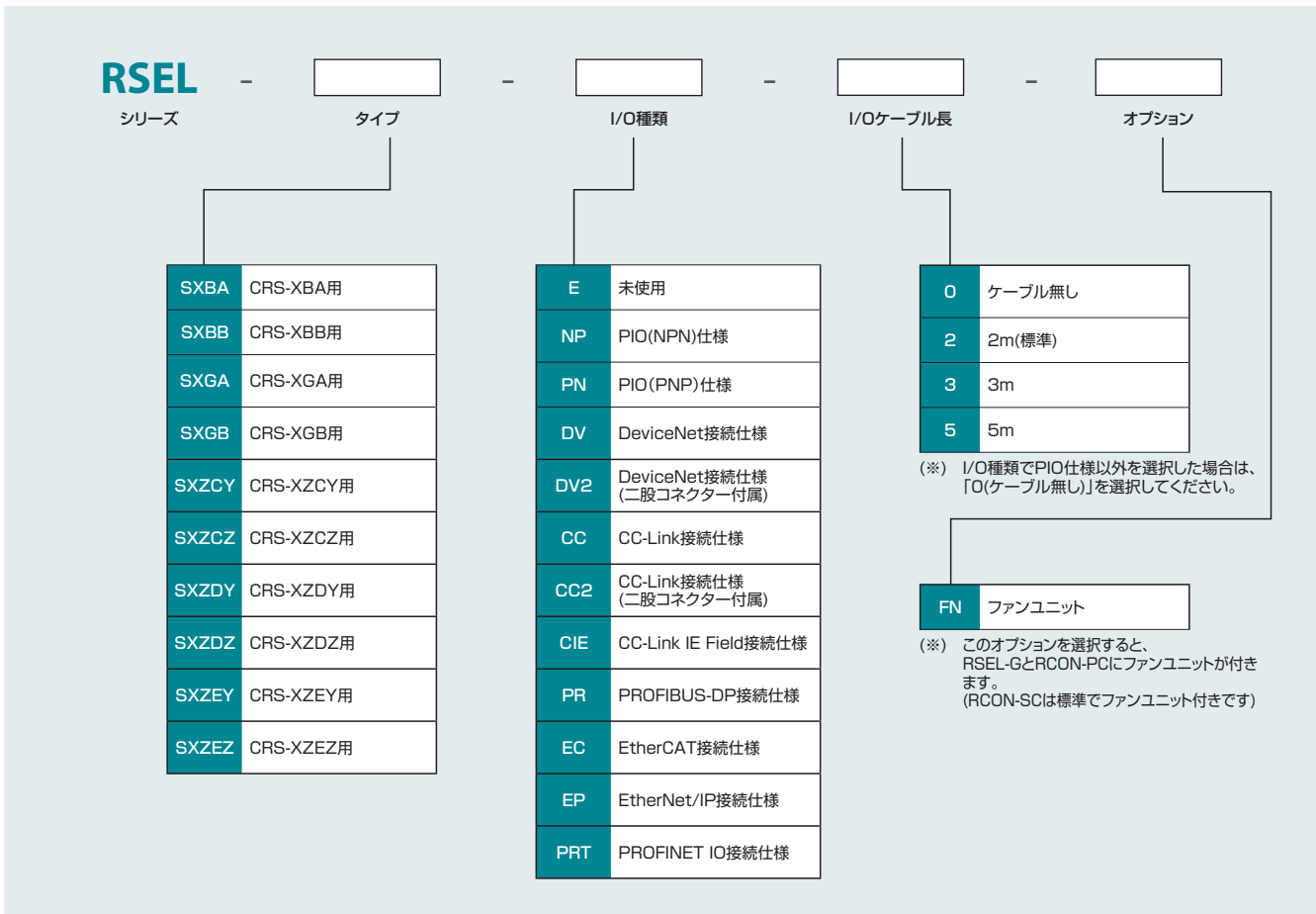


機種一覧

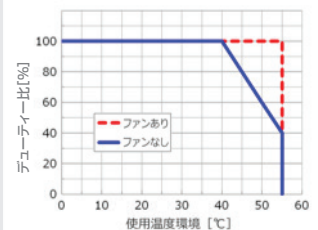
コントローラータ입	SXBA	SXGA	SXZCY	SXZCZ	SXZDY	SXZDZ	SXBB	SXGB	SXZEY	SXZEZ
接続軸(※1)	CRS-XBA	CRS-XGA	CRS-XZCY	CRS-XZCZ	CRS-XZDY	CRS-XZDZ	CRS-XBB	CRS-XGB	CRS-XZEY	CRS-XZEZ
外観	 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>					 <p>※付加軸無しの場合の外観です。</p>				
標準価格(※2)	-					-				

(※1) 別途ドライバーユニットを追加することで、付加軸として2軸を追加接続可能です。

型式項目



SELユニットドライバーユニットの使用温度範囲は0~55°Cです。
ただし、SELユニットは40°Cを超えた環境で使用する場合は、ファンユニットが必要です。
また、ドライバーユニットはファンユニット有無による温度デレーティングがあります。
ファンユニットなしの場合、0~40°Cではデレーティングなしで動作可能ですが、
0~55°Cでは5°Cにつき20%ずつアクチュエーターの動作デューティー比を下げる必要があります。

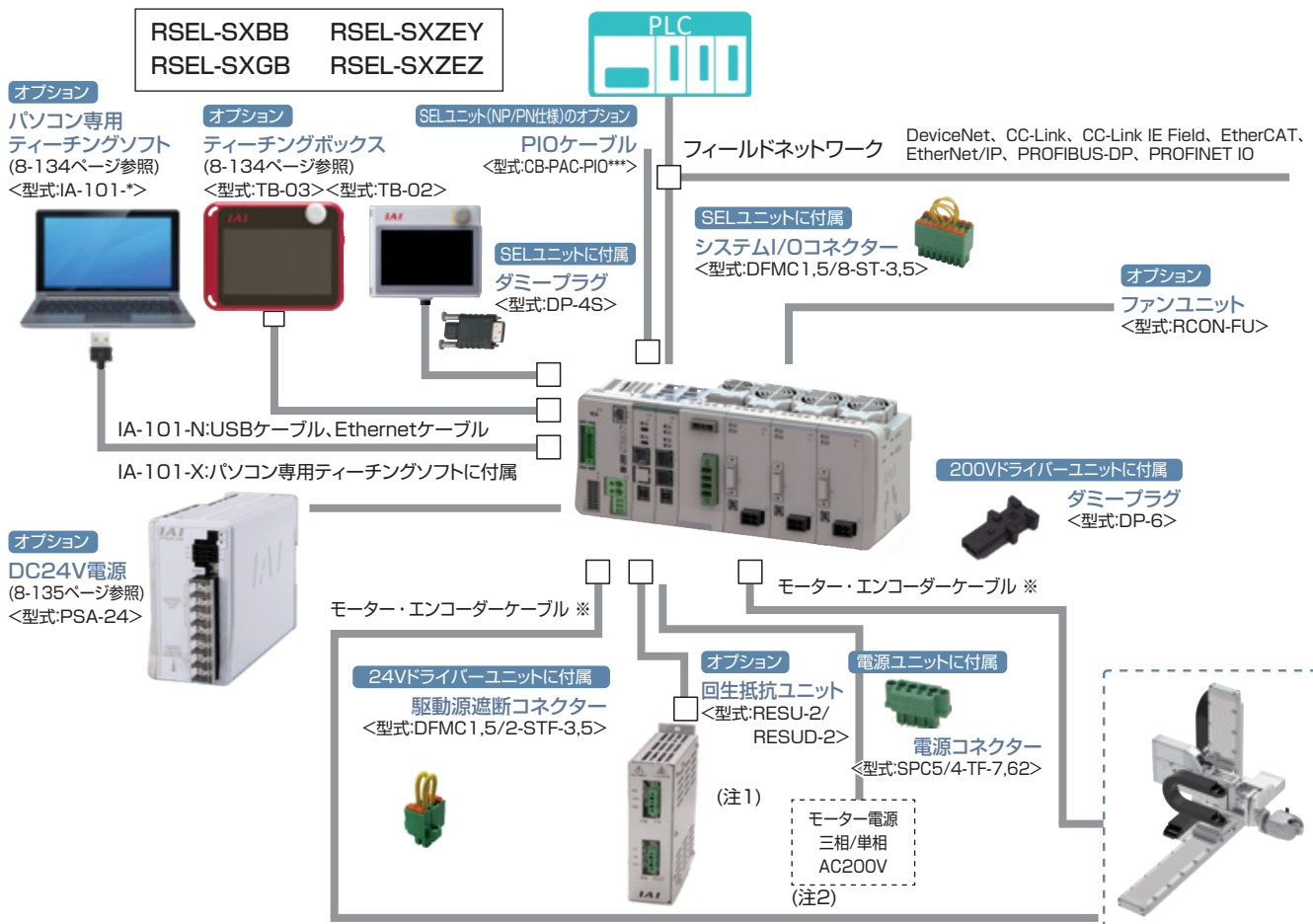
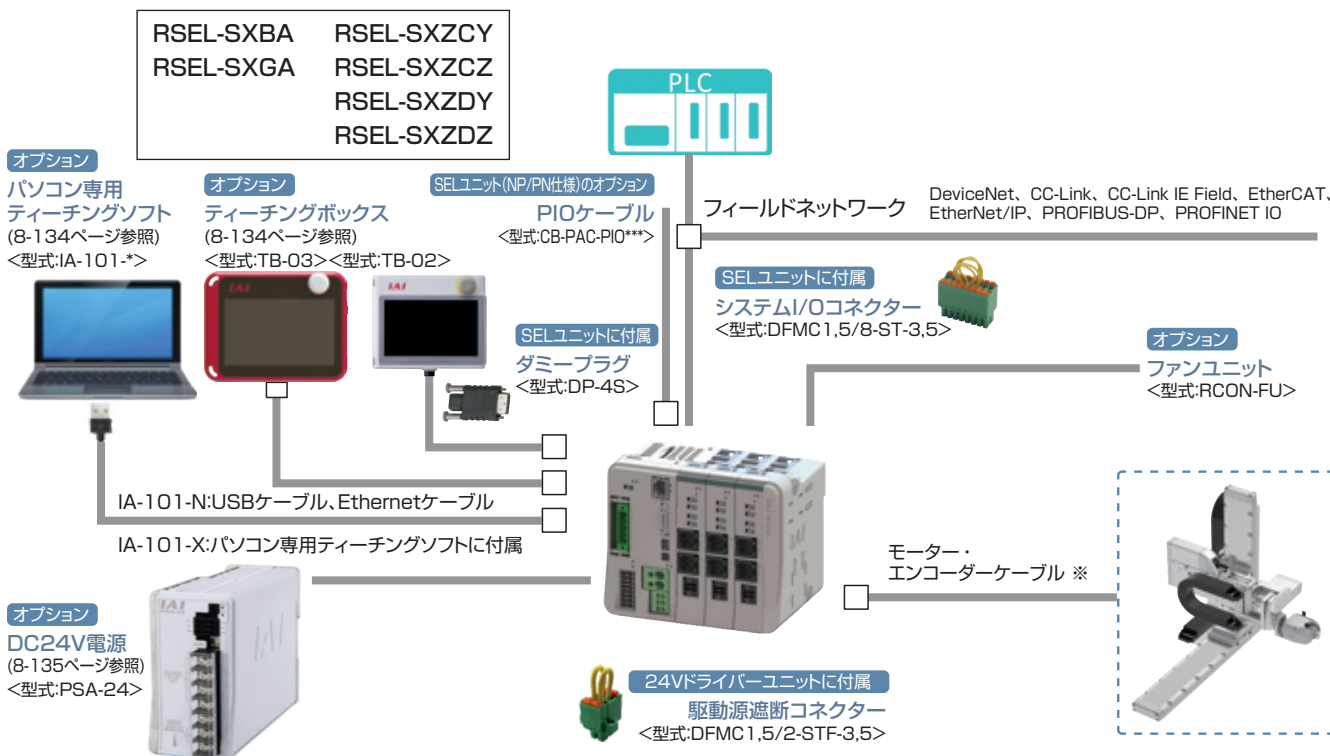


基本仕様

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (200V 電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 8 軸							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスピード						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリー指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	-(取得予定)	-(取得予定)	○	○	○	○

※1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし
低い優先度は無応答となります。

システム構成



注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。カリキュレーターソフトは、弊社ホームページより無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター 検索



注2: RCON-PS2には内部にノイズフィルターが搭載されていますが、装置をCEマーキング相当にする場合はノイズフィルターを取り付けてください。ノイズフィルター推奨機種 三相 TAC-20-683(メーカーCOSEL) 単相 NBH-20-432(メーカーCOSEL)

※モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は、8-137ページをご参照ください。

コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスプラス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

RCP6S コントローラー仕様

RCP6S コントローラー内蔵型アクチュエーターコントローラー部



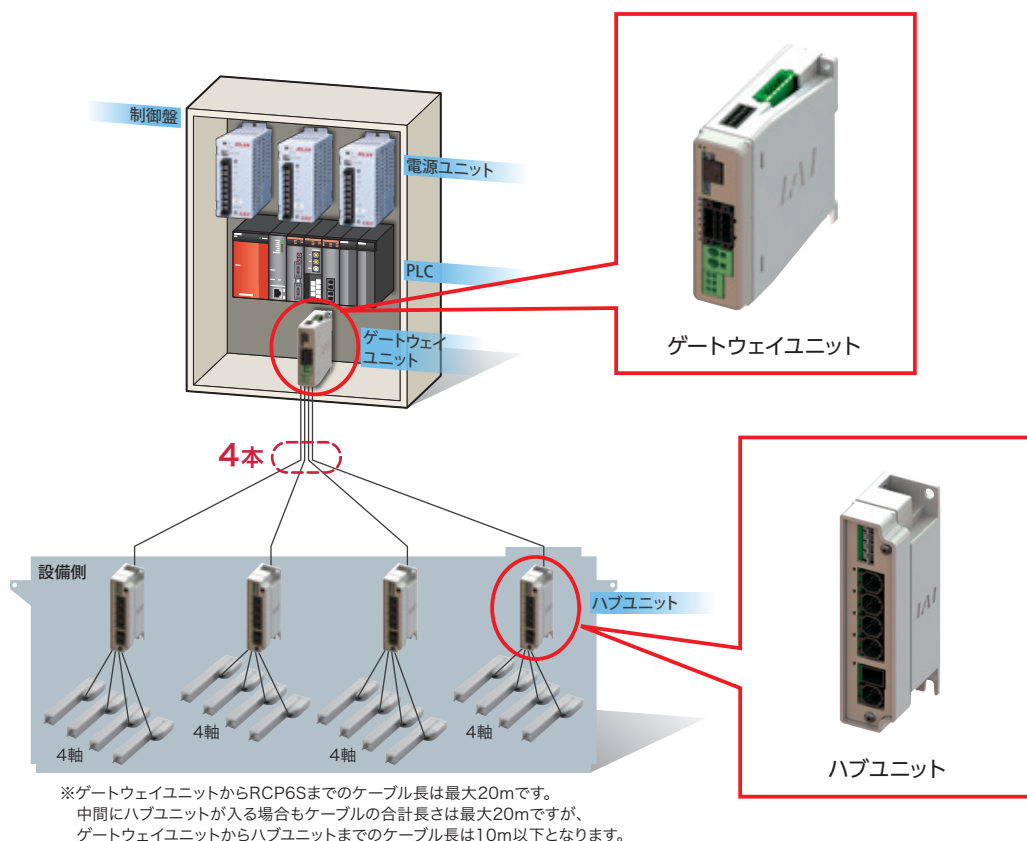
特長

ゲートウェイユニットを使用すれば、フィールドネットワークからRCP6S最大16軸※(ハブユニットを中継)の運転が省配線で実現できます。

ハブユニットによって各軸への配線を短くすることができ、モーター電源の供給・制御信号などを1本のケーブルでつなげることができます。

※フィールドネットワークまたは、使用するモードによって接続可能軸数が変わります。詳細は8-141ページをご確認ください。

RCP6Sコントローラー内蔵型アクチュエーターの制御盤



RCP6S周辺機器

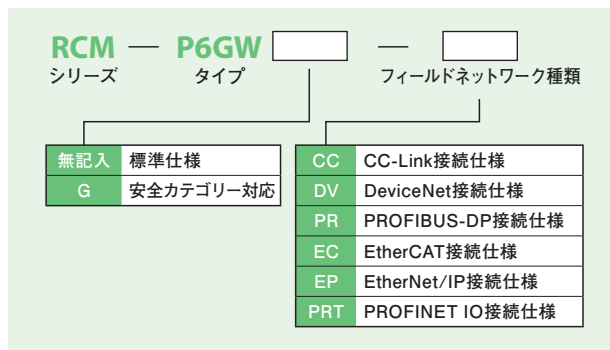
RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- ゲートウェイユニット …RCP6Sをフィールドネットワークに接続するユニット →8-141ページ
- ハブユニット …ゲートウェイユニットに接続される軸数を拡張するユニット →8-145ページ
- PLC接続ユニット …RCP6Sをシリアル通信で直接PLCと接続するためのユニット →8-146ページ
- RCP6Sゲートウェイ用コントローラー
 …RCP6S以外のアクチュエーターをRCP6Sゲートウェイのシステム内で接続するためのコントローラー →8-147ページ

オプション

ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉

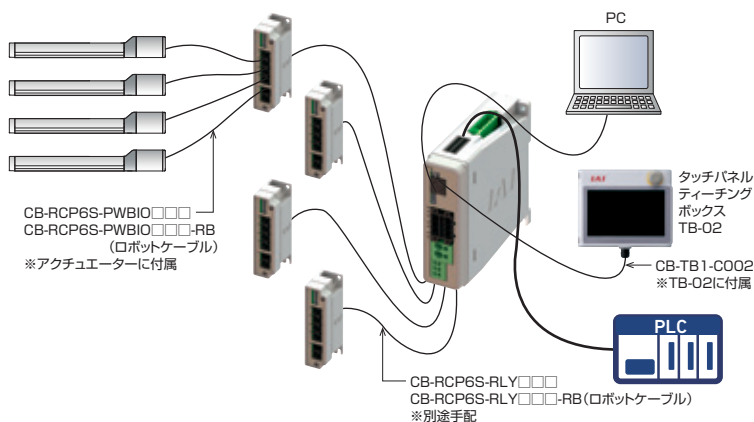
型式構成



標準価格

種類	標準価格
CC-Link 仕様	—
DeviceNet 仕様	—
PROFIBUS-DP 仕様	—
EtherCAT 仕様	—
EtherNet/IP 仕様	—
PROFINET IO 仕様	—
安全カテゴリ CC-Link 仕様	—
安全カテゴリ DeviceNet 仕様	—
安全カテゴリ PROFIBUS-DP 仕様	—
安全カテゴリ EtherCAT 仕様	—
安全カテゴリ EtherNet/IP 仕様	—
安全カテゴリ PROFINET IO 仕様	—

接続イメージ



ゲートウェイユニット1台につき、RCP6Sを最大16軸^{※1} (ハブユニット^{※2}を中継)接続することができます。ゲートウェイユニットに接続する全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給できるため、RCP6Sに必要な配線(電源系と通信ライン)を1本のケーブルでつなぐことができます。また、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続することも可能です。

※1 フィールドネットワークによって接続可能軸数が変わります。詳細は、「接続可能軸数」をご覧ください。
※2 ハブユニット: 8-145ページ参照

接続可能軸数

ゲートウェイユニットに関しての最大の接続軸数は下記の表の通りとします。

	直接直値	簡易直値	ポジションナー 1	ポジションナー 2	ポジションナー 3	ポジションナー 5
CC-Link	16	16	16	16	16	16
DeviceNet	8	16	16	16	16	16
PROFIBUS-DP	8	16	16	16	16	16
EtherCAT	8	16	16	16	16	16
EtherNet/IP	8	16	16	16	16	16
PROFINET IO	8	16	16	16	16	16

ハブユニット〈RCM-P6HUB〉

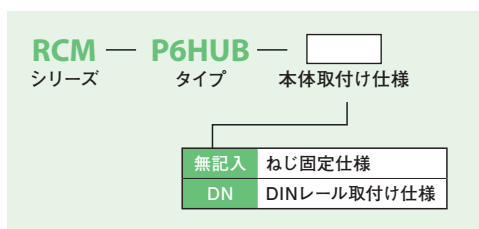
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。

※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。詳細は8-141ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

型式構成



標準価格

種類	標準価格
ねじ固定仕様	—
DINレール取付け仕様	—



コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

PCON-CB/CFB

RCP6/RCP5/RCP4<パワーコン対応>/
RCP3/RCP2 用ポジションコントローラー



CE^(※1) RoHS 10 C-UL US

(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特長

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載したRCP6が動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。分解能は従来の800パルス→8192パルスになりました。



2 パワーコン[®]搭載

パルスモーターの最大能力を引き出すパワーコン(高出カドライバ)を搭載しました。パワーコンの使用により、パルスモーターの出力が約50%UPしています。サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

3 衝突検出機能搭載

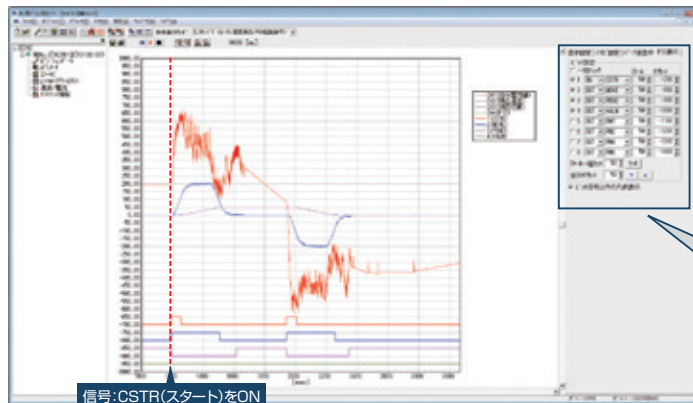
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。



4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示する事ができます。*表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他) PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定する事でパソコン画面に波形の表示を開始する事ができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



表示設定

表示項目: P-電圧、P-電流、P-速度、P-位置、P-位置決め完了、P-アラーム他

単位: mm、mm/s、mm/s²、mm/s³

電圧表示範囲: 0.0V ~ 240.0V

電流表示範囲: 0.0A ~ 10.0A

速度表示範囲: 0.0mm/s ~ 1000.0mm/s

位置表示範囲: 0.0mm ~ 10000.0mm

※モニターしたい内容が選択できます。


トリガー設定

表示項目: P-電圧、P-電流、P-速度、P-位置、P-位置決め完了、P-アラーム他

トリガー種類: 位置決め完了、アラーム発生時

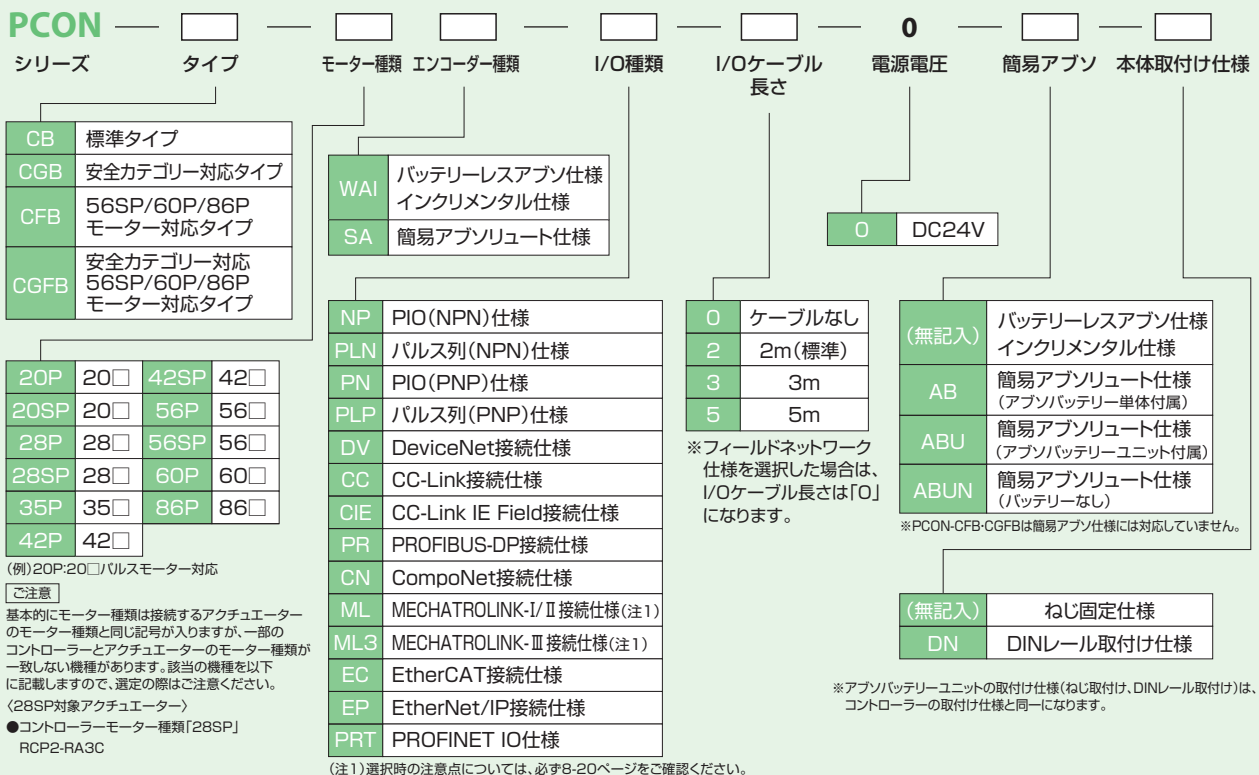
※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。

機種一覧/価格

型式		PCON-CB-CGB/CFB-CGFB											
外観													
I/O種類	ポジショナータイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK-I/II 接続仕様 ※1	MECHATROLINK-III 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	
IO種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
PCON-CB/CGB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	簡易アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	アプソバッテリー単体付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	アプソバッテリーなし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK-I/IIは、Intelligent I/Oとして扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。MECHATROLINK-IIIは、標準サーボプロファイルに対応しています。

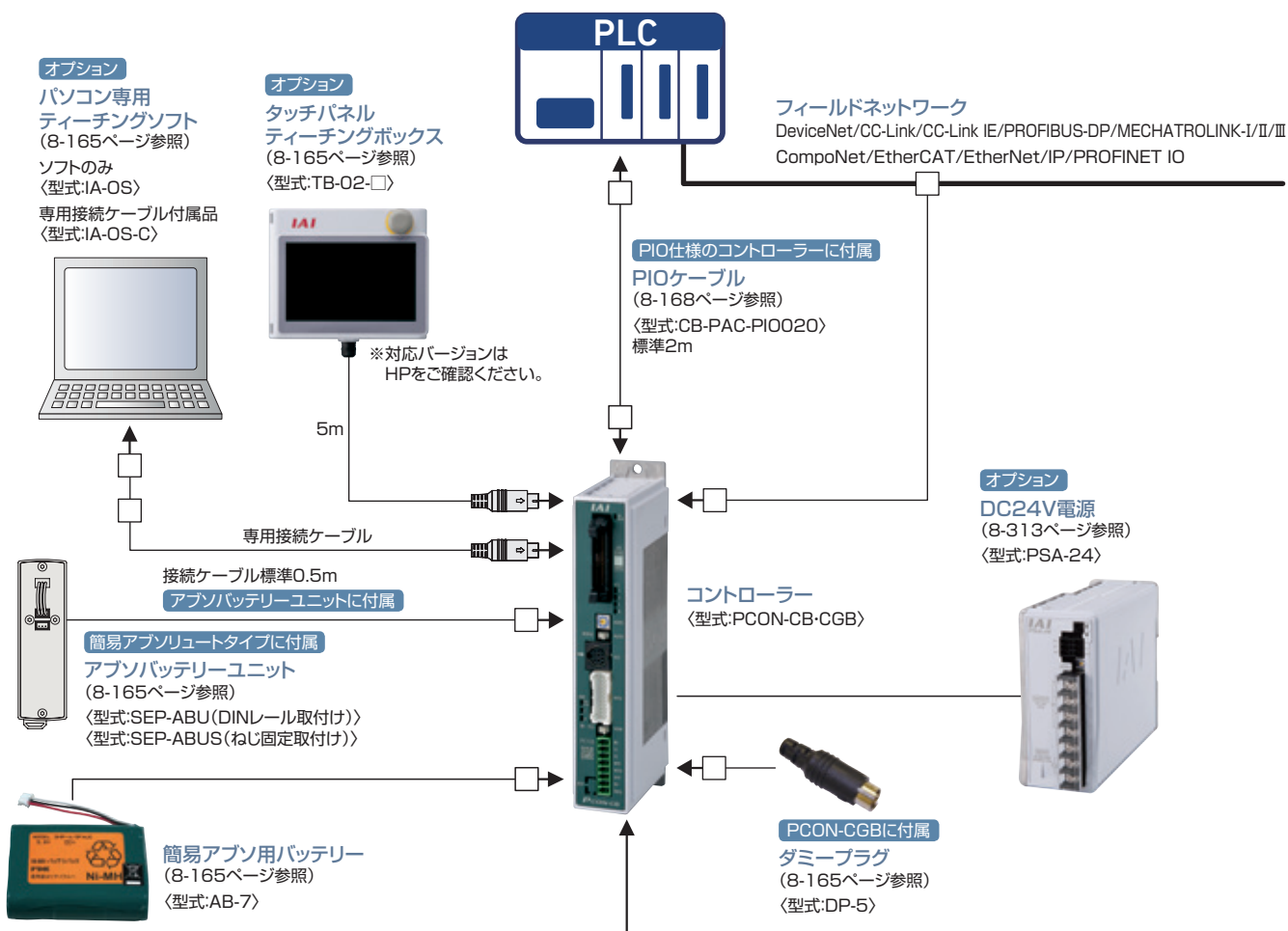
型式項目



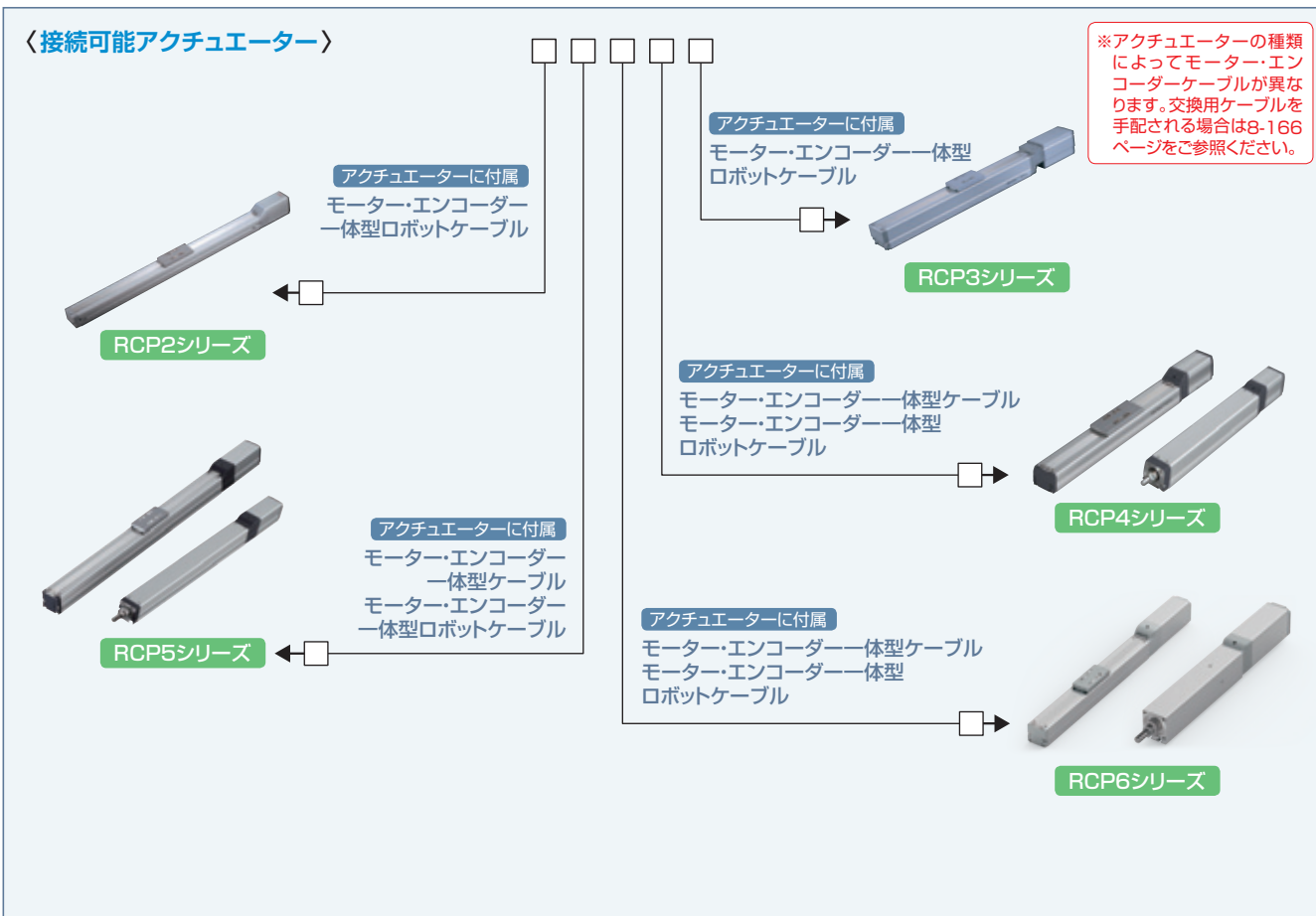
- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON-CB/CFB
- PCON-CBP (パルスプレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON-CB
- SCON-CB (サーボプレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

システム構成

■〈PCON-CB・CGB〉



〈接続可能アクチュエーター〉

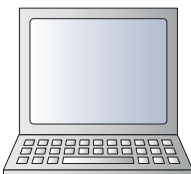


システム構成

■ <PCON-CFB-CGFB>

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-165ページ参照)
ソフトのみ
<型式:IA-OS>
専用接続ケーブル付属品
<型式:IA-OS-C>



オプション

タッチパネル
ティーチングボックス
(8-165ページ参照)
<型式:TB-02-□>



※対応バージョンは
HPをご確認ください。

5m

専用接続ケーブル



フィールドネットワーク

DeviceNet/CC-Link/CC-Link IE/PROFIBUS-DP/MECHATROLINK-I/II/III
CompoNet/EtherCAT/EtherNet/IP/PROFINET IO

PIO仕様のコントローラーに付属

PIOケーブル
(8-168ページ参照)
<型式:CB-PAC-PIO020>
標準2m



コントローラー
<型式:PCON-CFB-CGFB>

オプション

DC24V電源
(8-313ページ参照)
<型式:PSA-24>



PCON-CGB/CGFBに付属

ダミープラグ
(8-165ページ参照)
<型式:DP-5>



<接続可能アクチュエーター>

アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP2シリーズ



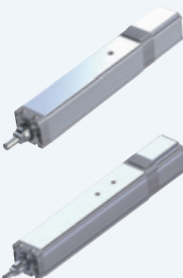
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP4シリーズ



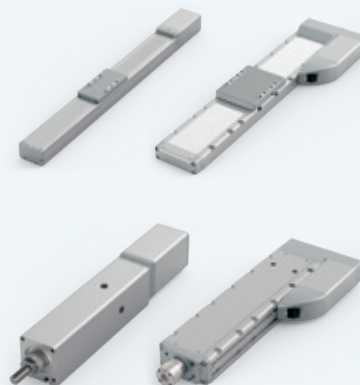
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP5シリーズ



アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP6シリーズ



※アクチュエーターの種類によってモーター・エンコーダーケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は8-166ページをご参照ください。

PCON-CBP

パルスプレス専用コントローラー



(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特徴

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

パルスプレス仕様のアクチュエーターは高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しています。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。



2 ロードセルを使用した力制御に対応

ロードセルからの現在荷重値を読取ることができます。荷重方向は圧入と引張りのどちらからも対応でき、ポジションデータでの指定で簡単に切替えることができます。

3 目標荷重のN単位表示対応

ポジションデータの **押付け(%)** を換算した **目標荷重(N)** で表示します。衝突検出機能が無効な場合は **しきい(%)** も"N"換算値が表示されます。

【パソコン対応ティーチングソフト】













IA-OS:ポジション編集画面

【ティーチングボックス】



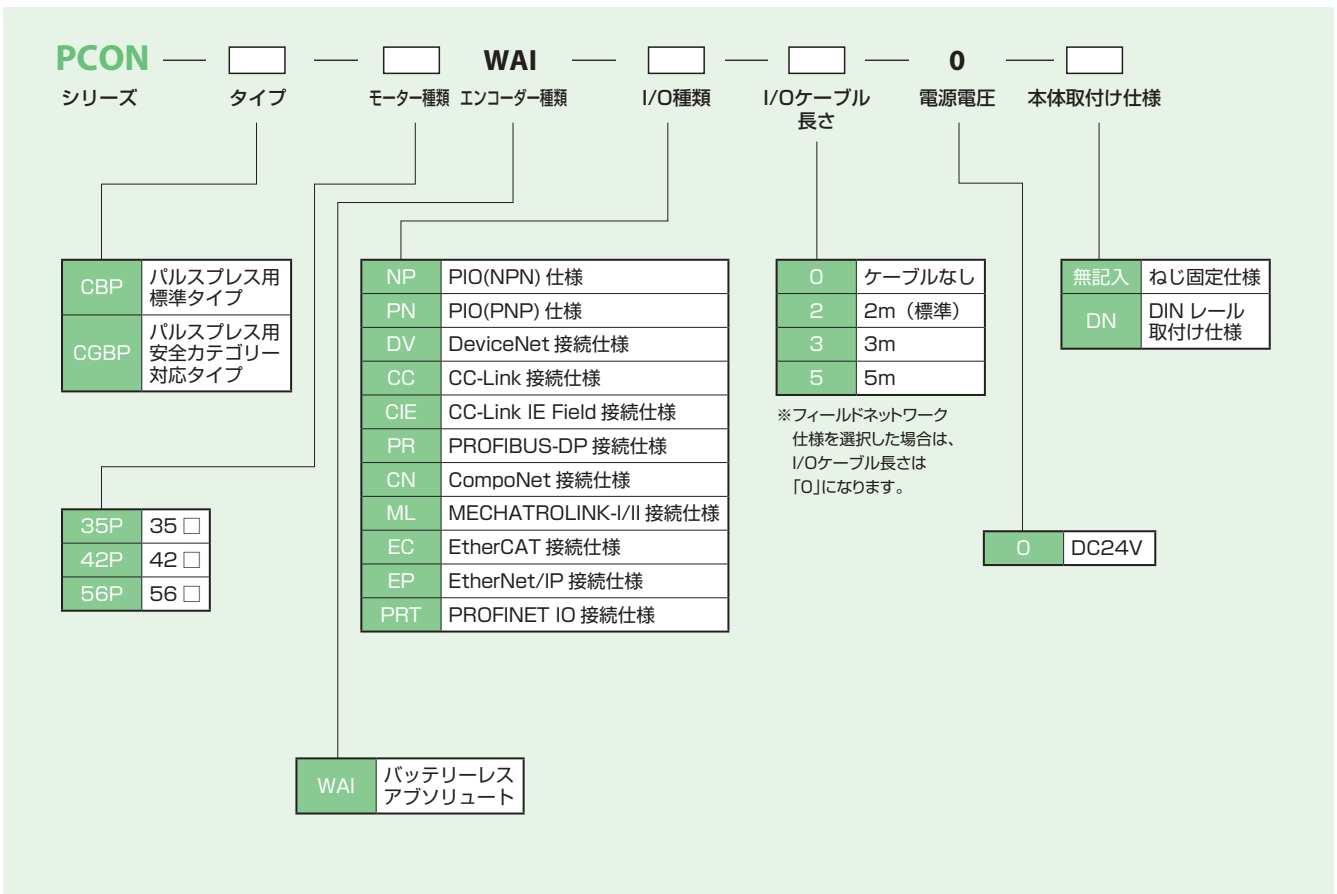
TB-02:ポジション編集画面

機種一覧/価格

型式		PCON-CBP/CGBP								
外観										
I/O種類	ポジションタイプ	フィールドネットワークタイプ								
		 DeviceNet DeviceNet 接続仕様	 CC-Link CC-Link 接続仕様	 CC-Link IE Field CC-Link IE Field 接続仕様	 PROFIBUS PROFIBUS-DP 接続仕様	 CompoNet CompoNet 接続仕様	 MECHATROLINK MECHATROLINK-I/II 接続仕様 ※1	 EtherCAT EtherCAT 接続仕様	 EtherNet/IP EtherNet/IP 接続仕様	 PROFINET PROFINET IO 接続仕様
IO種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
PCON-CBP/CGBP	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK-I/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。

型式項目

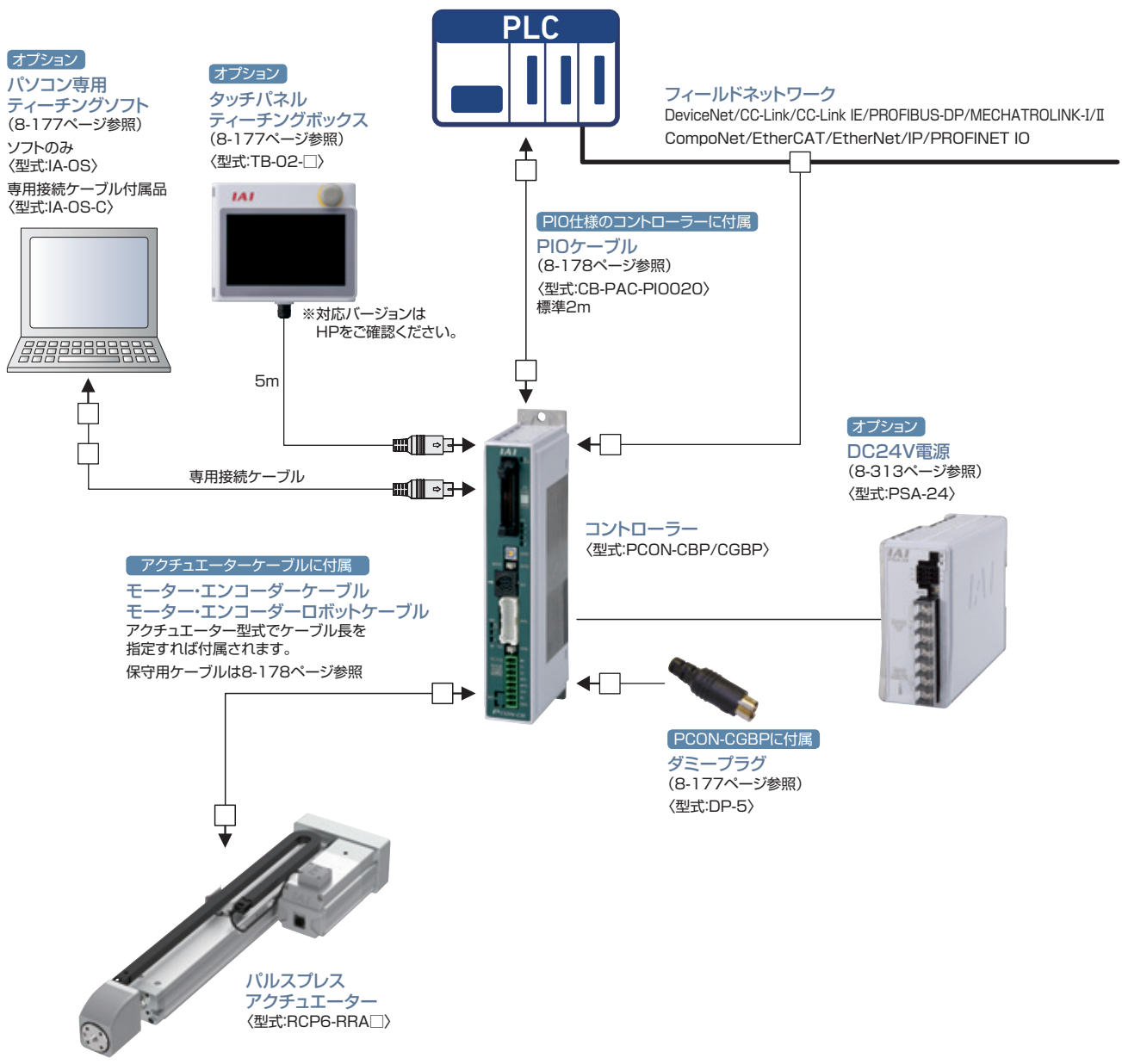


- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON-CB/CFB
- PCON-CBP (パルスブレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON-CB
- SCON-CB (サーボブレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

システム構成

コントローラー (抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON-CB/CFB
- PCON-CBP (パルスプレス)**
- PCON
- ACON-CB
DCON-CB
- ACON
DCON
- SCON-CB
- SCON-CB (サーボプレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)



MEMO

MEMO area with horizontal dotted lines for writing.

コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

**PCON
-CBP
(パルスプレス)**

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

コントローラー(抜粋)



ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

2 パワーコン®対応

更なるステッピングモーターの性能を引き出す、高出力ドライバー『パワーコン®』を標準搭載しています。
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

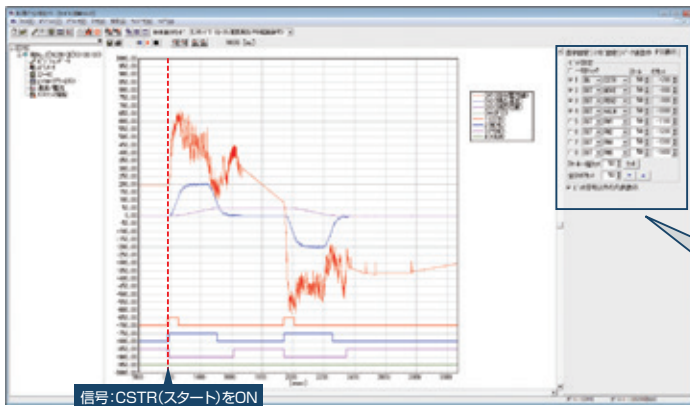
3 スマートチューニング機能を搭載

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています(※)。
(※)スマートチューニング機能を使用する場合は、パソコン専用ティーチングソフトか、TB-02(タッチパネルティーチングボックス)が必要です。

4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。※表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他)
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定する事でパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



信号:CSTR(スタート)をON

表示設定

表示項目: [選択] [決定]

PIO信号: [選択] [決定]

位置/速度表示設定

PIO単位: [選択] [決定]

電圧表示単位: [選択] [決定]

電流表示単位: [選択] [決定]

表示モード: [選択] [決定]

トリガー設定

トリガー設定: [選択] [決定]

トリガー入力: [選択] [決定]

トリガー出力: [選択] [決定]

トリガー動作: [選択] [決定]

※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。

※モニターしたい内容が選択できます。


5 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	パワーコン (高出力ドライバー)	高分解能 バッテリーレス アプソ	簡易 アプソ	カレンダー 機能	メンテナンス 機能	I/O点数	位置決め点数	フィールド ネットワーク	価格	
PCON	CYB/PLB/POB	○	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
	CB	○	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	-

機種一覧／価格

ロボシリンダーが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー／電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
ポジション点数	64点	—
標準価格	—	—

型 式

PCON — — **WAI** — — — **0** —

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB	ポジションナー／電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)
POB	パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI	バッテリーレスアブソリュート／インクリメンタル
------------	-------------------------

NP	NPN仕様 (標準)
PN	PNP仕様

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

0	DC24V
----------	-------

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

(例) 20P・20□パルスモーター対応

ご注意
 基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
 (28SP対象アクチュエーター)
 ●コントローラーモーター種類「28SP」…RCP2-RA3C

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

コントローラー (抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

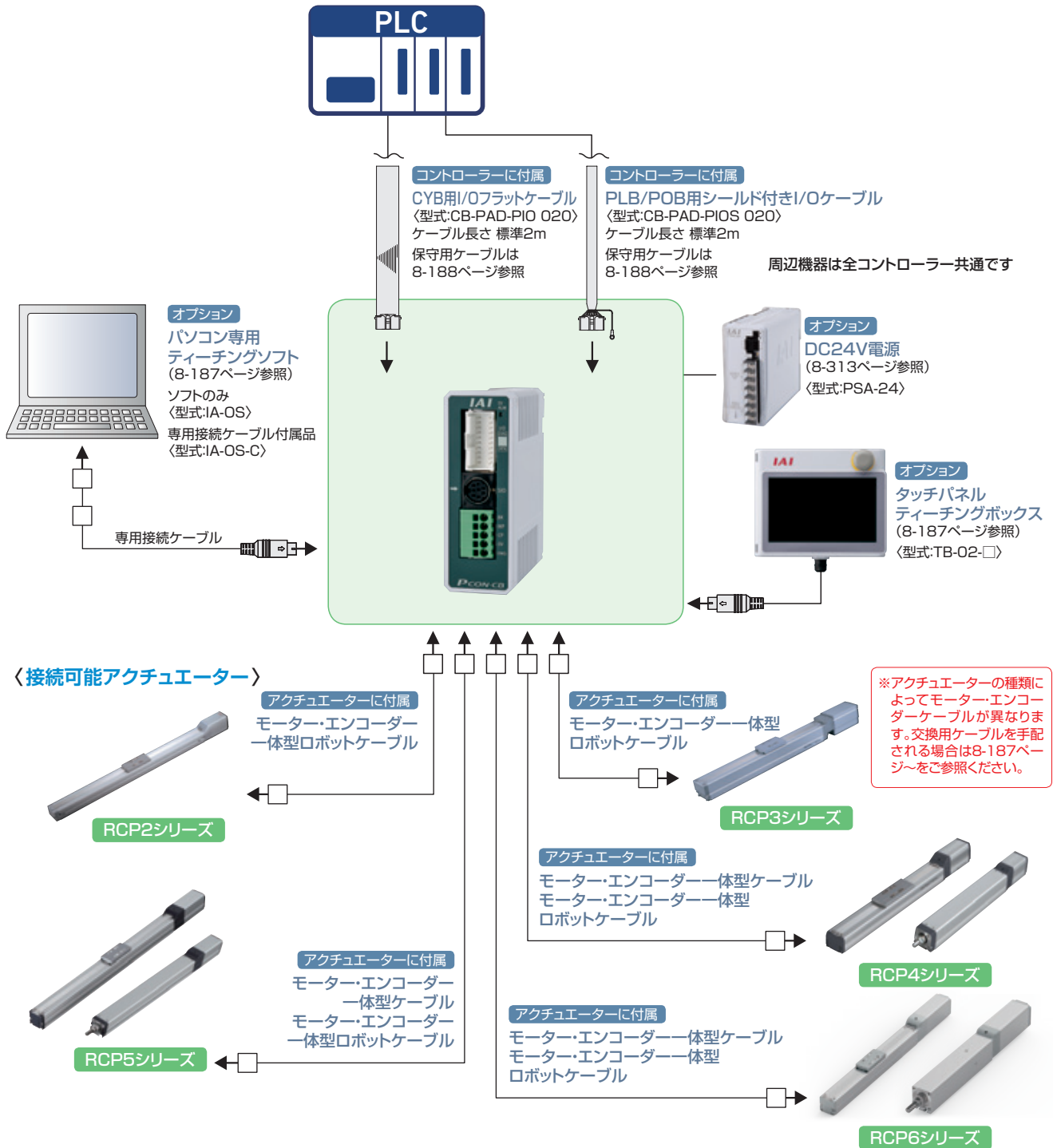
XSEL

XSEL (スカラ)

システム構成

コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアレス)
- PCON**
- ACON-CB
DCON-CB
- ACON
DCON
- SCON
-CB
- SCON
-CB (サーボアレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)



ACON-CB

RCA/RCA2用
ポジションコントローラー

CE^(※1) RoHS 10

DCON-CB

RCD用
ポジションコントローラー

CE^(※1) RoHS 10

(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応 ※ACON-CBのみ

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCAが動作できます。
位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



2 主要なフィールドネットワークに対応

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、CompoNet、MECHATROLINK、EtherCAT、EtherNet/IPに対応。
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読み取りなどが可能です。



3 走行距離積算機能によりメンテナンスのタイミング確認が可能

アクチュエーターの走行距離を積算してコントローラーに記録し、予め設定した距離を超えると信号を外部に出力しますので、この機能を使ってグリースアップや定期点検のタイミングを確認することができます。

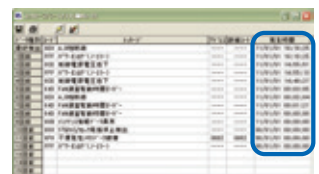
〈メンテナンス情報〉



設定した保守点検時期(動作回数、走行距離)に達すると自動的にPLCに出力します。

4 カレンダー機能によりアラームの発生時刻の保持が可能

カレンダー機能(時計機能)搭載により、アラームなどの履歴に発生時刻が記録されますのでトラブルの原因解析などに役立ちます。




5 オフボードチューニング機能を搭載 ※ACON-CBのみ

搬送負荷に合わせた最適なゲインを設定するオフボードチューニング機能を搭載しました。

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

機種一覧/価格

型式		ACON-CB/CGB・DCON-CB/CGB											
外観													
I/O種類	ポジションタイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO	
I/O種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
R-unit	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RSEL (直交型6軸)	アプソバッテリー 単体付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RCP6S	アプソバッテリー ユニット付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CB/CFB	アプソバッテリー なし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CB/CFB	アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CBP (パルスレス)	DCON-CB -CGB インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

型式項目

ACON - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 オプション I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 簡易アプソ 本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

WAI バッテリーレスアプソインクリメンタル

A アプソリユート

HA 高加減速仕様

LA 省電力仕様

0 DC24V

2	2W	10	10W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様 アプソリユート仕様
5	5W	20	20W	PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	AB	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリー単体付属)
5S	5W	20S	20W	PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m	ABU	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーユニット付属)
		30	30W	PLP	パルス列(PNP)仕様	5	5m	ABUN	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーなし)
				DV	DeviceNet仕様			(無記入)	ねじ取付け仕様
				CC	CC-Link仕様			DN	DINレール取付け仕様
				CIE	CC-Link IE Field接続仕様				
				PR	PROFIBUS-DP仕様				
				CN	CompoNet仕様				
				ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)				
				ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)				
				EC	EtherCAT仕様				
				EP	EtherNet/IP仕様				
				PRT	PROFINET IO仕様				

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(5S・20S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「5S」
…RCA2-RA2A□, RCA2-SA2A□
●コントローラーモーター種類「20S」
…RCA2-SA4□, RCA2-TA5□,
RCA-RA3□, RCA-RG□3□,
RCAW-RA3□

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

DCON - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

1 インクリメンタル

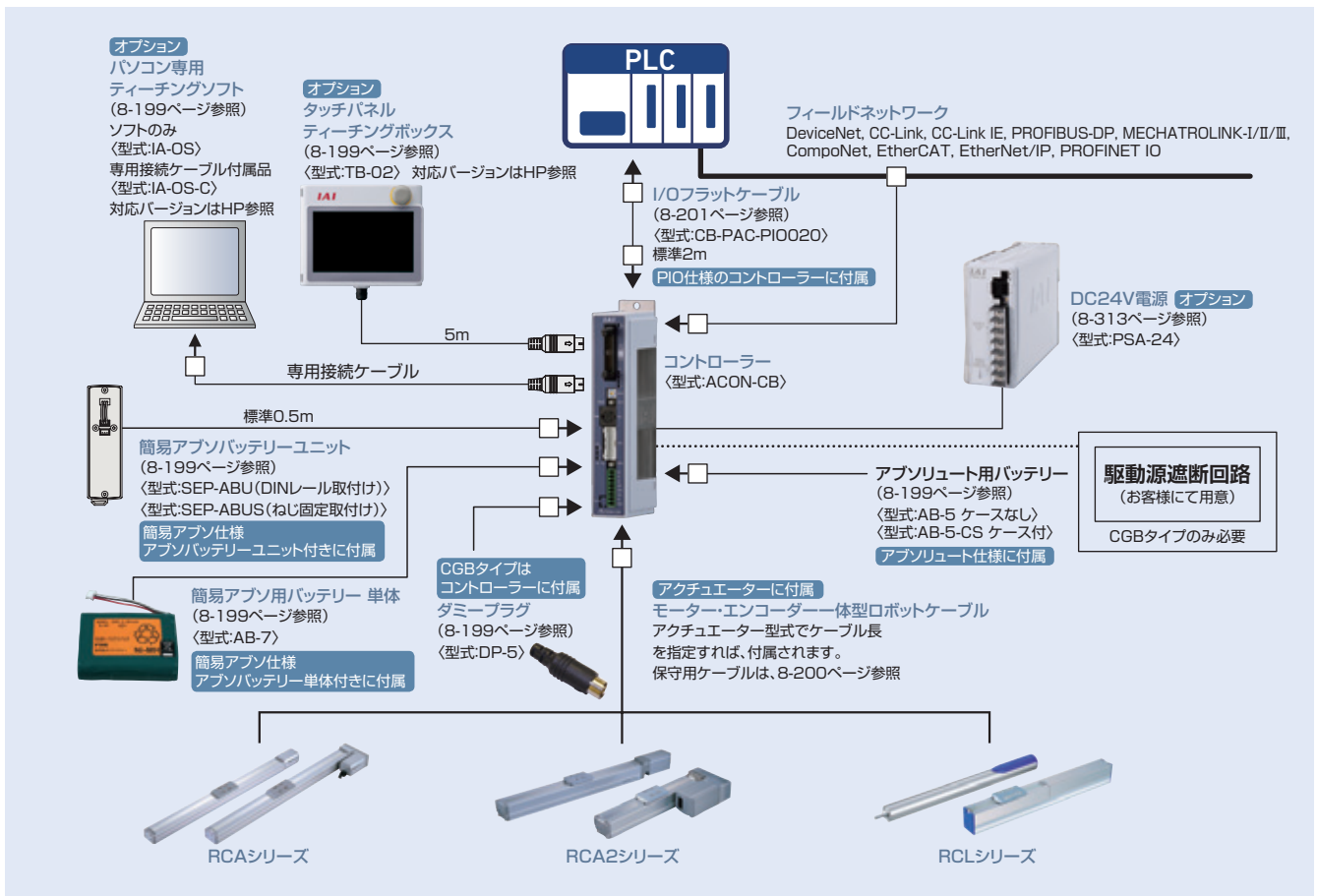
0 DC24V

3	3W	NP	PIO(NPN)仕様	0	ケーブルなし	(無記入)	ねじ取付け仕様
		PN	PIO(PNP)仕様	2	2m(標準)	DN	DINレール取付け仕様
		PLN	パルス列(NPN)仕様	3	3m		
		PLP	パルス列(PNP)仕様	5	5m		
		DV	DeviceNet仕様				
		CC	CC-Link仕様				
		CIE	CC-Link IE Field接続仕様				
		PR	PROFIBUS-DP仕様				
		CN	CompoNet仕様				
		ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)				
		ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)				
		EC	EtherCAT仕様				
		EP	EtherNet/IP仕様				
		PRT	PROFINET IO仕様				

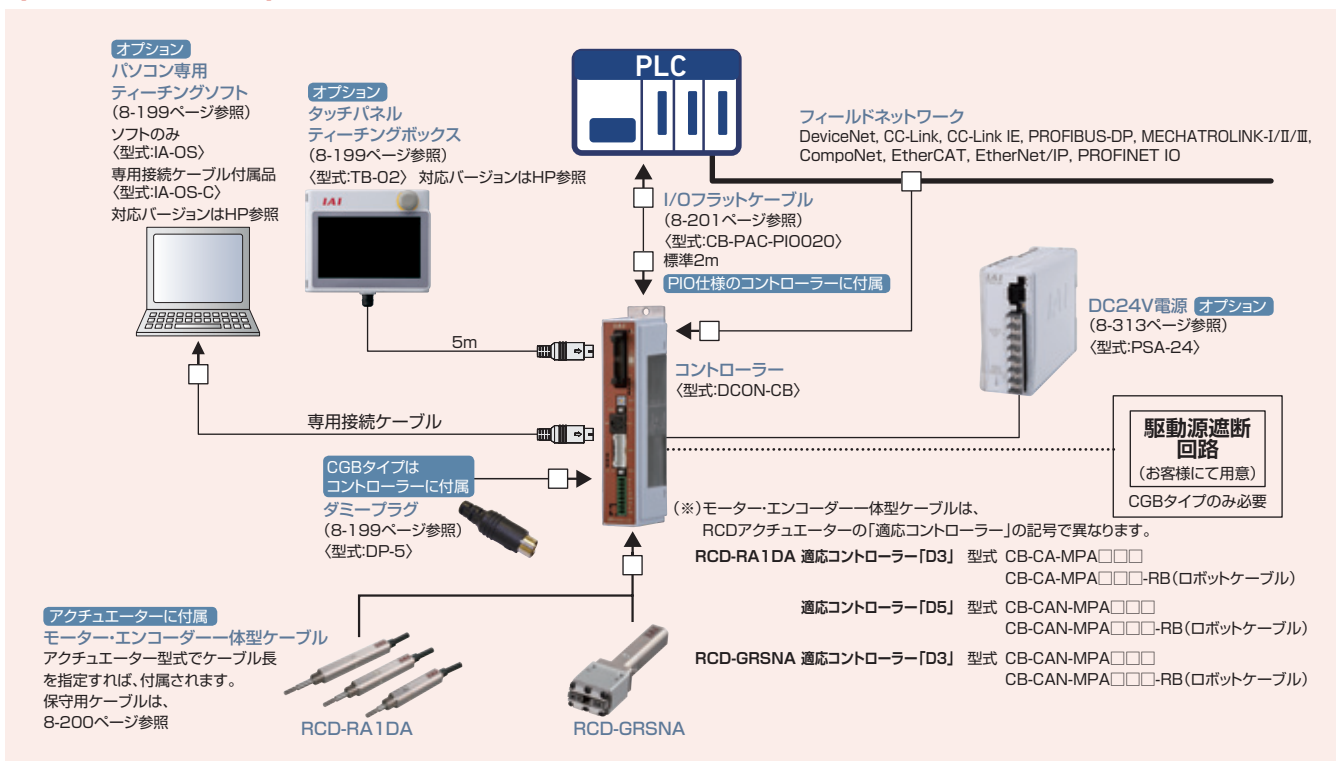
(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

システム構成

<ACON-CB/CGB>



<DCON-CB/CGB>



コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

ACON-CYB/PLB/POB

DCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応 (ACONのみ)

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。

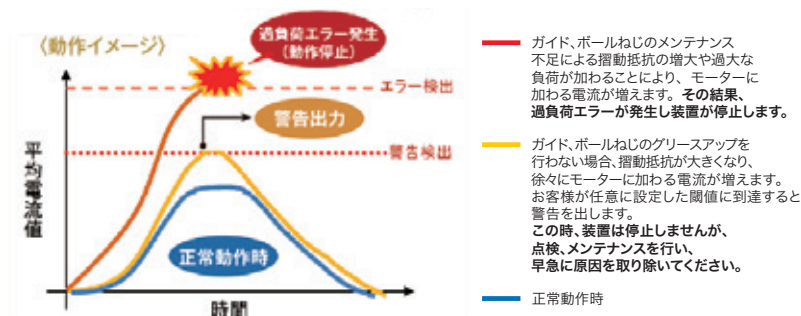


2 スマートチューニング機能を搭載 (ACONのみ)

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています。

3 予兆保全

平均電流値の変化から、過負荷エラーになる前に警告を出力します。



- 予兆保全機能を使うことで、設備の突発停止を回避できます。
- 保全員を必要最小限の配置に抑えられるので人件費の削減に効果的です。

4 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	バッテリーレスアブソ	簡易アブソ	カレンダー機能	メンテナンス機能	I/O点数	位置決め点数	フィールドネットワーク	価格
ACON CYB/PLB/POB	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
ACON CB	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	-

機種一覧 / 価格

RCA2/RCA/RCD シリーズのアクチュエーターが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な 3 タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー / 電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
内容	エアシリンダーと同様の制御で動作可能	パルス列制御用コントローラー
ポジション点数	64点	-
標準価格	-	-

型式

ACON - [] - [] **WAI** [] - [] - [] - **0** - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 オプション I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB ポジショナー / 電磁弁タイプ

PLB パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

POB パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI バッテリーレスアップ / インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアプリアリュート仕様は動作できません。アプリアリュート仕様を動作するにはACON-CBまたは、ASELをご使用ください。

2	2W	20	20W
5	5W	20S	20W
5S	5W	30	30W
10	10W		

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際にはご注意ください。
<5S・20S対象アクチュエーター>
●コントローラーモーター種類「5S」…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□
●コントローラーモーター種類「20S」…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

HA 高加減速仕様

LA 省電力仕様

NP PIO (NPN) 仕様

PN PIO (PNP) 仕様

0 DC24V

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

(無記入) ねじ固定仕様

DN DINレール取付け仕様

DCON - [] - **3** **I** - [] - [] - **0** - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB ポジショナー / 電磁弁タイプ

PLB パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

POB パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

I インクリメンタル

※DCブラシレスモーター対応

3	3W
---	----

NP PIO (NPN) 仕様

PN PIO (PNP) 仕様

0 DC24V

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

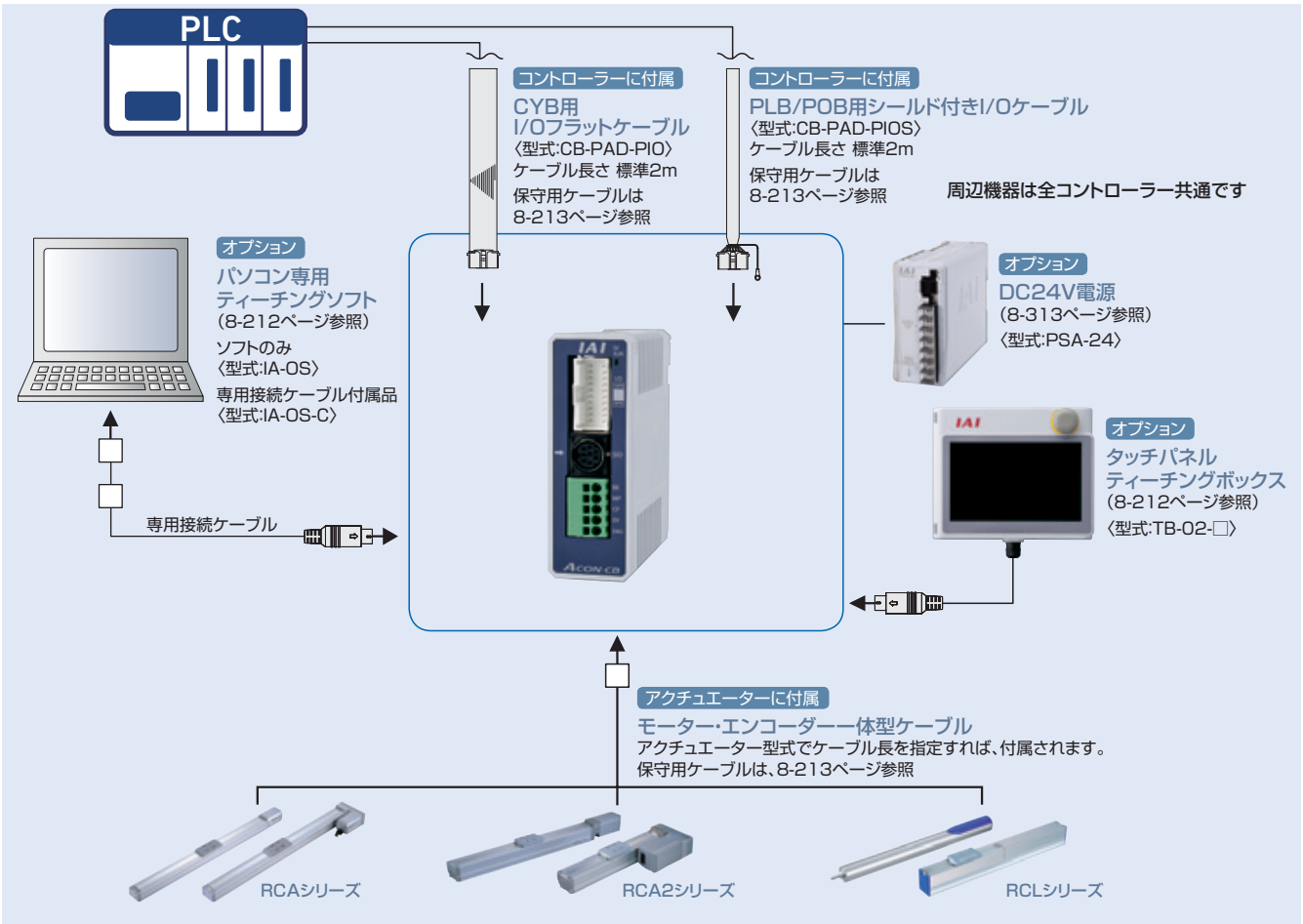
※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

(無記入) ねじ取付け仕様

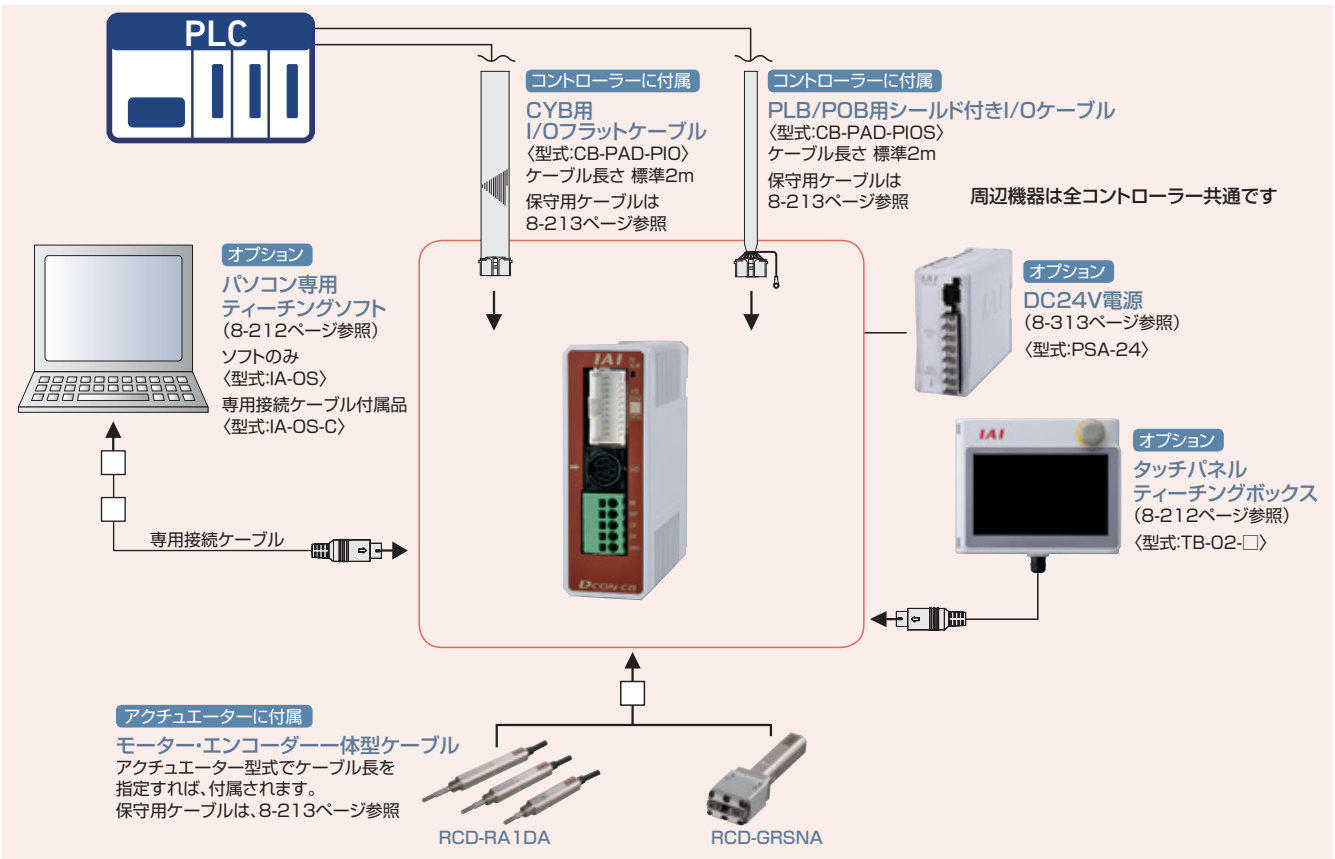
DN DINレール取付け仕様

システム構成

<ACON-CYB/PLB/POB>



<DCON-CYB/PLB/POB>



MEMO

Lined area for memo content.

コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
DCON-CB
- ACON
DCON**
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

コントローラー(抜粋)

SCON-CB

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用
ポジションコントローラー







(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL


XSEL

XSEL (スカラ)

特長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応


バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCS2、RCS3、RCS4、ISB、ISDB、NSAが動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。




2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)


DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定しての動作が可能です。





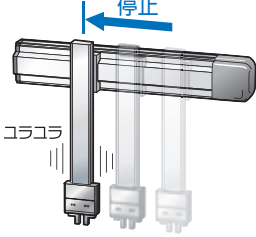




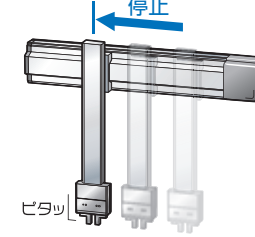
3 制振制御機能装備 (標準機能)

アクチュエーターのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



制振制御無し

停止後に振動があります。

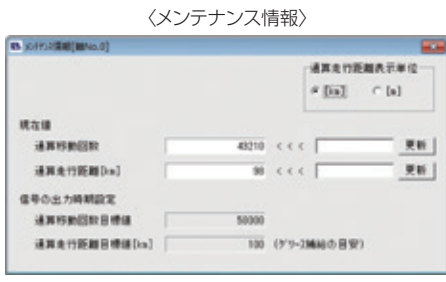


制振制御有り

停止後の振動がほとんどありません。

4 予兆保全が可能 (標準機能)

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をモニターすることで、故障或不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実
オシロスコープのように選択した信号の状態が変化した瞬間から、位置や速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- スマートチューニングやオフボードチューニングにより、搬送質量に応じた加減速度やゲイン調整を行うことができます。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。



5 安全機能STO/SS1-tに対応<オプション機能>

STO(Safe Torque Off) /SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用することで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

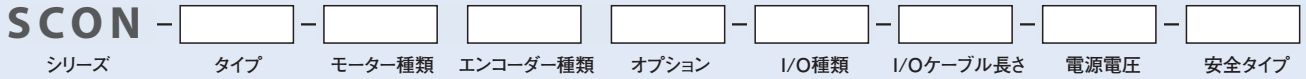
機種一覧/価格

型式	SCON-CB/CGB													
外観														
I/O種類	標準仕様	フィールドネットワークタイプ(※1)												
	PIO接続仕様	DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATRO LINK-I/II 接続仕様	MECHATRO LINK-III 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherCAT モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	RCON 接続仕様	
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	ECM	EP	PRT	RC	
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート インデックスアブソ	アブソリュート 多回転アブソ	バッテリーレスアブソ/インクリメンタル/アブソリュート/疑似アブソリュート											
標準 価格	12~150W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	200W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	100S/200S/300S	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	300~400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	600W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	750W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
3000~3300W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(注)パルス列制御時とMECHATROLINK-III、EtherCATモーション制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。(1-320ページ参照)

(※1) ネットワーク仕様はPIOおよびパルス列での通信はできませんのでご注意ください。

型 式



CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可能です。

HA	高加減速仕様
----	--------

※ 高加減速仕様はアクチュエーターが高加減速対応オプションを選択した場合のみ選択可能です。

〈高加減速対応アクチュエーター〉
RCS2-SA4C/SA5C/SA6C/
SA7C/RA4C/RA5C/RGS4C/
RGS5C/RGD4C/RGD5C

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみ選択です。

12	12W	200	200W
20	20W	200S	200W
30D	30W	300S	300W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W	3000	3000W
150	150W	3300	3300W

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

WAI	バッテリーレスアブソインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート ※1
AI	インデックスアブソ ※2
AM	多回転アブソ ※2

※1 疑似アブソリュートはLSASシリーズ用となります。
※2 DDモーター用動作モードが付加します。

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※ アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

NP	PIO NPN仕様 (標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様 (注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様 (注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
ECM	EtherCATモーション接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「30D」 RS以外の30Wアクチュエーター

●コントローラーモーター種類「200S」
DD-LT18□ DDCR-LT18□
DDA-LT18C DDACR-LT18C

●コントローラーモーター種類「30R」 RS
※200Sの場合、コントローラーの筐体は400Wになります。価格も400W仕様をご確認ください。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

コントローラー (抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

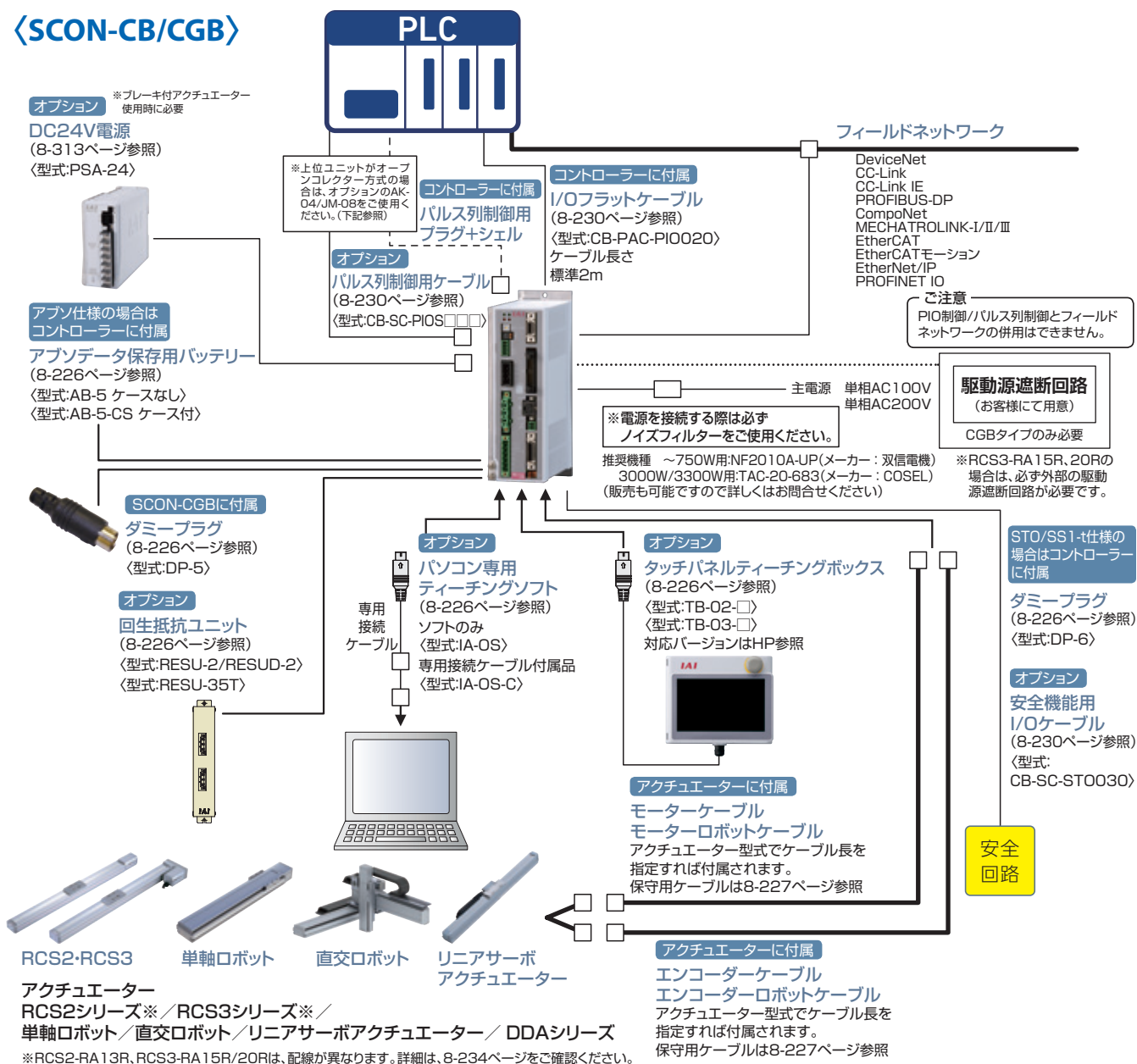
MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

システム構成

<SCON-CB/CGB>



R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

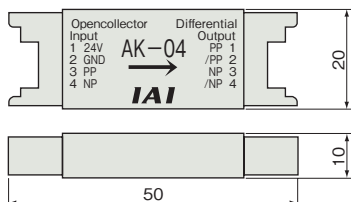
XSEL (スカラ)

■パルス変換器：型式 AK-04

オープンコレクター仕様のパルスを差動方式に変換します。上位コントローラーの出力パルスがオープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクター(コレクター電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA) (26C31相当)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26

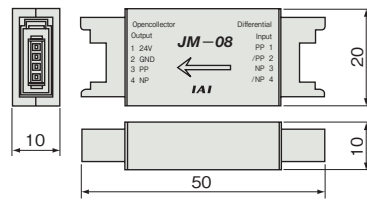


■パルス変換器：型式 JM-08

差動方式のパルスをオープンコレクター仕様に変換します。上位コントローラーのパルス入力オープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA) (RS422準拠)
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクター(コレクター電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26



コントローラー (抜粋)



サーボプレス専用コントローラー



(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

特長

1 専用のプレスプログラムを搭載

9種類の動作モードから選択可能

速度制御 加圧動作終了後は、到達時の位置を維持しながら停止します。	位置停止
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止
力制御 加圧動作終了後は、到達時の力を維持しながら停止します。	位置停止 / 位置停止2
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止

簡単なプログラム入力

それぞれの動作モードごと、画面に沿って値を入力するだけで、簡単に動作できます。
また、位置の入力単位を0.001mmとし、より細かい設定ができるようになりました。
これにより、微小な位置調整が可能です。

判定機能も搭載

プレスプログラムで判定範囲を設定し、位置、荷重が規定の範囲内に入っているかを判定します。



2 サーボプレス機能に特化したI/O信号割り付け

機能が全て生かせるように、全く別のサーボプレス専用のI/O信号の割り付けです。

3 予兆保全が可能

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をフィードバック電流から推定することで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実
オシロスコープのトリガー機能のように、選択した信号の状態が変化した瞬間から、現在位置や現在速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

4 安全機能STO/SS1-tに対応〈オプション機能〉

STO(Safe Torque Off) / SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用することで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

機種一覧/価格

型式	SCON-CB/CGB									
外観										
I/O種類	標準仕様	ネットワーク接続仕様(オプション) (※2)								
	PIO接続仕様 (※1)	DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK LINK-1/II 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアプソ									
標準価格	30W	-								
	60W・100W	-								
	200W	-								
	400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	750W	-								
	3000W	-								
	3300W	-								

(※1) パルス列制御はできません。

(※2) PIOおよびパルス列での通信はできません。

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスプレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

型 式

R-ユニットコントローラー (抜粋)

SCON - - **F** - - - -

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 安全タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

※RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可。

F	サーボプレス専用 (注1)
---	---------------

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみの選択です。

30D	30W	400	400W
60	60W	750S	750W
100	100W	3000	3000W
200	200W	3300	3300W

(例) 60: 60Wサーボモーター対応

(注1) プレスプログラムを使用しない場合は無記入となります。(3000W、3300W除く)

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・750S対象アクチュエーター〉

- コントローラーモーター種類「30D」 ●コントローラーモーター種類「750S」
- RCS3-RA4R RCS2-RA13R オプションLCT選択時

WAI	バッテリーレスアプソ
-----	------------

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

NP	PIO NPN仕様 (標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様 (注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスアプソ)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボプレス)

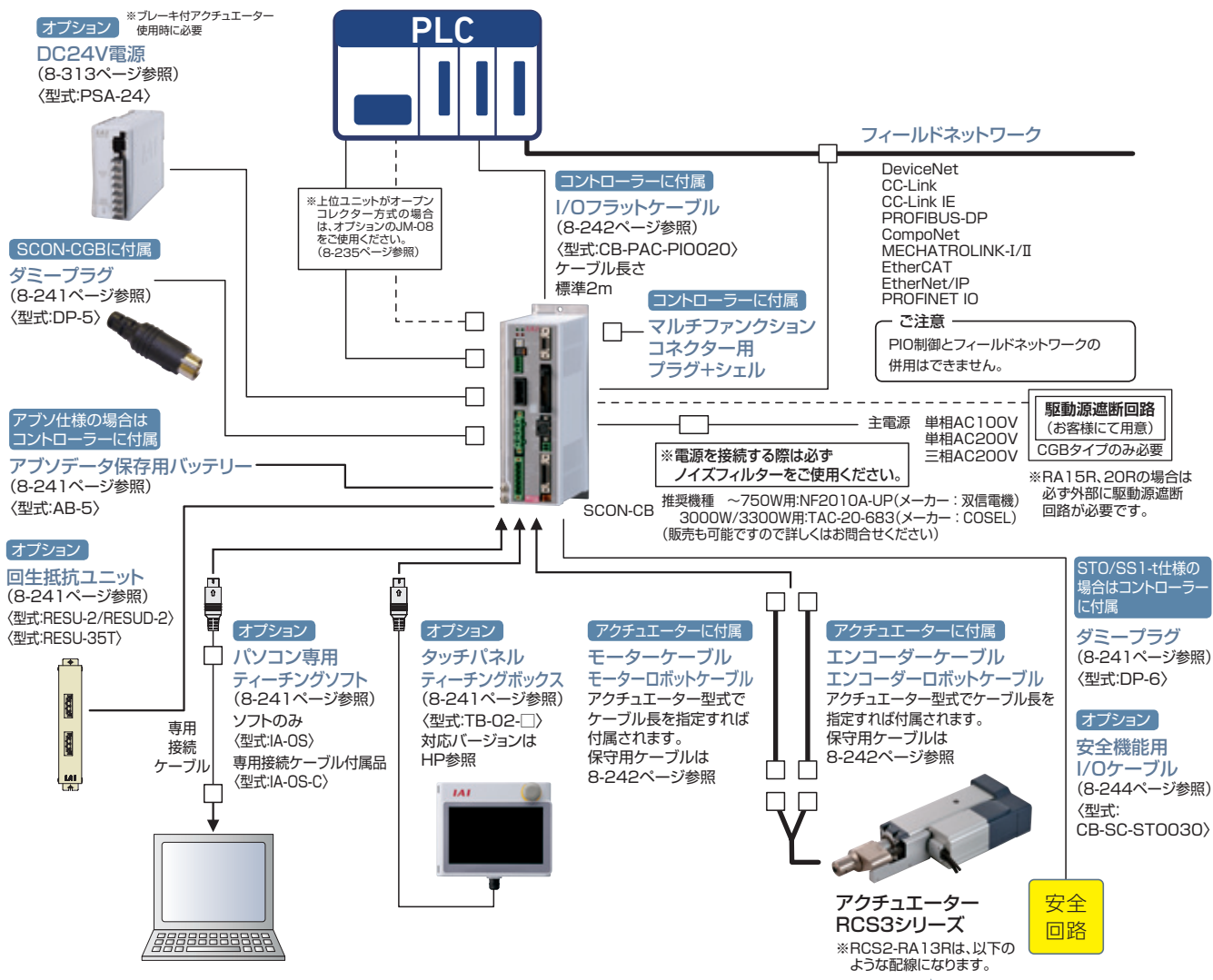
SSEL

MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

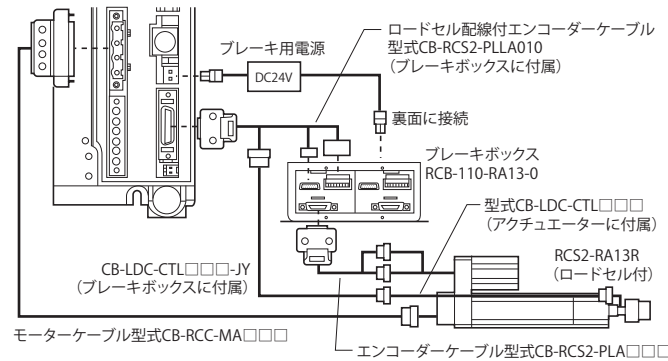
システム構成



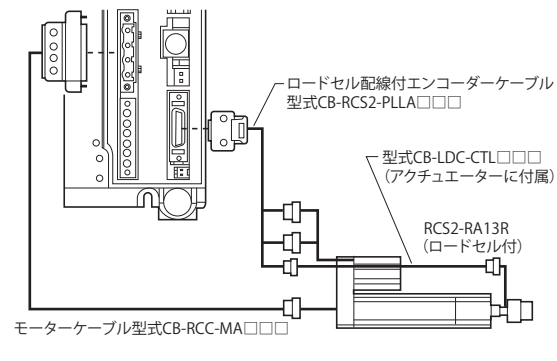
RCS2-RA13R配線

※RCS2-RA13Rのオプション:ブレーキ(ブレーキボックス無) [BN] を選択しブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途「CB-LDC-CTL□□□-JY」, 「CB-RCS2-PLLA010」の購入が必要となります。

ブレーキ付きの場合



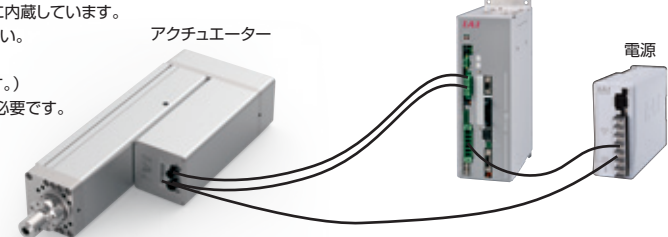
ブレーキなしの場合



RCS3-RA15R/20R(ブレーキ付)配線

RCS3-RA15R/20Rのブレーキ回路はアクチュエーターに内蔵しています。アクチュエーターにDC24V±10%の電圧を入力してください。(入力電圧が低い場合、ブレーキがリリースできません。配線の電圧ドロップを加味した電源供給をお願いいたします。) DC24Vの供給は、アクチュエーター、コントローラー両方に必要です。

接続図



ケーブルはお客様でご用意ください。コネクターは付属します。 ※詳細は取扱説明書をご確認ください。

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスプレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

SSEL

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用
プログラムコントローラー



機種一覧/価格

200V サーボのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名		CS				
名称		プログラムモード		ポジショナーモード		
外観						
内容		アクチュエーターの動作、外部との通信がコントローラー単体で実行可能。 2軸動作の際は円弧補間、バス動作、シンクロ動作が可能です。		最大 20000 点の位置決めが可能。 押し付け動作や教示動作も可能です。		
ポジション点数		20000 点				
		20 ~ 150W	200W	300 ~ 400W	600W	750W
標準 価格	1軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-
	2軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-

※2軸仕様はモーターW数の大きな軸の方で選定してください。

型 式

SSEL - CS - [] - [] [] [] - ([] [] []) - [] - [] - []

※1軸仕様の場合は、2軸目内容は不要です。

シリーズ: CS 標準タイプ

タイプ: 1 1軸仕様, 2 2軸仕様

接続軸数: 1, 2

(1軸目内容)

- WAI: バッテリーレスアブソインクリメンタル
- A: アブソリュート
- G: 疑似アブソリュート(※4)
- (※4) LSASシリーズ専用
- B: ブレーキ
- C: クリープセンサー
- HA: 高加減速仕様
- L: 原点センサー/LS対応
- M: マスター軸指定

(2軸目内容)

- WAI: バッテリーレスアブソインクリメンタル
- A: アブソリュート
- G: 疑似アブソリュート(※4)
- (※4) LSASシリーズ専用
- B: ブレーキ
- C: クリープセンサー
- HA: 高加減速仕様
- L: 原点センサー/LS対応
- S: スレーブ軸指定

I/O種類: NP, PN, DV, CC, PR, EP, IA

I/Oケーブル長: 0 (ケーブルなし), 2 (標準), 3, 5

電源電圧: 1 単相AC100V, 2 単相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

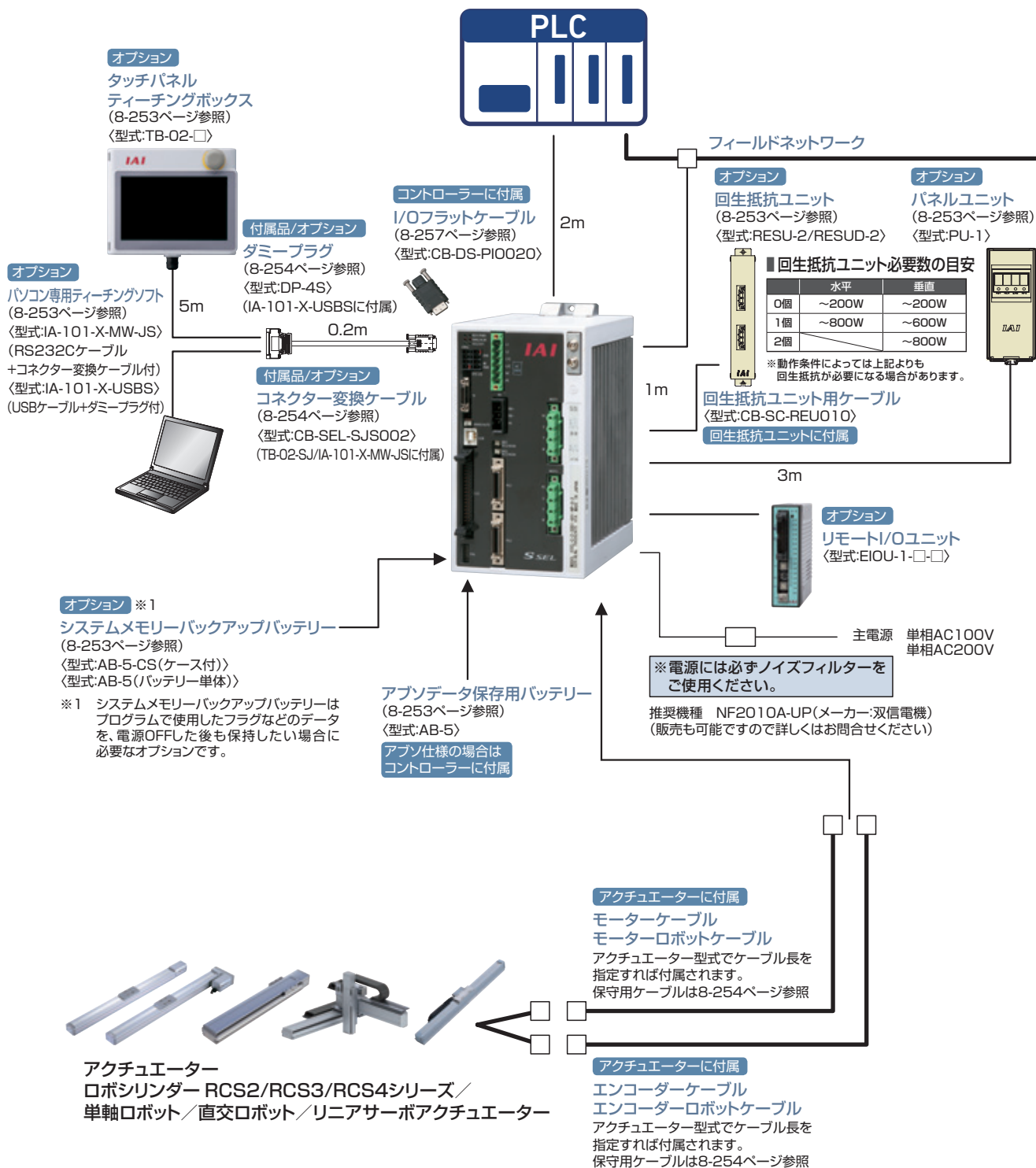
※リポートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IAネット接続ボードが必要です。

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(30D・30R対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「30D」
…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」
…RS

システム構成

コントローラー(抜粋)



R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(バルブレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

MSEL

RCP6 / RCP5 / RCP4 / RCP3 / RCP2 / IXP
手首ユニット WU 用
プログラムコントローラー

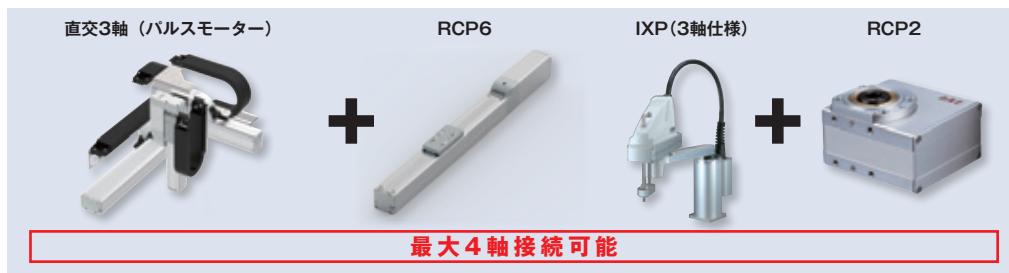


特長

1 パルスモーター搭載ロボシリンダーで最大4軸の制御が可能

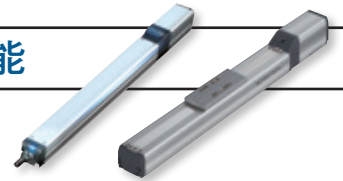
従来、パルスモーターのアクチュエーターは、1台のプログラムコントローラーで最大2軸の制御までしかできませんでした。MSELを使用すれば4軸の制御が可能です。補間動作ができ、使用用途が広がります。

組み合わせ例



2 ロボシリンダーRCP6・RCP5・RCP4の接続が可能

パワーコン対応により、従来のプログラムコントローラー PSEL では制御できなかった高出力ドライバ対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。

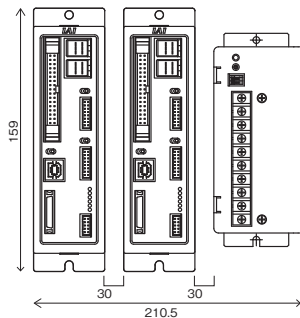


3 省配線・省スペース

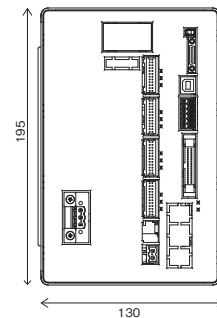
今までは、アクチュエーターを4軸制御する場合、2軸制御用のコントローラー (PSEL) 2台と24V電源が必要でした。電源内蔵のMSELならコントローラー1台で4軸制御が可能です。そのため、省配線・省スペース化が図れます。

アクチュエーターを4軸制御する場合

従来品 PSEL 2台 + PS241 (24V電源)



新製品 MSEL 1台




省配線
電源内蔵で
AC100~230Vに対応
コストダウン
約36%削減

4 外部拡張I/Oスロットを搭載

標準I/O (IN16点/OUT16点)に加え、拡張I/Oスロットを1スロット使用できます。拡張I/OはPIO (IN16点/OUT16点)、もしくは各種通信ボードから1つを選択可能です。

機種一覧

RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2のシリーズのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名		PC	PG
名称		標準タイプ	安全カテゴリ対応タイプ
外観			
最大制御軸数		4	
ポジション点数		30,000点	
電源		単相AC100~230V	
安全カテゴリ		B	3*1
標準価格*2	バッテリーレスアブソ インクリメンタル	1軸	—
		2軸	—
		3軸	—
		4軸	—
	簡易アブソリユート	1軸	—
		2軸	—
		3軸	—
		4軸	—

*1:安全カテゴリに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

型式

MSEL - [] - [] - [] (1軸目内) - [] (2~4軸目内容) - [] 標準 I/O 種類 - [] 拡張 I/O 種類 - [] I/O ケーブル長 - [] 電源電圧 - [] 簡易アブソユニット - [] 本体取付け仕様

シリーズ: PC (標準タイプ), PG (安全カテゴリ対応タイプ)

接続軸数: 1 (1軸仕様), 2 (2軸仕様), 3 (3軸仕様), 4 (4軸仕様)

モーター種類: WAI (バッテリーレスアブソインクリメンタル仕様), SA (簡易アブソリユート仕様)

エンコーダ種類: B (ブレーキ)

オプション: NP (NPN仕様), PN (PNP仕様)

拡張 I/O 種類: E (未使用), NP (拡張PIOボード), PN (拡張PIOボード), DV (DeviceNetボード), DV2 (DeviceNetボード), CC (CC-Linkボード), CC2 (CC-Linkボード), PR (PROFIBUS-DPボード), EP (EtherNet/IPボード), EC (EtherCAT接続仕様), PRT (PROFINET IO接続仕様), SE1 (RS232C接続ボード), SE2 (RS485接続ボード), IA (IAネット接続ボード)

I/O ケーブル長: 0 (ケーブルなし), 2 (2m標準), 3 (3m), 5 (5m)

電源電圧: 4 (AC100~230)

簡易アブソユニット: 無記入 (ねじ固定仕様), DN (DINレール取付け仕様)

本体取付け仕様: ABB (アブソバッテリーボックス付属), ABBN (アブソバッテリーボックスなし), 無記入 (バッテリーレスアブソもしくはインクリメンタル)

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

※簡易アブソ仕様[SA]を選択した場合は必ずABB/ABBNを選択してください。

※DV2, CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。

※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IAネット接続ボードが必要です。

例) 20P:20□/リスモーター対応
*WUS, WUMは2軸分使用します。
また、エンコーダ種類、オプションの記載は不要です。

例) 20P:20□/パルスモーター対応
*WUS, WUMは2軸分使用します。
また、エンコーダ種類、オプションの記載は不要です。

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、1.一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際にご確認ください。
(28SP対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類[28SP]
…RCP2-RA3C
2.1台のMSELに対してWUIは1台接続可能です。

コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

アクチュエーター型式のモーター種類が56SP、60P、86Pの機種を接続する場合

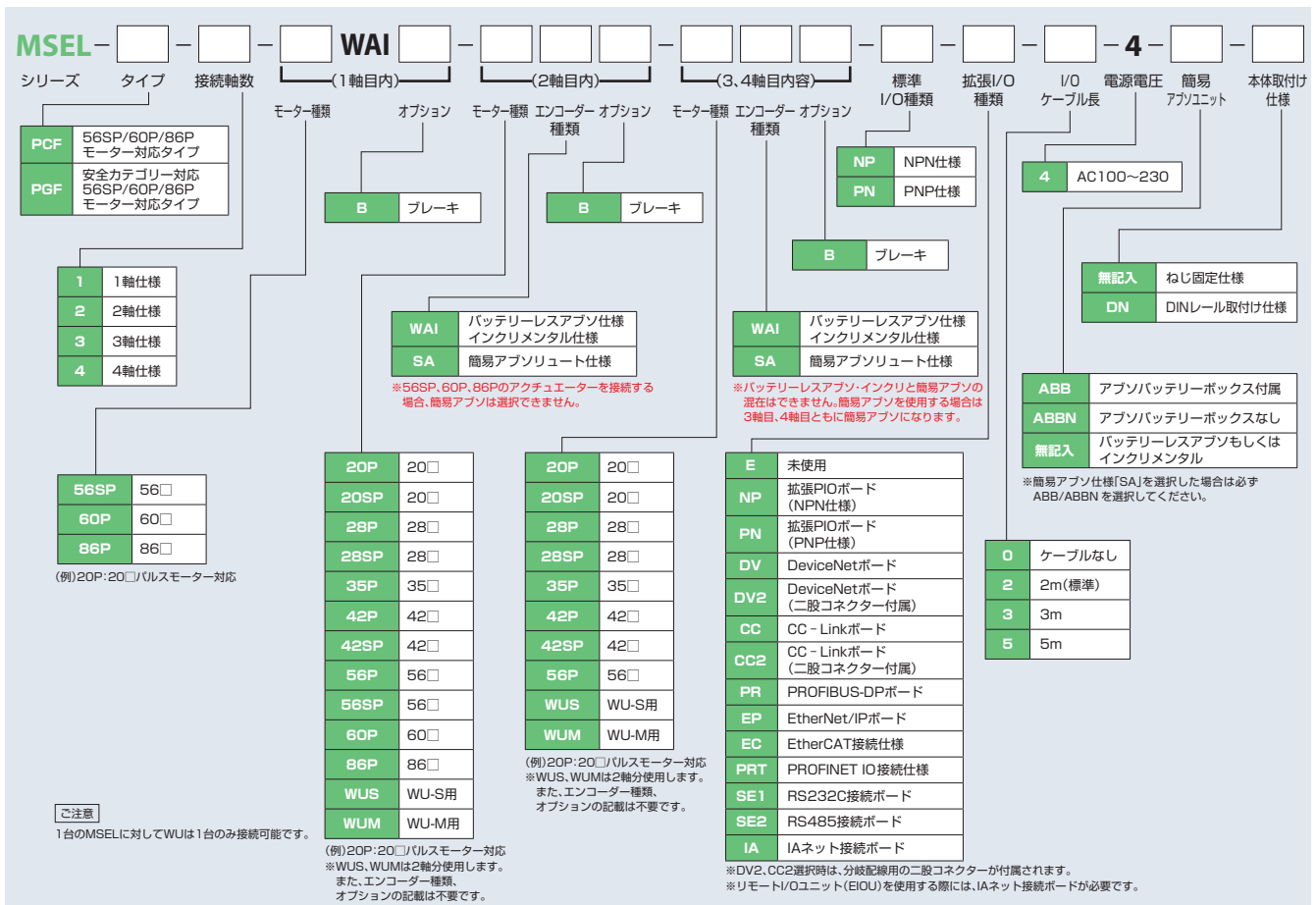
機種一覧

タイプ名	PCF	PGF																																																																																											
名称	56SP/60P/86Pモーター対応タイプ	安全カテゴリ対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ																																																																																											
最大制御軸数	4																																																																																												
ポジション点数	30,000点																																																																																												
電源	単相AC100~230V																																																																																												
安全カテゴリ	B	3※1																																																																																											
標準価格※2	<table border="1"> <tr> <th colspan="2">1</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">2</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">3</th> <th colspan="2">=</th> <th>価格</th> </tr> <tr> <td colspan="2">基本価格</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">56SP、60P、86Pの アクチュエーター数</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">簡易アプソリュート 数量</td> <td colspan="2"></td> <td></td> </tr> <tr> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td colspan="2"></td> <td></td> </tr> <tr> <td>1軸仕様</td> <td>-</td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td colspan="2"></td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>2軸仕様</td> <td>-</td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td colspan="2"></td> <td></td> </tr> <tr> <td>3軸仕様</td> <td>-</td> <td>3軸</td> <td>-</td> <td>3軸</td> <td>-</td> <td>3軸</td> <td>-</td> <td>3軸</td> <td>-</td> <td colspan="2"></td> <td></td> </tr> <tr> <td>4軸仕様</td> <td>-</td> <td>4軸</td> <td>-</td> <td>4軸</td> <td>-</td> <td>4軸</td> <td>-</td> <td>4軸</td> <td>-</td> <td colspan="2"></td> <td></td> </tr> </table>		1		+		2		+		3		=		価格	基本価格				56SP、60P、86Pの アクチュエーター数				簡易アプソリュート 数量					軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格				1軸仕様	-	1軸	-	1軸	-	1軸	-	1軸	-			-	2軸仕様	-	2軸	-	2軸	-	2軸	-	2軸	-				3軸仕様	-	3軸	-	3軸	-	3軸	-	3軸	-				4軸仕様	-	4軸	-	4軸	-	4軸	-	4軸	-			
1		+		2		+		3		=		価格																																																																																	
基本価格				56SP、60P、86Pの アクチュエーター数				簡易アプソリュート 数量																																																																																					
軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格																																																																																				
1軸仕様	-	1軸	-	1軸	-	1軸	-	1軸	-			-																																																																																	
2軸仕様	-	2軸	-	2軸	-	2軸	-	2軸	-																																																																																				
3軸仕様	-	3軸	-	3軸	-	3軸	-	3軸	-																																																																																				
4軸仕様	-	4軸	-	4軸	-	4軸	-	4軸	-																																																																																				

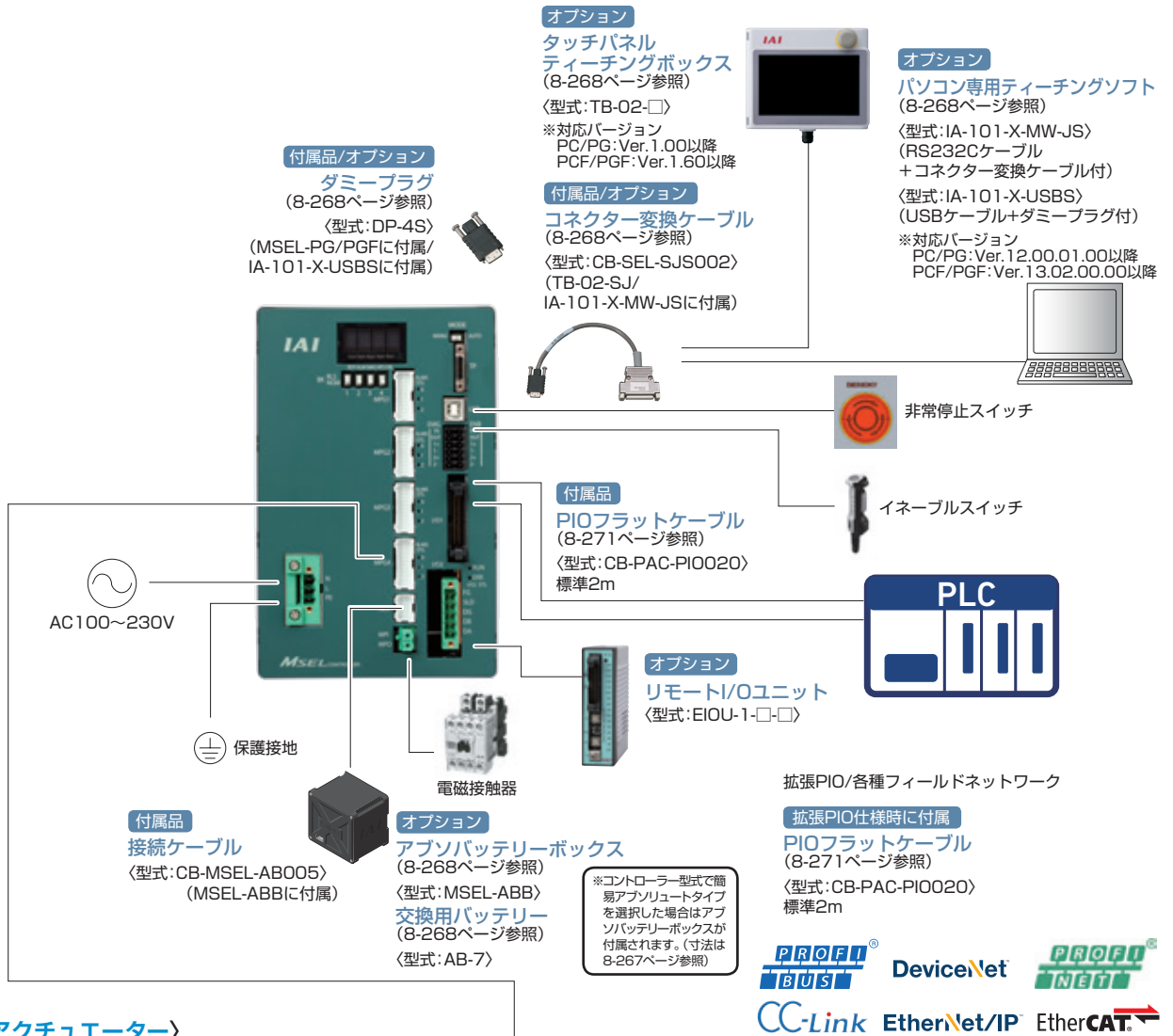


※1:安全カテゴリに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

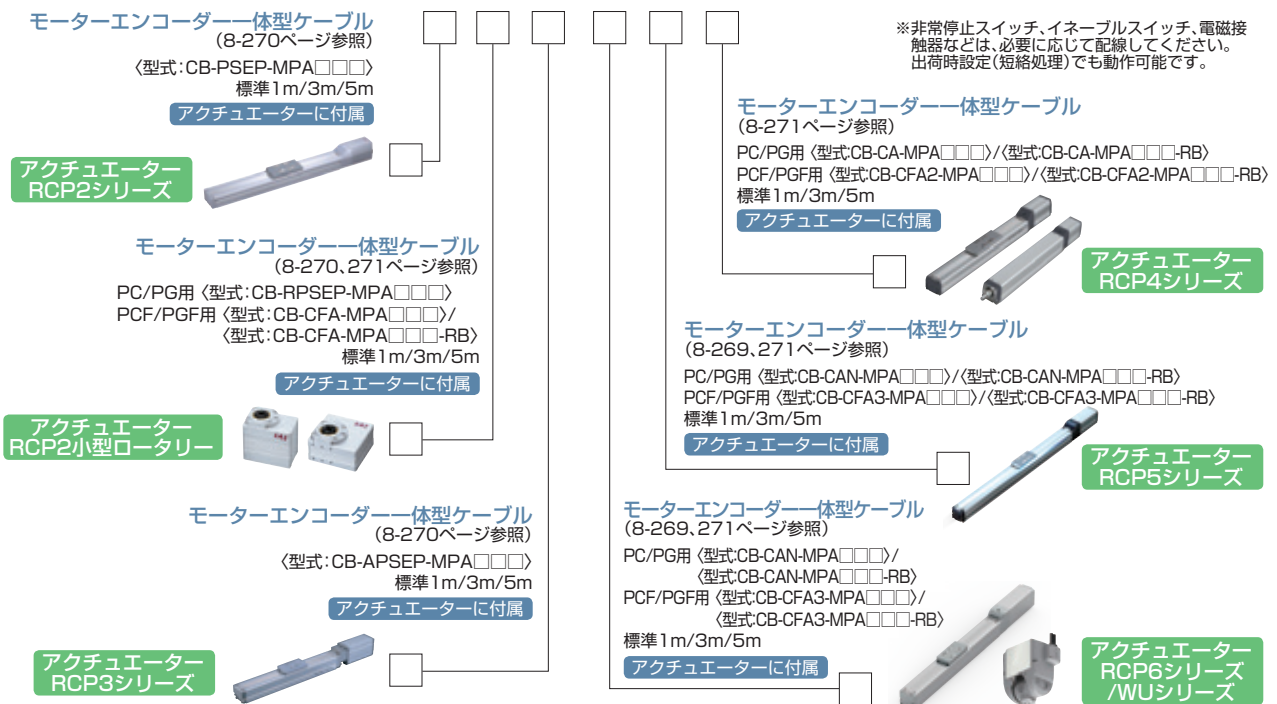
型式



システム構成

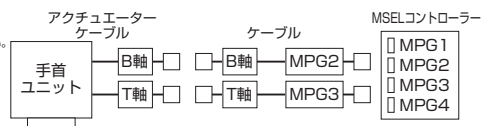


〈接続可能アクチュエーター〉



ご注意

手首ユニットご使用時は「アクチュエーターケーブル」「ケーブル」「コントローラー」に記載された記号の組み合わせが合うように接続してください。右図は、手首ユニットをMSELコントローラーの2軸目・3軸目に接続する場合の例です。



コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL


MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

IXP(パワーコンスカラ)用

機種一覧

名称	パワーコンスカラ用コントローラー			
外観				
タイプ名	PCX3	PGX3	PCX4	PGX4
種類	3軸標準仕様	3軸安全カテゴリ対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリ対応仕様
標準価格(※)	-	-	-	-
接続アクチュエーター	IXP 3軸仕様		IXP 3軸仕様+付加軸(グリッパー付仕様も含む) IXP 4軸仕様	
標準I/O	NPN, PNP(16IN/16OUT)			
ポジション点数	30,000点			
電源電圧	単相AC100~230V			

型式

MSEL - [] - [] - [] WAI [] - [] WAI [] - [] - [] - [] - [] - 4 - []

※付加軸は、コントローラータイプが4軸、スカラタイプが3軸(グリッパーなし)の場合のみ選択可能です。

スカラ内容

コントローラータイプ

PCX3	3軸標準仕様
PGX3	3軸安全カテゴリ対応仕様
PCX4	4軸標準仕様
PGX4	4軸安全カテゴリ対応仕様

スカラタイプ

3N180B	IXP-3N1808用
4N180B	IXP-4N1808用
3N250B	IXP-3N2508用
4N250B	IXP-4N2508用
3N250BGM	IXP-3N2508GM用
3□3515	IXP-3□3515用
4□3515	IXP-4□3515用
3N3515GM	IXP-3N3515GM用
3N3510GL	IXP-3N3510GL用
3□4515	IXP-3□4515用
4□4515	IXP-4□4515用
3N4515GM	IXP-3N4515GM用
3N4510GL	IXP-3N4510GL用
3□5520	IXP-3□5520用
4□5520	IXP-4□5520用
3N5515GL	IXP-3N5515GL用
3N5515GW	IXP-3N5515GW用
3□6520	IXP-3□6520用
4□6520	IXP-4□6520用
3N6515GL	IXP-3N6515GL用
3N6515GW	IXP-3N6515GW用

付加軸内容

エンコーダー種類

B	ブレーキ
---	------

※アーム長550/650のみ選択できます。搬送物が4kg以上の時は必ず選択してください。

モーター種類

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□

(例)20P:20□パルスモーター対応

※基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(28SP対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「28SP」
…RCP2-RA3C

オプション

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ

標準I/O種類

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

拡張I/O種類

E	未使用
NP	拡張PIOボード(NPN仕様)
PN	拡張PIOボード(PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード(二股コネクタ付)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード(二股コネクタ付)
PR	PROFIBUS-DPボード
EP	EtherNet/IPボード
EC	EtherCAT接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
SE1	RS232C接続ボード
SE2	RS485C接続ボード
IA	IAネット接続ボード

※CC2, DV2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IAネット接続ボードが必要です。

PIOケーブル種類

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

電源電圧

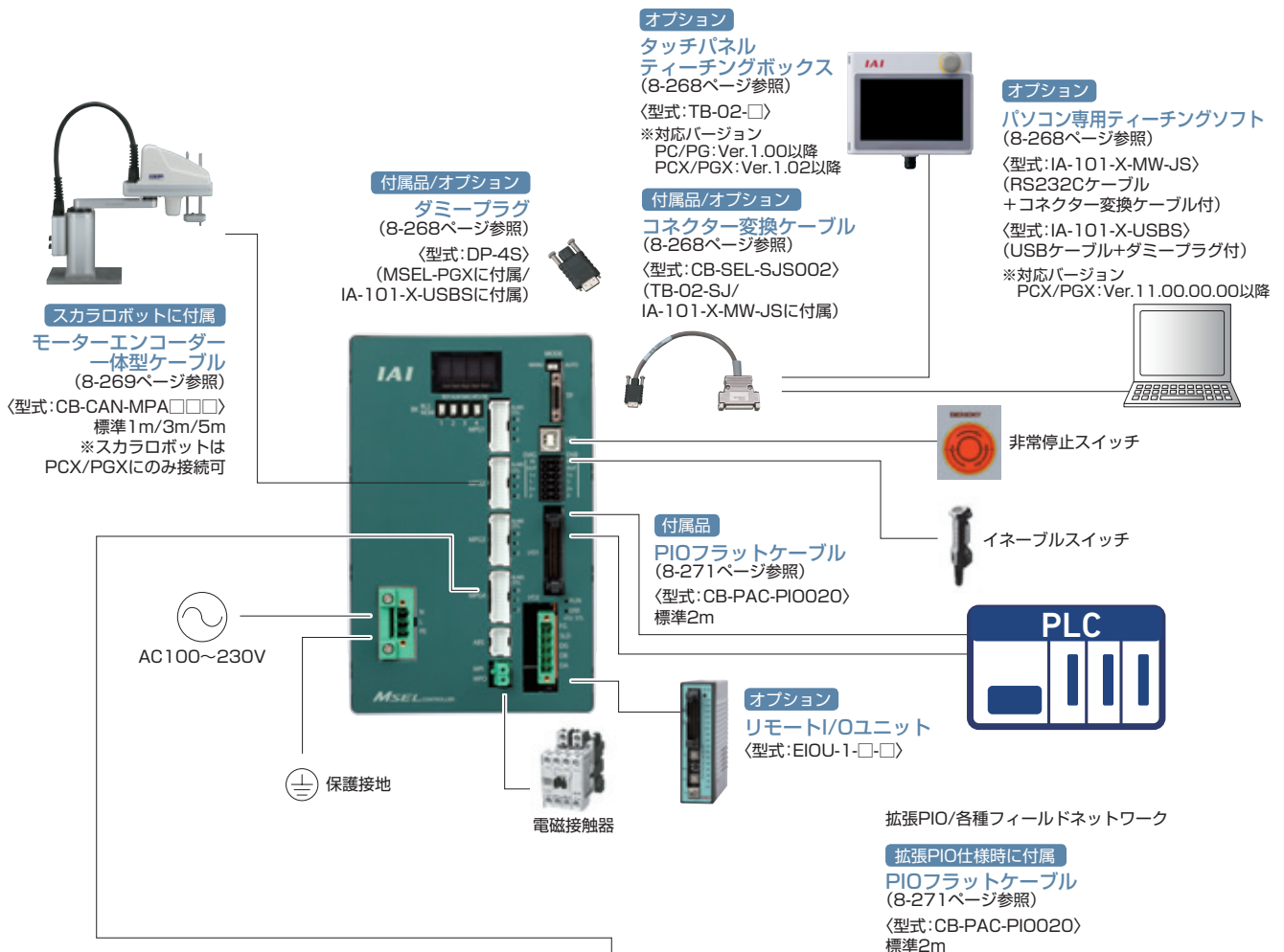
4	AC100~230V
---	------------

本体取付け仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

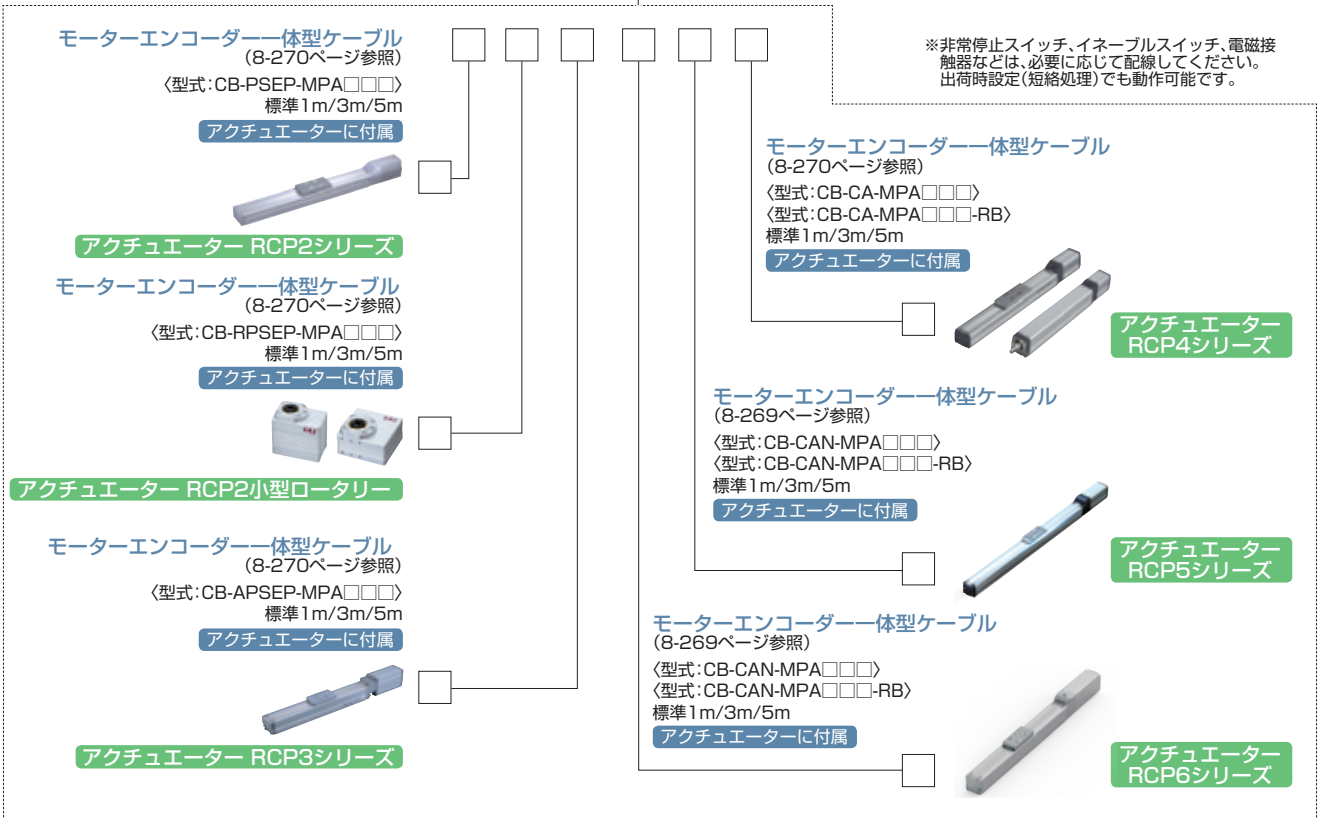
※□には下記記号が入ります。
N:標準仕様
C:クリーン仕様
W:防塵・防滴仕様

システム構成



〈接続可能アクチュエーター〉

※MSEL-PCX/PGXはIXP3軸仕様時に接続が可能



コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

X-SEL

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用
プログラムコントローラー



(※) ULはSA、Qタイプのみ対応

機種一覧/価格

サーボモーターのアクチュエーターが動作可能な多軸プログラムコントローラー。最大 8 軸の同時制御が可能です。

タイプ名	RA	SA	P	Q
外観				
種類	標準仕様	安全カテゴリ対応	標準仕様	安全カテゴリ対応
最大制御軸数	8軸		6軸	
ポジション点数	最大55000ポジション (軸数により変化します。 詳細は、仕様表(8-280ページ)をご確認ください)		20000ポジション	
プログラム数	255		128	
プログラムステップ数	20000		9999	
接続可能合計W数	単相1600W/三相2400W		単相1600W/三相2400W	
モーター電源電圧	単相AC200V/230V ±10% 三相AC200V/230V ±10%		単相AC200V/230V ±10% 三相AC200V/230V ±10%	
制御電源電圧	単相AC200V/230V ±10%		単相AC200V/230V ±10%	
安全カテゴリ(※1)	B	4対応可能	B	4対応可能
海外規格	CE	CE,UL	CE	CE,UL
拡張モーション制御機能	最大32軸追加制御可能 (MECHATROLINK-IIIに対応した弊社コントローラーに限る)		最大16軸追加制御可能 (パルス列制御に対応した弊社コントローラーに限る)	
通信ポート	Ethernet	標準搭載: 10/100/1000BASE-T(RJ-45)	オプションボード対応: 10/100BASE-T(RJ-45)	
	USB2.0	標準搭載: USB2.0(Mini-B)	-	
	汎用RS232C通信ポート	1チャンネル(最大230.4kbps)	2チャンネル(最大115.2kbps)	

(※1) 安全カテゴリに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。 詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成 接続アクチュエーター: 200Wインクリメンタルタイプアクチュエーター×4軸 電源電圧: 単相200V、オプション: 入力32/出力16(NPN)I/O付、ブレーキ無仕様			
	XSEL-RA	XSEL-SA	XSEL-P	XSEL-Q
	-	-	-	-

型 式

[XSEL-RA/SA タイプ]

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)

XSEL - - - - () - - - - -

シリーズ タイプ 接続軸数 モーター種類 エンコーダ種類 オプション(注) モーター種類 エンコーダ種類 オプション(注) ネットワーク専用スロット(スロット1)(スロット2) I/Oスロット(スロット1)(スロット2) I/Oケーブル長 電源電圧

RA 標準タイプ

SA 安全カテゴリ対応タイプ

1	1軸仕様	5	5軸仕様
2	2軸仕様	6	6軸仕様
3	3軸仕様	7	7軸仕様
4	4軸仕様	8	8軸仕様

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W		

(例) 12:12Wサーボモーター対応

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(30D・30R・200S対象アクチュエーター)

- コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラーモーター種類「30R」…RS
- コントローラーモーター種類「200S」…LSA/LSASの一部機種

WAI バッテリーレスアブソインクリメンタル

A アブソリュート仕様

G 擬似アブソ

AI インデックスアブソ

AM 多回転アブソ

B ブレーキ付仕様

C クリープセンサー仕様

HA 高加減速仕様

L 原点センサー/LS対応

M マスター軸指定

S スレーブ軸指定

E 未使用

EP EtherNet/IP

EC EtherCAT

E 未使用

DV DeviceNet

CC CC-Link

PR PROFIBUS-DP

E	未使用	P1	入力32/出力16(PNP)
N1	入力32/出力16(NPN)	P2	入力16/出力32(PNP)
N2	入力16/出力32(NPN)	P3	入力48/出力48(PNP)
N3	入力48/出力48(NPN)		

(※) ネットワーク専用スロットは、スロット1～スロット2で選択可能なボードが決まっています。決められた中から1枚を選択して記号を記入してください。

(※) ネットワーク専用スロットとI/Oスロットは併用可能です。

0 ケーブルなし

2 2m(標準)

3 3m

5 5m

(※) I/Oスロットで入出力ボード(N□/P□)を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

2	単相AC200V
2L	リニア専用単相AC200V
3	三相AC200V
3L	リニア専用三相AC200V

※単軸/直交ロボット選定時の注意点

XSEL-RA/SAタイプに接続可能な単軸/直交ロボットの合計W数は、三相仕様が2400W、単相仕様が1600Wになります。1軸の最大W数は750Wですが、各軸の合計W数が規定のW数を超えないようご注意ください。

ご注意

- ① XSEL-RA/SAタイプでは、以下の機種が接続できません。
 - LSAシリーズ ● RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
 - RCS2-□□5N(インクリメンタル) ● NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)
 - サーボプレス

※カタログ非掲載については、取扱説明書をご確認ください。
- ② 高速タイプ(RCS3-CT8C、RCS3-CTZ5C)のアクチュエーターは、三相仕様のみ接続できます。RCS3-CT8Cのみ接続する場合の最大接続可能軸数は3軸です。

コントローラータイプ別型式例

下記は各タイプ別コントローラー型式例になります。

I/Oスロット内容の詳細については、8-277ページの「コントローラータイプ別装着可能I/O種類」表をご参照ください。

[XSEL-RA/SA タイプ]

XSEL - RA - 4 - 200A - 100A - 60A - 30A - EPDV - N1E - 2 - 3

シリーズ タイプ 軸数 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類 ネットワーク専用スロット1/2 スロット1/2 I/Oケーブル長 電源電圧

I/Oスロット内容

[XSEL-P/Q タイプ]

XSEL - P - 4 - 200A - 100A - 60A - 30A - CC - N1 - N1N1E - 2 - 3

シリーズ タイプ 軸数 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類 ネットワーク専用スロット1 スロット1 スロット2/3/4※ I/Oケーブル長 電源電圧

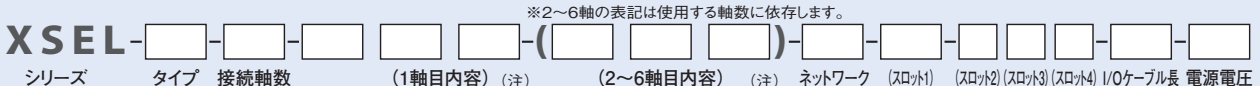
I/Oスロット内容

型 式

コントローラー(抜粋)

[XSEL-P/Q]

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)



	P 標準タイプ Q 安全カテゴリー対応タイプ	1 1軸仕様 2 2軸仕様 3 3軸仕様	4 4軸仕様 5 5軸仕様 6 6軸仕様	B ブレーキ C クリーブセンサー HA 高加減速仕様 L 原点センサー/LS対応 M マスター軸指定 S スレーブ軸指定	WAI バッテリーレスアブソリュート A アブソリュート G 擬似アブソ AI インデックスアブソ AM 多回転アブソ	B ブレーキ C クリーブセンサー HA 高加減速仕様 L 原点センサー/LS対応 M マスター軸指定 S スレーブ軸指定	ネットワーク DV DeviceNet接続ボード CC CC-Link接続ボード PR PROFIBUS-DP接続ボード EP EtherNet/IP接続ボード	(スロット1) 標準I/O (スロット2) 拡張I/O (スロット3) 拡張I/O (スロット4) 拡張I/O	I/Oケーブル長 0 ケーブルなし 2 2m (標準) 3 3m 5 5m	電源電圧 2 単相AC200V 3 三相AC200V 2L リニア専用単相AC200V 3L リニア専用三相AC200V
--	-----------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------

12 12W 20 20W 30D 30W 30R 30W 60 60W	100 100W 100S 100W 150 150W 200 200W 200S 200W	300S 300W 400 400W 600 600W 750 750W 1000 1000W	300S 300W 400 400W 600 600W 750 750W 1000 1000W
-------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------

(例) 12:12Wサーボモーター対応 (例) 12:12Wサーボモーター対応

ご注意
 基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
 (30D・30R・200S対象アクチュエーター)
 ●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
 ●コントローラーモーター種類「30R」…RS

※標準I/O、拡張I/Oで入出力ボード(N□/P□)を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

※拡張I/Oを使用しない場合は、スロット2からスロット4までE(未使用)を記入してください。拡張I/Oを使用する場合は、左記の拡張I/Oの記号を装着したいスロットの位置に記入してください。拡張I/Oが指定された場合は、コントローラーの筐体が拡張I/Oベース付となります。(8-283, 284ページ参照)

※拡張I/Oに対して最大2枚装着可能です。
 ※拡張I/Oは装着せず拡張I/Oベースのみ装着する場合は、右のようになります。

ご注意

XSEL-P/Qの5軸、6軸目は、以下の機種が接続できません。

- LSAシリーズ
- RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
- RCS2-□□5N(インクリメンタル)
- NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)
- サーボプレス

システム構成

■XSEL-RA

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

(8-289ページ参照) ※①=PC側、②=コントローラー側
 ①RS232C-②RS232C
 <型式:IA-101-X-MW>
 ①USB-②RS232C
 <型式:IA-101-X-USBMW>
 ①USB-②USB/Ethernet
 <型式:IA-101-N>
 Ver.13.00.00.00以降にて対応

オプション

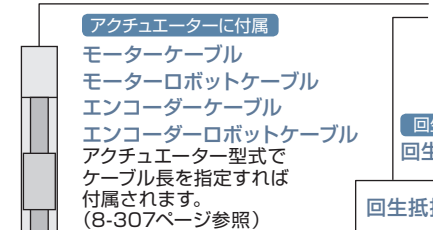
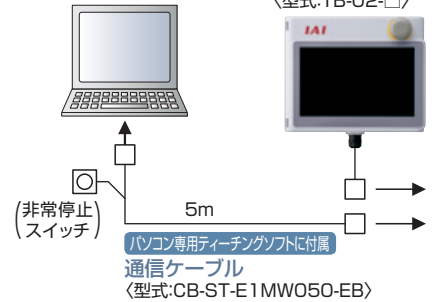
タッチパネル
 ティーチングボックス
 (8-289ページ参照)
 <型式:TB-02-□>

コントローラーに付属
 ダミープラグ
 (8-288ページ参照)
 <型式:DP-2>

コントローラーに付属
 PIOケーブル
 (8-311ページ参照)
 <型式:CB-X-PIO020>
 標準2m
 (PIO仕様のコントローラーに付属)

フィールドネットワーク

DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 EtherCAT
 EtherNet/IP



接続可能なアクチュエーター
 <各アクチュエーター製品ページ参照>

回生抵抗ユニット
 回生抵抗ユニットの
 必要数の目安に
 ついては8-288
 ページをご覧ください。

拡張モーション
 (ケーブルはお客様にて用意)

PCON/ACON/
 SCON-CB
 MCON
 (メカトロリンクⅢ仕様)

モーター電源
 三相/単相
 AC200V/230V

制御用電源
 単相
 AC200V/230V

ブレーキ解除用
 電源
 DC24V

I/O用電源
 DC24V

※電源を接続する際は必ず以下の
 フィルター相当品を取付けてください。

- ノイズフィルター 推奨機種
 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
 単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種
 ESD-R-25(メーカー NECトーン)
- クラブフィルター 推奨機種
 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
 モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種
 三相 R-A-V-781BXZ-4
 単相 R-A-V-781BWZ-2A(メーカー 岡谷電機産業)

■XSEL-SA

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

(8-289ページ参照) ※①=PC側、②=コントローラー側
 ①RS232C-②RS232C
 <型式:IA-101-XA-MW>
 ①USB-②USB/Ethernet
 <型式:IA-101-N>
 Ver.13.00.00.00以降にて対応

オプション

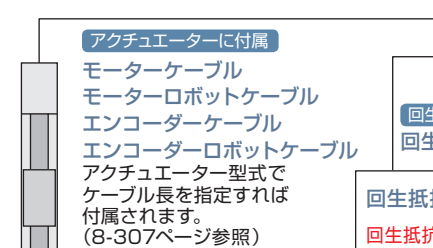
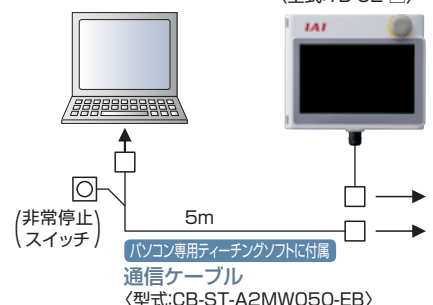
タッチパネル
 ティーチングボックス
 (8-289ページ参照)
 <型式:TB-02-□>

コントローラーに付属
 ダミープラグ
 (8-288ページ参照)
 <型式:DP-2>

コントローラーに付属
 PIOケーブル
 (8-311ページ参照)
 <型式:CB-X-PIO020>
 標準2m
 (PIO仕様のコントローラーに付属)

フィールドネットワーク

DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 EtherCAT
 EtherNet/IP



接続可能なアクチュエーター
 <各アクチュエーター製品ページ参照>

回生抵抗ユニット
 回生抵抗ユニットの
 必要数の目安に
 ついては8-288
 ページをご覧ください。

拡張モーション
 (ケーブルはお客様にて用意)

PCON/ACON/
 SCON-CB
 MCON
 (メカトロリンクⅢ仕様)

モーター電源
 三相/単相
 AC200V/230V

制御用電源
 単相
 AC200V/230V

ブレーキ解除用
 電源
 DC24V

I/O用電源
 DC24V

※電源を接続する際は必ず以下の
 フィルター相当品を取付けてください。

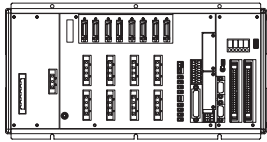
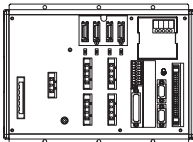
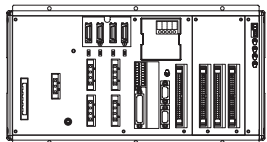
- ノイズフィルター 推奨機種
 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
 単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種
 ESD-R-25(メーカー NECトーン)
- クラブフィルター 推奨機種
 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
 モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種
 三相 R-A-V-781BXZ-4
 単相 R-A-V-781BWZ-2A(メーカー 岡谷電機産業)

コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

コントローラータイプ別装着可能 I/O種類

XSELコントローラーはタイプによって装着可能なI/O(入出力)の内容が変わります。
 下記表から希望するコントローラータイプに装着可能なI/O種類をご確認ください。
 ※下表の各スロットに記載されている記号の内容は、各コントローラー型式をご確認ください。

コントローラータイプ	外観	I/Oスロット別装着可能I/O					
		ネットワーク専用スロット1	ネットワーク専用スロット2	スロット1	スロット2	スロット3	スロット4
RAタイプ SAタイプ		E EP EC	E DV CC PR	E N1 N2 N3 P1 P2 P3	E N1 N2 N3 P1 P2 P3	(なし)	(なし)
Pタイプ Qタイプ	標準仕様 	(なし) DV CC PR EP ET	(なし)	E N1 N2 N3 P1 P2 P3	(なし)	(なし)	(なし)
	拡張スロット付仕様 		(なし)		E N1 N2 N3 P1 P2 P3 S	E N1 N2 N3 P1 P2 P3 S	E N1 N2 N3 P1 P2 P3 S

システム構成

■XSEL-P/Q

接続可能なアクチュエーター

- XSEL-P/Q
〈各アクチュエーター製品ページ参照〉

※XSEL-P/Qタイプの5軸/6軸目は下記の機種は動作できませんのでご注意ください。
 LSAシリーズ、RCS2-RA7/SRA7/SRGS7/SRGD7、以下の機種はインクリメンタル仕様: RCS2-□□5N(細小型)シリーズ、NS-SXM□/SZM□

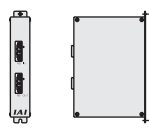
アクチュエーターに付属

- モーターケーブル
- モーターロボットケーブル
- エンコーダーケーブル
- エンコーダーロボットケーブル
- アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
- 保守用ケーブルは8-307ページ~参照

再生抵抗ユニットに付属

再生抵抗ユニットケーブル 1m

再生抵抗ユニット



再生抵抗ユニットの必要数の目安については8-288ページをご覧ください。

- ※電源を接続する際は必ず以下のフィルター相当品を取付けてください。
- ノイズフィルター推奨機種 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL) 単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
 - リングコア 推奨機種 ESD-R-25(メーカー NECTーキン)
 - クランプフィルター 推奨機種 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK) モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
 - サージプロテクター推奨機種 三相 R-A-V-781BXZ-4 単相 R-A-V-781BWZ-2A (メーカー 岡谷電機産業)

各種フィールドネットワーク接続

- Device Net
- CC-Link
- PROFIBUS-DP
- EtherNet/IP

EtherNet/IP仕様はEtherNetに対応できます。

外部機器

PLC他

コントローラーに付属

I/Oフラットケーブル 2m (8-311ページ参照)

シリアル通信ポート 標準・RS232用2ch

オプション

パソコン専用ティーチングソフト RS232接続版 (8-289ページ参照)
 〈型式:IA-101-X-MW〉
 〈型式:IA-101-X-USBMW〉 (P用)
 〈型式:IA-101-XA-MW〉 (Q用)

オプション

タッチパネル
 ティーチングボックス (8-289ページ参照)
 〈型式:TB-02-□〉



(非常停止スイッチ)

パソコン専用ティーチングソフトに付属

通信ケーブル
 〈型式:CB-ST-E1MW050-EB〉(P用)
 〈型式:CB-ST-A2MW050-EB〉(Q用)

拡張I/O

●PIOボード
 ※P/Qタイプで拡張I/Oを付けた場合はコントローラーの筐体が必要になります。(上記「コントローラータイプ別装着可能I/O種類」参照)

システムI/O

- 非常停止
- イネーブル
- システムレディ

ブレーキI/O

電源 DC24V

駆動源遮断回路

(お客様にて用意)

Qタイプのみ必要(Pタイプは不要です)

MEMO

MEMO area with horizontal dotted lines for writing.

コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

X-SEL

スカラロボット用
プログラムコントローラー



(※1) IX-NNN10040/12040と接続する場合、非対応

機種一覧

スカラロボットが動作可能な多軸プログラムコントローラー。最大6軸の同時制御が可能です。

タイプ名		RAX	RAXD8	SAX	SAXD8	PX	QX
接続軸	IX	スカラ1台/単軸・直交	スカラ2台接続用	スカラ1台/単軸・直交	スカラ2台接続用	スカラ1台/単軸・直交	スカラ1台/単軸・直交
	IXA	スカラ1台/単軸・直交				—	—
外観							
種類		標準仕様		安全カテゴリー対応		標準仕様	安全カテゴリー対応
最大制御軸数		8軸				6軸	
ポジション点数		最大36666ポジション(4軸仕様) (軸数により変化します。詳細は、仕様表(8-299ページ)をご確認ください)				20000ポジション	
プログラム数		255				128	
プログラムステップ数		20000				9999	
接続可能合計W数		三相2400W		三相2400W/三相3600W(IXA-800/1000のみ)		三相2400W	
モーター電源電圧		三相AC200V/230V ±10%				三相AC200V/230V ±10%	
制御電源電圧		単相AC200V/230V ±10%				単相AC200V/230V ±10%	
安全カテゴリー(※1)		B		4対応可能		B	4対応可能
海外規格		CE				CE	
ロボシリンダー制御機能(※2)		最大32軸追加制御可能 (MECHATROLINK-Ⅲに対応した弊社コントローラーに限る)				最大16軸追加制御可能	
通信ポート	Ethernet	標準搭載：10/100/1000BASE-T(RJ-45)				オプションボード対応： 10/100BASE-T(RJ-45)	
	USB2.0	標準搭載：USB2.0(Mini-B)				—	
	汎用RS232C通信ポート	1チャンネル(最大230.4kbps)				2チャンネル(最大115.2kbps)	

(※1) 安全カテゴリーに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

(※2) 同期制御はできません。

標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成					
	接続アクチュエーター：IX-NNN3515H 電源電圧：三相200V、オプション：入力32/出力16(NPN)I/O付					
	XSEL-RAX	XSEL-RAXD8	XSEL-SAX	XSEL-SAXD8	XSEL-PX	XSEL-QX
—	—	—	—	—	—	

●スカラロボット IXA 対象

型式

[XSEL-RAX/SAX タイプ]

(付加軸内容5軸~8軸)

XSEL - [] - [] - ([] [] []) - [] [] - [] [] - [] [] - [] []

シリーズ タイプ スカラロボット本体タイプ モーター種類 エンコーダ種類 オプション ネットワーク専用スロット (スロット1)(スロット2) I/Oスロット (スロット1)(スロット2) I/Oケーブル長 電源電圧

RAX3	3軸仕様スカラ
RAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ
RAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸
RAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸
RAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸
RAX8	4軸仕様スカラ+4軸
SAX3	3軸仕様スカラ安全カテゴリー対応仕様
SAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ安全カテゴリー対応仕様
SAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸安全カテゴリー対応仕様
SAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸安全カテゴリー対応仕様
SAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸安全カテゴリー対応仕様
SAX8	4軸仕様スカラ+4軸安全カテゴリー対応仕様

WAI	バッテリーレスアブリュートインクリメンタル
A	アブリュート
G	疑似アブリュート
AI	インデックスアブソ
AM	多回転アブソ

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
PR	PROFIBUS-DP

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

E	未使用
N1	入力32/出力16 (NPN)
N2	入力16/出力32 (NPN)
N3	入力48/出力48 (NPN)
P1	入力32/出力16 (PNP)
P2	入力16/出力32 (PNP)
P3	入力48/出力48 (PNP)

(※)ネットワーク専用スロットは、選択可能なボードが決まっています。

(※)ネットワーク専用スロットとI/Oスロットは併用可能です。

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	DS用30W	200S	リニア用200W
30R	RS用30W	300	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	リニア用100W	750	750W

(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

3	三相200V
---	--------

3NNN1805	IXA-3NNN1805	3N□N6018	IXA-3N□N6018
4NNN1805	IXA-4NNN1805	3N□N6033	IXA-3N□N6033
3N□N3015	IXA-3N□N3015	4N□N6018	IXA-4N□N6018
4N□N3015	IXA-4N□N3015	4N□N6033	IXA-4N□N6033
3N□N4518	IXA-3N□N4518	4N□N8020	IXA-4N□N8020
3N□N4533	IXA-3N□N4533	4N□N8040	IXA-4N□N8040
4N□N4518	IXA-4N□N4518	4N□N10020	IXA-4N□N10020
4N□N4533	IXA-4N□N4533	4N□N10040	IXA-4N□N10040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033

※□には下記の記号が入ります
N:標準タイプ
S:高速タイプ

※接続するスカラロボットのタイプおよび接続付加軸により筐体サイズが変わります。詳細は8-302の外形寸法を参照ください。

R-unit
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB DCON-CB
ACON DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL
XSEL (スカラ)

接続不可アクチュエーター(付加軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS3-CT□、RCS2-RA13R(ロードセル付)、RCS3-RA□R、DD/DDA(高分解能仕様)

付加軸の接続に関する制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表“合計W数と接続可能軸数”以内になるように選定してください。

スカラロボット型式	XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数		
	合計W数	接続可能軸数	
標準タイプ	IXA-3NNN1805 IXA-3NNN3015	合計1500W以下(1軸最大750W)	
	IXA-3NNN45□□ IXA-3NNN60□□	合計600W以下(1軸最大700W)	
	IXA-4NNN1805 IXA-4NNN3015	最大4軸(5~8軸目)	
	IXA-4NNN45□□ IXA-4NNN60□□		
	IXA-4NNN80□□ IXA-4NNN100□□		
	IXA-3NSN3015 / 4NSN3015 IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□		最大3軸(6~8軸目)
	IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□ IXA-4NSN80□□ IXA-4NSN100□□		
IXA-4NSN3015 IXA-4NSW45□□ IXA-4NSW60□□			
高速タイプ	接続不可		
防塵・防滴仕様 高速タイプ			

- (ご注意)
- 高速タイプ(防塵・防滴仕様品含む)のスカラロボットは付加軸を接続することができません。
 - 標準タイプに付加軸を追加する場合は、全て8軸筐体のコントローラーとなります。3軸仕様のスカラロボット(IXA-3NNN□□□□)の場合、4軸目に付加軸を接続することができません。XSELコントローラーの5~8軸目に接続可能です。

●スカラロボット IXA 対象

システム構成

■XSEL-RAX/SAXタイプ

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

(8-305, 306ページ参照) ※ⓐ=PC側, ⓑ=コントローラー側
 ⓐRS232-ⓑRS232
 <型式:IA-101-X-MW> (RAX用)
 ⓐUSB-ⓑRS232
 <型式:IA-101-X-USBMW> (RAX用)
 ⓐRS232-ⓑRS232
 <型式:IA-101-XA-MW> (SAX用)
 ⓐUSB-ⓑUSB/Ethernet
 <型式:IA-101-N>
 Ver. 13.02.12.00以降にて対応

オプション

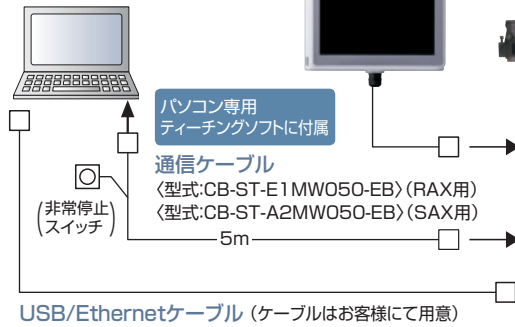
タッチパネル
 ティーチングボックス
 (8-305ページ参照)
 <型式:TB-02-□>
 ※Ver2.0
 以降にて対応

コントローラーに付属
 ダミープラグ
 (8-304ページ参照)
 <型式:DP-2>

フィールドネットワーク

DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 EtherCAT
 EtherNet/IP

コントローラーに付属
 PIOケーブル
 (8-311参照)
 <型式:CB-X-PIO/PIOH020>
 標準2m
 (PIO仕様のコントローラーに付属)



USB/Ethernetケーブル (ケーブルはお客様にて用意)

アクチュエーターに付属

モーターケーブル
 モーターロボットケーブル
 エンコーダーケーブル
 エンコーダーロボットケーブル
 アクチュエーター型式でケーブル
 長を指定すれば付属されます。

RAX/SAX
 ●1~4軸目: IXAシリーズ



接続可能なアクチュエーター(5~8軸目)
 <単軸ロボット, 直交ロボット, リニアサーボ,
 RCS2/RCS3/RCS4シリーズ>

(注1) ブレーキ付きアクチュエーターを接続する場合、
 コントローラーにブレーキ用電源+24Vの供給が必要です。

モーター電源 三相
 AC200V/230V

制御用電源 単相
 AC200V/230V

ブレーキ解除用 (注1)
 電源
 DC24V

I/O用電源
 DC24V

回生抵抗ユニットに付属
 回生抵抗ユニットケーブル 1m

オプション 回生抵抗ユニット

回生抵抗ユニットの必要数の目安に
 ついては8-304ページをご覧ください。

駆動源遮断回路
 (お客様にて用意)

※駆動源遮断回路の詳細は
 お問い合わせください。
 ※SAXのみ必要
 (RAXは不要です)

- ※電源を接続する際は必ず以下の
 フィルター相当品を取り付けてください。
- ノイズフィルター 推奨機種
 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
 単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
 - リングコア 推奨機種
 ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
 - クランプフィルター 推奨機種
 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
 モータ電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
 - サージプロテクター 推奨機種
 三相 R-A-V-781BXZ-4
 単相 R-A-V-781BWZ-2A
 (メーカー 岡谷電機産業)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

●スカラロボット IX 対象

型 式

[XSEL-RAX/SAX タイプ]

(5~8軸目内容)

XSEL - [] - [] - ([] [] [] []) - [] [] - [] [] - [] [] - [] []

シリーズ タイプ スカラロボット本体タイプ モーター種類 エンコーダ種類 オプション ネットワーク専用スロット (スロット1)(スロット2) I/Oスロット (スロット1)(スロット2) I/O ケーブル長 電源電圧

RAX4	スカラ1台								E 未使用
RAX5	スカラ+1軸								N1 入力32/出力16(NPN)
RAX6	スカラ+2軸								N2 入力16/出力32(NPN)
RAX7	スカラ+3軸								N3 入力48/出力48(NPN)
RAX8	スカラ+4軸								P1 入力32/出力16(PNP)
SAX4	スカラ1台 安全カテゴリ対応仕様								P2 入力16/出力32(PNP)
SAX5	スカラ+1軸 安全カテゴリ対応仕様								P3 入力48/出力48(PNP)
SAX6	スカラ+2軸 安全カテゴリ対応仕様								
SAX7	スカラ+3軸 安全カテゴリ対応仕様								
SAX8	スカラ+4軸 安全カテゴリ対応仕様								

※NNN10040/12040は SAX4のみ選択可。

WAI	バッテリーレスアプ インクリメンタル
A	アプソリュート
G	疑似アプソリュート
AI	インデックスアプソ
AM	多回転アプソ

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
PR	PROFIBUS-DP

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	DS用30W	200S	リア用200W
30R	RS用30W	300	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	リア用100W	750	750W

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

3	三相200V
---	--------

(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(30D・30R・200S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」…RS
●コントローラーモーター種類「200S」…DD-LT18□、DD-T18□、DDCR-LT18□、DDCR-T18□

※単軸ロボット選定時の注意点

動作するスカラロボットの種類によって、接続可能な単軸ロボットの条件が変化します。詳細は8-296ページの「接続不可アクチュエーター」をご参照ください。

[XSEL-RAXD8/SAXD8 タイプ]

XSEL - [] - [] - [] - [] [] [] [] - [] [] - [] [] - [] [] - [] []

シリーズ タイプ スカラロボット本体タイプ1 スカラロボット本体タイプ2 ネットワーク専用スロット (スロット1)(スロット2) I/Oスロット (スロット1)(スロット2) I/O ケーブル長 電源電圧

RAXD8	スカラ2台接続用								E 未使用
SAXD8	スカラ2台接続用 安全カテゴリ対応仕様								N1 入力32/出力16(NPN)

NNN1205~6030H	標準タイプ
NNN1205B~1805B	標準超小型ブレーキオプション付
NNC1205~6030H	クリーンタイプ
NNC1205B~1805B	クリーンタイプ超小型ブレーキオプション付
NNW2515H~6030H	防滴タイプ
TNN3015H~3515H	壁掛けタイプ
UNN3015H~3515H	壁掛けインバースタタイプ
HNN5020H~6020H	天吊タイプ
INN5020H~6020H	インバースタタイプ

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
PR	PROFIBUS-DP

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

3	三相200V
---	--------

注 IX-NNN又はNNCの1205/1505/1805タイプでブレーキオプションを選択した場合は、IX本体タイプの型式をブレーキ付(1205B/1505B/1805B)と表記してください。

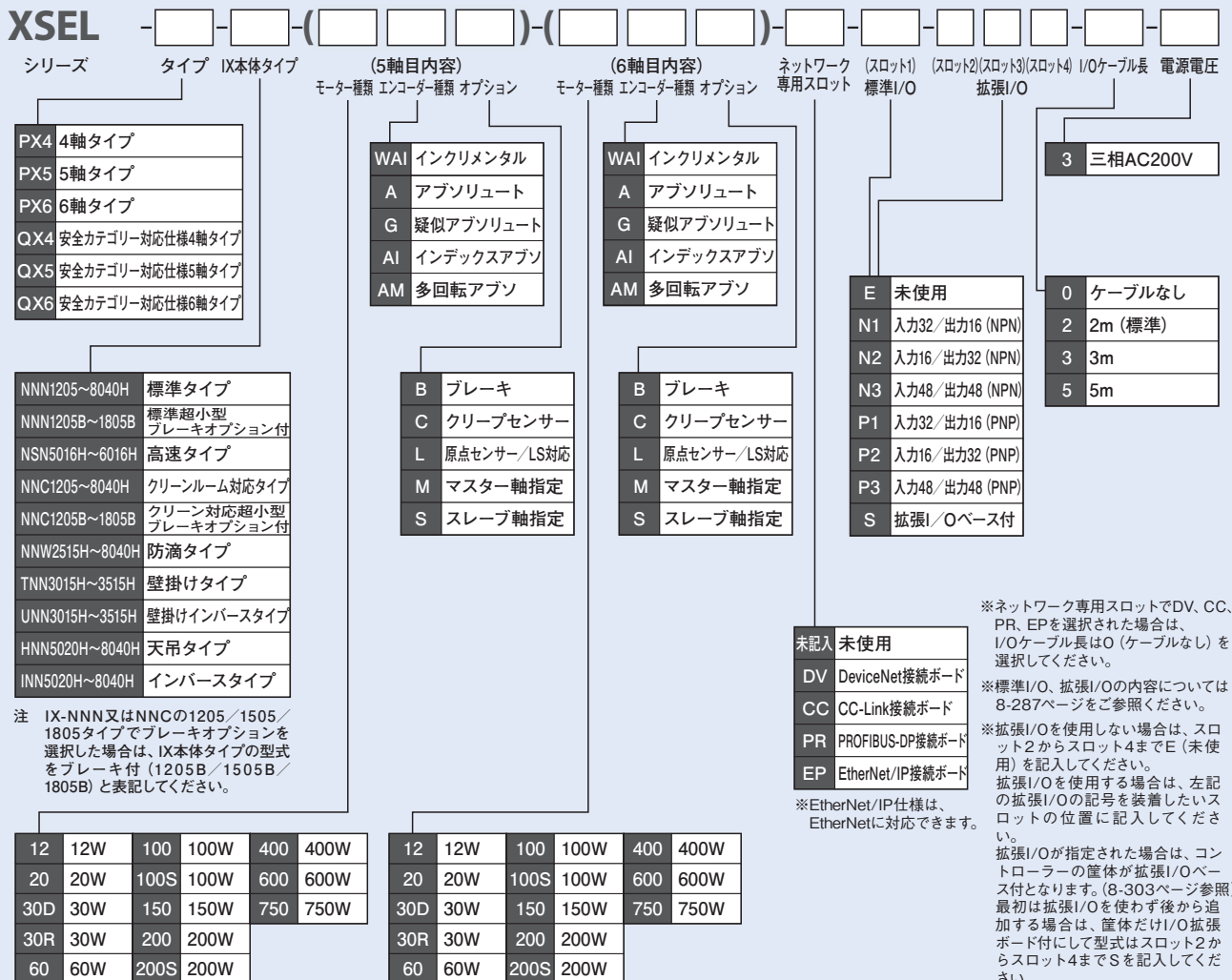
※スカラロボット選定時の注意点

1台目に接続するスカラロボットの種類によって、2台目に接続可能なスカラロボットが限定されます。詳細は8-296ページの「接続不可アクチュエーター」をご参照ください。

●スカラロボット IX 対象

型式

[XSEL-PX/QX タイプ]



※ネットワーク専用スロットでDV、CC、PR、EPを選択された場合は、I/Oケーブル長は0(ケーブルなし)を選択してください。

※標準I/O、拡張I/Oの内容については8-287ページをご参照ください。

※拡張I/Oを使用しない場合は、スロット2からスロット4までE(未使用)を記入してください。

※拡張I/Oを使用する場合は、左記の拡張I/Oの記号を装着したいスロットの位置に記入してください。

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

※EtherNet/IP仕様は、EtherNetに対応できます。

(例) 12:12Wサーボモーター対応

12	12W	100	100W	400	400W
20	20W	100S	100W	600	600W
30D	30W	150	150W	750	750W
30R	30W	200	200W		
60	60W	200S	200W		

(例) 12:12Wサーボモーター対応

12	12W	100	100W	400	400W
20	20W	100S	100W	600	600W
30D	30W	150	150W	750	750W
30R	30W	200	200W		
60	60W	200S	200W		

例) スロット2に拡張I/Oを装着し残りのスロットは使わない場合
XSEL-PX4-NNN1205-N1-N1EE-2-3
拡張I/Oは装着せず拡張I/Oベースのみ装着する場合
XSEL-PX4-NNN1205-N1-SSS-2-3

※5軸目/6軸目内容はPX5/QX5/PX6/QX6の時に記入します。
 ※アーム長700/800および高速タイプの場合は、最大接続軸数が4軸(スカラのみ)となります。

●スカラロボット IX 対象

接続不可アクチュエーター(付加軸)

XSEL-PX/QXの場合(5,6軸)

LSA,LSASシリーズ、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、DDAシリーズ

XSEL-RAX/SAXの場合(5~8軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS2-RA13R(ロードセル付)、RCS3-RA□R

接続に関する制限

■XSEL-RAX/SAXに接続する際の接続可能な付加軸アクチュエーターの制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表*合計W数と接続可能軸数以内になるように選定してください。

スカラ型式		合計W数と接続可能軸数	
		三相仕様	
超小型	NN*1205 / NN*1505 / NN*1805	1500W	4軸 (1軸最大750W)
小型 高速化タイプ	NN*2515H / TNN3015H / UNN3015H NN*3515H / TNN3515H / UNN3515H	1500W	4軸 (1軸最大750W)
中型 高速化タイプ	NN*50□□H / HNN5020H / INN5020H NN*60□□H / HNN6020H / INN6020H	600W	4軸 (1軸最大600W)
大型 高速化タイプ	NN*70□□H / HNN70□□H / INN70□□H NN*80□□H / HNN80□□H / INN80□□H	不可	
高速 高速化タイプ	NSN5016H / NSN6016H	不可	

■XSEL-RAXD/SAXDに接続する際の接続可能なスカラロボットの制限

スカラ用コントローラーには、最大2台のスカラロボットが接続できますが、組み合わせに制限があります。接続可能な組合せを選定してください。

2台組み合わせが可能なスカラ型式			
1台目		2台目	
超小型	NN*1205 / NN*1505 / NN*1805	超小型	小型 高速化タイプ
小型 高速化タイプ	NN*2515H / NN*3515H TNN3015H / UNN3015H TNN3515H / UNN3515H		中型 高速化タイプ
中型 高速化タイプ	NN*50□□H / NN*60□□H HNN5020H / INN5020H HNN6020H / INN6020H	不可	
大型 高速化タイプ	NN*70□□H / NN*80□□H HNN70□□H / INN70□□H HNN80□□H / INN80□□H	不可	
高速 高速化タイプ	NSN5016H / NSN6016H	不可	

●スカラロボット IX 対象

システム構成

■XSEL-RAX/RAXD/SAX/SAXDタイプ

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

(8-305、306ページ参照) ※◎=PC側、◎=コントローラー側

◎RS232-◎RS232

〈型式:IA-101-X-MW〉(RAX/RAXD用)

◎USB-◎RS232

〈型式:IA-101-X-USBMW〉(RAX/RAXD用)

◎RS232-◎RS232

〈型式:IA-101-XA-MW〉(SAX/SAXD用)

◎USB-◎USB/Ethernet

〈型式:IA-101-N〉

Ver.13.00.00以降にて対応

オプション

タッチパネル

ティーチングボックス

(8-305ページ参照)

〈型式:TB-02-□〉

※Ver1.30

以降にて対応

コントローラーに付属

ダミープラグ

(8-304ページ参照)

〈型式:DP-2〉



フィールドネットワーク

- DeviceNet
- CC-Link
- PROFIBUS-DP
- EtherCAT
- EtherNet/IP

コントローラーに付属

PIOケーブル

(8-311ページ参照)

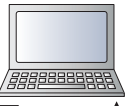
〈型式:CB-X-PIO/PIOH020〉

標準2m

(PIO仕様のコントローラーに付属)

拡張モーション

(ケーブルはお客様にて用意) PCON/ACON/SCON-CB,MCON (メカトロリンクⅢ仕様)



パソコン専用

ティーチングソフトに付属

通信ケーブル

〈型式:CB-ST-E1MW050-EB〉(RAX/RAXD用)

〈型式:CB-ST-A2MW050-EB〉(SAX/SAXD用)

5m

USB/Ethernetケーブル (ケーブルはお客様にて用意)

非常停止スイッチ



アクチュエーターに付属

モーターケーブル

モーターロボットケーブル

エンコーダーケーブル

エンコーダーロボットケーブル

アクチュエーター型式で

ケーブル長を指定すれば

付属されます。

(8-307~8-311ページ参照)

接続可能なアクチュエーター(5~8軸目)

〈単軸ロボット、直交ロボット、リニアサーボ、RCS2/RCS3シリーズ〉

RAX/SAX

●1~4軸目: IXシリーズ

RAXD/SAXD

●1~8軸目: IXシリーズ(2台)

ご注意

スカラロボットのモーターケーブル、エンコーダーケーブルは、スカラ本体のタイプによって異なります。詳細はスカラロボット本体仕様をご参照ください。



モーター電源 三相
AC200V/230V

駆動源遮断回路
(お客様にて用意)

※駆動源遮断回路の詳細はお問合せください。
※SAX/SAXDのみ必要
(RAX/RAXDは不要です)

制御用電源 单相
AC200V/230V

※電源を接続する際は必ず以下の
フィルター相当品を取付けてく
ださい。

- ノイズフィルター 推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
单相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種
ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
- クランプフィルター 推奨機種
制御電源用 ZCAT3035-1330
(メーカー TDK)
モーター電源用 RFC-H13
(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種
三相 R・A・V-781BXZ-4
单相 R・A・V-781BWZ-2A
(メーカー 岡谷電機産業)

ブレーキ解除用(注1)
電源
DC24V

I/O用電源
DC24V

回生抵抗ユニットに付属

回生抵抗ユニットケーブル 1m

オプション 回生抵抗ユニット

回生抵抗ユニットの必要数の目安に
ついては8-304ページをご覧ください。



R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

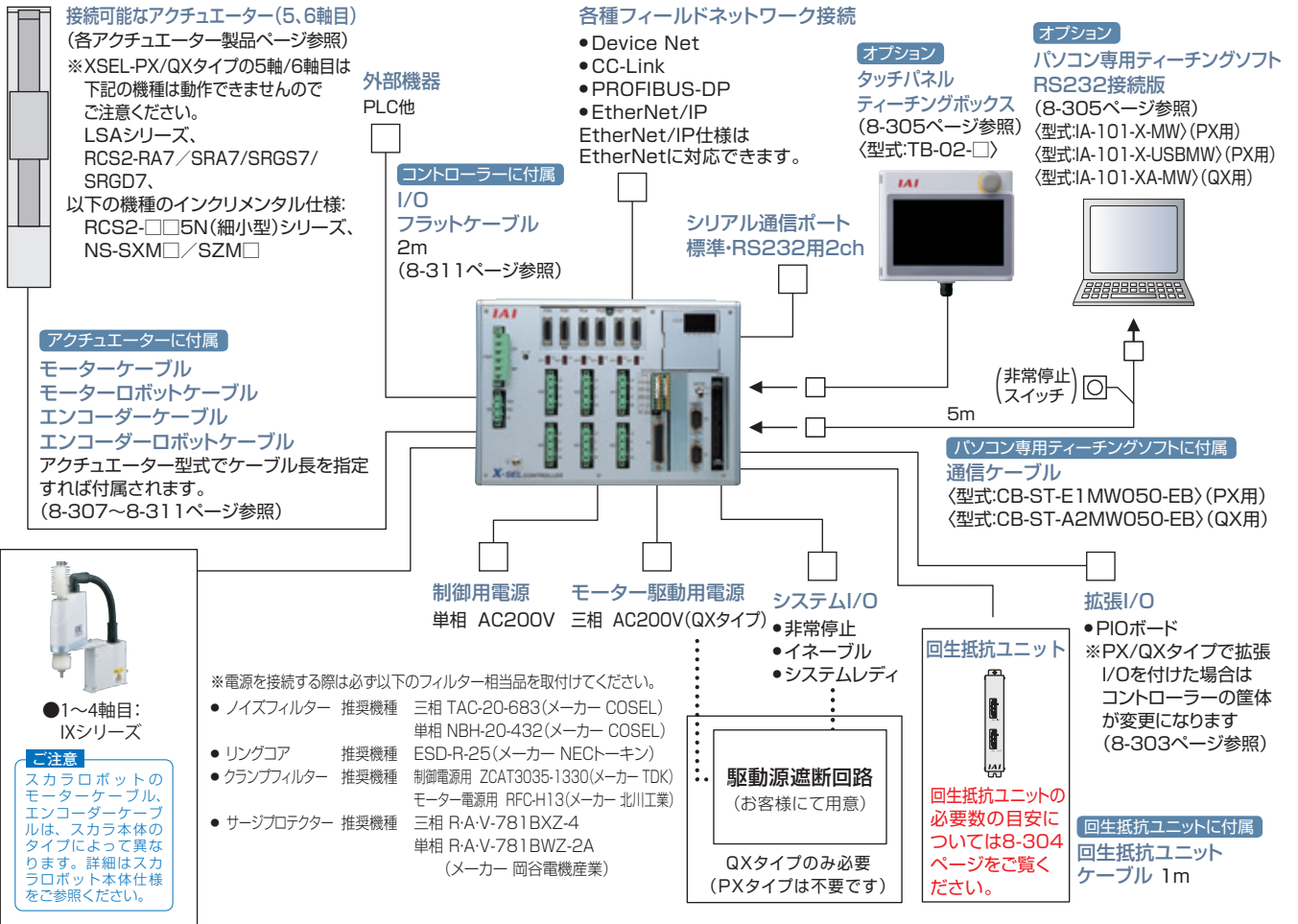
SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

■XSEL-PX/QXタイプ



R-unit
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB DCON-CB
ACON DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL
XSEL (スカラ)

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
A		
A0		6-297, 7-395, 7-678
A1		3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-395, 7-678
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-655, 5-569, 7-395
A2		4-557, 6-297, 7-678
A3		3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-678
AB-3	アプソバッテリー	7-402
AB-5	アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー	8-199, 8-226, 8-241, 8-253, 8-287, 8-288, 8-304
AB-5-CS	アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー (ケース付き)	8-199, 8-226, 8-241, 8-253
AB-5-CS3	アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	8-241
AB-6	アプソバッテリー	7-402
AB-7	交換用バッテリー	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-297
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-373, 6-297, 7-678
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	2-373
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		8-203
ACR	RCON-EC接続仕様	2-373
ADTB	ティーチングボックス用 アクチュエーター駆動電源ユニット	2-443
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴 =タップ穴仕様	6-297
AK-04	パルス変換器	8-195, 8-218
AL	アルマイト処理追加	7-678
AP	TTA支柱追加オプション	5-687
AQ	AQシール	3-655, 5-569, 7-395
AR	防錆黒色皮膜処理	6-297
AT	ケーブル取出し方向	7-678
B		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-655, 4-557, 5-687, 5-853, 6-83, 6-297, 7-395, 7-678
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-655, 6-297, 7-395
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-655, 6-297, 7-395
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-557, 6-83
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-655, 6-297, 7-395
C		
C	クリーブセンサー	3-655, 5-569, 7-395
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー ⇄変換ユニット接続ケーブル	8-152
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アプソバッテリー ユニット間接続ケーブル	8-165, 8-199
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-167, 8-188, 8-201, 8-213, 8-270
CB-ASEP2-MPA□□□		8-214, 8-201, 8-213
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	8-167, 8-188, 8-270
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	8-128
CB-CAN-MPA□□□(-RB)		8-166, 8-187, 8-201, 8-213, 8-269
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	8-124, 8-167, 8-271
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)		8-167, 8-271
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)		8-166, 8-271
CB-CON-LB005	コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	8-31, 8-324
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	8-257
CB-EC-PW□□□(-RB)	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	2-404, 8-128
CB-EC-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源I/Oケーブル (ユーザー配線仕様)	2-396, 2-404

型式	内容	掲載頁
CB-EC2-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源I/Oケーブル (ユーザー配線仕様、4方向コネクタ)	2-396
CB-REC-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様)	2-396, 2-404, 2-428
CB-REC2-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様、4方向コネクタ)	2-396, 2-428
CB-IXA-BK□□□-1	ブレーキケーブル (IXA-□NNN30/□NNN45)	5-858, 8-310
CB-IXA-BK□□□-2	ブレーキケーブル (IXA-□NNNGO)	5-858, 8-310
CB-IXA-BK□□□-3	ブレーキケーブル (IXA-□NSN30/□NSN45/□ NSN60)	5-858, 8-310
CB-IXA-USR□□□(-CS)	ユーザーケーブル (IXA用 背面パネルのユーザー配線用 D-subコネクタに接続して使用)	5-859
CB-IXP-USR□□□(-AS)	ツール側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-859
CB-IXP-USR□□□(-CS)	PLC等上位側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-859
CB-LDC-CTL□□□(-JY)	ブレーキボックス付属ケーブル	8-234, 8-243
CB-MSEL-AB005	アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-268
CB-PAC-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	5-684, 8-168, 8-201, 8-230, 8-244, 8-271
CB-PAD-PIO□□□		8-188, 8-214
CB-PAD-PIOS□□□		8-188, 8-214
CB-PSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-124, 8-168, 8-188, 8-270
		2-395, 2-403, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-123
CB-RCB-CTL002	コントローラーリンクケーブル	8-287
CB-RCB-SIO050	通信ケーブル	8-287
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	8-227, 8-242, 8-255, 8-308
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	8-152
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-JY1(-RB))	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	8-152
CB-RCP6S-RLY□□□(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	8-152
CB-RCP6S-RLY□□□(-JY1(-RB))	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	8-152
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	8-126, 8-228, 8-255, 8-307
CB-RCS2-PLA□□□		8-229, 8-242, 8-255, 8-308
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-242
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)		8-243
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-234
CB-RCS3-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	8-228, 8-243
CB-RCS3-PLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-228, 8-243
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	8-62, 8-69, 8-127
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-168, 8-188, 8-270
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	8-230
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-120, 8-226, 8-241, 8-253
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止機能用I/Oケーブル	8-230, 8-244
CB-SEL-SJS002	コネクタ変換ケーブル	8-136, 8-253, 8-323, 8-320
CB-SEL-USB030	USBケーブル	3-395, 5-692, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241, 8-254, 8-268, 8-289, 8-306
CB-SEL26H-LBS005	コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	8-31, 8-324
CB-ST-A2MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-XA-MW用)	5-692, 8-289, 8-305
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-X-MW用)	5-692, 8-118, 8-134, 8-253, 8-268, 8-289, 8-305, 8-306
CB-ST-REU010	XSEL用回生抵抗接続ケーブル	2-403, 8-288
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	2-441, 8-323
CB-TB1-GC002	TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	8-323
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	8-323
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	5-693
CB-X-MA□□□	モーターケーブル	5-857, 8-228, 8-255, 8-308

型式	内容	掲載頁	
CB-X-PIO□□□□	I/Oケーブル	5-858, 8-311	
CB-X-PIOH□□□□		8-311	
CB-X1-PA□□□□	エンコーダーケーブル	5-857, 8-229, 8-256, 8-309	
CB-X1-PA□□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-229, 8-256, 8-309	
CB-X1-PA□□□□-WC	エンコーダーケーブル防滴シリーズ	8-230, 8-257, 8-310	
CB-X1-PLA□□□□	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-229, 8-256, 8-309	
CB-X1-PLA□□□□-AWG24		8-229, 8-256, 8-309	
CB-X2-PLA□□□□		8-229, 8-242, 8-255, 8-308	
CB-X3-PA□□□□		8-228, 8-255, 8-307	
CB-XEU-MA□□□□	モーターケーブル	8-230, 8-256, 8-310	
CB-XMC-MA□□□□		8-227, 8-255, 8-308	
CC	CC-Link	8-17	
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-288, 8-304	
CE	CE対応オプション	3-655, 4-557, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678	
CIE	CC-Link IE Field	8-17	
CIM	天吊り取付け仕様	3-655	
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	3-656, 4-557, 5-570, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678	
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-298	
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-656, 4-557, 5-570, 6-83, 7-395, 7-678	
CL	クリーブセンサー(反対側取付け仕様)	3-655, 5-569, 7-395	
CN	CompoNet	8-17	
CNS	小型コネクター仕様	4-557, 7-396, 7-678	
CO	本体カバー	5-569, 5-687, 6-298, 7-678	
CRS-XBA	CRS 直交ロボット	5-699	
CRS-XBB		5-703	
CRS-XGA		5-707	
CRS-XGB		5-711	
CRS-XZCZ		5-715	
CRS-XZCY		5-719	
CRS-XZDZ		5-723	
CRS-XZDY		5-727	
CRS-XZEZ		5-731	
CRS-XZEY		5-735	
CS		エアシリンダー互換取付けプレート	2-373
CT1			3-656
CT2/CT3/CT4		ケーブルベアオプション	3-656, 3-663, 3-741
CT5/CT6		3-741	
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-298	
D			
DB	ダブルガイドブロック	4-558	
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-298	
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-298	
DCON-CB/CGB	コントローラー	8-189	
DCON-CYB/PLB/POB		8-203	
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-298	
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-298	
DDA-FL-□	フランジ	6-300, 7-396	
DDA-LH18C	DDA ダイレクトドライブモーター	6-243	
DDA-LH18C-B		6-247	
DDA-LT18C		6-235	
DDA-LT18C-B		6-239	
DDACR-LH18C	DDACR クリーン仕様	7-327	
DDACR-LT18C	ダイレクトドライブモーター	7-323	
DDW-LH18C	DDW 防塵・防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-631	
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-374	
DP-2		5-692, 8-288, 8-304	
DP-4S	ダミープラグ	8-120, 8-254, 8-268	
DP-5		8-165, 8-199, 8-226, 8-241	
DV	DeviceNet	8-17	

型式	内容	掲載頁	
E			
EB	吊り金具	2-374, 3-656, 3-742, 7-388	
EC-GRB8	EC グリップバー	2-301	
EC-GRB10		2-305	
EC-GRB13		2-309	
ECM	EtherCAT モーション	8-17	
EC-R6_DR6	EC ロット	2-205	
EC-R7_DR7		2-209	
EC-RR3_DRR3		2-213	
EC-RR4_DRR4		2-219	
EC-RR6_DRR6		2-225	
EC-RR7_DRR7		2-229	
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-233	
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-237	
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-241	
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-245	
EC-RR3□R_DRR3□R		2-249	
EC-RR4□R_DRR4□R		2-253	
EC-RR6□R_DRR6□R		2-257	
EC-RR7□R_DRR7□R	2-261		
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR	2-265		
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR	2-269		
EC-RP4		2-273	
EC-RP5		2-275	
EC-GS4		2-279	
EC-GD4		2-281	
EC-GD5		2-283	
EC-R6□W	EC 防塵・防滴仕様	2-357	
EC-R7□W		2-361	
EC-RR6□W		2-365	
EC-RR7□W		2-369	
EC-RTC9	EC ロータリー	2-313	
EC-RTC12		2-317	
EC-S3_DS3		2-95	
EC-S4_DS4		2-101	
EC-S6_DS6		2-107	
EC-S7_DS7		2-113	
EC-S6□AH_DS6□AH		2-119	
EC-S7□AH_DS7□AH		2-125	
EC-WS10_DWS10		2-131	
EC-WS12_DWS12		2-135	
EC-B6S_B6SU_DB6S_ DB6SU	EC スライダー	2-139	
EC-B7S_B7SU_DB7S_ DB7SU			2-143
EC-S3□R_DS3□R		2-95	
EC-S4□R_DS4□R		2-101	
EC-S6□R_DS6□R		2-107	
EC-S7□R_DS7□R		2-113	
EC-S6□AHR_DS6□AHR		2-119	
EC-S7□AHR_DS7□AHR		2-125	
EC-S10		2-147	
EC-S10X		2-151	
EC-S13		2-155	
EC-S13X		2-159	
EC-S15		2-163	
EC-S15X		2-167	
EC-S3□CR_DS3□CR	EC クリーン仕様	2-325	
EC-S4□CR_DS4□CR		2-331	
EC-S6□CR_DS6□CR		2-337	
EC-S7□CR_DS7□CR		2-341	
EC-S6□AHCR_DS6□AHCR		2-345	
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR		2-349	
EC-ST15	EC ストップバー	2-321	
EC-TC4	EC テーブル	2-287	
EC-TC5		2-289	
EC-TW4		2-293	
EC-TW5		2-295	
EP	EtherNet/IP	8-17	
ERC-MU□	モーター	1-214	
ERC2-MU□		1-214	
ERC3-MURA□□□□		1-214	
ERC3-MUSA□□□□		1-213	
ESD-R-25	リングコア	8-276, 8-277	
ET1/ET2/ET3/ET4	ケーブルベアオプション	3-656, 3-663	
ET5/ET6		3-656, 3-663	
ET7/ET8		3-656, 3-663	
EXC	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	5-853	

A
B
C
D
E
F
G
H
I
J
K
L
M
N
O
P
Q
R
S
T
U
V
W
X
Z

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
F		
F1/F2	Y軸取付け前後位置変更	5-687
FB	フランジブラケット	6-299, 7-396, 7-679
FFA	先端アダプター	2-375, 4-558, 7-679
FL	フランジ(前)	2-376, 4-559, 6-83, 6-300, 7-396, 7-680
FLR	フランジ(後)	4-561
FST	ケーブル固定金具(前側)	2-377
FT	フート金具	2-377, 3-656, 4-562, 6-84, 7-397, 7-682
FT2/FT4		4-565
FT4/FT6	本体金具付仕様(TTA専用)	5-687
FTP	フートプレート	5-570
FZ	ZR軸位置変更オプション	5-687

G		
G1		2-381, 3-657, 4-565, 7-684
G3/G4	指定グリース塗布仕様	3-657, 4-565, 7-397, 7-684
G5		2-381
GE	食品用グリース指定	7-684
GRP-1	グリップベルト	8-323
GRS-MEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-97
GRS-MIG		6-97
GRS-RCH-M		6-302
GRS-RCH-S		6-302
GRS-RSL-M	ゴムカバー取付け	6-302
GRS-RSL-S		6-302
GRS-S1N-M		6-302
GRS-S1N-S		6-302
GRS-S1P-M		6-302
GRS-S1P-S	センサー	6-302
GRS-S2N-M		6-302
GRS-S2N-S		6-302
GRS-S2P-M		6-302
GRS-S2P-S		6-302
GRS-SEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-93
GRS-SIG		6-93
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-565
	ガイド取付け方向/テーブル取付け方向 (EC-GS4/TC4/TC5用)	2-80, 2-381

H		
H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-688
HA	高加減速対応	3-657, 4-565
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-684
HLA	高可搬質量設定	3-657
HPR	高精度仕様	3-657, 7-397
HS		3-657, 4-565, 7-684
HSL/HSR	原点確認センサー	3-657, 4-565, 7-397

I		
IA	IAネット	5-682, 8-17
IA-101-N		8-118, 8-134, 8-289, 8-306
IA-101-TTA-USB		5-692
IA-101-X-MW		5-692, 8-118, 8-253, 8-289, 8-305
IA-101-X-MW-JS	パソコン対応ソフト	8-253, 8-268
IA-101-X-USBMW		5-692, 8-287, 8-289, 8-306
IA-101-X-USBS		8-253, 8-268
IA-101-XA-MW		5-692, 8-135, 8-289, 8-305
IA-OS		8-57, 8-151, 8-117
IA-103-X-□	拡張PIOボード	8-287
IA-103-X-□-P		8-287
IA-110-DD-4	ブレーキボックス	6-297
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-692
IA-IO-3204-NP/PN	多点I/Oボード	8-287
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-31, 8-324
ICSA2/ICSPA2-BP□H		5-249
ICSA2/ICSPA2-BP□M		5-251
ICSA2/ICSPA2-BQ□H	ICSA2/ICSPA2 単軸ロボット2軸組合せ	5-253
ICSA2/ICSPA2-BQ□M		5-255

型式	内容	掲載頁
ICSA4/ICSPA4-BB□HZRS	ICSA4/ICSPA4 単軸ロボット4軸組合せ	5-547
ICSA4/ICSPA4-BE□HZRM		5-549
ICSB2/ICSPB2-BA□H		5-209
ICSB2/ICSPB2-BA□M		5-211
ICSB2/ICSPB2-BB□H		5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□M		5-211
ICSB2/ICSPB2-BC□H		5-217
ICSB2/ICSPB2-BC□M		5-219
ICSB2/ICSPB2-BD□H		5-221
ICSB2/ICSPB2-BE□H		5-225
ICSB2/ICSPB2-BE□M		5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□S		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□S		5-229
ICSB2/ICSPB2-BG□S		5-233
ICSB2/ICSPB2-BH□S		5-235
ICSB2/ICSPB2-BK□H		5-237
ICSB2/ICSPB2-BK□M		5-239
ICSB2/ICSPB2-BL□H		5-241
ICSB2/ICSPB2-BL□M		5-243
ICSB2/ICSPB2-BM□H	5-245	
ICSB2/ICSPB2-BM□M	5-247	
ICSB2/ICSPB2-G1J□H	5-319	
ICSB2/ICSPB2-G2J□H	5-321	
ICSB2/ICSPB2-GB□H	5-323	
ICSB2/ICSPB2-GB□M	5-325	
ICSB2/ICSPB2-GC□H	5-327	
ICSB2/ICSPB2-GC□M	5-329	
ICSB2/ICSPB2-GD□H	5-331	
ICSB2/ICSPB2-GE□H	5-333	
ICSB2/ICSPB2-GE□M	5-335	
ICSB2/ICSPB2-GF□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合せ	5-337
ICSB2/ICSPB2-GG□H		5-339
ICSB2/ICSPB2-GG□M		5-341
ICSB2/ICSPB2-GH□H		5-343
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		5-271
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		5-273
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		5-275
ICSB2/ICSPB2-SA□H		5-267
ICSB2/ICSPB2-SA□M		5-269
ICSB2/ICSPB2-SG□H		5-279
ICSB2/ICSPB2-SG□S		5-277
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		5-307
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		5-309
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		5-311
ICSB2/ICSPB2-YBC□M		5-313
ICSB2/ICSPB2-YBG□H		5-317
ICSB2/ICSPB2-YBG□S		5-315
ICSB2/ICSPB2-YSA□H		5-297
ICSB2/ICSPB2-YSA□M		5-299
ICSB2/ICSPB2-YSC□H		5-301
ICSB2/ICSPB2-YSC□M	5-303	
ICSB2/ICSPB2-YSG□H	5-305	
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H	5-285	
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M	5-287	
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H	5-289	
ICSB2/ICSPB2-ZA□H	5-281	
ICSB2/ICSPB2-ZA□M	5-283	
ICSB2/ICSPB2-ZD□H	5-291	
ICSB2/ICSPB2-ZG□S	5-293	
ICSB2/ICSPB2-ZH□S	5-295	
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□	5-347	
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□	5-411	
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□	5-349	
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□	5-413	
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□	5-351	
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□	5-415	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□	5-353	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□	5-355	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□	5-357	
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□	5-417	
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合せ	5-419
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□		5-359
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□		5-361
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-421
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-363
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-365
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-367
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-423
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-425
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□		5-369
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□	5-371	

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-373	ICSPA3-B1L□HB3□		5-409
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-425	ICSPA3-B1L□HS3M		5-455
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-375	ICSPA3-B1NA□HB3□		5-401
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-369	ICSPA3-B1NA□HS3M		5-447
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-371	ICSPA3-B1NA□MB3□	ICSPA3 単軸ロボット 3軸組合せ	5-403
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-379	ICSPA3-B1NA□MS3M		5-449
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-431	ICSPA3-B2NA□HB3□		5-405
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-429	ICSPA3-B2NA□HS3M		5-451
ICSB3/ICSPB3-BK□HB3□		5-373	ICSPA3-B2NA□MB3□		5-407
ICSB3/ICSPB3-BK□HB4H		5-383	ICSPA3-B2NA□MS3M		5-453
ICSB3/ICSPB3-BK□HS4□		5-435	ICSPA4-B2L1H	ICSPA4 単軸ロボット 4軸組合せ	5-555
ICSB3/ICSPB3-BK□MB3M		5-385	ICSPA4-B3NA1H		5-551
ICSB3/ICSPB3-BK□MB4M		5-387	ICSPA4-B3NA1M		5-553
ICSB3/ICSPB3-BK□MS4□		5-437	ICSPA6-B2L1HB3□	ICSPA6 単軸ロボット 6軸組合せ	5-561
ICSB3/ICSPB3-BL□HB3□		5-389	ICSPA6-B2L1HS3M		5-567
ICSB3/ICSPB3-BL□HB4H		5-391	ICSPA6-B3NA1HB3□		5-557
ICSB3/ICSPB3-BL□HS4□		5-439	ICSPA6-B3NA1HS3M		5-563
ICSB3/ICSPB3-BL□MB3M		5-393	ICSPA6-B3NA1MB3□		5-559
ICSB3/ICSPB3-BL□MB4M		5-395	ICSPA6-B3NA1MS3M		5-565
ICSB3/ICSPB3-BL□MS4□		5-441	IF-MA-200	IF スライダータイプ	3-647
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-397	IF-MA-400		3-651
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-443	IF-SA-100		3-643
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-399	IF-SA-60		3-639
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-445	IK2-P6XBB1□□S		5-75
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-461	IK2-P6XBB2□□S		5-77
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□		5-463	IK2-P6XBB3□□S		5-79
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-465	IK2-P6XBC1□□S		5-69
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-473	IK2-P6XBC2□□S		5-71
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-475	IK2-P6XBC3□□S		5-73
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-477	IK2-P6XBD1□□S		5-63
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-467	IK2-P6XBD2□□S		5-65
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□		5-469	IK2-P6XBD3□□S		5-67
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□		5-471	IK2-P6XBE1□□S		5-87
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合せ	5-473	IK2-P6XBE2□□S		5-89
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L		5-481	IK2-P6XBE3□□S		5-91
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M		5-483	IK2-P6XBF1□□S		5-81
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□		5-485	IK2-P6XBF2□□S		5-83
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□		5-517	IK2-P6XBF3□□S		5-85
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□		5-487	IK2-P6YBB1□□S	IK2 ロボシリンダー 2軸組合せ	5-105
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□		5-519	IK2-P6YBB2□□S		5-107
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□		5-489	IK2-P6YBB3□□S		5-109
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□		5-491	IK2-P6YBC1□□S		5-99
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H		5-493	IK2-P6YBC2□□S		5-101
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□		5-521	IK2-P6YBC3□□S		5-103
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M		5-523	IK2-P6YBD1□□S		5-93
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L		5-495	IK2-P6YBD2□□S		5-95
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M		5-497	IK2-P6YBD3□□S		5-97
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□		5-525	IK2-P6YBG1□□S		5-123
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M		5-527	IK2-P6YBG2□□S		5-125
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□		5-499	IK2-P6YBG3□□S		5-128
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□		5-501	IK2-P6YBH1□□S		5-117
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H		5-503	IK2-P6YBH2□□S		5-119
ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-533	IK2-P6YBH3□□S		5-121
ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-531	IK2-P6YBI1□□S		5-111
ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-505	IK2-P6YBI2□□S		5-113
ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-507	IK2-P6YBI3□□S		5-115
ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-509	IK3-P6BBB1□□S		5-140
ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-533	IK3-P6BBB2□□S		5-143
ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-535	IK3-P6BBB3□□S		5-146
ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□		5-537	IK3-P6BBC1□□S		5-131
ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L		5-539	IK3-P6BBC2□□S		5-134
ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L		5-511	IK3-P6BBC3□□S		5-137
ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□		5-513	IK3-P6BBE1□□S		5-158
ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□		5-515	IK3-P6BBE2□□S		5-162
ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□		5-541	IK3-P6BBE3□□S	IK3 ロボシリンダー 3軸組合せ	5-166
ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□		5-751	IK3-P6BBF1□□S		5-149
ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H		5-457	IK3-P6BBF2□□S		5-152
ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H		5-459	IK3-P6BBF3□□S		5-155
ICSPA2-B1L□□H		5-265	IK3-P6BBG1□□S		5-179
ICSPA2-B1NA□□H		5-257	IK3-P6BBG2□□S		5-182
ICSPA2-B1NA□□M	ICSPA2 単軸ロボット 2軸組合せ	5-259	IK3-P6BBG3□□S		5-185
ICSPA2-B2NA□□H		5-261	IK3-P6BBH1□□S		5-170
ICSPA2-B2NA□□M		5-263	IK3-P6BBH2□□S		5-173
			IK3-P6BBH3□□S		5-176
			IK4-P6BBB1□□S		5-188
			IK4-P6BBB2□□S	IK4 ロボシリンダー 4軸組合せ	5-191
			IK4-P6BBB3□□S		5-194
			IK4-P6BBF1□□S		5-197
			IK4-P6BBF2□□S		5-200
			IK4-P6BBF3□□S		5-203

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
ISA/ISPA-WXM-600		3-455
ISA/ISPA-WXM-750		3-459
ISA/ISPA-WXMX-600	ISA/ISPA スライダータイプ	3-463
ISA/ISPA-WXMX-750		3-467
ISB/ISPB-LXL-200		3-407
ISB/ISPB-LXL-400		3-411
ISB/ISPB-LXM-200		3-399
ISB/ISPB-LXM-400		3-403
ISB/ISPB-LXMX-200		3-415
ISB/ISPB-LXMX-400		3-419
ISB/ISPB-LXUWX-200		3-423
ISB/ISPB-LXUWX-400		3-427
ISB/ISPB-MXL-100	ISB/ISPB スライダータイプ	3-379
ISB/ISPB-MXL-200		3-383
ISB/ISPB-MXM-100		3-367
ISB/ISPB-MXM-200		3-371
ISB/ISPB-MXMX-200		3-391
ISB/ISPB-SXL-60		3-359
ISB/ISPB-SXM-60		3-351
ISB/ISPB-WXM-750		3-431
ISB/ISPB-WXMX-750		3-435
ISB-MXL-400		3-387
ISB-MXM-400		3-375
ISB-MXMX-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-395
ISB-SXL-100		3-363
ISB-SXM-100		3-355
ISDACR/ISPDACR-W-600		7-223
ISDACR/ISPDACR-W-750	ISDACR/ISPDACR	7-227
ISDACR/ISPDACR-WX-600	クリーン仕様 スライダータイプ	7-231
ISDACR/ISPDACR-WX-750		7-235
ISDB/ISPDB-L-200		3-501
ISDB/ISPDB-L-400		3-505
ISDB/ISPDB-LX-200		3-509
ISDB/ISPDB-LX-400		3-513
ISDB/ISPDB-M-100	ISDB/ISPDB スライダータイプ	3-481
ISDB/ISPDB-M-200		3-485
ISDB/ISPDB-MX-200		3-493
ISDB/ISPDB-S-60		3-473
ISDB-M-400		3-489
ISDB-MX-400	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-497
ISDB-S-100		3-477
ISDBCR/ISPDBCR-L- □□□-ESD		7-203
ISDBCR/ISPDBCR-L-200		7-179
ISDBCR/ISPDBCR-L-400		7-183
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200		7-187
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400		7-191
ISDBCR/ISPDBCR-M- □□□-ESD	ISDBCR/ISPDBCR	7-199
ISDBCR/ISPDBCR-M-100	クリーン仕様 スライダータイプ	7-167
ISDBCR/ISPDBCR-M-200		7-171
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200		7-175
ISDBCR/ISPDBCR-S		7-163
ISDBCR/ISPDBCR-S- □□□-ESD		7-195
ISWA/ISPWA-L-200		7-437
ISWA/ISPWA-L-400		7-441
ISWA/ISPWA-M-100	ISWA/ISPWA	7-429
ISWA/ISPWA-M-200	防塵・防滴仕様 スライダータイプ	7-433
ISWA/ISPWA-S		7-425
IX-FL-1/2/3	フランジ	5-855, 7-403, 7-692
IX-FL-4		5-855, 7-403
IX-NNC1205		7-357
IX-NNC1505		7-361
IX-NNC1805		7-365
IX-NNC2515H		7-369
IX-NNC3515H	IX-NNC クリーン仕様 スカラロボット	7-373
IX-NNC50□□H		7-377
IX-NNC60□□H		7-381
IX-NNC70□□H		7-385
IX-NNC80□□H		7-389
IXA-MC-1	IXAユーザー配線用メタルキャップ	7-691

型式	内容	掲載頁
IXA-3NNN1805/4NNN1805		5-793
IXA-3NNN3015/4NNN3015		5-797
IXA-3NNN45□□/4NNN45□□		5-801
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□		5-807
IXA-4NNN8020/4NNN8040		5-813
IXA-4NNN10020/4NNN10040	IXA スカラロボット	5-819
IXA-3NSN3015/4NSN3015		5-825
IXA-3NSN45□□/4NSN45□□		5-829
IXA-3NSN60□□/4NSN60□□		5-835
IXA-4NSN8020/4NSN8040		5-841
IXA-4NSN10020/4NSN10040		5-847
IXA-4NSW3015		7-659
IXA-4NSW4518/4NSW4533	IXA 防塵・防滴仕様 スカラロボット	7-663
IXA-4NSW6018/4NSW6033		7-669
IXA-PLF-EW-1		5-855
IXA-PLF-RW-1	フランジ(IXA用)	5-855, 7-402, 7-692
IXA-SST-ZW-1/2		5-856
IXA-TST-ZW-1/2	ステー(IXA用)	5-856
IXA-SVP-1	ソレノイドバルブセット	5-856
IXP-3C3515/4C3515		7-333
IXP-3C4515/4C4515		7-339
IXP-3C5520/4C5520	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	7-345
IXP-3C6520/4C6520		7-351
IXP-3N1808/4N1808		5-749
IXP-3N2508/4N2508		5-753
IXP-3N3515/3N3510/4N3515	IXP パワーコンスカラ	5-759
IXP-3N4515/3N4510/4N4515		5-767
IXP-3N5520/3N5515/4N5520		5-775
IXP-3N6520/3N6515/4N6520		5-783
IXP-3W3515/4W3515		7-637
IXP-3W4515/4W4515	IXP 防塵・防滴仕様 パワーコンスカラ	7-643
IXP-3W5520/4W5520		7-649
IXP-3W6520/4W6520		7-653
IXP-FL-1		5-854
IXP-FL-2/3	フランジ(IXP用)	5-854, 7-402, 7-692

J		
JG-1/2/3		7-402
JG-5		7-402
JG-IXA1		5-854
JG-IXA2	アプノリユートリセット用ジグ	5-854
JG-WUM		6-300
JG-WUS		6-300
JG-ZRM		6-269
JG-ZRS		6-267
JM-08	パルス変換器	8-218, 8-235
JY	ジョイントケーブル仕様	7-397

K		
K	キー溝付仕様	6-300
K1/K3	コネクタケーブル取出し方向変更	4-566, 7-398, 7-684
K2		4-566
KFA	先端アダプター(キー溝)	4-566, 7-685

L		
L	原点リミットスイッチ(標準)	3-657, 3-742, 5-571, 6-300, 7-398
LA	省電力対応	3-657, 4-566, 7-398, 7-685
LCT/LCN	ロードセル付き	6-85
LED	LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	5-853
LL	原点リミットスイッチ(反対側取付け)	3-657, 5-571, 7-398
LM/LLM	シンクロ動作時マスター軸指定	3-658, 7-398
LSA-S10HM		3-703
LSA-S10HS		3-699
LSA-S10SM		3-695
LSA-S10SS		3-691
LSA-S6SM		3-671
LSA-S6SS		3-667
LSA-S8HM		3-687
LSA-S8HS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-683
LSA-S8SM		3-679
LSA-S8SS		3-675
LSA-W21HM		3-737
LSA-W21HS		3-735
LSA-W21SM		3-733
LSA-W21SS		3-731
LSAS-N10SM		3-711

型 式	内 容	掲載頁
LSAS-N10SS		3-707
LSAS-N15HM		3-727
LSAS-N15HS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-723
LSAS-N15SM		3-719
LSAS-N15SS		3-715

M		
MD	防錆皮膜処理	3-657
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-301
ML	MECHATROLINK I/II	8-17
ML/MR	モーター折返し方向	2-381, 3-658, 4-566, 5-688, 6-85, 6-301, 7-685
ML3	MECHATROLINK III	8-100
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-658
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-381
MSEL-ABB	アブリッパバッテリーボックス	8-262
MSEL-PC/PG/ PCF/PGF/PCX/PGX	コントローラー	8-320
MT	モーター折返し方向	4-566, 6-85, 6-301, 7-685
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-567, 6-86

N		
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-277, 8-297, 8-298
NCO	カバーなし仕様	3-658
NF2010A-UP	ノイズフィルター	8-218, 8-234, 8-246
NFA	先端アダプター(離ねじ)	2-382, 4-567, 7-685
NJ	ナックルジョイント	2-383, 4-568
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-384
NM	原点逆仕様	2-384, 3-658, 4-569, 5-571, 5-688, 6-302, 7-398, 7-686
NS-LXMMMA		3-621
NS-LXMSA		3-617
NS-LXMXSA		3-625
NS-LZMMA		3-633
NS-LZMSA		3-629
NS-MXMMMA		3-601
NS-MXMSA	NS スライダータイプ	3-597
NS-MXMXSA		3-605
NS-MZMMA		3-613
NS-MZMSA		3-609
NS-SXMMMA		3-585
NS-SXMSA		3-581
NS-SZMMA		3-593
NS-SZMSA		3-589
NSA-LXMM		3-537
NSA-LXMS		3-531
NSA-LXMXS		3-543
NSA-LXMXM		3-549
NSA-MXMM	NSA スライダータイプ	3-525
NSA-MXMS		3-519
NSA-WXMM		3-561
NSA-WXMS		3-555
NSA-WXMXS		3-567
NSA-WXMXM		3-573
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-658, 3-664
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-569, 7-687

O		
OS	操作部脱着可能仕様	5-688

P		
PCON-CB/CGB/CFB/CGFB		8-153
PCON-CBP/CGBP	コントローラー	8-169
PCON-CYB/PLB/POB		8-179
PN	PNP仕様	2-384, 5-682
PR	PROFIBUS-DP	8-17
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	8-288, 8-304
PRT	PROFINET	8-17
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	8-119
PSA-24/24L	DC24V電源	8-313
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	5-688
PU-1	パネルユニット	8-246

Q		
QR	クレビス金具	2-385, 4-571

型 式	内 容	掲載頁
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-386

R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-560, 4-561
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-561
RCA-FT-□	フート金具	3-656, 4-564, 7-397
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-569
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-572
RCA-RA3C		4-241
RCA-RA3R	RCA ロッドタイプ	4-249
RCA-RA4C		4-245
RCA-RA4R		4-251
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-572
RCA-SA4C		3-205
RCA-SA4R		3-217
RCA-SA5C	RCA スライダータイプ	3-209
RCA-SA5R		3-221
RCA-SA6C		3-213
RCA-SA6R		3-225
RCA-SS-SA4	スライダーベースサー	3-660, 7-400
RCA-TRF-□	トラニオン金具	4-573
RCA-TRR-□		4-573
RCA2-GD3NA		4-225
RCA2-GD4NA	RCA2 ロッドタイプ	4-235
RCA2-GS3NA		4-223
RCA2-GS4NA		4-233
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-216
RCA2-RN3NA		4-219
RCA2-RN4NA		4-229
RCA2-RP3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-221
RCA2-RP4NA		4-231
RCA2-SD3NA		4-227
RCA2-SD4NA		4-237
RCA2-TCA3NA		4-485
RCA2-TCA4NA		4-491
RCA2-TFA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-489
RCA2-TFA4NA		4-495
RCA2-TWA3NA		4-487
RCA2-TWA4NA		4-493
RCA2CR-GD3NB		7-247
RCA2CR-GD4NB		7-257
RCA2CR-GS3NB		7-245
RCA2CR-GS4NB		7-255
RCA2CR-RN3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-241
RCA2CR-RN4NB		7-251
RCA2CR-RP3NB		7-243
RCA2CR-RP4NB		7-253
RCA2CR-SD3NB		7-249
RCA2CR-SD4NB		7-259
RCA2W-GD3NB		7-555
RCA2W-GD4NB		7-565
RCA2W-GS3NB		7-553
RCA2W-GS4NB		7-563
RCA2W-RN3NB	RCA2CR 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-549
RCA2W-RN4NB		7-559
RCA2W-RP3NB		7-551
RCA2W-RP4NB		7-561
RCA2W-SD3NB		7-557
RCA2W-SD4NB		7-567
RCACR-SA4C		7-107
RCACR-SA5C	RCACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-111
RCACR-SA6C		7-115
RCB-110-RA13-0	プレーキボックス	1-270, 3-611, 3-615, 3-631, 3-635, 4-342, 5-548, 5-550, 6-74
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
RCB-LB-TGS	TPアダプター(ポジションコントローラー用)	8-31, 8-324
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-146
RCD-GRSNA	RCD グリップバータイプ	6-103
RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	4-215
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	6-302
RCM-CV-APCS	変換ユニット	8-147
RCM-P6□C	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	8-147
RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	8-141
RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6S用)	8-145
RCON	コントローラー	8-47

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCON-ABU-A	簡易アブソユニット(R-unit用)	8-61, 8-66,	RCP2-RTB/RTBL	RCP2 ロータリータイプ	6-195
		8-68, 8-73,	RCP2-RTBB/RTBBL		6-199
		8-84, 8-86,	RCP2-RTBS/RTBSL		6-191
		8-106	RCP2-RTC/RTCL		6-207
			RCP2-RTCB/RTCBL		6-211
RCON-ABU-P		8-61, 8-68,	RCP2-RTCS/RTCSL		6-203
RCON-AC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-68, 8-70,	RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-303, 7-399,
		8-73, 8-84,			7-689
		8-86, 8-103			
RCON-AC-2		8-63, 8-66,	RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-304, 7-399,
		8-84, 8-86,			7-400, 7-689
RCON-DC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-63, 8-66,	RCP2-SRA4R	RCP2 ロッドタイプ	4-193
RCON-DC-2		8-84, 8-86,	RCP2-SRGD4R		4-209
RCON-EXT	拡張ユニット(R-unit用)	8-63, 8-66,	RCP2-SRGS4R		4-205
		8-84, 8-86,	RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-305, 7-401,
		8-103			7-690
		8-84, 8-86,	RCP2CR-GR3SM	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	7-293
		8-103	RCP2CR-GR3SS		7-289
8-62, 8-66,	RCP2CR-GRLS	7-279			
8-69, 8-80,	RCP2CR-GRM	7-285			
8-82, 8-84,	RCP2CR-GRS	7-281			
RCON-EXT-NP/PN		8-90, 8-105,	RCP2CR-GRSS		7-275
RCON-EXT-TR		8-116, 8-122	RCP2CR-RTB/RTBL		7-303
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-69, 8-73,	RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-307
RCON-FUH	ファンユニット (R-unit 200Vドライバー用ファンユニット)	8-105, 8-120	RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-299
		8-84, 8-86,	RCP2CR-RTC/RTCL		7-315
		8-119	RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-319
RCON-GW/GWG-CC		8-84, 8-86,	RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-311
RCON-GW/GWG-CIE		8-60, 8-81,	RCP2W-GR3SM		7-601
		8-88, 8-94,	RCP2W-GR3SS		7-597
		8-115	RCP2W-GRLS	RCP2W 防塵・防滴仕様 グリッパタイプ	7-587
8-60, 8-81,	RCP2W-GRM	7-593			
		8-88, 8-95,	RCP2W-GRS		7-589
RCON-GW/GWG-DV		8-115	RCP2W-GRSS		7-583
RCON-GW/GWG-EC	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-60, 8-81,	RCP2W-RTB/RTBL		7-611
		8-88, 8-97,	RCP2W-RTBB/RTBBL		7-615
		8-115	RCP2W-RTBS/RTBSL	RCP2W 防塵・防滴仕様 ロータリータイプ	7-607
	RCP2W-RTC/RTCL	7-623			
		8-60, 8-81,	RCP2W-RTCB/RTCBL		7-627
RCON-GW/GWG-EP		8-88, 8-98,	RCP2W-RTCS/RTCSL		7-619
		8-115	RCP3-MU□	モーター	1-209
RCON-GW/GWG-PR		8-60, 8-81,	RCP3-RA2AC		4-161
		8-88, 8-96,	RCP3-RA2AR	RCP3 ロッドタイプ	4-181
		8-115	RCP3-RA2BC		4-165
RCON-GW/GWG-PRT		8-60, 8-81,	RCP3-RA2BR		4-185
		8-88, 8-99,	RCP3-SA2AC		3-127
		8-115	RCP3-SA2AR		3-159
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-66, 8-73,	RCP3-SA2BC		3-131
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット(REC用ターミナルユニット)	8-84, 8-86,	RCP3-SA2BR		3-163
		8-107	RCP3-SA3C		3-135
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-66, 8-73,	RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	3-167
		8-84, 8-86,	RCP3-SA4C		3-143
		8-107	RCP3-SA4R		3-175
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用 PIOユニット)	8-73, 8-105,	RCP3-SA5C		3-147
		8-116	RCP3-SA5R		3-179
RCON-PC-1		8-66, 8-73,	RCP3-SA6C		3-155
		8-84, 8-86,	RCP3-SA6R		3-187
		8-103	RCP3-TA3C		4-443
RCON-PC-2	ドライバーユニット(R-unit用)	8-66, 8-73,	RCP3-TA3R		4-463
		8-84, 8-86,	RCP3-TA4C		4-447
		8-103	RCP3-TA4R		4-467
RCON-PCF-1		8-66, 8-84,	RCP3-TA5C	RCP3 テーブルタイプ	4-451
		8-86, 8-103	RCP3-TA5R		4-471
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用 200V電源ユニット)	8-84, 8-86,	RCP3-TA6C		4-455
		8-104	RCP3-TA6R		4-475
RCON-SC-1	ドライバーユニット (R-unit用 200Vドライバーユニット)	8-35, 8-62,	RCP3-TA7C		4-459
		8-66, 8-69,	RCP3-TA7R		4-479
		8-73, 8-84,	RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-560
		8-86, 8-104	RCP4-GRLL		6-179
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-299, 7-396,	RCP4-GRLM	RCP4 グリッパタイプ	6-177
		7-679	RCP4-GRLW		6-181
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-560, 4-561	RCP4-GRSLL		6-133
RCP2-FT-□	フート金具	4-563	RCP4-GRSML		6-129
RCP2-GR3LM		6-185	RCP4-GRSWL		6-137
RCP2-GR3LS		6-183	RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-176, 1-208
RCP2-GR3SM		6-169	RCP4-RA3C		4-169
RCP2-GR3SS		6-165	RCP4-RA3R	RCP4 ロッドタイプ	4-189
RCP2-GRHB		6-157	RCP4-RA5C		4-173
RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ	6-153	RCP4-RA5R		4-197
RCP2-GRLS		6-175	RCP4-SA3C		3-139
RCP2-GRM		6-149	RCP4-SA3R	RCP4 スライダータイプ	3-171
RCP2-GRS		6-145	RCP4-SA5C		3-151
RCP2-GRS		6-145	RCP4-SA5R		3-183
RCP2-GRSS		6-141			
RCP2-GRST		6-161			

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
RCP4-ST		6-263	RCP6W/RCP6SW-RAA4C		7-463
RCP4-ST4525E	RCP4 ストップシリンダー	6-265	RCP6W/RCP6SW-RAA4R		7-511
RCP4CR-SA3C		7-97	RCP6W/RCP6SW-RAA6C		7-467
RCP4CR-SA5C	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-101	RCP6W/RCP6SW-RAA6R	RCP6/RCP6S	7-515
RCP4W-SA5C		7-411	RCP6W/RCP6SW-RAA7C	防塵・防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-471
RCP4W-SA6C	RCP4W 防塵・防滴仕様 スライダータイプ	7-415	RCP6W/RCP6SW-RAA7R		7-519
RCP4W-SA7C		7-419	RCP6W/RCP6SW-RAA8C		7-475
RCP5-BA4/BA4U		3-191	RCP6W/RCP6SW-RAA8R		7-523
RCP5-BA6/BA6U	RCP5 ベルトタイプ	3-195	RCP6W/RCP6SW-WRA10C		7-479
RCP5-BA7/BA7U		3-199	RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-527
RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-560	RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-483
RCP5-RA10C		4-177	RCP6W/RCP6SW-WRA12R	RCP6/RCP6S	7-531
RCP5-RA10R	RCP5 ロッドタイプ	4-201	RCP6W/RCP6SW-WRA14C	防塵・防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-487
RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-681	RCP6W/RCP6SW-WRA14R		7-535
RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-543	RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-491
RCP6/RCP6S-GRST6C		6-113	RCP6W/RCP6SW-WRA16R		7-539
RCP6/RCP6S-GRST6R		6-121	RCP6-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	4-558
RCP6/RCP6S-GRST7C	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパ	6-117	RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-559, 4-560
RCP6/RCP6S-GRST7R		6-125	RCP6-FT-□	フート金具	4-562, 4-563
RCP6/RCP6S-RA4C		4-63	RCP6-GRT7A		6-105
RCP6/RCP6S-RA4R		4-111	RCP6-GRT7B	RCP6 グリッパタイプ	6-109
RCP6/RCP6S-RA6C		4-67	RCP6-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	4-566
RCP6/RCP6S-RA6R		4-115	RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-301
RCP6/RCP6S-RA7C	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-71	RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-567, 4-568
RCP6/RCP6S-RA7R		4-119	RCP6-NJ-RAA□R	ナックルジョイント	4-568, 4-569
RCP6/RCP6S-RA8C		4-75	RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-569, 4-570
RCP6/RCP6S-RA8R		4-123	RCP6-QR-RAA□R	クレビス金具	4-571
RCP6/RCP6S-RAA4C		4-79	RCP6-RAA4R(ハルスプレス仕様)		6-39
RCP6/RCP6S-RAA4R		4-127	RCP6-RAA6R(ハルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス/ハルスプレス	6-43
RCP6/RCP6S-RAA6C		4-83	RCP6-RAA7R(ハルスプレス仕様)		6-47
RCP6/RCP6S-RAA6R		4-131	RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI		6-291
RCP6/RCP6S-RAA7C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-87	RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI		6-287
RCP6/RCP6S-RAA7R		4-135	RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI	RCP6 ロータリーチャック	6-283
RCP6/RCP6S-RAA8C		4-91	RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI		6-279
RCP6/RCP6S-RAA8R		4-139	RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-215
RCP6/RCP6S-SA4C		3-61	RCP6-SS-GRST7		6-304
RCP6/RCP6S-SA4R		3-93	RCP6-SS-SA□	スライダースペーサー	3-660
RCP6/RCP6S-SA6C		3-65	RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-139
RCP6/RCP6S-SA6R		3-97	RCP6W-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	7-679
RCP6/RCP6S-SA7C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-69	RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-680, 7-681
RCP6/RCP6S-SA7R		3-101	RCP6W-FT-□	フート金具	7-682, 7-683, 7-684
RCP6/RCP6S-SA8C		3-73	RCP6W-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	7-685
RCP6/RCP6S-SA8R		3-105	RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-685, 7-686
RCP6/RCP6S-TA4C		4-397, 4-393	RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-687, 7-688
RCP6/RCP6S-TA4R		4-421, 4-417	RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-560, 4-561
RCP6/RCP6S-TA6C		4-405, 4-401	RCS2-FT-□	フート金具	4-564, 6-85
RCP6/RCP6S-TA6R	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-429, 4-425	RCS2-GD5N		4-359
RCP6/RCP6S-TA7C		4-413, 4-409	RCS2-GS5N	RCS2 ロッドタイプ	4-357
RCP6/RCP6S-TA7R		4-437, 4-433	RCS2-RA13R	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	4-339
RCP6/RCP6S-WRA10C		4-95	RCS2-RA5C		4-363
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-143	RCS2-RA5R		4-371
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-99	RCS2-RGD5C	RCS2 ロッドタイプ	4-381
RCP6/RCP6S-WRA12R	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-147	RCS2-RGS5C		4-373
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-103	RCS2-RN5N		4-353
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-151	RCS2-RP5N		4-355
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-107	RCS2-RTC10L		6-225
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-155	RCS2-RTC12L	RCS2 ロータリータイプ	6-229
RCP6/RCP6S-WSA10C		3-77	RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-221
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-109	RCS2-SA4C		3-297
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-81	RCS2-SA4R		3-325
RCP6/RCP6S-WSA12R	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-113	RCS2-SA5C		3-301
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-85	RCS2-SA5R	RCS2 スライダータイプ	3-329
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-117	RCS2-SA6C		3-305
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-89	RCS2-SA6R		3-333
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-121	RCS2-SA7C		3-309
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C		7-65	RCS2-SA7R		3-337
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	RCP6/RCP6S	7-69	RCS2-SD5N		4-361
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-73	RCS2-SRA7BD		4-367
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-77	RCS2-SRGD7BD	RCS2 ロッドタイプ	4-385
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C		7-81	RCS2-SRGS7BD		4-377
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	RCP6/RCP6S	7-85	RCS2-TCA5N		4-549
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-89	RCS2-TFA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-553
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-93	RCS2-TWA5N		4-551
RCP6W/RCP6SW-RA4C		7-447	RCS2CR-GD5NB		7-269
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-495	RCS2CR-GS5NB		7-267
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-451	RCS2CR-RN5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-263
RCP6W/RCP6SW-RA6R	RCP6/RCP6S	7-499	RCS2CR-RP5NB		7-265
RCP6W/RCP6SW-RA7C	防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-455	RCS2CR-SD5NB		7-271
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-503			
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-459			
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-507			

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCS2W-GD5NB		7-577	RESU (D) -1	回生抵抗ユニット	2-403, 8-288, 8-304
RCS2W-GS5NB		7-575	RESU (D) -2		8-226, 8-241, 8-253
RCS2W-RN5NB	RCS2CR 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-571	RESU-35T	回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	8-226, 8-241
RCS2W-RP5NB		7-573	RFC-H13	クランプフィルター(モーター電源用)	8-277, 8-297, 8-298
RCS2W-SD5NB		7-579	RP	背面取付けプレート	3-659, 4-572
RCS3/RCS3P-SA8C		3-313	RS-30	RS ロータリータイプ	6-253
RCS3/RCS3P-SA8R		3-341	RS-60		6-257
RCS3/RCS3P-SS8C	RCS3 スライダータイプ	3-317			8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3/RCS3P-SS8R		3-345	RSEL-G-CC		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3-CT8C		3-321			8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3-CTZ5C	RCS3 テーブルタイプ	4-555	RSEL-G-CC2		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3-FT-□	フート金具	6-84, 6-85			8-67, 8-81, 8-89, 8-95, 8-115
RCS3-MU□	モーター	1-182, 1-220	RSEL-G-CIE		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-67			8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-343	RSEL-G-DV		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-75			8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
	RCS3 ロッドタイプ	4-347	RSEL-G-DV2		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
		6-79			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
		6-51	RSEL-G-E	マスターユニット(SELユニット)	8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-55			8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
		6-59	RSEL-G-EC		8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
		6-63			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR	7-153	RSEL-G-EP		8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-157			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS3CR-MU8□	モーター	1-221, 1-222	RSEL-G-NP		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-FT-□	フート金具	4-563			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-RA4C		4-257	RSEL-G-PN		8-67, 8-81, 8-89, 8-96, 8-115
RCS4-RA4R		4-297			8-67, 8-81, 8-89, 8-96, 8-115
RCS4-RA6C		4-259	RSEL-G-PR		8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
RCS4-RA6R	RCS4 ロッドタイプ	4-299			8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
RCS4-RA7C		4-261	RSEL-G-PRT		3-659, 5-572, 7-398, 7-688
RCS4-RA7R		4-301			
RCS4-RA8C		4-263			
RCS4-RA8R		4-303			
RCS4-RAA4C		4-265			
RCS4-RAA4R		4-305			
RCS4-RAA6C		4-269			
RCS4-RAA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-309			
RCS4-RAA7C		4-273			
RCS4-RAA7R		4-313			
RCS4-RAA8C		4-277			
RCS4-RAA8R		4-317			
RCS4-SA4C		3-231			
RCS4-SA4R		3-263			
RCS4-SA6C		3-235			
RCS4-SA6R	RCS4 スライダータイプ	3-267			
RCS4-SA7C		3-239			
RCS4-SA7R		3-271			
RCS4-SA8C		3-243			
RCS4-SA8R		3-275			
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-660			
RCS4-TA4C		4-499, 4-503			
RCS4-TA4R		4-523, 4-527			
RCS4-TA6C	RCS4 テーブルタイプ	4-507, 4-511			
RCS4-TA6R		4-531, 4-535			
RCS4-TA7C		4-515, 4-519			
RCS4-TA7R		4-539, 4-543			
RCS4-WRA10C		4-281			
RCS4-WRA10R		4-321			
RCS4-WRA12C		4-285			
RCS4-WRA12R	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-325			
RCS4-WRA14C		4-289			
RCS4-WRA14R		4-329			
RCS4-WRA16C		4-293			
RCS4-WRA16R		4-333			
RCS4-WSA10C		3-247			
RCS4-WSA10R		3-279			
RCS4-WSA12C		3-251			
RCS4-WSA12R	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-283			
RCS4-WSA14C		3-255			
RCS4-WSA14R		3-287			
RCS4-WSA16C		3-259			
RCS4-WSA16R		3-291			
RCS4CR-SA4C		7-121			
RCS4CR-SA6C	RCS4CR	7-125			
RCS4CR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-129			
RCS4CR-SA8C		7-133			
RCS4CR-WSA10C		7-137			
RCS4CR-WSA12C	RCS4CR	7-141			
RCS4CR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-145			
RCS4CR-WSA16C		7-149			
RE	ロッド先端延長仕様	4-572			
			RESU (D) -1		2-403, 8-288, 8-304
			RESU (D) -2		8-226, 8-241, 8-253
			RESU-35T		8-226, 8-241
			RFC-H13		8-277, 8-297, 8-298
			RP		3-659, 4-572
			RS-30		6-253
			RS-60		6-257
					8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
			RSEL-G-CC		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
			RSEL-G-CC2		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-95, 8-115
			RSEL-G-CIE		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
			RSEL-G-DV		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
			RSEL-G-DV2		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
			RSEL-G-E	マスターユニット(SELユニット)	8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
			RSEL-G-EC		8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
			RSEL-G-EP		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
			RSEL-G-NP		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
			RSEL-G-PN		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-96, 8-115
			RSEL-G-PR		8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
			RSEL-G-PRT		3-659, 5-572, 7-398, 7-688
			RT	ボール保持機構付ガイド	3-659, 5-572, 7-398, 7-688
			S		
			S	シンクロ動作時スレブ軸指定	3-658, 7-398
			S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-302
			SA	シャフトアダプター	2-386, 6-303, 7-399, 7-688
			SB	シャフトブラケット	6-304, 7-399, 7-689
			SC	スクレーパ	4-572
			SCON-CB/CGB		8-215
			SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)	コントローラー	8-231
			SEP-ABU (S)	アブソバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	8-165, 8-199
			SIC-1	スパイラルコード	8-323, 8-321
			SIL	左横立て取付け仕様	3-659
			SIR	右横立て取付け仕様	3-659
			SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-386
			SLTO/SLT	サイドスロット取付け仕様	5-688
			SR	スライダー部ローラー仕様	2-386, 3-659, 5-572, 6-304
			SS	スライダースペーサー	2-387, 3-660, 6-304, 7-400
			SSEL-CS	コントローラー	8-320
			SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-17
			SSPA-LXM-750		3-449
			SSPA-MXM-400	SSPA スライダータイプ	3-445
			SSPA-SXM-200		3-441
			SSPDACR-L-750		7-217
			SSPDACR-M-400	SSPDACR	7-213
			SSPDACR-S-200	クリーン仕様 スライダータイプ	7-209
			ST	真直度高精度仕様	3-661, 7-400
					1-160, 1-164, 1-172, 1-174, 1-176, 1-180, 1-184, 1-205, 1-213, 1-215, 1-218, 1-225, 1-227
			ST-□	交換用ステンレスシート	1-227
			STR-1	ストラップ	8-323, 8-321

型式	内容	掲載頁
T		
TA	テーブルアダプター	2-387, 6-305, 7-400, 7-690
TAC-20-683	ノイズフィルター	8-277, 8-297, 8-298
TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	5-692, 8-317
TB-02E-□	エリシリンダー専用電源ユニット付きティーチングボックス	2-441
TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-433, 8-317
TB-03E-□	エリシリンダー専用電源ユニット付きティーチングボックス	2-437
TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-691
TMD2	電源2系統仕様	2-387
TRF/TRR	トラニオン金具	4-573
TST	ケーブル固定金具(上側)	2-388
TTA-A2(G)-20-20		5-585
TTA-A2(G)-30-30		5-589
TTA-A2(G)-40-40		5-593
TTA-A2(G)-50-50		5-597
TTA-A2S□(G)-20-20		5-585
TTA-A2S□(G)-30-30		5-589
TTA-A2S□(G)-40-40		5-593
TTA-A2S□(G)-50-50		5-597
TTA-A3(G)-20-20		5-601
TTA-A3(G)-30-30		5-605
TTA-A3(G)-40-40		5-609
TTA-A3(G)-50-50		5-613
TTA-A3S□(G)-20-20		5-601
TTA-A3S□(G)-30-30		5-605
TTA-A3S□(G)-40-40		5-609
TTA-A3S□(G)-50-50		5-613
TTA-A4(G)-20-20		5-617
TTA-A4(G)-30-30		5-621
TTA-A4(G)-40-40		5-625
TTA-A4(G)-50-50		5-629
TTA-A4S□(G)-20-20		5-617
TTA-A4S□(G)-30-30		5-621
TTA-A4S□(G)-40-40		5-625
TTA-A4S□(G)-50-50		5-629
TTA-C2(G)-20-15	TTA テーブルトップロボット	5-633
TTA-C2(G)-30-25		5-637
TTA-C2(G)-40-35		5-641
TTA-C2(G)-50-45		5-645
TTA-C2S□(G)-20-20		5-633
TTA-C2S□(G)-30-30		5-637
TTA-C2S□(G)-40-40		5-641
TTA-C2S□(G)-50-50		5-645
TTA-C3(G)-20-15		5-649
TTA-C3(G)-30-25		5-653
TTA-C3(G)-40-35		5-657
TTA-C3(G)-50-45		5-661
TTA-C3S□(G)-20-20		5-649
TTA-C3S□(G)-30-30		5-653
TTA-C3S□(G)-40-40		5-657
TTA-C3S□(G)-50-50		5-661
TTA-C4(G)-20-15		5-665
TTA-C4(G)-30-25		5-669
TTA-C4(G)-40-35		5-673
TTA-C4(G)-50-45		5-677
TTA-C4S□(G)-20-15		5-665
TTA-C4S□(G)-30-25		5-669
TTA-C4S□(G)-40-35		5-673
TTA-C4S□(G)-50-45		5-677
TTA-FT-□	本体取付金具	5-693

U		
UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6		3-741
US1/US2/US3/US4/US5/US6	ケーブルベアオプション	3-741

V		
VC	エア継手付き	6-305
VL	吸引用継手L字仕様	7-401, 7-691
VLL/VLR	L字継手取出し方向	7-401
VN	吸引用継手なし	7-401
VR	吸引用継手勝手違い	2-388, 7-401

W		
W	ダブルスライダー仕様	3-661, 7-401
WA	バッテリーレスアプソリュートエンコーダー仕様	2-388, 5-583, 5-584, 5-746
WCS	配線カラー付き	6-306
WL	無線通信仕様	2-388
WL2	無線軸動作対応仕様	2-388

型式	内容	掲載頁
WR-□	テンションワイヤ	1-184, 1-226, 1-228
WU-M		6-275
WU-S	WU 手首ユニット	6-271
X		
XSEL-RA/SA/P/PCT/Q/QCT		8-273
XSEL-RAX/RAXD8/SAX/SAXD8/PX/QX	コントローラー	8-291
Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-277, 8-297, 8-298
ZR-M		6-269
ZR-S	ZR垂直/回転一体型	6-267

A
B
C
D
E
F
G
H
I
J
K
L
M
N
O
P
Q
R
S
T
U
V
W
X
Z

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
あ		
アース		1-364
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□□	8-147
IAネット	IA	8-17
I/O		1-363
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	8-201
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	8-271
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	8-168
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	8-230, 8-244
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	8-230
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	8-257
	CB-PAC-PIO□□□	5-684
TTA用	CB-TTA-PIOJ005	5-693
XSEL用	CB-X-PIO□□□	5-858, 8-311
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	8-311
IP67対応ロボソリクター		1-30, 7-405
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル 型式一覧表		1-109, 3-743, 4-577, 6-307, 7-687
アクチュエーターケーブル		1-18, 3-52, 4-56, 5-54, 6-36, 7-58
アクチュエーターケーブル□mm仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-297
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-373, 6-297, 7-678
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-678
アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	ACF2/ACF5	2-373
アブソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5	8-199
	AB-5-CS	8-199
SCON-CB用	AB-5	8-226, 8-241
	AB-5-CS	8-226, 8-241
	AB-5-CS3	8-241
SSEL用	AB-5	8-253
XSEL用	AB-5	8-288, 8-304
スカラ用	AB-3	7-402
	AB-6	7-402
アブソバッテリー		1-364
アブソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-268
アブソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-268
アブソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	8-199
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	8-165
アブソリユートエンコーダー		1-364
アブソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
アブソリユートリセット用ジグ		
ZRユニット用	JG-ZRM	6-269
	JG-ZRS	6-267
	JG-1/2/3	7-402
スカラ用	JG-5	7-402
	JG-IXA1	5-854
	JG-WUM	6-300
	JG-WUS	6-300
アプリケーション事例		1-51
アルマイト処理追加	AL	7-678
安全カテゴリ		1-364
い		
EtherCAT	EC	8-17, 8-288, 8-304
EtherCAT モーション	ECM	8-17
EtherNet/IP	EP	8-17
位置決め完了幅		1-364
位置決め精度		1-364
イナーシャ比		1-364
インクリメンタルエンコーダー		1-364
インクリメンタルタイプ(エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
インターロック		1-393
え		
エア継手付き	VC	6-305
エアバージ		1-364
エイト		1-459
A(加速度)V(速度)D(減速度)	AVD	1-363

内容	型式	掲載頁
AQシール	AQ	3-655, 5-569, 7-395
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-363
SSCNET III/H	SSN	8-17
Ma方向/Mb方向/Mc方向		1-363
LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	LED	5-853
L字継手取出し方向	VLL/VLR	7-401
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-373
エンコーダー		1-365
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
	CB-RCS2-PA□□□	8-228
	CB-RCS2-PLA□□□	8-229, 8-242
	CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	8-243
SCON用	CB-X1-PA□□□	8-229
	CB-X1-PA□□□-WC	8-230
	CB-X1-PLA□□□	8-229
	CB-X2-PLA□□□	8-229, 8-242
	CB-X3-PA□□□	8-228
	CB-RCS2-PA□□□	8-255
	CB-RCS2-PLA□□□	8-255
SSEL用	CB-X1-PA□□□	8-256
	CB-X1-PA□□□-WC	8-257
	CB-X1-PLA□□□	8-256
	CB-X2-PLA□□□	8-255
	CB-X3-PA□□□	8-255
	CB-RCS2-PA□□□	8-307
	CB-RCS2-PLA□□□	8-308
	CB-X1-PA□□□	8-309
XSEL用	CB-X1-PA□□□-WC	8-310
	CB-X1-PLA□□□	8-309
	CB-X2-PLA□□□	8-308
	CB-X3-PA□□□	8-307
エンコーダー種類		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
エンコーダーパルス数		1-15, 3-49, 4-53, 5-51, 6-33, 7-55
お		
オーバーシュート		1-365
オーバーハング		1-365
オーバーロードチェック		1-365
オープンコレクター出力		1-365
オープンループ方式		1-365
押当て原点復帰		1-365
押付け動作		1-269
オプション		
クリーン仕様		7-395
グリッパタイプ		6-297
サーボプレス		6-83
スカラロボット		5-853
スライダタイプ		3-655
直交ロボット		5-569
テーブルタイプ		4-557
テーブルトップロボット		5-687
特定機能機種		6-297
防塵・防滴仕様		7-678
リニアサーボタイプ		3-741
ロータリータイプ		6-297
ロッドタイプ		4-557
オフボードチューニング機能		1-334
オルタネイト回路		1-395
か		
海外規格		1-18, 1-351, 3-52, 4-56, 5-54, 6-36, 7-58
再生エネルギー		1-365
再生抵抗		1-365
再生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON-CB/ SCON-CAL/SSEL用	CB-SC-REU010	8-226, 8-241, 8-253
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-403, 8-288, 8-304
再生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-403, 8-288, 8-304
	RESU(D)-2	8-226, 8-241, 8-253
再生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	RESU-35T	8-226, 8-241
再生ブレーキ		1-365
ガイド取付け方向		
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-565

内容	型式	掲載頁
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-80, 2-381
ガイドモジュール		1-365
外部運転モード		1-365
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-395, 2-403, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
カウンター回路		1-391
拡張ケーブルペア	ET1/ET2/ET3/ET4/ ET5/ET6/ET7/ET8	3-656
拡張PIOボード(XSEL用)	IA-103-X-□ IA-103-X-□-P	8-287 8-287
拡張ユニット(R-unit用)		
PIOユニット	RCON-NP/PN	8-73, 8-105, 8-116
PIO/SIO/SCON拡張ユニット	RCON-EXT-NP/PN	8-69, 8-73, 8-105, 8-116
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-62, 8-66, 8-69, 8-80, 8-82, 8-84, 8-90, 8-105, 8-116, 8-122
	RCON-EXT-TR	8-105, 8-120
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	5-853
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	8-62, 8-69, 8-127
荷重係数		1-365
加速度		1-13, 3-47, 4-51, 5-49, 6-31, 7-53
型式項目説明		1-105
カップリング		1-365
過電圧		1-366
カバーなし仕様	NCO	3-658
可搬質量		1-366
カリキュレーター		8-330
簡易アプソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-61, 8-66, 8-68, 8-73, 8-84, 8-86, 8-106
バルスモーター用	RCON-ABU-P	8-61, 8-68, 8-84, 8-86, 8-106
簡易アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
慣性		1-366
慣性モーメント		1-366
ガントリ		1-366
き		
キー溝		1-366
キー溝付仕様	K	6-300
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-688
危険速度		1-366
技術資料(アイエイアイ製品)		1-239
技術資料(一般)		1-240
基準定格寿命		1-366
吸引用継手L字仕様	VL	7-401, 7-691
吸引用継手勝手違い	VR	7-401
吸引用継手なし	VN	7-401
く		
グラウンド		1-366
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-277, 8-293, 8-298
モーター電源用	RFC-H13	8-277, 8-293, 8-298
グリース		1-366
グリースアップ		1-366
クリーブセンサー		1-366
標準仕様	C	3-655, 5-569, 7-395
	CL	3-655, 5-569, 7-395
クリーン度		1-366
繰返し位置決め精度		1-16, 1-367, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
グリップタイプ		6-89
グリップベルト	GRP-1	8-323

内容	型式	掲載頁
クレビス金具	EC-QR-RR□ QR RCA-QR-RA□ RCP6-QR-PRRA□R	2-385 4-571 4-572 4-571
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□ QRPB	2-386 2-386
グローバル仕様		1-367
け		
ゲイン		1-367
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV RCON-GW/GWG-CC RCON-GW/GWG-CIE RCON-GW/GWG-PR RCON-GW/GWG-EC RCON-GW/GWG-EP RCON-GW/GWG-PRT	8-60, 8-81, 8-84, 8-93, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-94, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-95, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-96, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-97, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-98, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-99, 8-115
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCM-P6GW	8-141
ケーブル		
EC用電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	2-396, 2-404
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□ CB-PAD-PIOS□□□	8-188, 8-214 8-188, 8-214
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	8-201
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	8-271
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	8-168
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	8-230, 8-244
SCON用(バルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	8-230
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	8-257
TTA用	CB-PAC-PIO□□□ CB-TTA-PIQJ005	5-684 5-693
XSEL用	CB-X-PIO□□□	5-858, 8-311
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	8-311
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□ (-RB)	8-152
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□ -JY1(-RB)	8-152
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-147
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー ⇄変換ユニット接続ケーブル	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	8-152
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-X002	8-323
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-441, 8-323
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-323
USBケーブル	CB-SEL-USB030	3-395, 5-692, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241, 8-254, 8-268, 8-289, 8-306
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-268
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
	CB-RCS2-PA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ CB-RCS2-PLDA□□□(-RB) CB-RCS2-PLLA□□□(-RB) CB-RCS3-PLA□□□(-RB) CB-X1-PA□□□ CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PA□□□-WC CB-X1-PLA□□□ CB-X1-PLA□□□-AWG24 CB-X2-PLA□□□ CB-X3-PA□□□	8-228 8-229, 8-242 8-242 8-243 8-228, 8-243 8-229 8-229 8-230 8-229 8-229 8-242 8-228
SCON用		

カタログ掲載製品一覧 (五十音順)

あ
か
さ
た
な
は
ま
や
ら
わ

内容	型式	掲載頁
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	8-255
	CB-RCS2-PLA□□□□	8-255
	CB-X1-PA□□□□	8-256
	CB-X1-PA□□□□-WC	8-257
	CB-X1-PLA□□□□	8-256
	CB-X2-PLA□□□□	8-255
XSEL用	CB-X3-PA□□□□	8-255
	CB-RCS2-PA□□□□	8-307
	CB-RCS2-PLA□□□□	8-308
	CB-X1-PA□□□□	8-309
	CB-X1-PA□□□□-WC	8-310
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	8-309
	CB-X1-PLA□□□□	8-309
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	8-309
	CB-X2-PLA□□□□	8-308
	CB-X3-PA□□□□	8-307
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON/SSEL用	CB-SC-REU010	8-226, 8-241, 8-253
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-403, 8-288, 8-304
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-395, 2-403, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□□	8-62, 8-69, 8-127
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□ -JY1 (-RB)	8-152
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□(-RB)	8-152
コネクタ変換ケーブル		
MSEL用	CB-SEL-SJS002	8-268
SSEL用	CB-SEL-SJS002	8-253
コントローラー・アンプバッテリー ユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-199
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-AB005	8-165
コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-31, 8-324
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-31, 8-324
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-692, 8-253, 8-268, 8-289, 8-305, 8-306
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-692, 8-289, 8-305
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□□	8-230
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□□-1	5-858, 8-310
	CB-IXA-BK□□□□-2	5-858, 8-310
	CB-IXA-BK□□□□-3	5-858, 8-310
ブレーキボックス付属ケーブル	CB-LDC-CTL□□□□-JY	8-234, 8-243
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	8-128
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-227, 8-242
	CB-RCS3-MA□□□□(-RB)	8-228, 8-243
	CB-X-MA□□□□	8-228
	CB-XEU-MA□□□□	8-230
SSEL用	CB-XMC-MA□□□□	8-227
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-255
	CB-X-MA□□□□	8-255
	CB-XEU-MA□□□□	8-256
XSEL用	CB-XMC-MA□□□□	8-255
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-308
	CB-X-MA□□□□	8-308
	CB-XEU-MA□□□□	8-310
CB-XMC-MA□□□□	8-308	
モーター・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-201, 8-213
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-270
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-269
	CB-PAC-PIO□□□□	8-271
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-270

内容	型式	掲載頁	
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-167	
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-167	
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-166	
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-167	
	CB-CFA2-MPA□□□□(-RB)	8-167	
	CB-CFA3-MPA□□□□(-RB)	8-166	
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-168	
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-168	
	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-124	
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-124	
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-124	
	CB-RCAPC-MPA□□□□(-RB)	8-123	
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-124	
	ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□□-AS	5-859
CB-IXP-USR□□□□-CS	5-859		
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-RCS2-PLLA010	8-234	
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-298	
ケーブル型式一覧表		1-109, 3-743, 4-577, 6-307, 7-687	
ケーブル固定金具	FST	2-377	
TST	2-388		
ケーブル取り出し方向	AO	6-297, 7-395, 7-678	
	A1	3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-395, 7-678	
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-655, 5-569, 7-395	
	A2	4-557, 6-297, 7-678	
	A3	3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-678	
	AT	7-678	
	CJB/CJL/CJR/CJT	3-656, 4-557, 5-570, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678	
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-298		
CJO	3-656, 4-557		
MLE/MLS/MRE/MRS	3-658		
ケーブルベアオプション			
拡張ケーブルベア	ET1/ET2/ET3/ET4/ ET5/ET6/ET7/ET8	3-656	
CT1	3-656		
標準ケーブルベア	CT2/CT3/CT4	3-656, 3-741	
CT5/CT6	3-741		
ユーザーケーブルベア (Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/ US5/US6	3-741, 3-742	
減速度		1-13, 3-47, 4-51, 5-49, 6-31, 7-53	
原点		1-367	
原点確認センサー	HS	3-657, 4-565, 7-684	
	HSL/HSR	3-657, 4-565, 7-397	
原点逆仕様	NM	2-384, 3-658, 4-569, 5-571, 5-688, 6-302, 7-398, 7-686	
原点復帰		1-367	
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-657, 5-571, 7-398	
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-657, 3-742, 5-571, 6-300, 7-398	
こ			
コイル		1-367	
高加減速対応	HA	3-657, 4-565	
高可搬質量設定	HLA	3-657	
交換用ステンレスシート		1-160, 1-164, 1-172, 1-174, 1-176, 1-180, 1-184, 1-205, 1-213, 1-215, 1-218, 1-225, 1-227	
	ST-□		
	交換用バッテリー	AB-5	8-199, 8-226, 8-241, 8-253, 8-287, 8-288, 8-304
		AB-7	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321

内容	型式	掲載頁
高精度仕様	HPR	3-657, 7-397
小型コネクタ仕様	CNS	4-557, 7-396, 7-678
コネクタケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-566, 7-398, 7-684
	K2	4-566
コネクタ変換ケーブル		
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-136, 8-253, 8-268, 8-323, 8-320
SSEL用	CB-SEL-SJS002	8-136, 8-253, 8-268, 8-323, 8-320
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M	6-302
	GRS-RCH-S	6-302
	GRS-RSL-M	6-302
	GRS-RSL-S	6-302
	RCH/RSL	6-302
コンデンサー		1-367
コントローラー		8-7
コントローラー内蔵口ボシリンダー	RCP6S	8-139
コントローラーリンクケーブル	CB-RCB-CTL002	8-287
CompoNet	CN	8-17

さ		
サーボ制御		1-367
サーボプレス		6-37
サーボモーター		1-367
サイクルタイム		1-367
サイクルタイム計算ソフト		1-333
サイドスロット取付け仕様	SLTO/SLT	5-688
差動ラインドライバ		1-367
サポート体制		1-459
三相交流		1-367

し		
G		
		1-363
CE対応	CE	3-655, 4-557, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678
CEマーキング海外規格		1-351
シーケンス制御		1-381
CCW		1-363
CC-Link	CC	8-17
CC-Link IE Field	CIE	8-17
CW		1-363
CT効果		1-363
CP制御		1-363
シールド線		1-367
軸先端Dカット仕様(右面)	DCR	6-298
軸先端Dカット仕様(左面)	DCL	6-298
軸先端Dカット仕様(前面)	DCT	6-298
軸先端Dカット仕様(背面)	DCB	6-298
自己保持回路		1-387
システムメモリーバックアップバッテリー		
SSEL用	AB-5-CS	8-226, 8-241, 8-253
	G1	2-381, 3-657, 4-565, 7-684
指定グリース塗布仕様	G3/G4	3-657, 4-565, 7-397, 7-684
	G5	2-381
シミュレーションソフト		8-332
ジャバラ		1-367
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-303, 7-399, 7-689
	SA	2-386, 6-303, 7-399, 7-688
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-304, 7-399, 7-400, 7-689
	SB	6-304, 7-399, 7-689
寿命		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397
省電力対応	LA	3-657, 4-566, 7-398, 7-685
ジョグ送り		1-367
食品用グリース指定	GE	7-684
シリアル通信		1-368
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-658, 7-398
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-658, 7-398
真面目高精度仕様	ST	3-661, 7-400

内容	型式	掲載頁
す		
垂直・回転一体型		6-261
垂直設置		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
スイッチ		1-368
スカラロボット		5-743, 7-60, 7-406
スクレーパー		1-368
	SC	4-572
ステア(IXA用)	IXA-SST-ZW-1/2	5-857
	IXA-TST-ZW-1/2	5-857
ステッピングモーター		1-368
ステンレスシート		1-368
ストップシリンダー		6-261
ストラップ	STR-1	8-323, 8-321
ストローク		1-368
スパイラルコード	SIC-1	8-323, 8-321
すべりねじ		
	RCA-SS-SA4	3-660, 7-400
	RCP6-SS-GRST7	6-304
	RCP6-SS-SA□	3-660
	RCS4-SS-SA□	3-660
	SS	2-387, 3-660, 6-304, 7-400
スライダタイプ		3-53
スライダー部ローラー仕様	SR	3-659, 5-572
スラスト荷重		1-368

せ		
生産中止機種と後継機種		1-449
整定時間		1-368
静的許容モーメント		1-16, 1-243, 1-368, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-687
ZRユニット		6-261
Z相		1-364
SEL言語		1-364
SELプログラム支援サービスFAXシート		1-465
センサー	GRS-S1N-M	6-302
	GRS-S1N-S	6-302
	GRS-S1P-M	6-302
	GRS-S1P-S	6-302
	GRS-S2N-M	6-302
	GRS-S2N-S	6-302
	GRS-S2P-M	6-302
	GRS-S2P-S	6-302
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-302
	KFA	4-566, 7-685
先端アダプター(キー溝)	RCP6-KFA-RR□	4-566
	RCP6W-KFA-RR□	7-684
	EC-FFA-RR□	2-375
先端アダプター(フランジ)	FFA	2-375, 4-558, 7-679
	RCP6-FFA-RR□	4-558
	RCP6W-FFA-RR□	7-679
	EC-NFA-□	2-382
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	2-382, 4-567, 7-685
	RCP6-NFA-□	4-567, 4-568
	RCP6W-NFA-□	7-685, 7-686

そ		
操作部脱着可能仕様	OS	5-688
速度		1-13, 3-47, 4-51, 5-49, 6-31, 7-53
ソフトウェアリミット		1-368
ソレノイドバルブセット	IXA-SVP-1	5-857

た		
ダイオード		1-368
タイマー		1-369
タイマー回路		1-389
タクトタイム		1-369
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□	5-692, 8-317
	TB-03-□	2-433, 8-317
脱調		1-369
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-287

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
ダブルガイドブロック	DB	4-558
ダブルスライダ		1-369
ダブルスライダ仕様	W	3-661, 7-401
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-84, 8-107
ダミープラグ	DP-2	5-692, 8-288, 8-304
	DP-4S	8-120, 8-254, 8-268
	DP-5	8-165, 8-199, 8-226, 8-241
単軸アクチュエーター		3-53, 4-57, 4-389
単相交流		1-369

ち		
力制御機能		1-270
中間サポート機構		1-369
直接数値指定制御		1-369
直交ロボット		5-55

つ		
追加スイッチ		5-689
通信ケーブル(XSEL用)	CB-RCB-SIO050	8-287
吊り金具	EB	2-374, 3-656, 3-742, 7-388

て		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-313
	NTB/NTBL/NTBR	4-569, 7-687
Tスロットナットバー	RCP6-NTB-□	4-569, 4-570
	RCP6W-NTB-□	7-687, 7-688

ティーチング		1-369
ティーチングボックス	TB-02-□	5-692, 8-317
	TB-03-□	2-433, 8-317
TTA支柱追加オプション	AP	5-687
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002	8-136, 8-253, 8-268, 8-323, 8-320
	CB-TB1-X002	8-323
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-441, 8-323
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-323
TB-02用TPアダプター接続ケーブル		

コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-324
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-31, 8-324
TPアダプター(プログラムコントローラー用)	IA-LB-TGS	8-31, 8-324
TPアダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-LB-TGS	8-31, 8-324
定格推力		1-369
定格トルク		1-369
ディスペンサー		1-369
データ設定器	TB-03-□	2-433, 8-317
	RCP2-TA-□	6-305, 7-401, 7-690
テーブルアダプター	TA	2-387, 6-305, 7-400, 7-690

テーブルタイプ		4-389
テーブルトップロボット		5-581
テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-80, 2-381
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-374
DeviceNet	DV	8-17
デューティ		1-14, 1-369, 1-280, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
電源2系統仕様	TMD2	2-387
電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-84, 8-86, 8-104
電磁弁タイプ		1-369
テンションワイヤ	WR-□	1-184, 1-226, 1-228
天吊り取付け仕様	CIM	3-655

と		
動的許容モーメント		1-16, 1-243, 1-370, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
特別仕様品		1-335
突入電流		1-370
ドライバー停止機能用I/Oケーブル	CB-SC-STO□□□	8-230, 8-244
ドライバーユニット(R-unit用)		

内容	型式	掲載頁
24Vドライバーユニット	RCON-PC-1	8-66, 8-73, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-PC-2	8-66, 8-73, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-PCF-1	8-66, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-AC-1	8-68, 8-70, 8-73, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-AC-2	8-63, 8-66, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-DC-1	8-63, 8-66, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-DC-2	8-84, 8-86, 8-103
	RCON-SC-1	8-35, 8-62, 8-66, 8-69, 8-73, 8-84, 8-86, 8-104
	RCA-TRF-□	4-573
	RCA-TRR-□	4-573
トランジスタ	TRF/TRR	4-573
トランス		8-318
取付け姿勢		1-370
		1-15, 1-261, 3-49, 4-53, 5-51, 6-33, 7-55

な		
ナックルジョイント	EC-NJ-RR□	2-383
	NJ	4-568
	RCA-NJ-RA□	4-569
	RCP6-NJ-RR□R	4-568, 4-569
ナックルジョイント+揺動受け金具	EC-NJPB-RR□	2-384
	NJPB	2-384

に		
N(ニュートン)		1-363
N・m(ニュートンメートル)		1-364

ね		
ネットワーク対応		8-17

の		
ノイズ		1-370
ノイズフィルター		1-370
SCON用	NF2010A-UP	8-218, 8-234, 8-246
SSEL用	NF2010A-UP	8-218, 8-234, 8-246
	NBH-20-432	8-277, 8-297, 8-298
XSEL用	TAC-20-683	8-277, 8-297, 8-298

は		
配線カラー付き	WCS	6-306
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□	4-572
	RP	3-658, 4-572

パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1 MW050(-EB)	5-692, 8-253, 8-268, 8-289, 8-305

パソコン専用ティーチングソフト		
RCON用	IA-OS	8-57, 8-151, 8-117
SSEL用	IA-101-X-USBS	8-253, 8-268
	IA-101-X-MW-JS	8-253, 8-268
TTA用	IA-101-TTA-USB	5-692

	IA-101-N	8-118, 8-134, 8-289, 8-306
	IA-101-X-MW	5-692, 8-118, 8-253, 8-289, 8-305
XSEL用	IA-101-X-USBMW	5-692, 8-287, 8-289, 8-306
	IA-101-XA-MW	5-692, 8-135, 8-289, 8-305

バックアップメモリー		1-370
バックラッシュ		1-370

内容	型式	掲載頁
バッテリー		
アプソデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-402
	AB-6	7-402
アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	AB-5-CS3	8-241
アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリアップバッテリー	AB-5	8-199, 8-226, 8-241, 8-253, 8-287, 8-288, 8-304
アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリアップ バッテリー(ケース付き)	AB-5-CS	8-226, 8-241, 8-253
交換用バッテリー	AB-7	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321
バッテリーレスアプソリュートエンコーダー		1-21, 2-14
バッテリーレスアプソリュート エンコーダー仕様	WA	2-388, 5-583, 5-584, 5-746
バッテリーレスアプソリュートタイプ (エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
パネルユニット	PU-1	8-246
ハブユニット(RCP6用)	RCM-P6HUB	8-145
パラメーター		1-370
張出し負荷長		1-16, 1-370, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
バルス変換器	AK-O4	8-195, 8-218
	JM-O8	8-218, 8-235
バルスプレス		1-270, 6-9
バルス列制御		1-370
バルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	8-230
パワーコン		1-25, 2-15
パワーコンスカラ	IXP	1-25, 5-743, 7-60, 7-398
ハンチング		1-370
ひ		
PIO制御		1-397
PNP仕様	PN	2-384, 5-682
PLC		1-364
PLC接続ユニット(RCP6用)	RCB-P6PLC	8-146
PTP制御		1-364
非常停止回路		1-370
ビジョンシステム		8-19
ビジョンセンサー		1-370
左横立て取付け仕様	SIL	3-659
ピッチング		1-370
		1-371
標準荷重係数	CT1	3-656
	CT2/CT3/CT4	3-656, 3-663, 3-741
	CT5/CT6	3-741
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-658, 3-664
ふ		
ファンユニット(R-unit用)		
200Vドライバー用ファンユニット	RCON-FUH	8-84, 8-136, 8-119
ファンユニット	RCON-FU	8-84, 8-136, 8-119
フィードバック制御		1-252, 1-371
	CC	8-288, 8-304
	DV	8-288, 8-304
フィールドネットワーク接続用ボード	EC	8-288, 8-304
	EP	8-288, 8-304
	PR	8-288, 8-304
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-301
	RCP6-MJF-GRST□	6-301
	EC-FT-□	2-377
	EC-FTSB	2-378
	FT	2-377, 3-656, 4-562, 6-84, 7-397, 7-682
	FT2/FT4	4-565
	RCA-FT-□	3-656, 4-563, 7-397
	RCP2-FT-□	4-563
	RCP6-FT-□	4-562, 4-563
	RCP6W-FT-□	7-682, 7-683, 7-684
	RCS2-FT-□	4-564, 6-85
	RCS3-FT-□	6-84, 6-85
	RCS4-FT-□	4-563
フート金具		

内容	型式	掲載頁
フート金具(TTA専用)	FT4/FT6	5-687
フートプレート	FTP	5-570
負荷率		1-371
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-386
フランジ	DDA-FL-□	6-300, 7-396
	IXP-FL-1	5-854
フランジ(IXP用)	IXP-FL-2/3	5-854, 7-402, 7-692
	IX-FL-1	5-855, 7-403, 7-692
フランジ(IXA用)	IX-FL-4	5-855, 7-403
	IXA-PLF-EW-1	5-855
	IXA-PLF-RW-1	5-855
	FLR	4-561
	RCA-FL-□	4-560, 4-561
	RCA-FLR-□	4-561
	RCP2-FL-□	4-560, 4-561
	EC-FL-□	2-376
	FL	2-376, 4-559, 6-83, 6-300, 7-396, 7-680
	RCA-FL-□	4-560, 4-561
	RCP2-FL-□	4-560, 4-561
	RCP4-FL-□	4-560
	RCP5-FL-□	4-560
	RCP5W-FL-□	7-681
	RCP6-FL-□	4-559, 4-560
	RCP6W-FL-□	7-680, 7-681
	RCS2-FL-□	4-560, 4-561
	FB	6-299, 7-396, 7-679
フランジブラケット	RCP2-FB-□	6-299, 7-396, 7-679
ブレーキ		
エンド側取出し	BE	3-655, 6-297, 7-395
左側取出し	BL	3-655, 6-297, 7-395
標準仕様	B	2-373, 3-655, 4-557, 5-569, 5-687, 5-853, 6-83, 6-297, 7-395, 7-678
ブレーキボックス無し	BN	4-557, 6-83
右側取出し	BR	3-655, 6-297, 7-395
		1-371
	IA-110-DD-4	6-297
ブレーキボックス	RCB-110-RA13-0	1-270, 3-611, 3-615, 3-631, 3-635, 4-342, 5-548, 5-550, 6-74
フレームグラウンド		1-371
フレキシブルホース		1-371
プログラム支援ツール		8-331
プログラムタイプ		8-15
プロトコル		1-371
PROFINET	PRT	8-17
PROFIBUS-DP	PR	8-17
へ		
ベルト駆動		
	IA-CV-USB	5-692, 8-306
	IA-LB-TGS	8-31, 8-324
		8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
変換アダプター	RCB-CV-USB	8-31, 8-324
	RCB-LB-TGS	8-31, 8-324
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	8-128
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-147
ほ		
防塵・防滴仕様		7-405
防錆皮膜処理	MD	3-657
		1-18, 3-52, 4-56, 5-54, 6-36, 7-58
防滴仕様		4-56, 5-54, 6-36, 7-58
ボールねじ		1-250, 1-371
ボール保持機構付ガイド	RT	3-659, 5-572, 7-398, 7-688
保護構造(IP□□)		1-371
保護構造について		1-349
ポジションナータイプ		8-13

カタログ掲載製品一覧 (五十音順)

内容	型式	掲載頁
保守部品		1-107
本体カバー	CO	5-569, 5-687, 6-298, 7-678
本体精度		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
本体前面(反モーター側)組み付け穴=タップ穴仕様	AHT	6-297
本体取付け金具	TTA-FT-□	5-583, 5-584
本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	TFL/TFR	7-691
本体取付けブラケット(天吊り仕様)	HFL/HFR	7-684

ま

マスターユニット		
	RSEL-G-CC	8-67, 8-86, 8-89, 8-94, 8-115
	RSEL-G-CC2	8-67, 8-86, 8-89, 8-94, 8-115
	RSEL-G-CIE	8-67, 8-86, 8-89, 8-95, 8-115
	RSEL-G-DV	8-67, 8-86, 8-89, 8-93, 8-115
	RSEL-G-DV2	8-67, 8-86, 8-89, 8-93, 8-115
	RSEL-G-E	8-67, 8-86, 8-89, 8-102, 8-115
SELユニット (RSEL用)	RSEL-G-EC	8-67, 8-86, 8-89, 8-97, 8-115
	RSEL-G-EP	8-67, 8-86, 8-89, 8-98, 8-115
	RSEL-G-NP	8-67, 8-86, 8-89, 8-102, 8-115
	RSEL-G-PN	8-67, 8-86, 8-89, 8-102, 8-115
	RSEL-G-PR	8-67, 8-86, 8-89, 8-96, 8-115
	RSEL-G-PRT	8-67, 8-86, 8-89, 8-99, 8-115

	RCON-GW/GWG-DV	8-60, 8-84, 8-89, 8-93, 8-115
	RCON-GW/GWG-CC	8-60, 8-84, 8-89, 8-94, 8-115
	RCON-GW/GWG-CIE	8-60, 8-84, 8-89, 8-95, 8-115
ゲートウェイユニット (R-unit用)	RCON-GW/GWG-PR	8-60, 8-84, 8-89, 8-96, 8-115
	RCON-GW/GWG-EC	8-60, 8-84, 8-89, 8-97, 8-115
	RCON-GW/GWG-EP	8-60, 8-84, 8-89, 8-98, 8-115
	RCON-GW/GWG-PRT	8-60, 8-84, 8-89, 8-99, 8-115

マルチスライダー		1-371
----------	--	-------

み

右横立て取付け仕様	SIR	3-659
見積もり・問い合わせFAXシート		1-466

む

無線軸動作対応仕様	WL2	2-388
無線通信仕様	WL	2-388

め

メカエンド		1-372
MECHATROLINK I/II	ML	8-17
MECHATROLINK III	ML3	8-100
メンテナンス部品概略図/ メンテナンス部品型式リスト		1-159

内容	型式	掲載頁
----	----	-----

も

		1-15, 3-49, 4-53, 5-51, 6-33, 7-55
	ERC-MU□	1-212
	ERC2-MU□	1-212
	ERC3-MURA□□□□	1-212
	ERC3-MUSA□□□□	1-211
	RCA2-MU□	1-214
	RCP3-MU□	1-209
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-176, 1-208
	RCS3-MU□	1-182, 1-218
	RCS3CR-MU8□	1-219, 1-220

モーター(ロボット)ケーブル

	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-227, 8-242
SCON用	CB-X-MA□□□□	8-228
	CB-XEU-MA□□□□	8-230
	CB-XMC-MA□□□□	8-227
SSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-255
	CB-X-MA□□□□	8-255
	CB-XEU-MA□□□□	8-256
XSEL用	CB-XMC-MA□□□□	8-255
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-308
	CB-X-MA□□□□	8-308
	CB-XMC-MA□□□□	8-308

モーター・エンコーダー型 (ロボット) ケーブル

ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-201, 8-213
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-270
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-269
	CB-PAC-PIO□□□□	8-271
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-270
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-167
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-166
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CFA2-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CFA3-MPA□□□□(-RB)	8-166
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-168
CB-RPSEP-MPA□□□□	8-168	
PCON用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-188
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-188
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-187
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-188
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-188
RCON用	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-124
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-124
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-124
	CB-RCAPC-MPA□□□□(-RB)	8-123
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-124

モーター・エンコーダーケーブル		1-18, 1-372, 3-52, 4-56, 5-54, 6-36, 7-58
-----------------	--	-------------------------------------------

モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-381
-------------	-----------------	-------

モーター折返し方向	ML/MR	2-381, 3-658, 4-566, 5-688, 6-85, 6-301, 7-685
	MT	4-566, 6-85, 6-301, 7-685

モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-567, 6-86
---------------------	-------------	-------------

モーメント		1-243, 1-372
-------	--	--------------

漏れ電流		1-372
------	--	-------

ゆ

USBケーブル		3-395, 5-692, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241, 8-254, 8-268, 8-289, 8-306
	CB-SEL-USB030	

USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	2-395, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
----------------------------	------------	---------------------------------------------------------------

UL規格海外規格		1-352
----------	--	-------

ユーザーケーブル (IXA用)	CB-IXA-USR□□□□-CS	5-859
-----------------	-------------------	-------

内容	型式	掲載頁
ユーザーケーブルペア (Sタイプ)	US1/US2/US3/ US4/US5/US6	3-741, 3-742
ユーザーケーブルペア (Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/ UM4/UM5/UM6	3-741, 3-742
ユニット製品		5-5, 5-55, 5-581, 7-60, 7-406
よ		
ヨーイング		1-372
ら		
ラジアル荷重		1-23, 1-372
ラジアルシリンダー		1-23
り		
リード		1-372
リニアエンコーダー		1-372
リニアガイド		1-372
リニアサーボタイプ		3-665
リニアモーター		1-372
リレー		1-372
リングコア	ESD-R-25	8-276, 8-277
ろ		
RoHS指令海外規格		1-351
ロータリータイプ		6-187
ロードセル		1-372
ロードセル付き	LCT/LCN	6-85
ローリング		1-372
ロストモーション		1-16, 1-372, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
ロッド先端延長仕様	RE	4-572
ロッド先端振れ		1-17, 1-246, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
ロッドタイプ		1-17
ロッド不回転精度		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
ロボシリンダーゲートウェイSIO用 接続ユニット		
コントローラーリンクケーブル	CB-RCB-CTL002	8-287
通信ケーブル	CB-RCB-SIO050	8-287
ロボットケーブル		1-372
わ		
Y軸取付け前後位置変更	F1/F2	5-687
Y軸取付け高さ位置変更	H1/H2	5-688

あ

か

さ

た

な

は

ま

や

ら

わ

MEMO

お客様の期待に「心」で応える

製品づくりとサービスを

心をこめて製品をつくること、それは使いやすさや品質の高さなどお客様の「あったらいいな」を想像し、応えることに他なりません。

また、そうした製品の魅力は心のこもったサービスがあってはじめて、お客様の実感や満足へと変わります。

私たちは、このホスピタリティの精神を忘れることなく、お客様の期待に「心」で応える製品づくりとサービスで、事業の発展に貢献いたします。



2007年8月、従来の尾羽工場に隣接した社屋に開発部門、本社管理部門等を移転。開発・生産が一体となった製品開発・量産化を実現し、より高品質の製品化が可能となりました。この新本社社屋の窓には私たちのお客様への思いを込め、「心」という文字をかたどっています。

終わりになき進化のために——。 私たちは変わり続けます。

株式会社アイエイアイは、ロボットの製造・販売を通じて、「工場のCO2削減、省エネ、省力化、コスト低減、生産効率アップ、品質向上、エアレス化」など、さまざまな場面でお客様のご要望にお応えします。

モノづくりの現場を幅広く支えていくために、主に以下の4項目に力を入れ、邁進していきます。

Development

開発力

常に次のステップを見据える姿勢が、無限の可能性を呼ぶ。

アイエイアイでは常に市場ニーズの先を読み、研究開発への積極的な投資をおこなうことで、毎年さまざまな商品を市場に送り出しています。

Products

製品力

現場に最適なシステムを提供する、多彩なバリエーション。

2点間動作に特化した「エレシリンダー[®]」から、より高性能な「ロボシリンダー[®]・単軸ロボット」「直交・スカルロボット」まで、お客様の用途にあわせたロボットを多数取り揃えています。

Network

ネットワーク力

国内外に数多くの拠点を構え、お客様の競争力向上に貢献。

国内は30か所の営業所があり、お客様のご要望にいち早くお応えします。
海外市場も13の国と地域の強固なネットワークで対応しています。

Service

サービス力

技術、設備、人、環境…そのすべてがモノづくりを動かす。

「充実のサポート体制、広範な採用実績、先進の生産システムによる短納期、揺るぎない高品質」
お客様の革新を支える安心サービスを提供します。

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです



0800-888-0088

FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

《*上記フリーダイヤルがつかない場合は、こちらをご利用ください(通話料無料)》
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

株式会社 アイエイアイ

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店			
名古屋営業所	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
豊田支店			
新豊田営業所	〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行ヒ森2-4	TEL 0184-37-3011	FAX 0184-37-3012
仙台営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6 イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
静浜営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソン浜松ビル7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21 第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 甲南アセット明石第二ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 広島鯉城通りビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

USA Headquarter & Western Region (Los Angeles) : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 (800) 736-1712
Midwest Branch Office (Chicago) : 110 E. State Pkwy, Schaumburg, IL 60173 (800) 944-0333
Southeast Branch Office (Atlanta) : 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 (888) 354-9470

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ/ロボシリンダー/ROBOCYLINDER/エレスリンダ/エレスリンダー/ELECYLINDER/デジタルスピコン/ラジアルシリンダ/ラジアルシリンダー/RADIAL CYLINDER/
パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 7th FL, Debaratana RD.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand